

iMOW® 5.0 EVO,
6.0 EVO, 7.0 EVO

STIHL



2 - 47	Gebrauchsanleitung
47 - 91	Instruction Manual
91 - 139	Notice d'emploi
139 - 184	Istruzioni d'uso
184 - 228	Handleiding



Inhaltsverzeichnis

1	Vorwort.....	2
2	Informationen zu dieser Gebrauchsanleitung.....	2
3	Übersicht.....	3
4	Sicherheitshinweise.....	5
5	Funktionsbeschreibung.....	14
6	Mähfläche und Mähroboter einsatzbereit machen.....	16
7	Dockingstation aufstellen.....	17
8	Begrenzungsdraht verlegen.....	22
9	Verlegung des Begrenzungsdrahts abschließen.....	30
10	Leitdraht verlegen.....	32
11	Dockingstation elektrisch anschließen.....	34
12	Mähroboter laden.....	35
13	Bluetooth®-Funkschnittstelle schließen.....	36
14	Leuchtmuster am Mähroboter und Dockingstation.....	36
15	Mähroboter bedienen und einstellen.....	37
16	Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.....	37
17	Transportieren.....	38
18	Aufbewahren.....	38
19	Reinigen.....	39
20	Warten.....	40
21	Reparieren.....	41
22	Störungen beheben.....	42
23	Technische Daten.....	43
24	Ersatzteile und Zubehör.....	45
25	Entsorgen.....	45
26	EU-Konformitätserklärung.....	45
27	Open Source Software.....	46
28	Anschriften.....	46

1 Vorwort

Liebe Kundin, lieber Kunde,

es freut uns, dass Sie sich für STIHL entschieden haben. Wir entwickeln und fertigen unsere Produkte in Spitzenqualität entsprechend der Bedürfnisse unserer Kunden. So entstehen Produkte mit hoher Zuverlässigkeit auch bei extremer Beanspruchung.

STIHL steht auch für Spitzenqualität beim Service. Unser Fachhandel gewährleistet kompetente Beratung und Einweisung sowie eine umfassende technische Betreuung.

STIHL bekennt sich ausdrücklich zu einem nachhaltigen und verantwortungsvollen Umgang mit der Natur. Diese Gebrauchsanleitung soll Sie unterstützen, Ihr STIHL Produkt über eine lange Lebensdauer sicher und umweltfreundlich einzusetzen.

Wir danken Ihnen für Ihr Vertrauen und wünschen Ihnen viel Freude mit Ihrem STIHL Produkt.



Dr. Nikolas Stihl

WICHTIG! VOR GEBRAUCH LESEN UND AUFBEWAHREN.

2 Informationen zu dieser Gebrauchsanleitung

2.1 Geltende Dokumente

Es gelten die lokalen Sicherheitsvorschriften.

- ▶ Zusätzlich zu dieser Gebrauchsanleitung folgende Dokumente lesen, verstehen und aufbewahren:
 - Sicherheitsinformation für STIHL Akkus und Produkte mit eingebautem Akku:
www.stihl.com/safety-data-sheets

Weitere Informationen zu STIHL Mähroboter, kompatibelem Zubehör und FAQs sind unter support.stihl.com, myimow.stihl.com/systems oder bei einem STIHL Fachhändler verfügbar.

Die Bluetooth®-Wortmarke und die Bluetooth®-Bildzeichen (Logos) sind eingetragene Warenzeichen und Eigentum der Bluetooth SIG, Inc. Jegliche Verwendung dieser Wortmarke/Bildzeichen durch STIHL erfolgt unter Lizenz.

Der Mähroboter ist mit einer Bluetooth®-Funkschnittstelle, Funknetzwerk-Schnittstelle und mit einer Mobilfunk-Schnittstelle ausgestattet. Lokale Betriebs Einschränkungen (zum Beispiel in Flugzeugen oder Krankenhäusern) müssen beachtet werden.

2.2 Kennzeichnung der Warnhinweise im Text



- Der Hinweis weist auf Gefahren hin, die zu schweren Verletzungen oder zum Tod führen.
 - ▶ Die genannten Maßnahmen können schwere Verletzungen oder Tod vermeiden.

**WARNUNG**

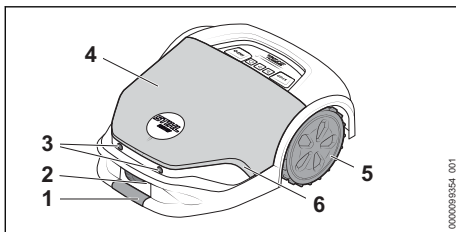
- Der Hinweis weist auf Gefahren hin, die zu schweren Verletzungen oder zum Tod führen können.
 - ▶ Die genannten Maßnahmen können schwere Verletzungen oder Tod vermeiden.

HINWEIS

- Der Hinweis weist auf Gefahren hin, die zu Sachschaden führen können.
 - ▶ Die genannten Maßnahmen können Sachschaden vermeiden.

2.3 Symbole im Text

Dieses Symbol verweist auf ein Kapitel in dieser Gebrauchsanleitung.

3 Übersicht**3.1 Mähroboter****1 Vordere Griffstelle**

Durch gleichzeitiges Greifen an der vorderen und hinteren Griffstelle kann der Mähroboter angehoben und transportiert werden.

2 Ladekontakte

Die Ladekontakte verbinden den Mähroboter mit der Dockingstation.

3 Ultraschall-Sensoren

Die Ultraschall-Sensoren erkennen Hindernisse.

4 Haube

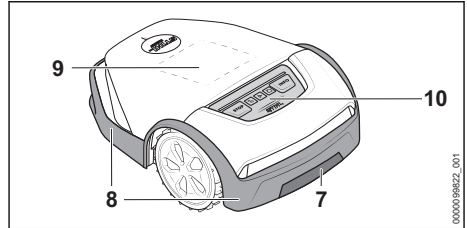
Die Haube ist federnd gelagert und über einen Stoßsensor werden Hindernisse auf der Mähfläche erkannt.

5 Antriebsräder

Die Antriebsräder treiben den Mähroboter an.

6 Leuchtstreifen

Der Leuchtstreifen zeigt den Status des Mähroboters an.

**7 Hintere Griffstelle**

Durch gleichzeitiges Greifen an der vorderen und hinteren Griffstelle kann der Mähroboter angehoben und transportiert werden.

8 Schutzleiste

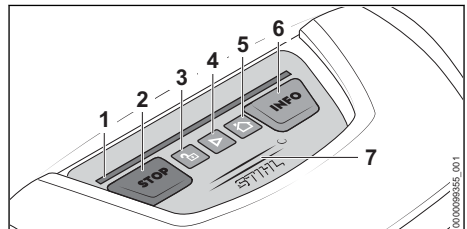
Die Schutzleiste schützt den Benutzer vor hochgeschleuderten Gegenständen und vor Kontakt mit den Klingen.

9 Matrixdisplay

Das Matrixdisplay zeigt den Status des Mähroboters an.

10 Bedienfeld

Das Bedienfeld enthält die Drucktasten und den Regensensor.

3.2 Bedienfeld**1 Leuchtstreifen**

Der Leuchtstreifen zeigt den Status des Mähroboters an und signalisiert welche Tastenkombination bei einer bestimmten Aktion zu drücken ist.

2 Drucktaste „STOP“

Die Drucktaste stoppt den Mähroboter und das Mähwerk. Die Drucktaste dient auch zum Aktivieren der Gerätesperre.

3 Drucktaste „SCHLOSS“

Die Drucktaste entspermt den Mähroboter in Verbindung mit einer angezeigten Tastenkombination.

4 Drucktaste „START“

Die Drucktaste startet den Mähbetrieb.

5 Drucktaste „HAUS“

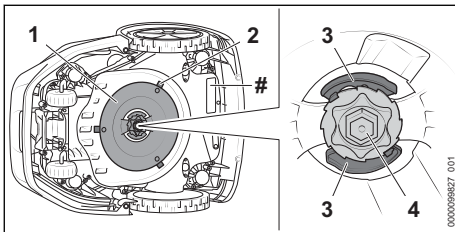
Die Drucktaste lässt den Mähroboter zurück zur Dockingstation fahren, oder bricht den aktuellen Mähjob ab, wenn der Mähroboter in der Dockingstation steht.

6 Drucktaste „INFO“

Die Drucktaste lässt den Mähroboter Informationen zum aktuellen Status sprechen.

7 Regensensor

Der Regensensor reagiert auf Feuchtigkeit. Je nach Einstellung kann der Mähroboter die Wetterverhältnisse in seinem Mähplan berücksichtigen.

3.3 Mähwerk**1 Messerscheibe**

Die Messerscheibe dient zum Befestigen der Klingen.

2 Klingen

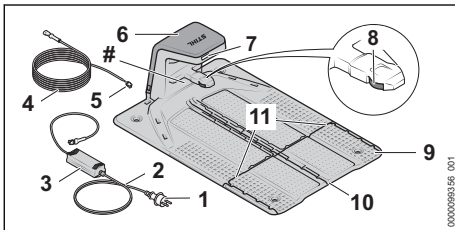
Die Klingen mähen das Gras.

3 Hebel

Die Hebel sichern die Mutter.

4 Mutter

Die Mutter befestigt die Messerscheibe.

Leistungsschild mit Maschinenummer**3.4 Dockingstation und Netzteil****1 Netzstecker**

Der Netzstecker verbindet die Anschlussleitung mit einer Steckdose.

2 Anschlussleitung

Die Anschlussleitung verbindet das Netzteil mit dem Netzstecker.

3 Netzteil

Das Netzteil versorgt die Dockingstation mit Energie.

4 Ladekabel

Das Ladekabel verbindet das Netzteil mit der Dockingstation.

5 Stecker

Der Stecker verbindet das Ladekabel mit der Dockingstation.

6 Haube

Die Haube deckt die Dockingstation ab und schützt die innenliegende Elektronik.

7 LED

Die LED zeigt den Status der Dockingstation an.

8 Ladekontakte

Die Ladekontakte verbinden die Dockingstation mit dem Mähroboter.

9 Bodenplatte

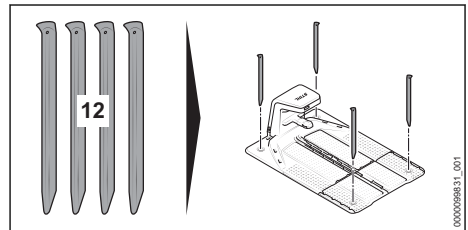
Die Bodenplatte ist das Fundament der Dockingstation.

10 Kabelkanal

In den mittig liegenden Kabelkanal wird der Leitdraht verlegt.

11 Kabelkanal

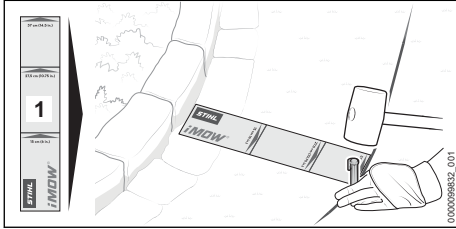
In den außen liegenden Kabelkanälen wird der Begrenzungsdraht verlegt.

Leistungsschild mit Maschinenummer**12 Erdnagel**

Die vier Erdnägeln befestigen die Dockingstation am Boden.

3.5 iMOW® Ruler und Installations-kit

iMOW® Ruler

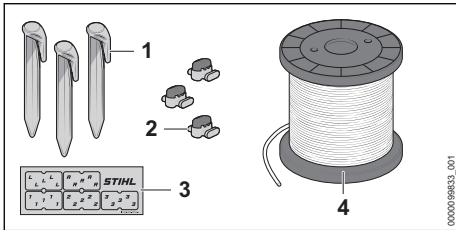


1 iMOW® Ruler

Das Ruler erleichtert die Drahtverlegung und dient zur Einhaltung des richtigen Abstands.

Installationskit

Ein Installationskit wird für die Inbetriebnahme des Mähroboters benötigt und ist nicht im Lieferumfang der Mähroboters enthalten. Passende Installationskits sind für unterschiedliche Garten-Größen als Zubehör erhältlich.



1 Fixiernagel

Der Fixiernagel befestigt den Begrenzungsdraht und Leitdraht am Boden.

2 Drahtverbinder

Der Drahtverbinder verbindet Drahtenden miteinander.

3 Kabelmarkierer








Die Kabelmarkierer dienen zum Kennzeichnen der Drahtenden im Inneren der Dockingstation. Sie erleichtern die Zuordnung der Drahtenden beim Anschluss an die richtige Klemme.

4 Drahtrolle

Die Drahtrolle wird für die Verlegung des Begrenzungsdrahts und Leitdrahts benötigt.

3.6 Symbole







Die Symbole können auf dem Mähroboter, der Dockingstation, dem Netzteil oder dem eingebauten Akku sein und bedeuten Folgendes:

-  Dieses Symbol gibt den Durchmesser der Messerscheibe an.
-  Dieses Symbol zeigt beim Klappenwechsel die Richtung zum Entriegeln des Messerträgers an.
-  Dieses Symbol zeigt beim Klappenwechsel die Richtung zum Verriegeln des Messerträgers an.
-  Schutzklasse 2, doppelt isoliert.
-  Produkt nicht mit dem Hausmüll entsorgen.
-  Die Angabe neben dem Symbol weist auf den Energieinhalt des Akkus nach Spezifikation des Zellenherstellers hin. Der in der Anwendung zur Verfügung stehende Energieinhalt ist geringer.
-  1 LED leuchtet rot. Der Akku ist zu warm oder zu kalt.
-  4 LEDs blinken rot. Im Akku besteht eine Störung.

4 Sicherheitshinweise

4.1 Warnsymbole

Die Warnsymbole auf dem Mähroboter, der Dockingstation, dem Netzteil oder dem eingebauten Akku bedeuten Folgendes:

-  Sicherheitshinweise und deren Maßnahmen beachten.
-  Gebrauchsanleitung lesen, verstehen und aufbewahren.
-  Sicherheitshinweise zu hochgeschleuderten Gegenständen und deren Maßnahmen beachten.
-  Sicherheitsabstand einhalten.
-  Sich drehende Messerscheibe mit Klappen nicht berühren.
-  Nicht auf den Mähroboter steigen oder setzen.



Mähroboter während des Transports, der Aufbewahrung, Reinigung, Wartung, Reparatur oder bei verändertem oder ungewohnten Verhalten stoppen und Gerätesperre aktivieren.



Kinder vom Mähroboter und der Mähfläche fernhalten.



Tiere vom Mähroboter und der Mähfläche fernhalten.



Akku nicht in Flüssigkeiten tauchen.



Akku vor Hitze und Feuer schützen.

4.2 Bestimmungsgemäße Verwendung

Der Mähroboter

STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO dient zum Mähen und Mulchen von Gras.

Die STIHL Dockingstation und das mitgelieferte Netzteil DM160X-420X oder DM210X-420X laden den Mähroboter

STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO.

Der Mähroboter, die Dockingstation und das Netzteil können bei Regen verwendet werden.

Der Mähroboter wird von einem Akku STIHL AAI mit Energie versorgt. Der Akku ist im Mähroboter eingebaut und darf nur durch einen STIHL Fachhändler ausgebaut werden.

Der Mähroboter kann über die App „MYiMOW®“ konfiguriert und bedient werden.

▲ WARNUNG

- Dockingstationen, Netzteile und Akkus, die nicht von STIHL für den Mähroboter freigegeben sind, können Brände und Explosionen auslösen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Mähroboter mit dem eingebauten Akku STIHL AAI verwenden.
 - ▶ Mähroboter STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO mit der STIHL Dockingstation und einem STIHL Netzteil DM160X-420X oder DM210X-420X laden.

- Falls der Mähroboter, der Akku, die Dockingstation oder das Netzteil nicht bestimmungsgemäß verwendet werden, können Personen schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Mähroboter, Dockingstation und Netzteil so verwenden, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.

4.3 Anforderungen an den Benutzer

▲ WARNUNG

- Benutzer ohne eine Unterweisung können die Gefahren des Mähroboters, der Dockingstation und des Netzteils nicht erkennen oder nicht einschätzen. Der Benutzer oder andere Personen können schwer verletzt oder getötet werden.



- ▶ Gebrauchsanleitung lesen, verstehen und aufbewahren.

- ▶ Falls der Mähroboter, die Dockingstation oder das Netzteil an eine andere Person weitergegeben werden: Gebrauchsanleitung mitgeben.
- ▶ Sicherstellen, dass der Benutzer folgende Anforderungen erfüllt:
 - Der Benutzer ist ausgeruht.
 - Der Benutzer ist körperlich, sensorisch und geistig fähig, den Mähroboter, die Dockingstation und das Netzteil zu bedienen und zu verwenden. Falls der Benutzer körperlich, sensorisch oder geistig eingeschränkt dazu fähig ist, darf der Benutzer nur unter Aufsicht oder nach Anweisung durch eine verantwortliche Person den Mähroboter verwenden. Dies umfasst auch alle Arbeiten mit und am Mähroboter, an der Dockingstation, Netzteil, Ladekabel und den Leitdraht und Begrenzungsdraht.
 - Der Benutzer kann die Gefahren des Mähroboters, der Dockingstation und des Netzteils erkennen und einschätzen.
 - Der Benutzer ist volljährig oder der Benutzer wird entsprechend nationaler Regelungen unter Aufsicht in einem Beruf ausgebildet.
 - Der Benutzer hat eine Unterweisung von einem STIHL Fachhändler oder einer anderen fachkundigen Person erhalten, bevor er den Mähroboter, die

Dockingstation und das Netzteil das erste Mal verwendet.

- Der Benutzer ist nicht durch Alkohol, Medikamente oder Drogen beeinträchtigt.
- Bei der Installation, Bedienung, Reinigung, Wartung und Transport des Mähroboters das Gleichgewicht halten, für einen sicheren Stand sorgen und nicht rennen.
- Die Begriffe „Bedienung“, „Verwendung“ und „Benutzung“ umfassen alle Arbeiten am Mähroboter, an der Dockingstation, am Netzteil, am Ladekabel, am Leitdraht und Begrenzungsdraht sowie am gesamten iMOW® Zubehör.
- ▶ Falls Unklarheiten bestehen: Einen STIHL Fachhändler aufsuchen.

4.4 Bekleidung und Ausstattung

▲ WARNUNG

- Während der Verlegung des Begrenzungsdrahts oder des Leitdrahts und bei der Befestigung der Dockingstation, können durch das Einschlagen der Fixiernägel oder Erdhaken in den Boden Gegenstände mit hoher Geschwindigkeit hochgeschleudert werden. Der Benutzer kann verletzt werden.
 - ▶ Eine eng anliegende Schutzbrille tragen. Geeignete Schutzbrillen sind nach Norm EN 166 oder nach nationalen Vorschriften geprüft und mit der entsprechenden Kennzeichnung im Handel erhältlich.
 - ▶ Arbeitshandschuhe aus widerstandsfähigem Material tragen.
- Während des Mähbetriebs können Gegenstände mit hoher Geschwindigkeit hochgeschleudert werden. Der Benutzer kann verletzt werden.
 - ▶ Falls die Mähfläche während des Mähbetriebs betreten wird:
 - Eine lange Hose aus widerstandsfähigem Material tragen.
 - Festes, geschlossenes Schuhwerk mit griffiger Sohle tragen.
- Ungeeignete Bekleidung kann sich in Holz, Gestrüpp und in dem Mähroboter verfangen. Benutzer ohne geeignete Bekleidung können schwer verletzt werden.
 - ▶ Eng anliegende Bekleidung tragen.
 - ▶ Schals und Schmuck ablegen.
- Während der Reinigung, Wartung oder dem Transport kann der Benutzer in Kontakt mit den Klingen kommen. Der Benutzer kann verletzt werden.

- ▶ Arbeitshandschuhe aus widerstandsfähigem Material tragen.
- Falls der Benutzer ungeeignetes Schuhwerk trägt, kann er ausrutschen. Der Benutzer kann verletzt werden.
 - ▶ Falls die Mähfläche während des Mähbetriebs betreten wird: Festes, geschlossenes Schuhwerk mit griffiger Sohle tragen.

4.5 Arbeitsbereich und Umgebung

4.5.1 Mähroboter und Mähfläche

▲ WARNUNG

- Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere können die Gefahren des Mähroboters und hochgeschleudeter Gegenstände nicht erkennen und nicht einschätzen. Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere während des Mähbetriebs von der Mähfläche fernhalten.
- ▶ Falls der Mähroboter auf öffentlich zugänglichen Flächen eingesetzt wird: Mähfläche absperrern und Schilder mit Warntext "Warnung! Automatischer Rasenmäher! Kinder und Tiere fernhalten und beaufsichtigen!" aufstellen. Die örtlichen Vorschriften einhalten.
- ▶ Sicherstellen, dass Kinder nicht mit dem Mähroboter spielen können.
- ▶ Mähfläche mit Hilfe des Begrenzungsdrahts so definieren, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschreiben ist. Ausgewiesene Flächen, die der Mähroboter nicht befahren oder mähen soll, mit dem Begrenzungsdraht von der Mähfläche abgrenzen.
- ▶ Mähroboter nicht auf Flächen aus Kies oder Schotter betreiben.
- Personen können über den Begrenzungsdraht, den Leitdraht oder über die Fixiernägel stolpern. Personen können verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Begrenzungsdraht und Leitdraht flach auf dem Boden verlegen.
 - ▶ Fixiernägel vollständig in den Boden einschlagen.
- Falls mit einem Gartengerät oder einem Gartenwerkzeug in der Mähfläche gearbeitet wird, kann das Werkzeug den Begrenzungsdraht, den Leitdraht oder die Fixiernägel treffen und beschädigen. Gegenstände können mit hoher Geschwindigkeit hochgeschleudert werden. Personen können verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.



- ▶ Nicht im Bereich des Begrenzungsdrahts oder des Leitdrahts mit einem Gartengerät oder einem Gartenwerkzeug arbeiten.
- Elektrische Bauteile des Mähroboters können Funken erzeugen. Funken können in leicht brennbarer oder explosiver Umgebung Brände und Explosionen auslösen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Mähroboter nicht in einer leicht brennbaren und nicht in einer explosiven Umgebung betreiben.
- In der Folge eines Unwetters kann der Mähroboter beschädigt sein oder Gegenstände auf der Mähfläche liegen. Der Mähroboter kann in einem nicht sicherheitsgerechten Zustand sein und Gegenstände können während des Mähens hochgeschleudert werden. Personen können schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Mähroboter nach einem Unwetter auf sicherheitsgerechten Zustand prüfen.
 - ▶ Zustand der Mähfläche prüfen, Gegenstände von der Mähfläche entfernen.

4.5.2 Akku

Der Akku ist im Mähroboter eingebaut und darf nur durch einen STIHL Fachhändler ausgebaut werden.

▲ WARNUNG

- Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere können die Gefahren des Akkus nicht erkennen und nicht einschätzen. Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere können schwer verletzt werden.
 - ▶ Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere fernhalten.
 - ▶ Akku nicht unbeaufsichtigt lassen.
 - ▶ Sicherstellen, dass Kinder nicht mit dem Akku spielen können.
- Der Akku ist nicht gegen alle Umgebungseinflüsse geschützt. Falls der Akku bestimmten Umgebungseinflüssen ausgesetzt ist, kann der Akku in Brand geraten, explodieren oder irreparabel beschädigt werden. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.



- ▶ Akku vor Hitze und Feuer schützen.
- ▶ Akku nicht ins Feuer werfen.
- ▶ Akku nicht außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzen laden, verwenden und aufbewahren, [23.6](#).



- ▶ Akku nicht in Flüssigkeiten tauchen.
- ▶ Akku von metallischen Kleinteilen fernhalten.
- ▶ Akku nicht hohem Druck aussetzen.
- ▶ Akku nicht Mikrowellen aussetzen.
- ▶ Akku vor Chemikalien und vor Salzen schützen.

4.5.3 Dockingstation und Netzteil

▲ WARNUNG

- Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere können die Gefahren der Dockingstation, des Netzteils und des elektrischen Stroms nicht erkennen und nicht einschätzen. Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere können schwer verletzt oder getötet werden.
 - ▶ Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere fernhalten.
 - ▶ Sicherstellen, dass Kinder nicht mit der Dockingstation oder dem Netzteil spielen können.
- Die Dockingstation und das Netzteil sind nicht gegen alle Umgebungseinflüsse geschützt. Falls die Dockingstation oder das Netzteil bestimmten Umgebungseinflüssen ausgesetzt sind, kann die Dockingstation oder das Netzteil in Brand geraten oder explodieren. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil nicht in einer leicht brennbaren und nicht in einer explosiven Umgebung betreiben.
 - ▶ Netzteil nicht auf einem leicht brennbaren Untergrund betreiben.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil nicht außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzen verwenden und aufbewahren, [23.6](#).
 - ▶ Vor Gewitter oder bei Blitzschlaggefahr das Netzteil vom Stromnetz trennen.
- Personen können über die Dockingstation, das Ladekabel, das Netzteil oder die Anschlussleitung stolpern. Personen können verletzt werden und die Dockingstation, das Ladekabel, das Netzteil oder die Anschlussleitung können beschädigt werden.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil an einer gut einsehbaren Stelle aufstellen.
 - ▶ Anschlussleitung und Ladekabel flach auf dem Boden verlegen.
- Bei direkter Sonneneinstrahlung kann das Gehäuse des Netzteils sehr heiß werden. Der Benutzer kann sich verbrennen.



- ▶ Heißes Netzteil nicht berühren.

4.6 Sicherheitsgerechter Zustand

4.6.1 Mähroboter

Der Mähroboter ist im sicherheitsgerechten Zustand, falls folgende Bedingungen erfüllt sind:

- Der Mähroboter ist unbeschädigt.
- Die Bedienelemente funktionieren und sind unverändert.
- Die Klingen sind richtig angebaut und unbeschädigt.
- Original STIHL Zubehör für diesen Mähroboter ist angebaut.
- Das Zubehör ist richtig angebaut.

▲ WARNUNG

- In einem nicht sicherheitsgerechten Zustand können Bauteile nicht mehr richtig funktionieren und Sicherheitseinrichtungen außer Kraft gesetzt werden. Personen können schwer verletzt oder getötet werden.
 - ▶ Einen unbeschädigten und funktionsfähigen Mähroboter betreiben.
 - ▶ Mähroboter nicht verändern.
 - ▶ Falls das Bedienfeld nicht funktioniert: Mähroboter nicht betreiben.
 - ▶ Original STIHL Zubehör für diesen Mähroboter anbauen.
 - ▶ Klingen so anbauen, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.
 - ▶ Zubehör so anbauen, wie es in dieser Gebrauchsanleitung oder in der Gebrauchsanleitung des Zubehörs beschrieben ist.
 - ▶ Gegenstände nicht in die Öffnungen des Mähroboters stecken.
 - ▶ Ladekontakte nicht mit metallischen Gegenständen verbinden und kurzschließen.
 - ▶ Abgenutzte oder beschädigte Hinweisschilder ersetzen.
 - ▶ Falls Unklarheiten bestehen: Einen STIHL Fachhändler aufsuchen.

4.6.2 Klingen

Die Klingen sind im sicherheitsgerechten Zustand, falls folgende Bedingungen erfüllt sind:

- Die Klingen, Messerscheibe und Messerträger sind unbeschädigt.
- Die Klingen sind nicht verformt.
- Die Klingen sind richtig angebaut.

▲ WARNUNG

- In einem nicht sicherheitsgerechten Zustand können sich Teile der Klingen lösen und weggeschleudert werden. Personen können schwer verletzt werden.
 - ▶ Mit unbeschädigten Klingen, unbeschädigter Messerscheibe und unbeschädigtem Messerträger arbeiten.
 - ▶ Klingen richtig anbauen.
 - ▶ Falls Unklarheiten bestehen: Einen STIHL Fachhändler aufsuchen.

4.6.3 Akku

Der Akku ist im Mähroboter eingebaut und darf nur durch einen STIHL Fachhändler ausgebaut werden.

Der Akku ist im sicherheitsgerechten Zustand, falls folgende Bedingungen erfüllt sind:

- Der Akku ist unbeschädigt.
- Der Akku ist sauber und trocken.
- Der Akku funktioniert und ist unverändert.

▲ WARNUNG

- In einem nicht sicherheitsgerechten Zustand kann der Akku nicht mehr sicher funktionieren. Personen können schwer verletzt werden.
 - ▶ Mit einem unbeschädigten und funktionierenden Akku arbeiten.
 - ▶ Einen beschädigten oder defekten Akku nicht laden.
 - ▶ Falls der Akku verschmutzt ist: Akku reinigen.
 - ▶ Falls der Akku nass oder feucht ist: Akku trocknen lassen.
 - ▶ Akku nicht verändern.
 - ▶ Gegenstände nicht in die Öffnungen des Akkus stecken.
 - ▶ Elektrische Kontakte des Akkus nicht mit metallischen Gegenständen verbinden und kurzschließen.
 - ▶ Akku nicht öffnen.
 - ▶ Abgenutzte oder beschädigte Hinweisschilder ersetzen.
- Aus einem beschädigten Akku kann Flüssigkeit austreten. Falls die Flüssigkeit mit der Haut oder den Augen in Kontakt kommt, können die Haut oder die Augen gereizt werden.
 - ▶ Kontakt mit der Flüssigkeit vermeiden.
 - ▶ Falls Kontakt mit der Haut aufgetreten ist: Betroffene Hautstellen mit reichlich Wasser und Seife abwaschen.
 - ▶ Falls Kontakt mit den Augen aufgetreten ist: Augen mindestens 15 Minuten mit reichlich Wasser spülen und einen Arzt aufsuchen.

- Ein beschädigter oder defekter Akku kann ungewöhnlich riechen, rauchen oder brennen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Falls der Akku ungewöhnlich riecht oder raucht: Akku nicht verwenden und von brennbaren Stoffen fernhalten.
 - ▶ Falls der Akku brennt: Versuchen, den Akku mit einem Feuerlöscher oder Wasser zu löschen.

4.6.4 Dockingstation, Ladekabel, Netzteil und Anschlussleitung

Die Dockingstation, das Ladekabel, das Netzteil, die Anschlussleitung und die Steckverbindungen sind im sicherheitsgerechten Zustand, falls folgende Bedingungen erfüllt sind:

- Die Dockingstation, das Ladekabel, das Netzteil, die Anschlussleitung und die Steckverbindungen sind unbeschädigt.
- Die Dockingstation, das Ladekabel, das Netzteil, die Anschlussleitung und die Steckverbindungen sind sauber.
- Original STIHL Zubehör für diese Dockingstation ist angebaut.
- Das Zubehör ist richtig angebaut.
- Dockingstation und Netzteil sind während des Betriebs nicht abgedeckt.

⚠ WARNUNG

- In einem nicht sicherheitsgerechten Zustand können Bauteile nicht mehr sicher funktionieren und Sicherheitseinrichtungen außer Kraft gesetzt werden. Personen können schwer verletzt oder getötet werden.
 - ▶ Eine unbeschädigte Dockingstation, ein unbeschädigtes Ladekabel, ein unbeschädigtes Netzteil, eine unbeschädigte Anschlussleitung und unbeschädigte Steckverbindungen verwenden.
 - ▶ Falls die Dockingstation, das Netzteil oder die Steckverbindungen verschmutzt sind: Dockingstation, Netzteil und Steckverbindungen reinigen.
 - ▶ Dockingstation, Ladekabel, Netzteil, Anschlussleitung und Steckverbindungen nicht verändern.
 - ▶ Gegenstände nicht in die Öffnungen der Dockingstation und des Netzteils stecken.
 - ▶ Elektrische Kontakte der Dockingstation, des Netzteils und der Steckverbindungen nicht mit metallischen Gegenständen verbinden und kurzschließen.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil nicht öffnen.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil nicht abdecken.
 - ▶ Netzteil nicht in die Erde eingraben.

- ▶ Nicht auf die Dockingstation setzen.
- ▶ Nicht auf die Bodenplatte der Dockingstation stehen.

4.7 Mähbetrieb

⚠ WARNUNG

- Die Klängen an der sich drehenden Messerscheibe können den Benutzer schneiden. Der Benutzer kann schwer verletzt werden.



- ▶ Sich drehende Messerscheibe und Klängen nicht berühren.
- ▶ Falls sich der Benutzer dem Mähroboter während des Mähbetriebs nähert oder bevor er Einstellungen am Gerät vornehmen möchte: Drucktaste „STOP“ drücken.
- ▶ Mähroboter während des Mähbetriebs nicht kippen oder anheben.
- ▶ Falls die Messerscheibe oder Klängen durch einen Gegenstand blockiert sind: Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren. Erst dann den Gegenstand beseitigen.



- ▶ Kinder vom Mähroboter und der Mähfläche fernhalten.



- ▶ Tiere vom Mähroboter und der Mähfläche fernhalten.



- ▶ Nicht auf den Mähroboter steigen oder setzen und keine Kinder, Tiere oder Gegenstände auf dem Mähroboter transportieren.

- Falls sich der Mähroboter während der Arbeit verändert oder sich ungewohnt verhält, kann der Mähroboter in einem nicht sicherheitsgerechten Zustand sein. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Drucktaste „STOP“ drücken und Gerätesperre aktivieren. Einen STIHL Fachhändler aufsuchen.
- Falls während des Mähbetriebs die Klängen auf einen fremden Gegenstand treffen, können diese oder Teile davon beschädigt oder mit hoher Geschwindigkeit hochgeschleudert werden. Personen können verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Fremde Gegenstände von der Mähfläche entfernen.
 - ▶ Abgebrochene Klängen oder Teile davon von der Mähfläche entfernen.
- Wenn die Drucktaste „STOP“ gedrückt wird, dreht sich die Messerscheibe mit den Klängen noch kurze Zeit weiter. Personen können schwer verletzt werden.

- ▶ Warten, bis sich die Messerscheibe nicht mehr dreht.
- Falls während des Mähbetriebs die Klingen auf einen harten Gegenstand treffen, können Funken entstehen und die Klingen beschädigt werden. Funken können in leicht brennbarer Umgebung Brände auslösen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Nicht in einer leicht brennbaren Umgebung arbeiten.
 - ▶ Sicherstellen, dass die Klingen in sicherheitsgerechtem Zustand sind.

▲ GEFAHR

- Falls der Mähroboter in der Umgebung von spannungsführenden Leitungen betrieben wird, können die Klingen mit den spannungsführenden Leitungen in Kontakt kommen und diese beschädigen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden.
 - ▶ Mähroboter nicht in der Umgebung von spannungsführenden Leitungen betreiben.

4.8 Laden

▲ WARNUNG

- Während des Ladens kann ein beschädigtes oder ein defektes Netzteil ungewöhnlich riechen oder rauchen. Personen können verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Netzstecker aus der Steckdose ziehen.
- Das Netzteil kann bei unzureichender Wärmeabfuhr überhitzen und einen Brand auslösen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Netzteil nicht abdecken.

4.9 Elektrisch anschließen

Kontakt mit stromführenden Bauteilen kann durch folgende Ursachen entstehen:


- Die Anschlussleitung oder die Verlängerungsleitung ist beschädigt.
- Der Netzstecker der Anschlussleitung oder der Verlängerungsleitung ist beschädigt.
- Die Steckdose ist nicht richtig installiert.

▲ GEFAHR

- Kontakt mit stromführenden Bauteilen kann zu einem Stromschlag führen. Der Benutzer kann schwer verletzt oder getötet werden.
 - ▶ Sicherstellen, dass die Anschlussleitung, die Verlängerungsleitung und deren Netzstecker unbeschädigt ist.



Falls die Anschlussleitung oder die Verlängerungsleitung beschädigt sind:

- ▶ Beschädigte Stelle nicht berühren.
- ▶ Netzstecker aus der Steckdose ziehen.
- ▶ Anschlussleitung, Verlängerungsleitung und deren Netzstecker mit trockenen Händen anfassen.
- ▶ Netzstecker der Anschlussleitung oder der Verlängerungsleitung in eine richtig installierte und abgesicherte Steckdose mit Schutzkontakt stecken.
- ▶ Falls sich die Steckdose außerhalb eines Gebäudes befindet: Sicherstellen, dass die Steckdose für den Betrieb im Außenbereich zugelassen ist.
- ▶ Netzteil über einen Fehlerstrom-Schutzschalter (30 mA, 30 ms) anschließen.
- ▶ Falls die Anschlussleitung oder die Verlängerungsleitung angeschlossen oder getrennt wird: Immer am Stecker greifen und nicht am Kabel ziehen.
- Eine beschädigte oder ungeeignete Verlängerungsleitung kann zu einem elektrischen Schlag führen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden.
 - ▶ Eine Verlängerungsleitung mit dem richtigen Leitungsquerschnitt verwenden,  23.5.
 - ▶ Eine spritzwassergeschützte und für den Außeneinsatz zulässige Verlängerungsleitung verwenden.
 - ▶ Steckverbindung zwischen Netzteil und Verlängerungsleitung vor Wasser schützen.
 - ▶ Eine Verlängerungsleitung verwenden, die die gleichen Eigenschaften besitzt, wie die Anschlussleitung des Netzteils.

▲ WARNUNG

- Eine falsche Netzspannung oder eine falsche Netzfrequenz kann zu einer Überspannung in dem Netzteil führen. Das Netzteil kann beschädigt werden.
 - ▶ Sicherstellen, dass die Netzspannung und die Netzfrequenz des Stromnetzes mit den Angaben auf dem Leistungsschild des Netzteils übereinstimmen.
- Falls das Netzteil an eine Mehrfachsteckdose angeschlossen ist, können während des Ladens elektrische Bauteile überlastet werden. Die elektrischen Bauteile können sich erwärmen und einen Brand auslösen. Personen können sich schwer verletzen oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.

- ▶ Sicherstellen, dass die Leistungsangaben auf der Mehrfachsteckdose durch die Angaben auf dem Leistungsschild des Netzteils und aller an die Mehrfachsteckdose angeschlossener Elektrogeräte in Summe nicht überschritten werden.
- Eine falsch verlegte Anschlussleitung, Verlängerungsleitung oder ein falsch verlegtes Ladekabel kann beschädigt werden und Personen können darüber stolpern. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Anschlussleitung, Verlängerungsleitung und Ladekabel so verlegen, dass sie sich außerhalb der Mähfläche befindet.
 - ▶ Anschlussleitung, Verlängerungsleitung und Ladekabel so verlegen und kennzeichnen, dass sie nicht durch das Arbeiten mit einem Gartengerät oder Gartenwerkzeug beschädigt wird.
 - ▶ Anschlussleitung, Verlängerungsleitung und Ladekabel so verlegen und kennzeichnen, dass Personen nicht stolpern können.
 - ▶ Anschlussleitung, Verlängerungsleitung und Ladekabel so verlegen, dass sie nicht gespannt oder verwickelt ist.
 - ▶ Anschlussleitung, Verlängerungsleitung und Ladekabel so verlegen, dass sie nicht beschädigt, geknickt oder gequetscht wird oder scheuert.
 - ▶ Anschlussleitung, Verlängerungsleitung und Ladekabel vor Hitze, Öl und Chemikalien schützen.
 - ▶ Anschlussleitung, Verlängerungsleitung und Ladekabel so verlegen, dass sie nicht auf einem dauerhaft nassen Untergrund liegt.
- Falls elektrische Leitungen und Rohre in der Wand verlaufen, können diese beschädigt werden, wenn das Netzteil an der Wand montiert wird. Kontakt mit elektrischen Leitungen kann zu einem Stromschlag führen. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Sicherstellen, dass an der vorgesehenen Stelle keine elektrischen Leitungen und Rohre in der Wand verlaufen.
 - ▶ Netzteil so an eine Wand montieren, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.
- Falls das Netzteil an einen Generator angeschlossen wird, kann die Stromversorgung nicht dauerhaft gewährleistet werden und der Mähroboter nicht ordnungsgemäß funktionieren. Durch Schwankungen in der Stromversorgung kann das Netzteil beschädigt werden.

- ▶ Netzteil nur an eine ordnungsgemäß installierte Steckdose anschließen.

4.10 Transportieren

4.10.1 Mähroboter

▲ WARNUNG

- Während des Transports kann der Mähroboter umkippen oder sich bewegen. Personen können verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.



- ▶ Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.

- ▶ Mähroboter mit Spanngurten, Riemen oder einem Netz so sichern, dass er nicht umkippen und sich nicht bewegen kann.

4.10.2 Akku

Der Akku ist im Mähroboter eingebaut und darf nur durch einen STIHL Fachhändler ausgebaut werden.

▲ WARNUNG

- Der Akku ist nicht gegen alle Umgebungseinflüsse geschützt. Falls der Akku bestimmten Umgebungseinflüssen ausgesetzt ist, kann der Akku beschädigt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Einen beschädigten Akku nicht transportieren.
- Während des Transports kann der Akku umkippen oder sich bewegen. Personen können verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Akku in der Verpackung so verpacken, dass er sich nicht bewegen kann.
 - ▶ Verpackung so sichern, dass sie sich nicht bewegen kann.

4.10.3 Dockingstation und Netzteil

▲ WARNUNG

- Während des Transports kann die Dockingstation oder das Netzteil umkippen oder sich bewegen. Personen können verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Netzstecker aus der Steckdose ziehen.
 - ▶ Mähroboter aus der Dockingstation herausnehmen.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil mit Spanngurten, Riemen oder einem Netz so sichern, dass sie nicht umkippen und sich nicht bewegen können.

- Die Anschlussleitung und das Ladekabel sind nicht dafür bestimmt, das Netzteil oder die Dockingstation daran zu tragen. Die Anschlussleitung, das Netzteil das Ladekabel oder die Dockingstation können beschädigt werden.
 - ▶ Ladekabel vom Netzteil und Dockingstation trennen und aufwickeln.
 - ▶ Dockingstation an der Bodenplatte greifen und festhalten.
 - ▶ Anschlussleitung aufwickeln und am Netzteil befestigen.
 - ▶ Netzteil am Gehäuse greifen und festhalten.

4.11 Aufbewahren

4.11.1 Mähroboter

▲ WARNUNG

- Kinder können die Gefahren des Mähroboters nicht erkennen und nicht einschätzen. Kinder können schwer verletzt werden.



- ▶ Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.

- ▶ Mähroboter außerhalb der Reichweite von Kindern aufbewahren.
- Die elektrischen Kontakte am Mähroboter und metallische Bauteile können durch Feuchtigkeit korrodieren. Der Mähroboter kann beschädigt werden.
 - ▶ Mähroboter sauber und trocken aufbewahren.
- Falls vor der Aufbewahrung die Gerätesperre des Mähroboters nicht aktiviert wird, kann der Mähroboter unbeabsichtigt eingeschaltet werden und der Mähroboter setzt sich in Bewegung. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.



- ▶ Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.

- Falls der Mähroboter auf abschüssigen Flächen aufbewahrt wird, kann er unbeabsichtigt davonrollen. Personen können verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Mähroboter nur auf ebenen Flächen aufbewahren.
- Die Haube und Griffstellen sind nicht dafür bestimmt, den Mähroboter daran aufzuhängen. Sicherheitseinrichtungen können außer Kraft gesetzt werden und der Mähroboter kann beschädigt werden.

- ▶ Mähroboter so aufbewahren, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.

4.11.2 Akku

Der Akku ist im Mähroboter eingebaut und darf nur durch einen STIHL Fachhändler ausgebaut werden.

▲ WARNUNG

- Kinder können die Gefahren des Akkus nicht erkennen und nicht einschätzen. Kinder können schwer verletzt werden.
 - ▶ Akku außerhalb der Reichweite von Kindern aufbewahren.
- Der Akku ist nicht gegen alle Umgebungseinflüsse geschützt. Falls der Akku bestimmten Umgebungseinflüssen ausgesetzt ist, kann der Akku irreparabel beschädigt werden.
 - ▶ Akku sauber und trocken aufbewahren.
 - ▶ Akku in einem geschlossenen Raum aufbewahren.
 - ▶ Akku nicht außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzen aufbewahren, 23.6.

4.11.3 Dockingstation und Netzteil

▲ WARNUNG

- Kinder können die Gefahren einer Dockingstation oder eines Netzteils nicht erkennen und nicht einschätzen. Kinder können schwer verletzt oder getötet werden.
 - ▶ Mähroboter aus der Dockingstation herausnehmen.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil außerhalb der Reichweite von Kindern aufbewahren.
- Die Dockingstation und das Netzteil sind nicht gegen alle Umgebungseinflüsse geschützt. Falls die Dockingstation oder das Netzteil bestimmten Umgebungseinflüssen ausgesetzt ist, kann die Dockingstation oder das Netzteil beschädigt werden.
 - ▶ Mähroboter aus der Dockingstation herausnehmen.
 - ▶ Falls das Netzteil warm ist: Netzteil abkühlen lassen.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil sauber und trocken aufbewahren.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil in einem geschlossenen Raum aufbewahren.
 - ▶ Netzteil nicht außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzen aufbewahren, 23.6.
- Die Anschlussleitung und das Ladekabel sind nicht dafür bestimmt, das Netzteil oder die Dockingstation daran zu tragen. Die Anschlussleitung, das Netzteil das Ladekabel

oder die Dockingstation können beschädigt werden.

- ▶ Ladekabel vom Netzteil und Dockingstation trennen und aufwickeln.
- ▶ Dockingstation an der Bodenplatte greifen und festhalten.
- ▶ Anschlussleitung aufwickeln und am Netzteil befestigen.
- ▶ Netzteil am Gehäuse greifen und festhalten.

4.12 Reinigen, Warten und Reparieren

▲ WARNUNG

- Falls während der Reinigung, Wartung oder Reparatur die Gerätesperre des Mähroboters nicht aktiviert ist, kann der Mähroboter unbeabsichtigt eingeschaltet werden. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.



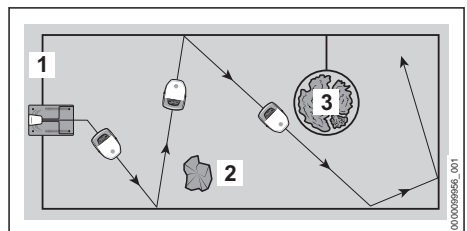
- ▶ Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.

- Scharfe Reinigungsmittel, das Reinigen mit einem Hochdruckreiniger oder das Reinigen mit spitzen oder scharfen, metallischen Gegenständen können den Mähroboter, beschädigen. Falls der Mähroboter nicht richtig gereinigt wird, können Bauteile nicht mehr richtig funktionieren und Sicherheitseinrichtungen außer Kraft gesetzt werden. Personen können schwer verletzt werden.
 - ▶ Mähroboter so reinigen, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.
- Scharfe Reinigungsmittel, das Reinigen mit einem Hochdruckreiniger oder das Reinigen mit spitzen oder scharfen, metallischen Gegenständen können die Dockingstation, das Netzteil, die Anschlussleitung, das Ladekabel sowie deren Steckverbindungen beschädigen. Falls die Dockingstation, das Netzteil, die Anschlussleitung, das Ladekabel sowie deren Steckverbindungen nicht richtig gereinigt werden, können Bauteile nicht mehr richtig funktionieren und Sicherheitseinrichtungen außer Kraft gesetzt werden. Personen können schwer verletzt werden.
 - ▶ Netzstecker des Netzteils aus der Steckdose ziehen.
 - ▶ Dockingstation, Netzteil, Anschlussleitung, Ladekabel sowie deren Steckverbindungen so reinigen, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.

- Falls der Mähroboter, die Dockingstation oder das Netzteil nicht richtig gewartet oder repariert werden, können Bauteile nicht mehr richtig funktionieren und Sicherheitseinrichtungen außer Kraft gesetzt werden. Personen können schwer verletzt oder getötet werden.
 - ▶ Mähroboter, Dockingstation und Netzteil nicht selbst warten oder reparieren.
 - ▶ Falls der Mähroboter, die Dockingstation oder das Netzteil gewartet oder repariert werden müssen: Einen STIHL Fachhändler aufsuchen.
 - ▶ Klingen so warten, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.
- Während der Reinigung oder Wartung des Mähwerks kann der Benutzer sich an scharfen Schneidkanten der Klingen schneiden. Der Benutzer kann verletzt werden.
 - ▶ Arbeitshandschuhe aus widerstandsfähigem Material tragen.
- Falls die Anschlussleitung des Netzteils defekt oder beschädigt ist:
 - ▶ Netzteil ersetzen.
- Falls der Stopfen der Diagnosebuchse an der Unterseite des Mähroboters nicht richtig sitzt, kann Feuchtigkeit und Schmutz in den Mähroboter eindringen. Der Mähroboter kann beschädigt werden.
 - ▶ Sitz des Stopfens bei jeder Reinigung und bei jedem Klingenwechsel prüfen.
 - ▶ Mähroboter nicht mit einem fehlenden oder beschädigten Stopfen betreiben.

5 Funktionsbeschreibung

5.1 Funktionsbeschreibung



Der Mähroboter mäht das Gras in zufällig gewählten Bahnen. Damit der Mähroboter die Grenzen der Mähfläche erkennt, muss ein Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche verlegt werden.

Der Begrenzungsdraht (1) überträgt ein Signal an den Mähroboter. Das Signal wird von der Dockingstation erzeugt.

Feste Hindernisse (2) in der Mähfläche werden vom Mähroboter mit Hilfe von Ultraschall-Sensoren und eines Stoßsensors erkannt.

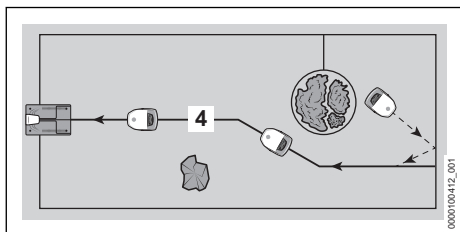
Erkennt der Mähroboter ein festes Hindernis (2), verlangsamt er seine Fahrt, stößt an das feste Hindernis an und fährt anschließend in eine andere Richtung weiter.

Bereiche (3), die der Mähroboter nicht befahren darf und Hindernisse, an die er nicht anstoßen soll, müssen mit Hilfe des Begrenzungsdrahts (1) von der restlichen Mähfläche abgegrenzt werden.

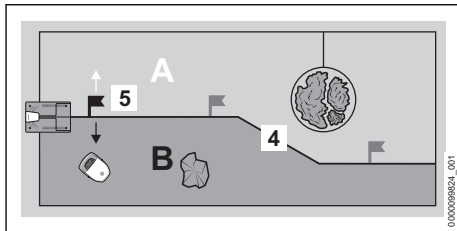
Erkennt der Mähroboter einen abgegrenzten Bereich (3), verlangsamt er seine Fahrt, und fährt anschließend in eine andere Richtung weiter.

Im Mähbetrieb verlässt der Mähroboter die Dockingstation selbstständig und mäht das Gras.

Die Bedienung des Mähroboters findet über die App „MYiMOW®“ und über die Tasten im Bedienfeld am Mähroboter statt. Leuchtstreifen und das Matrixdisplay am Mähroboter, sowie eine künstlich erzeugte Sprachausgabe informieren über den aktuellen Status des Mähroboters.

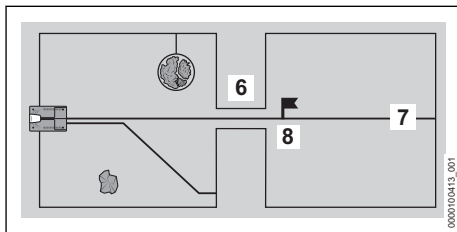


Ist der Ladezustand des Akkus niedrig, sucht der Mähroboter während des Mähbetriebs den nächstgelegenen Leitdraht (4). Wird ein Leitdraht (4) erkannt, fährt der Mähroboter selbstständig daran zurück zur Dockingstation. Die Dockingstation lädt den Akku wieder auf. Mindestens ein Leitdraht (4) muss in der Mähfläche verlegt sein. Maximal drei Leitdrähte können verlegt werden. Soll der Mähbetrieb abgebrochen oder der Akku aufgeladen werden, kann der Mähroboter über die App „MYiMOW®“ oder die Drucktaste „Haus“ auch direkt zurück zur Dockingstation, gesendet werden.



Auf einem Leitdraht (4) können bis zu drei Startpunkte (5) gesetzt werden. Der Mähroboter kann den jeweiligen Startpunkt gezielt anfahren und von dort mit dem Mähen beginnen.

Durch den Leitdraht (4) kann die Mähfläche in mehrere Zonen (Beispiel: A und B) aufgeteilt werden. Die Zonen werden durch einen Startpunkt (5) definiert. Vom gewählten Startpunkt aus kann der Mähroboter nach links oder rechts in die gewünschte Zone gesteuert werden. Der Mähroboter kann dann in der ausgewählten Zone gezielt mähen. Startpunkte und Zonen werden über die App „MYiMOW®“ verwaltet und können im Mähplan berücksichtigt werden.



Befindet sich in der Mähfläche eine Engstelle (6), befährt der Mähroboter die Engstelle, solange ein bestimmter Mindestabstand zwischen den Begrenzungsdrähten eingehalten wird. Falls der Mindestabstand unterschritten wird, muss ein Leitdraht (7) durch die Engstelle (6) verlegt werden. Der Leitdraht (7) führt den Mähroboter dann gezielt durch die Engstelle (6) hin zu einem Startpunkt (8). Ab dem Startpunkt (8) kann der Mähroboter die Mähfläche hinter der Engstelle (6) mähen. Wie häufig der Startpunkt (8) vom Mähroboter angesteuert wird, kann in der App „MYiMOW®“ verwaltet und im Mähplan berücksichtigt werden.

6 Mähfläche und Mähroboter einsatzbereit machen

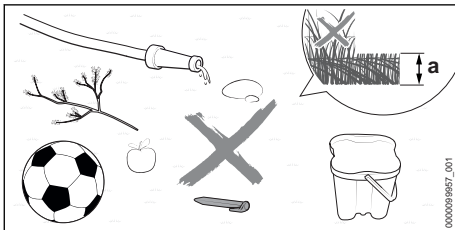
6.1 Mähfläche planen und vorbereiten

Vor der Inbetriebnahme des Mähroboters muss die Mähfläche geplant und vorbereitet werden. Dadurch wird eine robuste Installation sowie ein unauffälliger Betrieb ermöglicht und mögliche Störquellen werden beseitigt.

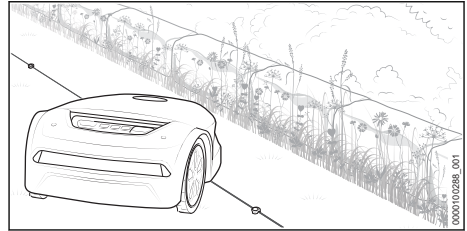
Mähfläche planen

- ▶ Mit den Beschreibungen zur Dockingstation und der Drahtverlegung in den nachfolgenden Kapiteln vertraut machen.
- ▶ Informationen auf den eigenen Garten übertragen:
 - Kontur der Mähfläche
 - Position der Dockingstation
 - Verlauf des Begrenzungsdrahts (die beschriebenen Randabstände und Fälle zur Drahtverlegung beachten)
 - Verlauf des Leitdrahts / der Leitdrähte (mindestens einer, maximal drei)

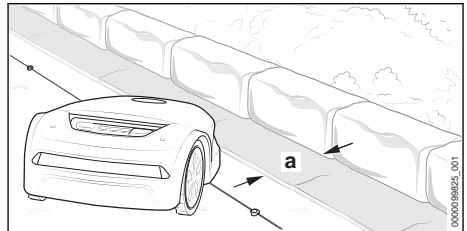
Mähfläche vorbereiten



- ▶ Herumliegende Gegenstände entfernen.
- ▶ Metalle, magnetisch und elektrisch leitende Materialien und alte Begrenzungsdrähte entfernen.
- ▶ Rasen mit einem Rasenmäher auf die Schnitthöhe mähen, die später auch für den Betrieb des Mähroboters eingestellt wird. Die standardmäßig eingestellte Schnitthöhe am Mähroboter beträgt $a = 6$ cm.
- ▶ Löcher und grobe Unebenheiten ausgleichen.
- ▶ Bei hartem und trockenem Boden die Mähfläche leicht bewässern, um das Einschlagen der Fixiernägel zu erleichtern.



- ▶ Durch seine Bauart lässt ein Mähroboter entlang von nicht befahrbaren Flächen einen Streifen mit ungemähtem Gras stehen. Dieser Streifen kann z. B. zur Aussaat von Blumen samen genutzt werden, um eine Blühfläche für Insekten zu gestalten.



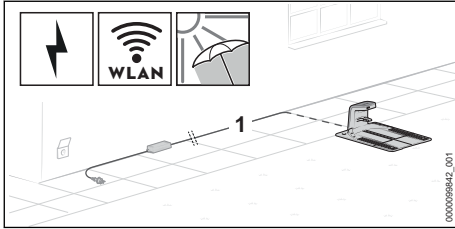
- ▶ Falls entlang von nicht befahrbaren Flächen randloses Mähen gewünscht ist: Rasenkantensteine oder Platten mit einer Breite von mindestens $a = 24$ cm entlang dieser Flächen verlegen.

6.2 Mähroboter einsatzbereit machen

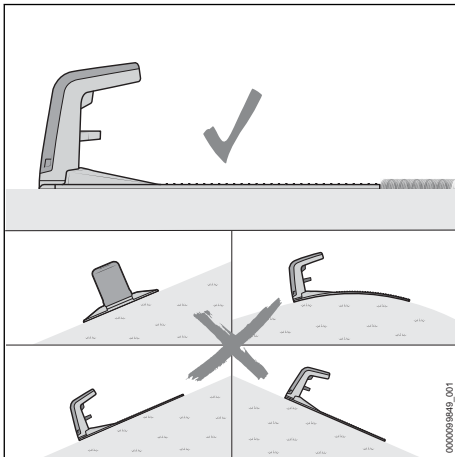
- ▶ Verpackungsmaterial und Transportsicherungen entfernen.
- ▶ Sicherstellen, dass sich folgende Bauteile im sicherheitsgerechten Zustand befinden:
 - Mähroboter, 4.6.1
 - Klingen, 4.6.2
 - Akku, 4.6.3
 - Dockingstation und Netzteil, 4.6.4
- ▶ Dockingstation aufstellen, 7
- ▶ Begrenzungsdraht verlegen, 8
- ▶ Verlegung des Begrenzungsdrahts abschließen, 9.1
- ▶ Leitdraht verlegen, 10.1
- ▶ Dockingstation elektrisch anschließen, 11.1
- ▶ Mähroboter laden, 12.1
- ▶ Bluetooth®- Funkschnittstelle schließen, 13.1
- ▶ Falls die Schritte nicht durchgeführt werden können: Mähroboter nicht verwenden und einen STIHL Fachhändler aufsuchen.

7 Dockingstation aufstellen

7.1 Allgemeine Vorgaben



- ▶ Standort für die Dockingstation so wählen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
 - Das Ladekabel (1) kann außerhalb des Mähbereichs zur Spannungsversorgung verlegt werden.
 - Dockingstation und Netzteil stehen an einer gut einsehbaren Stelle.
 - Die Dockingstation steht in der Mähfläche, die am größten ist, oder am häufigsten gemäht wird.
 - Falls möglich: Der Standort ist vor Witterungseinflüssen geschützt und beschattet.
 - Falls möglich: Die Dockingstation steht innerhalb des Empfangsbereichs eines kabellosen Netzwerks (WLAN-Verbindung).
 - Falls möglich: Die Dockingstation steht in einer Mähfläche mit Hanglage im unteren Bereich des Gefälles.



- ▶ Dockingstation so ausrichten, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
 - Die Dockingstation steht auf einer ebenen Fläche.
 - Die Dockingstation zeigt mit ihrer Öffnung nach vorne in Richtung der Mähfläche.

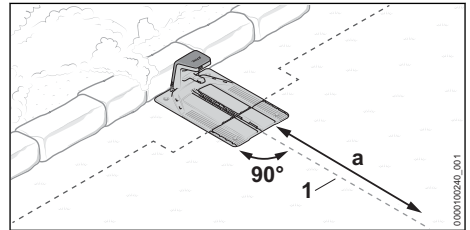
- Die Dockingstation ist waagrecht ausgerichtet und nicht seitlich, nach vorne oder nach hinten geneigt.
- Die Bodenplatte biegt sich nicht durch und liegt flach auf dem Boden auf.

7.2 Dockingstation positionieren

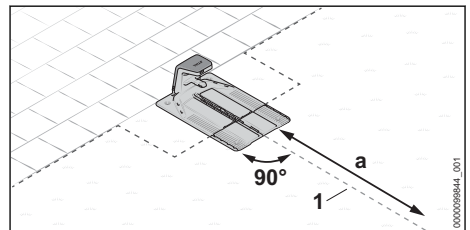
Die richtige Positionierung der Dockingstation ist abhängig vom geplanten Standort und dessen Umgebung.

- ▶ Standort wählen und die Dockingstation wie beschrieben aufstellen.

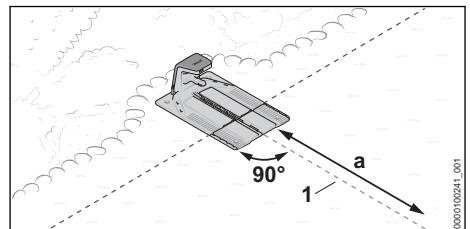
Dockingstation auf der Mähfläche aufstellen



Die Dockingstation steht am Rand der Mähfläche an einer Wand und der Leitdraht (1) kann auf einer Länge $a = 2\text{ m}$ gerade von der Dockingstation in die Mähfläche geführt werden.

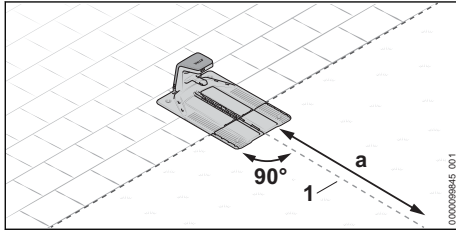


Die Dockingstation steht am Rand der Mähfläche. Die angrenzende Fläche ist befahrbar und der Leitdraht (1) kann auf einer Länge $a = 2\text{ m}$ gerade von der Dockingstation in die Mähfläche geführt werden.



Die Dockingstation steht teilweise in einem Beet und teilweise auf der Mähfläche und der Leit-

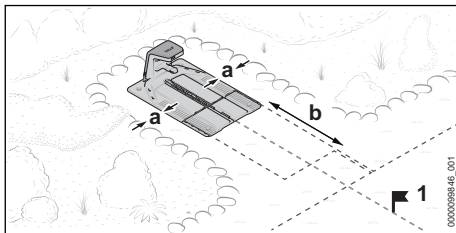
draht (1) kann auf einer Länge $a = 2$ m gerade von der Dockingstation in die Mähfläche geführt werden.



Die Dockingstation steht teilweise auf einer befahrbaren Fläche und teilweise auf der Mähfläche und der Leitdraht (1) kann auf einer Länge $a = 2$ m gerade von der Dockingstation in die Mähfläche geführt werden.

- ▶ Dockingstation vorbereiten, 7.3.
- ▶ Dockingstation auf der Mähfläche aufstellen, 7.4.

Dockingstation außerhalb der Mähfläche aufstellen



Die Dockingstation steht außerhalb der Mähfläche.

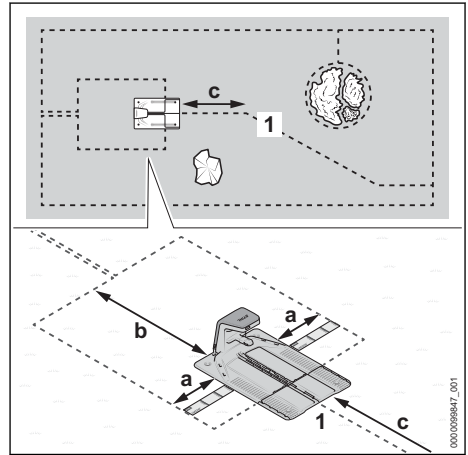
Der seitliche Abstand zu angrenzenden Flächen muss mindestens $a = 15$ cm betragen.

Der Abstand der vorderen Kante der Dockingstation zur Mähfläche muss mindestens $b = 2$ m betragen.

Bei dieser Variante muss zum Abschluss der Inbetriebnahme zwingend ein Startpunkt (1) in der Mähfläche gesetzt werden. Der Mähroboter startet dann das Mähen von diesem Punkt aus und nicht direkt ab der Dockingstation. Startpunkte können über die App „MYiMOW®“ eingestellt werden. Die Anfahrtshäufigkeit des Startpunkts (1) muss in der App auf 100 % gesetzt werden.

- ▶ Dockingstation vorbereiten, 7.3.
- ▶ Dockingstation außerhalb der Mähfläche aufstellen, 7.5.

Dockingstation mitten auf der Mähfläche aufstellen



Die Dockingstation wird als „Insel“ mitten auf der Mähfläche positioniert.

Bei dieser Variante wird der Begrenzungsdraht um die Dockingstation herum nach hinten an den Rand der Mähfläche geführt. Der Leitdraht wird nach vorne zum Rand der Mähfläche geführt.

Der seitliche Abstand zu angrenzenden Flächen muss mindestens $a = 37$ cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) betragen.

Der Abstand der hinteren Kante der Dockingstation zum Rand der Mähfläche muss einen Abstand von mindestens $b = 2$ m betragen.

Der Leitdraht (1) muss auf einer Länge $a = 2$ m gerade von der Dockingstation in die Mähfläche geführt werden können.

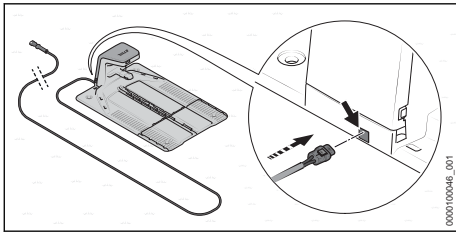
- ▶ Dockingstation vorbereiten, 7.3.
- ▶ Dockingstation mitten auf der Mähfläche aufstellen, 7.6.

7.3 Dockingstation vorbereiten

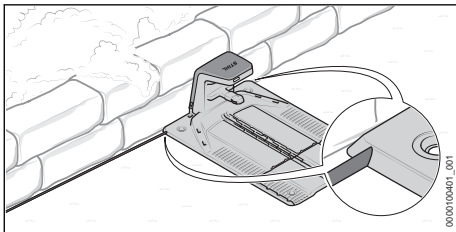
Ladekabel anschließen

HINWEIS

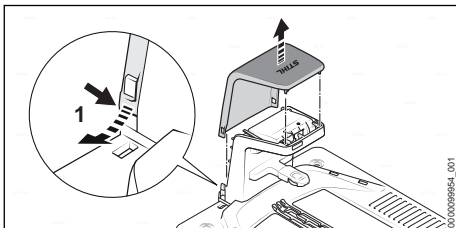
- Die Steckverbindungen des Ladekabels sind im montierten Zustand gegen Verschmutzung z. B. Staub und Schmutz geschützt. Falls die Steckverbindungen verschmutzt sind kann es zu Betriebsstörungen der Dockingstation kommen.
 - ▶ offene Steckverbindungen vor Verschmutzung schützen.
 - ▶ Verschmutzte Steckverbindungen so reinigen, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.



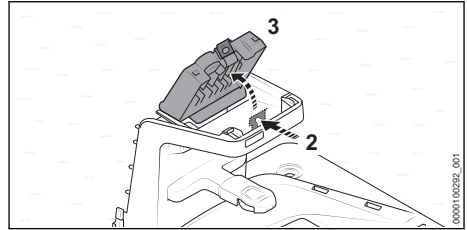
Das Ladekabel kann standardmäßig von hinten angeschlossen werden.



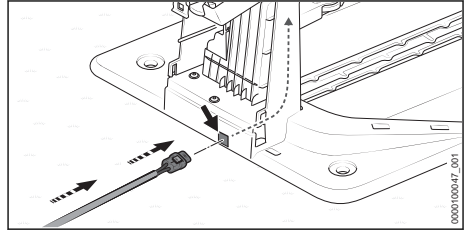
Falls die Dockingstation direkt an einer Wand steht, kann das Ladekabel auch unter der Bodenplatte verlegt werden. Das Ladekabel kann links oder rechts aus der Bodenplatte heraus verlegt werden.



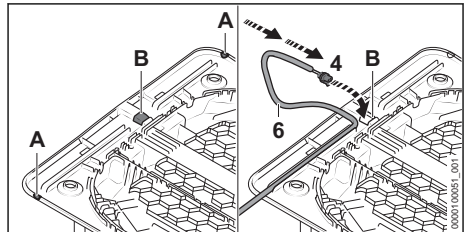
- ▶ Haube (1) auf beiden Seiten leicht nach außen biegen und nach oben abnehmen.



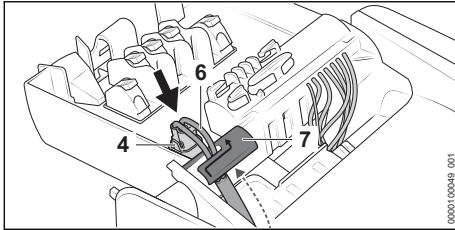
- ▶ Rasthebel (2) drücken und die Abdeckung (3) aufklappen.



- ▶ Falls die Dockingstation von hinten angeschlossen werden soll:
 - ▶ Stecker (4) in die Durchführung (5) stecken und das Ladekabel (6) nachführen. Das Ladekabel (6) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.

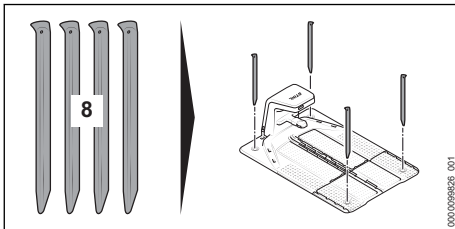


- ▶ Falls die Dockingstation direkt an einer Wand steht oder das Ladekabel unter der Bodenplatte zur Seite geführt werden soll:
 - ▶ Auf der gewünschten Seite der Bodenplatte an der Position (A) den Rand öffnen und entgraten.
 - ▶ In der Mitte der Bodenplatte eine Öffnung (B) ausschneiden und entgraten.
 - ▶ Stecker (4) in die Öffnung (B) stecken und das Ladekabel (6) nachführen. Das Ladekabel (6) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.



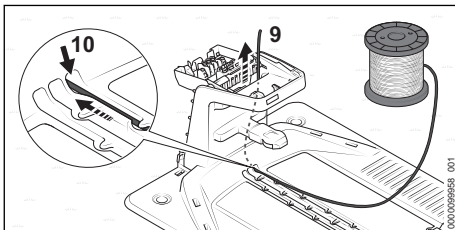
- ▶ Ladekabel (6) im Kabelhalter (7) fixieren.
- ▶ Stecker (4) einstecken.
Der Stecker (4) rastet auf beiden Seiten hörbar und spürbar ein.

Dockingstation befestigen

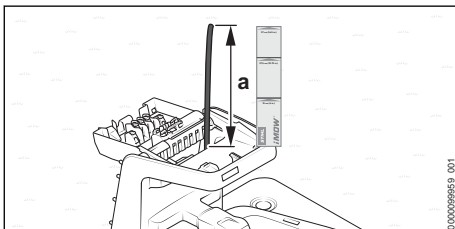


- ▶ Dockingstation mit vier Erdnägeln (8) am Boden befestigen.

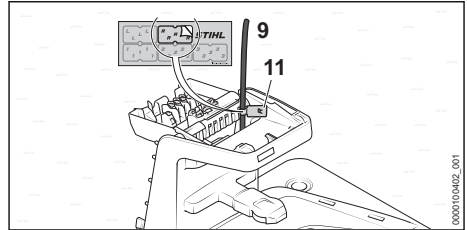
Begrenzungsdraht einführen



- ▶ Drahtanfang (9) in die rechte Durchführung (10) stecken und nachführen.
Der Begrenzungsdraht (9) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.

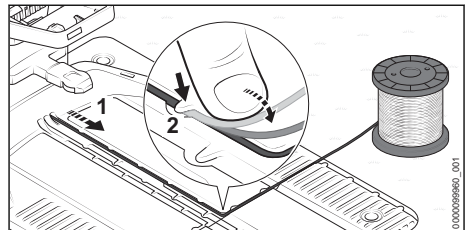


- ▶ Begrenzungsdraht so lange nachführen, bis er auf einer Länge von $a = 37$ cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) nach oben übersteht.

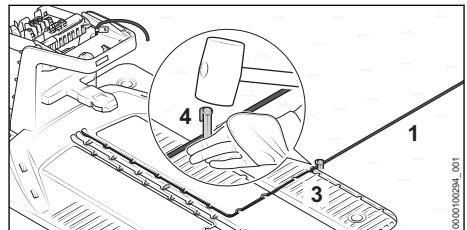


- ▶ Drahtanfang (9) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (11) kennzeichnen.
Die Kennzeichnung erleichtert den späteren Anschluss an die richtige Klemme.

7.4 Dockingstation auf der Mähfläche aufstellen

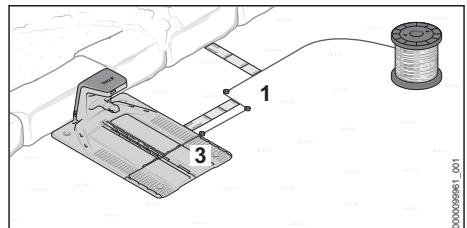



- ▶ Begrenzungsdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken (2) fixiert ist.



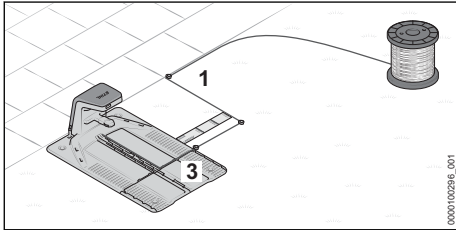
- ▶ Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (3) mit einem Fixiernagel (4) befestigen.


Falls die Dockingstation an einer Wand steht:



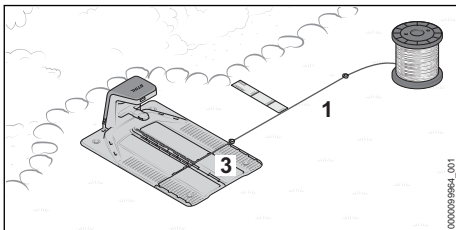
- ▶ Begrenzungsdraht (1) 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) seitlich von der Bodenplatte (3) wegführen.
- ▶ Begrenzungsdraht (1) parallel zur Bodenplatte (3) zum Rand der Mähfläche führen und den Abstand zur Wand von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) einhalten.
- ▶ Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen,  8.


Falls die Dockingstation an einer angrenzenden, befahrbaren Fläche steht:



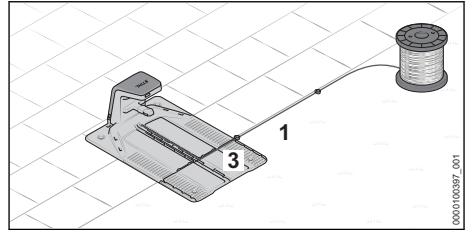
- ▶ Begrenzungsdraht (1) 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) seitlich von der Bodenplatte (3) wegführen.
- ▶ Begrenzungsdraht (1) parallel zur Bodenplatte (3) zum Rand der Mähfläche führen.
- ▶ Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen,  8.


Falls die Dockingstation teilweise in einem Beet und teilweise auf der Mähfläche steht:



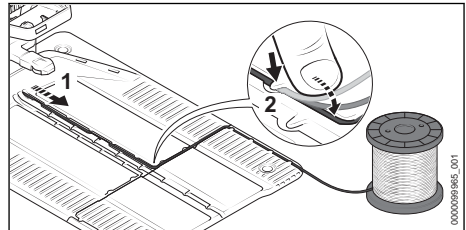
- ▶ Begrenzungsdraht (1) von der Bodenplatte (3) seitlich wegführen und den Abstand von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) parallel zum Beet einhalten.
- ▶ Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen,  8.

Falls die Dockingstation teilweise auf einer befahrbaren Fläche und teilweise auf der Mähfläche steht:

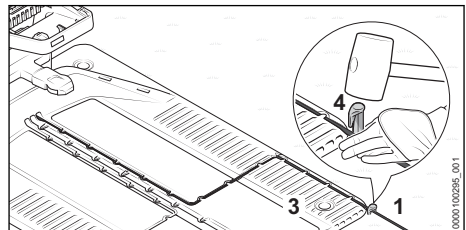


- ▶ Begrenzungsdraht (1) von der Bodenplatte (3) seitlich wegführen und entlang der befahrbaren Fläche verlegen.
- ▶ Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen,  8.

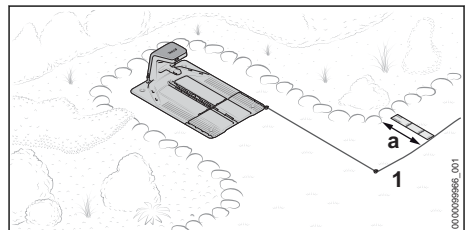
7.5 Dockingstation außerhalb der Mähfläche aufstellen




- ▶ Begrenzungsdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken (2) fixiert ist.

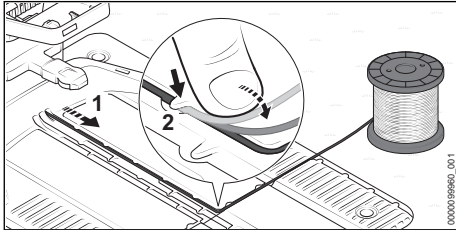


- ▶ Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (3) mit einem Fixiernagel (4) befestigen.

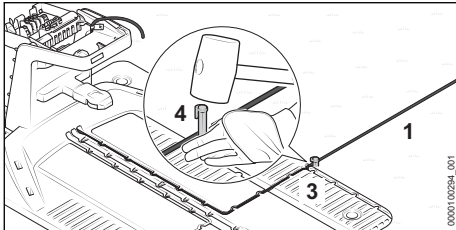


- ▶ Begrenzungsdraht (1) nach vorne zur Mähfläche führen. Der richtige Abstand zum Rand der Mähfläche ist davon abhängig, ob der Rand der Mähfläche befahrbar ist, oder ein Abstand von $a = 37 \text{ cm}$ (Länge: 1x iMOW® Ruler) eingehalten werden muss.
- ▶ Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen,  8.

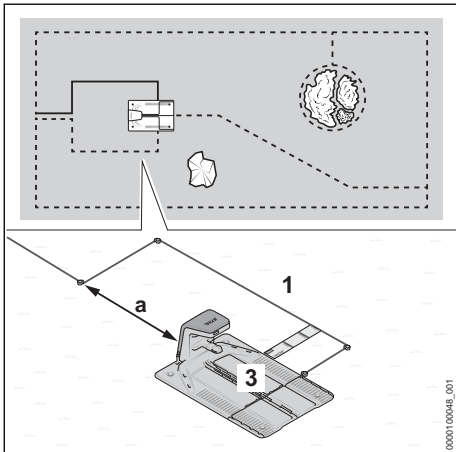
7.6 Dockingstation mitten auf der Mähfläche aufstellen




- ▶ Begrenzungsdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken (2) fixiert ist.



- ▶ Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (3) mit einem Fixiernagel (4) befestigen.

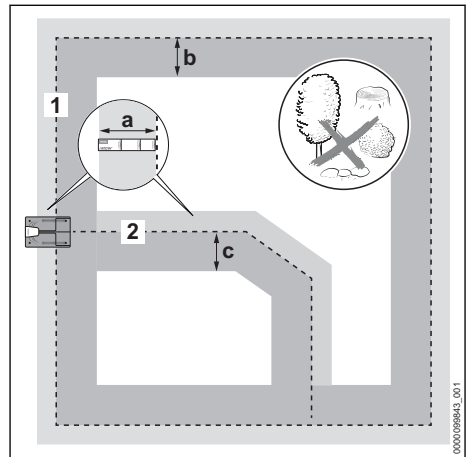


- ▶ Begrenzungsdraht (1) mindestens 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) von der Bodenplatte (3) seitlich wegführen.
- ▶ Begrenzungsdraht (1) im Abstand von mindestens $a = 2 \text{ m}$ hinter die Bodenplatte (3) führen.
- ▶ Begrenzungsdraht (1) mittig hinter der Dockingstation zum Rand der Mähfläche führen. Der richtige Abstand zum Rand der Mähfläche muss abhängig von der angrenzenden Fläche eingehalten werden.
- ▶ Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen,  8.

8 Begrenzungsdraht verlegen

8.1 Allgemeine Vorgaben

Verlauf von Begrenzungsdraht und Leitdraht in der Mähfläche prüfen



- ▶ Sicherstellen, dass entlang des Begrenzungsdrahtes und des Leitdrahtes die Mähfläche auf folgenden Breiten eben und möglichst frei von Hindernissen ist:

Begrenzungsdraht (1)

- nach außen: $a = 37 \text{ cm}$ (Länge: 1x iMOW® Ruler)
- nach innen: $b = 1,2 \text{ m}$

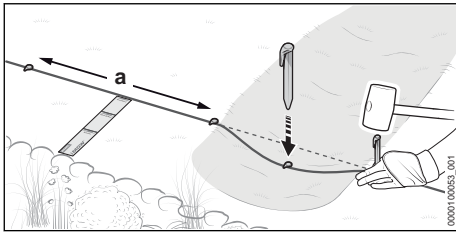
Leitdraht (2)

- rechts in Fahrtrichtung zur Dockingstation: $a = 37 \text{ cm}$ (Länge: 1x iMOW® Ruler)
- links in Fahrtrichtung zur Dockingstation: $c = 1,2 \text{ m}$

Begrenzungsdraht verlegen

- ▶ An der Dockingstation beginnend den Begrenzungsdraht im Uhrzeigersinn verlegen.
- ▶ Begrenzungsdraht nicht knicken, durchtrennen, spannen oder kreuzen.
- ▶ Sicherstellen, dass sich der Begrenzungsdraht nicht mit einem Leitdraht kreuzt.
 - ▶ Ausnahme: Bei der Installation einer Gasse muss der Leitdraht den Begrenzungsdraht kreuzen.
- ▶ Einen Abstand von mindestens 1 m zu Begrenzungsdrähten benachbarter Mähroboter-Installationen einhalten.
- ▶ Sicherstellen, dass die Länge des Begrenzungsdrahts 850 m nicht übersteigt.

Begrenzungsdraht und Leitdraht befestigen



- ▶ Begrenzungsdraht und Leitdraht mit den Fixiernägeln so befestigen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
 - Der Abstand zwischen den Fixiernägeln beträgt höchstens $a = 1$ m.
 - Der Begrenzungsdraht und Leitdraht liegt an allen Stellen flach auf dem Boden auf.
 - Die Fixiernägel sind vollständig versenkt.

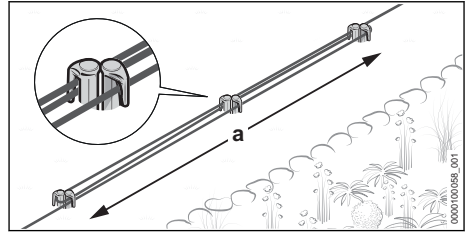
Drahtreserve verlegen

Drahtreserven erleichtern Korrekturen bei der Drahtverlegung und geben Spielraum für zukünftige Anpassungen.

Beispiele:

- Ein Beet wird erweitert und muss neu abgegrenzt werden.
- Büsche und Sträucher wachsen und der Begrenzungsdraht muss in einem größeren Bogen um das Gewächs geführt werden.
- Der Begrenzungsdraht wurde an der Dockingstation zu kurz abgeschnitten und kann nicht angeschlossen werden.

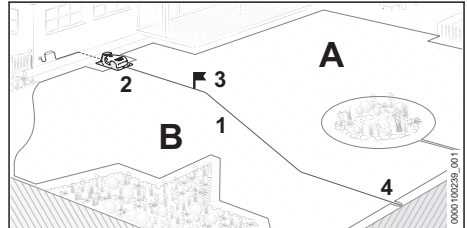
Eine oder auch mehrere Drahtreserven können eingeplant und verlegt werden.



- ▶ Begrenzungsdraht über eine Länge $a = 1$ m parallel und eng aneinander um 2 Fixiernägel führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.
- ▶ Drahtreserve in der Mitte mit zwei weiteren Fixiernägeln befestigen.

8.2 Leitdraht einplanen und Anschlussstelle im Begrenzungsdraht verlegen

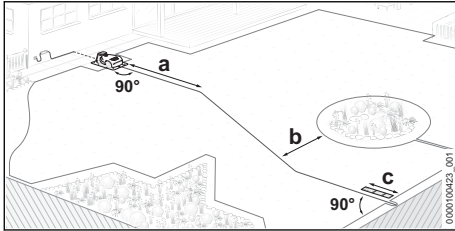
Die Verlegung des Leitdrahts oder mehrerer Leitdrähte muss im Vorfeld sorgfältig geplant werden. Bereits bei der Verlegung des Begrenzungsdrahts muss die Position aller Leitdrähte berücksichtigt werden. Mindestens ein Leitdraht muss verlegt werden, drei Leitdrähte können verlegt werden.



Ein Leitdraht (1) erfüllt folgende Funktionen:

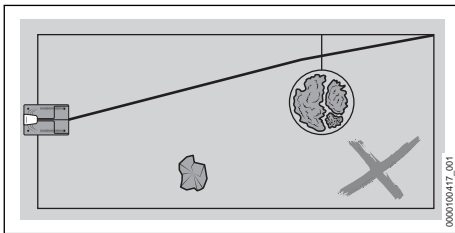
- Orientierung für die Heimfahrt zur Dockingstation (2)
- Ansteuern eines Startpunkts (3)
- Teilt die Mähfläche in Zonen (A und B) ein

Der Leitdraht (1) wird an der Dockingstation (2) beginnend durch die Mähfläche verlegt und an einer möglichst weit entfernten Stelle an den umlaufenden Begrenzungsdraht (4) angeschlossen. 10

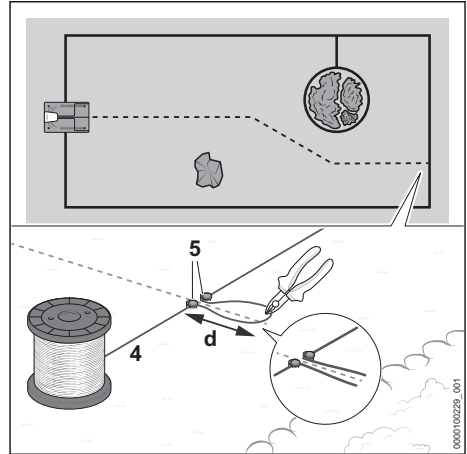


► Leitdraht so einplanen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:

- Der Leitdraht wird auf einer Länge $a = 2$ m gerade von der Dockingstation in die Mähfläche geführt.
- Der Mindestabstand zwischen Leitdraht und dem umlaufenden Begrenzungsdraht beträgt $b = 27,5$ cm
- Der Leitdraht wird mit einem Mindestabstand $c = 37$ cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) gerade und im rechten Winkel an den Begrenzungsdraht geführt und angeschlossen.




- Der Leitdraht darf sich nicht mit einer Sperrflächenverbot verbinden.
- Der Leitdraht darf nicht in einer Ecke an den Begrenzungsdraht angeschlossen werden.
- Der Leitdraht darf sich nicht mit einem Begrenzungsdraht überkreuzen.
Ausnahme: Bei der Installation einer Gasse muss der Leitdraht den Begrenzungsdraht kreuzen.
- Der Leitdraht darf nicht geknickt oder gespannt sein und er darf sich nicht selbst überkreuzen.



Bei der Installation des umlaufenden Begrenzungsdrahts (4), muss die Anschlussstelle für den Leitdraht verlegt werden:

- Begrenzungsdraht (4) an den vorgesehenen Stellen mit einem Fixiernagel (5) befestigen.
- Begrenzungsdraht (4) zu einer Schleife mit einer Länge $d = 15$ cm legen und mit einem weiteren Fixiernagel (5) befestigen.
- Begrenzungsdraht (4) am Ende der Drahtschleife z. B. mit einem Seitenschneider durchtrennen.

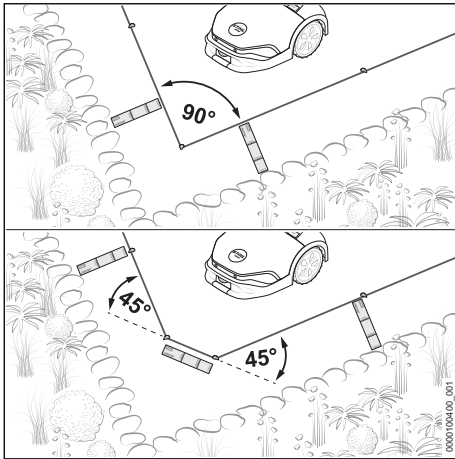
Die Drahtenden werden zum Abschluss der Installation mit dem Leitdraht verbunden.  10

- Begrenzungsdraht (4) weiter um die Mähfläche verlegen.

8.3 Ecken

Ecken mit einem Winkel von 90°

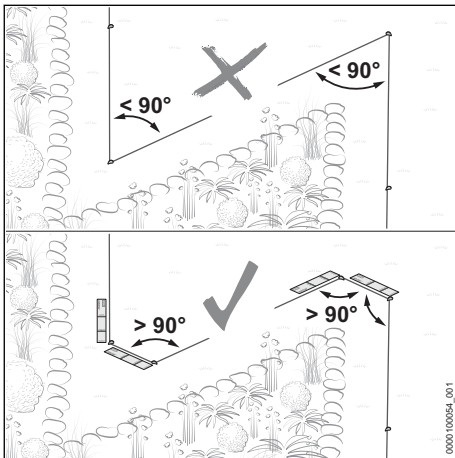
Ecken mit einem Winkel von 90° können in zwei Ecken mit einem Winkel von 45° unterteilt werden. Der Mähroboter ändert seine Richtung in diesem Bereich dadurch gleichmäßiger und weniger ruckartig.



- Begrenzungsdraht in der Ecke auf einer Länge von mindestens 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) quer verlegen.

Spitz zulaufende Ecken mit einem Winkel < 90°

Spitz zulaufende Ecken mit einem Winkel < 90° in zwei Ecken unterteilen. Der Mähroboter ändert dadurch seine Richtung in diesem Bereich gleichmäßiger und weniger ruckartig.



- Sicherstellen, dass bei spitz zulaufenden Ecken ein Winkel von 90° nicht unterschritten wird.
- Falls der Winkel von 90° unterschritten wird: Winkel unterteilen.
 - Eine Ecke mit einem Winkel von größer als 90° verlegen. Danach den Begrenzungsdraht auf einer Länge von mindestens

37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) geradeaus verlegen.

- Dann eine Ecke mit einem Winkel von größer als 90° verlegen. Danach den Begrenzungsdraht auf einer Länge von mindestens 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) gerade verlegen.

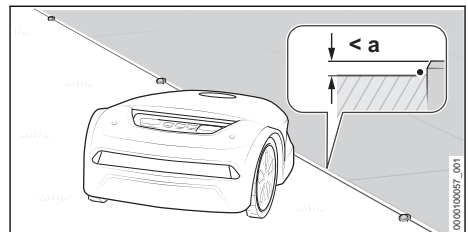
8.4 Befahrbare Fläche

Direkt an die Mähfläche angrenzende Flächen können vom Mähroboter befahren werden, wenn der Höhenunterschied zwischen der befahrbaren Fläche und der Mähfläche nicht mehr als 1,5 cm beträgt. Der Untergrund muss fest und frei von Hindernissen sein.

Beispiele:

- Terrasse
- Gepflasterter Weg
- Rasenkantensteine oder Platten

Durch einen geringen Abstand des Begrenzungsdrahts zur befahrbaren Fläche wird randloses Mähen ermöglicht.



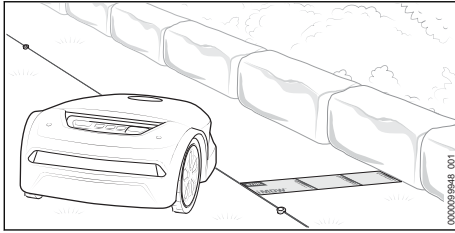
- Begrenzungsdraht ohne Abstand parallel zur befahrbaren Fläche verlegen. Der maximale Höhenunterschied zwischen der befahrbaren Fläche und der Mähfläche beträgt $a = 1,5$ cm

8.5 Nicht befahrbare Fläche

Eine Fläche ist nicht befahrbar, wenn Hindernisse in Bodennähe in die Mähfläche ragen, der Untergrund nicht fest ist oder sehr uneben ist und wenn der Höhenunterschied zwischen der Mähfläche und der angrenzenden Fläche mehr als 1,5 cm beträgt.

Beispiele:

- Mauer oder Zaun
- Hecke oder Büsche mit tief wachsenden Zweigen
- Steingarten oder geschotterter Weg
- Stark verwurzelter oder unebener Boden



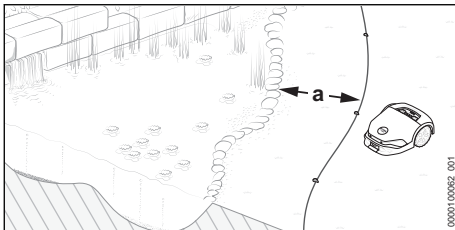
- ▶ Begrenzungsdraht in einem Abstand von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) parallel zur nicht befahrbaren Fläche verlegen.
- ▶ Falls sich die nicht befahrbare Fläche auf der Mähfläche befindet: Nicht befahrbare Fläche mit einer Sperrfläche abgrenzen.

8.6 Wasserfläche

Zu Wasserflächen muss ein erhöhter Drahtabstand eingehalten werden, wenn die Wasserfläche nicht durch ein festes und mindestens 10 cm hohes Hindernis von der Mähfläche abgegrenzt ist.

Beispiele:

- Gartenteich
- Pool
- Bach oder Wasserlauf



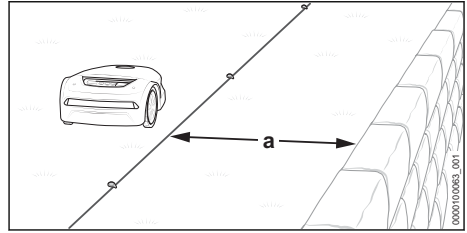
- ▶ Begrenzungsdraht in einem Abstand von $a = 1$ m parallel zum Uferbereich verlegen.
- ▶ Falls sich die Wasserfläche auf der Mähfläche befindet: Wasserfläche mit einer Sperrfläche abgrenzen.

8.7 Absturzkante

Zu Absturzkanten muss ein erhöhter Drahtabstand eingehalten werden, wenn die Absturzkante nicht durch ein festes und mindestens 10 cm hohes Hindernis von der Mähfläche abgegrenzt ist.

Beispiele:

- Treppe
- Stützmauer
- abgestufter Hang



- ▶ Begrenzungsdraht in einem Abstand von $a = 1$ m parallel zur Absturzkante verlegen.

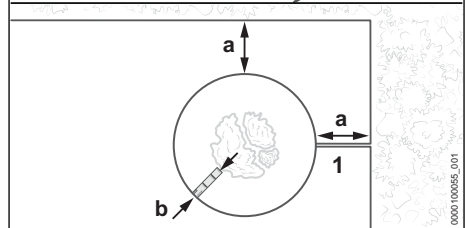
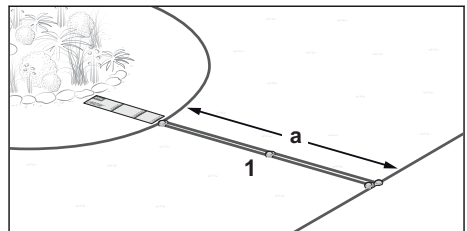
8.8 Sperrfläche

Bereiche auf der Mähfläche, die nicht vom Mähroboter befahren werden können oder dürfen, müssen über eine Sperrfläche abgegrenzt werden.

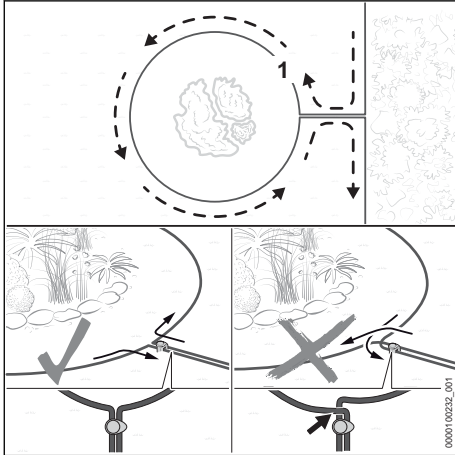
Beispiele:

- Beet ohne eine feste und mindestens 10 cm hohe Umrandung
- Gartenteich oder Pool ohne eine feste und mindestens 10 cm hohe Umrandung
- Hindernisse, die nicht berührt werden dürfen
- Hindernisse, die nicht ausreichend fest sind
- Hindernisse, die niedriger als 10 cm sind

Für einen robusten Mähbetrieb sollten Sperrflächen keine nach innen gewölbte Formen aufweisen.



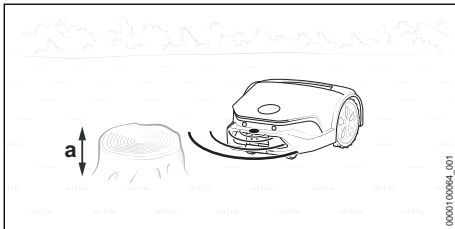
- ▶ Begrenzungsdraht (1) vom Rand weg in Richtung Sperrfläche führen. Sicherstellen, dass für die Sperrfläche folgende Maße eingehalten sind:
 - Mindestabstand zu anderen Begrenzungsdrähten $a = 55$ cm
 - Drahtabstand $b = 37$ cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) (bei Wasserflächen und Absturzkanten $b = 1$ m)
 - minimaler Durchmesser der Sperrfläche 74 cm



- ▶ Begrenzungsdraht (1) um den abzugrenzenden Bereich verlegen.
- ▶ Begrenzungsdraht (1) parallel und eng nebeneinander zurück zum Rand führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.

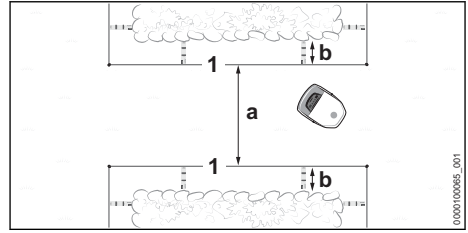
8.9 Festes Hindernis

Ein festes Hindernis auf der Mähfläche muss nicht durch eine Sperrfläche abgegrenzt werden, wenn das Hindernis mindestens 10 cm hoch ist. Das Hindernis wird durch die Ultraschallsensoren und den Stoßsensor erkannt.



- ▶ Ein festes Hindernis mit einer Höhe von mindestens $a = 10$ cm muss nicht abgegrenzt werden.

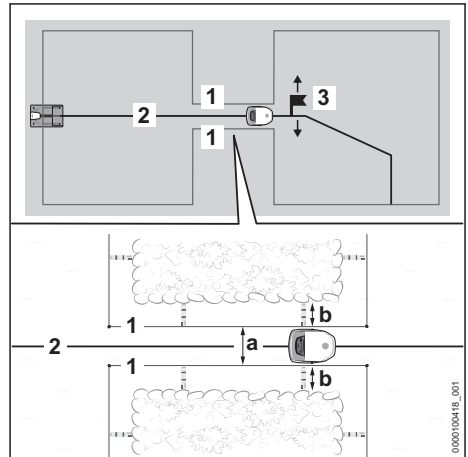
8.10 Engstelle



Der Mähroboter befährt alle Engstellen, solange ein Mindestabstand (a) zwischen den Begrenzungsdrähten (1) eingehalten wird.

- ▶ Begrenzungsdraht (1) wie abgebildet verlegen und sicherstellen, dass folgende Maße eingehalten sind:
 - Mindestabstand zwischen den Begrenzungsdrähten (1) in der Engstelle: $a = 2$ m
 - Falls die Engstelle durch seitliche Hindernisse eingegrenzt wird: Zusätzlich einen Abstand von $b = 37$ cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) berücksichtigen
- ▶ Falls der Mindestabstand $a = 2$ m zwischen den Begrenzungsdrähten (1) unterschritten wird:
 - Einen Leitdraht mittig durch die Engstelle verlegen.


Engstelle mit Leitdraht



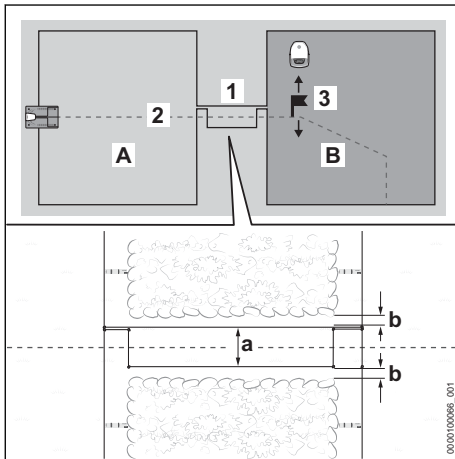
Ein Leitdraht (2) führt den Mähroboter gezielt durch eine Engstelle, solange ein Mindestabstand (a) zwischen den Begrenzungsdrähten (1) eingehalten wird.

Zum Abschluss der Inbetriebnahme muss ein Startpunkt (3) hinter der Engstelle und dessen

Anfahrthäufigkeit gesetzt werden. Andernfalls findet der Mähroboter nicht durch die Engstelle. Startpunkte können über die App „MYiMOW®“ eingestellt werden.

- ▶ Begrenzungsdraht (1) wie abgebildet verlegen und sicherstellen, dass folgende Maße eingehalten sind:
 - Mindestabstand zwischen den Begrenzungsdrähten (1) in der Engstelle: $a = 55 \text{ cm}$
 - Falls die Engstelle durch seitliche Hindernisse eingrenzt wird: Zusätzlich einen Abstand von $b = 37 \text{ cm}$ (Länge: 1x iMOW® Ruler) berücksichtigen
- ▶ Leitdraht (2) in der Mitte der Engstelle verlegen.
- ▶ Falls der seitliche Abstand $b = 37 \text{ cm}$ (Länge: 1x iMOW® Ruler) unterschritten wird: Eine Gasse installieren, um den Mähroboter zu einer weiteren Mähfläche zu können  8.11 oder den Bereich der Engstelle von der Mähfläche abgrenzen.

8.11 Gasse




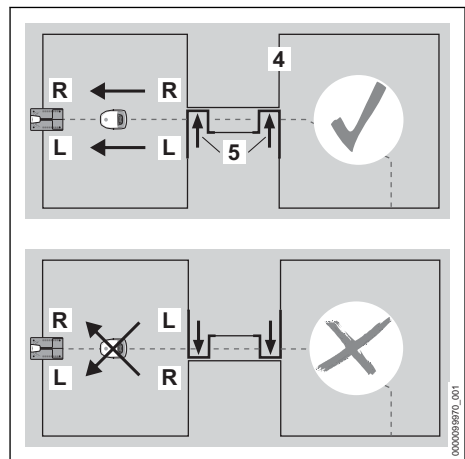
Mit Hilfe einer Gasse (1) können Engstellen zielgerichtet überwunden, oder Überfahrten definiert werden.

- Eine Gasse (1) verbindet die Hauptmähfläche (A) mit einem weiteren Mähbereich (B).
- In einer Gasse (1) muss ein Leitdraht (2) verlegt werden.
- Innerhalb einer Gasse (1) wird nicht gemäht.
- Eine Gasse muss eine Mindestbreite zwischen den Begrenzungsdrähten von $a = 55 \text{ cm}$ haben.

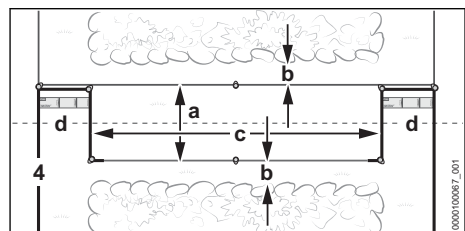
- ▶ Falls die Engstelle durch seitliche Hindernisse eingrenzt wird: Zusätzlich einen Mindestabstand von $b = 15 \text{ cm}$ berücksichtigen

Zum Abschluss der Inbetriebnahme muss ein Startpunkt (3) hinter der Gasse (1) und dessen Anfahrthäufigkeit gesetzt werden. Andernfalls findet der Mähroboter nicht von der Hauptmähfläche (A) durch die Gasse (1) zum weiteren Mähbereich (B). Startpunkte können über die App „MYiMOW®“ eingestellt werden.

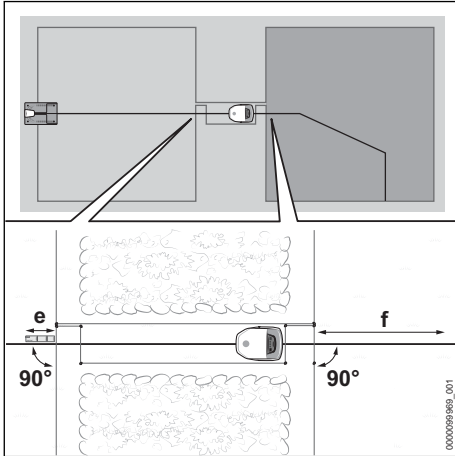
- ▶ Falls die Mindestbreite zwischen den Begrenzungsdrähten nicht eingehalten werden kann: Weiteren Mähbereich (B) von der Hauptmähfläche (A) abgrenzen und eine Nebenfläche installieren.  8.13



- ▶ Begrenzungsdraht (4) wie abgebildet verlegen und sicherstellen, dass die richtige Position der Drahtschleifen (5) eingehalten wird:
 - Die Drahtschleifen (5) müssen in Fahrrichtung zur Dockingstation links = (L) verlegt werden.
 - Der Abschnitt an dem die Begrenzungsdrähte (4) eng und parallel zueinander liegen befindet sich in Fahrrichtung zur Dockingstation rechts = (R).



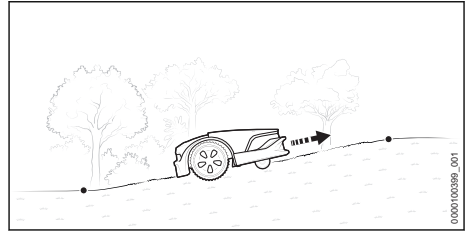
- ▶ Begrenzungsdraht (4) wie abgebildet verlegen und sicherstellen, dass folgende Maße eingehalten sind:
 - Breite zwischen den Begrenzungsdrähten in der Gasse: $a = 55 \text{ cm}$
 - Mindestabstand zu seitlichen Hindernissen: $b = 15 \text{ cm}$
 - Minimale Länge der Gasse: $c = 74 \text{ cm}$ (2x iMOW® Ruler)
 - Abstand der Begrenzungsdrähte der Drahtschleufe: $d = 37 \text{ cm}$ (Länge: 1x iMOW® Ruler)



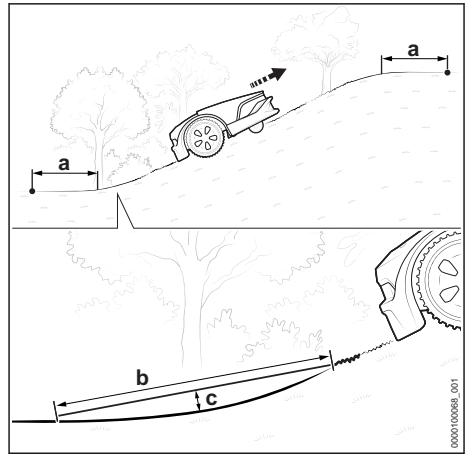
- ▶ Beim Verlegen des Leitdrahts (2) sicherstellen, dass folgende Maße und Abstände eingehalten sind:
 - Der Leitdraht (2) wird mittig in der Gasse verlegt.
 - Leitdraht (2) vor der Gasse auf einer Länge von mindestens $e = 37 \text{ cm}$ (Länge: 1x iMOW® Ruler) gerade und im rechten Winkel (90°) zur Gasse führen.
 - Leitdraht (2) nach der Gasse auf einer Länge von mindestens $f = 2 \text{ m}$ gerade und im rechten Winkel (90°) von der Gasse wegführen.

8.12 Steigungen / Gefälle

Der Mähroboter kann Steigungen bis zu 45 % befahren und mähen. Mit dem Upgrade Kit 10, iMOW® Traktionsräder können Steigungen bis zu 60 % befahren und gemäht werden. Das Upgrade Kit 10 ist als Zubehör erhältlich.



- ▶ Falls sich eine Steigung / Gefälle bis 27 % innerhalb der Mähfläche befindet: Begrenzungsdraht normal verlegen.

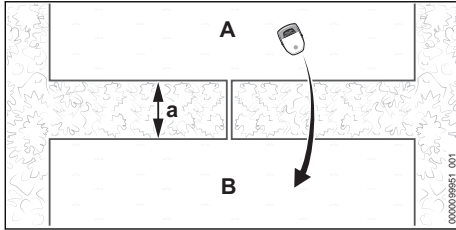


- ▶ Falls sich eine Steigung / Gefälle von mehr als 27 % innerhalb der Mähfläche befindet: Vor und nach der Steigung / dem Gefälle den Begrenzungsdraht mit einem Abstand $a =$ mindestens 1,20 m verlegen.
- ▶ Damit der Mähroboter den Übergang zwischen Ebene und Steigung / Gefälle befahren kann, muss der Radius des Übergangs so beschaffen sein, dass auf einer Länge $b = 1 \text{ m}$ der Abstand zum Boden $c = 10 \text{ cm}$ nicht überschritten wird.

8.13 Nebenfläche

Eine Nebenfläche kann vom Mähroboter nicht selbst angefahren werden. Der Mähroboter muss durch den Kunden in der Nebenfläche platziert werden.

In einer Nebenfläche darf kein Leitdraht verlegt sein.



- ▶ Begrenzungsdraht (1) von der Hauptfläche (A) in die Nebenfläche (B) führen und verlegen. Mindestabstand zu den Begrenzungsdrähten $a = 74 \text{ cm}$
- ▶ Sicherstellen, dass die Länge des Begrenzungsdrachts (1) 850 m nicht übersteigt.
- ▶ Begrenzungsdraht (1) parallel und eng aneinander zurück zur Mähfläche (A) führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.

8.14 Kleine Mähfläche

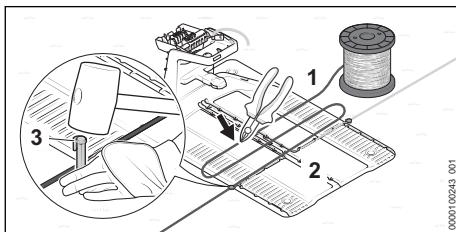
Bei einer kleinen Mähfläche, bei der weniger als 20 m Begrenzungsdraht benötigt wird, muss das Kleinflächenmodul STIHL AKM 100 verwendet werden.

Das STIHL AKM 100 stabilisiert das Drahtsignal und wird mit Hilfe von Drahtverbindern in den Begrenzungsdraht eingebunden.

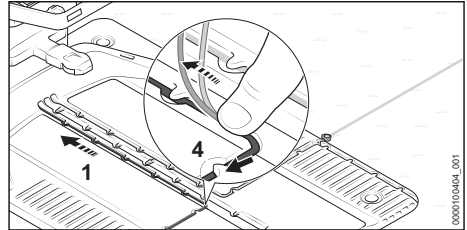
9 Verlegung des Begrenzungsdrachts abschließen

9.1 Verlegung des Begrenzungsdrachts abschließen

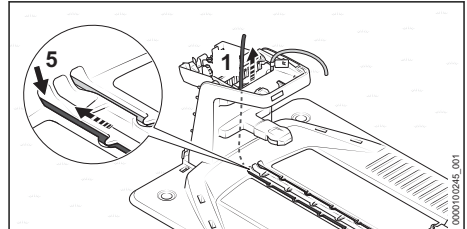
Dockingstation auf dem Rand der Mähfläche, Dockingstation am Rand der Rasenfläche



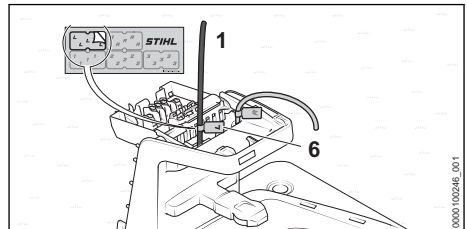
- ▶ Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (2) mit einem Fixiernagel (3) befestigen.
- ▶ Mit dem Begrenzungsdraht (1) zwei Breiten der Bodenplatte (2) abmessen und Begrenzungsdraht (1) danach mit einem Seitenschneider ablängen.



- ▶ Begrenzungsdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken (4) fixiert ist.

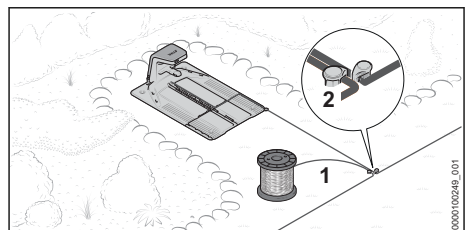


- ▶ Begrenzungsdraht (1) in die linke Durchführung (5) stecken und nachführen. Das Drahtende (1) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.

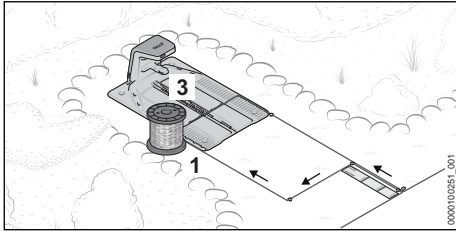


- ▶ Drahtende (1) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (6) kennzeichnen.

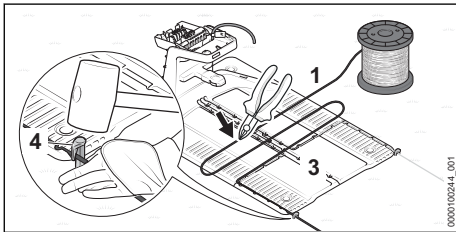
Dockingstation außerhalb der Mähfläche



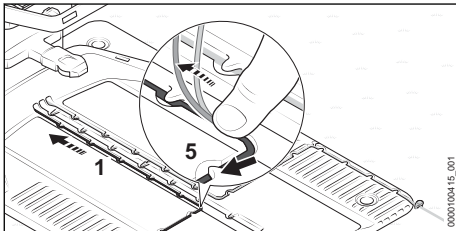
- ▶ Begrenzungsdraht (1) eng an bereits verlegten Begrenzungsdrähten führen und mit einem Fixiernagel (2) befestigen.



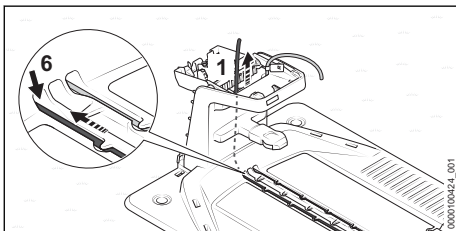
- Begrenzungsdraht (1) eng und parallel zum anderen Begrenzungsdraht auf einer Länge von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) zurück zur Dockingstation führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.
- Begrenzungsdraht (1) zurück zum Rand und weiter zur Bodenplatte (3) führen.



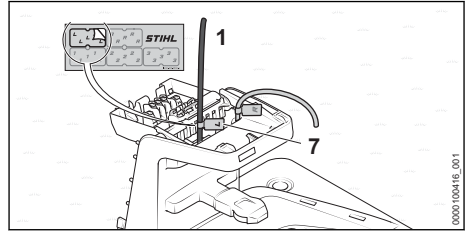
- Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (3) mit einem Fixiernagel (4) befestigen.
- Mit dem Begrenzungsdraht (1) zwei Breiten der Bodenplatte (3) abmessen und Begrenzungsdraht (1) danach mit einem Seitenschneider ablängen.



- Begrenzungsdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken (5) fixiert ist.



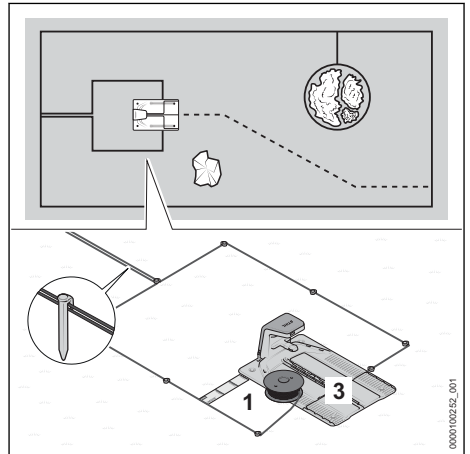
- Begrenzungsdraht (1) in die linke Durchführung (6) stecken und nachführen. Das Drahtende (1) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.



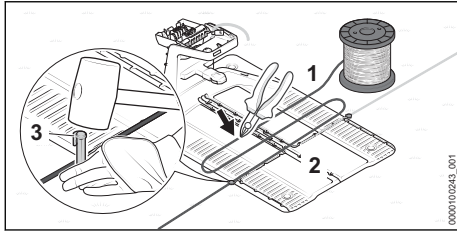
- Drahtende (1) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (7) kennzeichnen.

Zum Abschluss der Inbetriebnahme muss zwingend ein Startpunkt in der Mähfläche gesetzt werden. Andernfalls findet der Mähroboter nicht zur Mähfläche. Startpunkte und deren Anfahrhäufigkeit können über die App „MYiMOW®“ eingestellt werden.

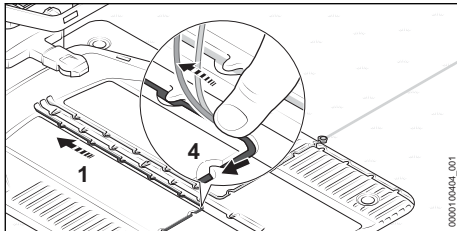
Dockingstation mitten auf der Mähfläche aufstellen



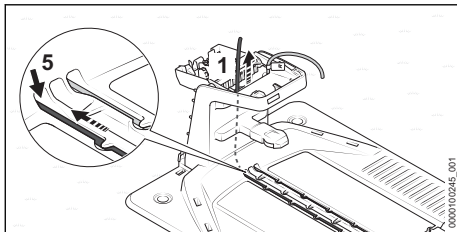
- Begrenzungsdraht (1) eng an den bereits verlegten Begrenzungsdraht führen.
- Begrenzungsdraht (1) eng und parallel zum anderen Begrenzungsdraht zurück zur Dockingstation führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.
- Begrenzungsdraht (1) im Abstand von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) um die Bodenplatte (3) nach vorne führen.



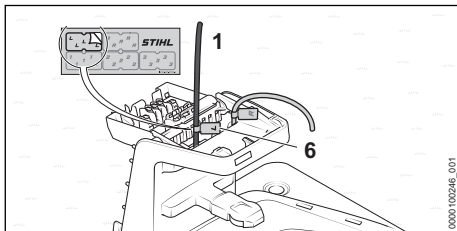
- Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (2) mit einem Fixiernagel (3) befestigen.
- Mit dem Begrenzungsdraht (1) zwei Breiten der Bodenplatte (2) abmessen und Begrenzungsdraht (1) danach mit einem Seitenschneider ablängen.



- Begrenzungsdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken (4) fixiert ist.



- Begrenzungsdraht (1) in die linke Durchführung (5) stecken und nachführen. Das Drahtende (1) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.



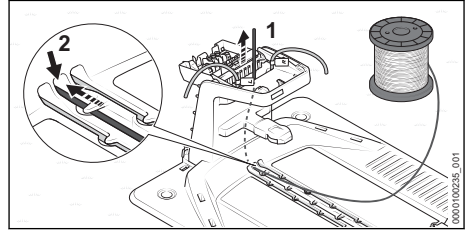
- Drahtende (1) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (6) kennzeichnen.

10 Leitdraht verlegen

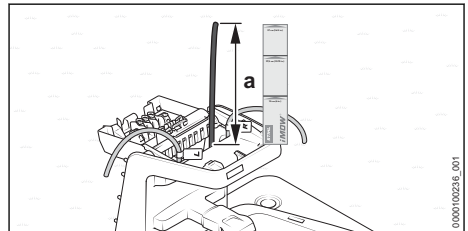
10.1 Leitdraht verlegen

Bereits bei der Verlegung des Begrenzungsdrahts muss die Position aller Leitdrähte berücksichtigt werden.

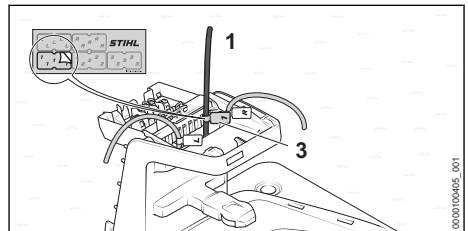
- Allgemeine Vorgaben zur Verlegung des Leitdrahts berücksichtigt 8.1.



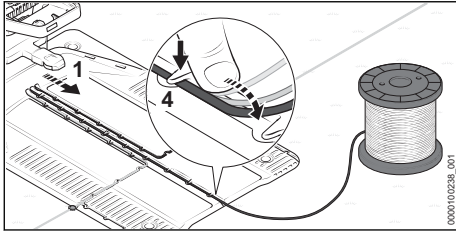
- Anfang des Leitdrahts (1) in die mittlere Durchführung (2) stecken und nachführen. Der Leitdraht (1) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.



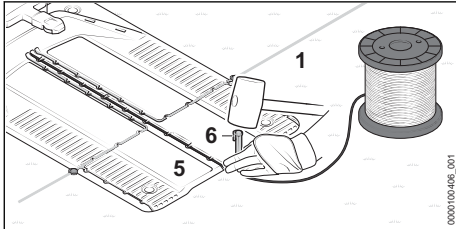
- Leitdraht (1) so lange nachführen, bis er auf einer Länge von $a = 37$ cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) nach oben übersteht.



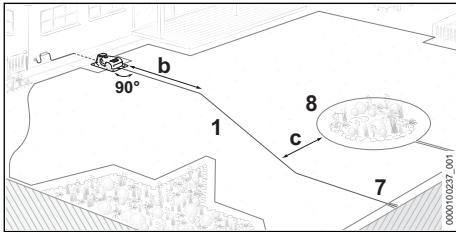
- Leitdraht (1) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (3) kennzeichnen. Die Kennzeichnung erleichtert den späteren Anschluss an die richtige Klemme.



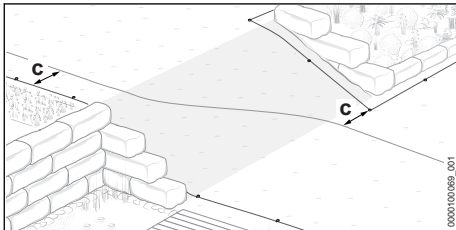
- ▶ Leitdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken (4) fixiert ist.



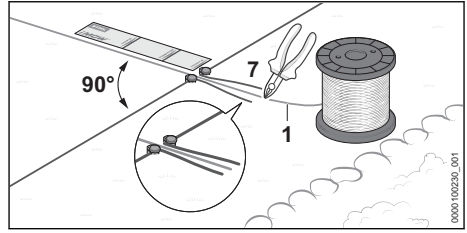
- ▶ Leitdraht (1) direkt an der Bodenplatte (5) mit einem Fixiernagel (6) befestigen.



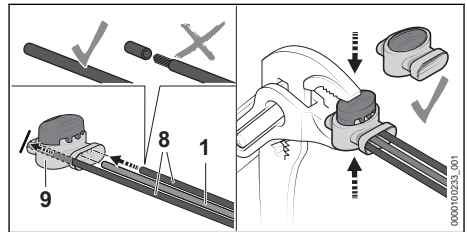
- ▶ Leitdraht (1) auf einer Länge $b = 2\text{ m}$ gerade und im rechten Winkel (90°) von der Dockingstation in die Mähfläche führen.
- ▶ Leitdraht (1) zur Drahtschleife (7) am Rand der Mähfläche führen. Der Abstand zum umlaufenden Begrenzungsdraht (8) muss mindestens $c = 27,5\text{ cm}$ betragen.



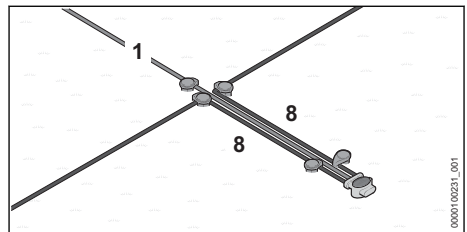
- ▶ An Hängen den Leitdraht diagonal verlegen. Der Abstand zum Begrenzungsdraht muss mindestens $c = 27,5\text{ cm}$ betragen.



- ▶ Leitdraht (1) auf einer Länge von mindestens 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) gerade und im rechten Winkel (90°) zur Drahtschleife (7) führen.
- ▶ Leitdraht (1) durch die Mitte der Drahtschleife (7) verlegen.
- ▶ Leitdraht (1) am Ende der Drahtschleife (7) mit einem Seitenschneider durchtrennen und alle Drahtenden auf die gleiche Länge bringen.



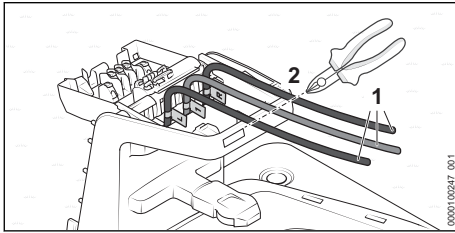
- ▶ Enden der Begrenzungsdrähte (8) und des Leitdrahts (1) bis zum Anschlag in den Drahtverbinder (9) stecken. Die Drahtenden dürfen nicht abisoliert werden.
- ▶ Drahtverbinder (1) mit einer Zange bis zum Anschlag zusammendrücken.



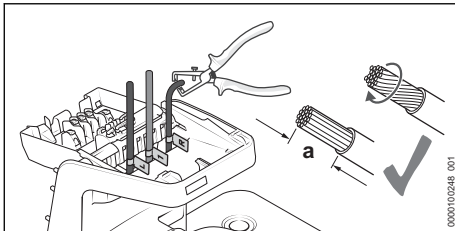
- ▶ Begrenzungsdrähte (8) und Leitdraht (1) parallel und eng aneinander führen, ohne dass sich die Drähte überkreuzen.
- ▶ Drähte mit weiteren Fixiernägeln befestigen.

11 Dockingstation elektrisch anschließen

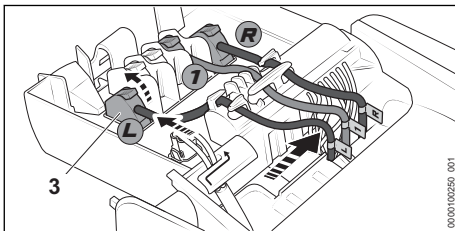
11.1 Begrenzungsdraht und Leitdraht anschließen



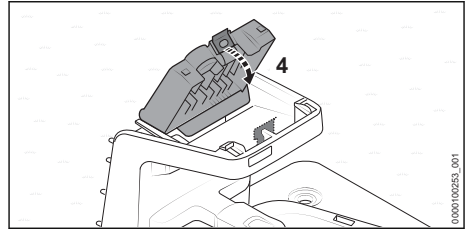
- ▶ Drahtenden (1) leicht spannen und entlang der Kante (2) mit einem Seitenschneider abblenden.



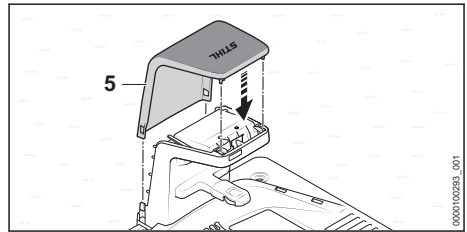
- ▶ Drahtenden auf einer Länge von $a = 10$ mm abisolieren.
- ▶ Drahtlitzen so verdrehen, dass keine einzelnen Drahtlitzen abstehen.



- ▶ Die beschrifteten Drahtenden den jeweiligen Klemmen zuordnen.
- ▶ Hebel der entsprechenden Klemme (3) nach hinten aufklappen.
- ▶ Das abisolierte Drahtende in die entsprechende Klemme (3) einführen und zum Schließen den Hebel wieder nach vorne klappen.
- ▶ Begrenzungsdrähte und Leitdraht wie abgebildet in den Kabelhaltern fixieren und zur rechten Seite drücken.

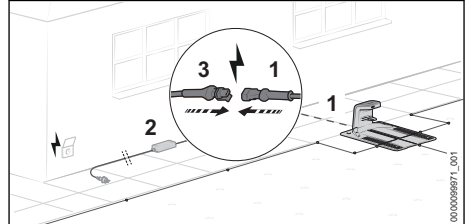


- ▶ Abdeckung (4) nach vorne klappen. Die Abdeckung (4) rastet hörbar und spürbar ein.



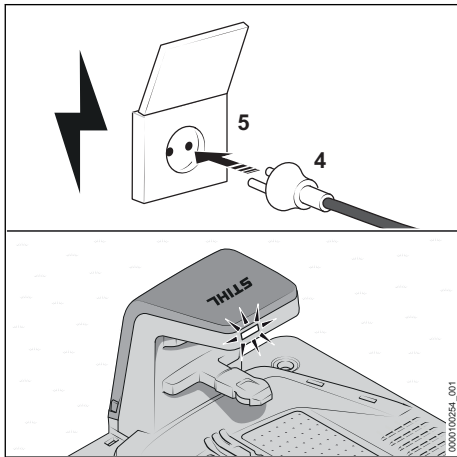
- ▶ Haube (5) aufsetzen. Die Haube (5) rastet hörbar ein.

11.2 Ladekabel verlegen und Netzteil anschließen



- ▶ Ladekabel (1) zum Standort des Netzteils (2) verlegen.
- ▶ Standort für das Netzteil (2) so wählen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
 - Das Netzteil (2) und die Anschlussleitung befinden sich außerhalb der Mähfläche.
 - Eine geeignete Steckdose befindet sich in Reichweite des Netzteils (2).
 - Das Netzteil (2) steht auf einer ebenen Fläche.
 - Das Netzteil (2) steht nicht auf einem dauerhaft nassen Untergrund.
 - Falls möglich: Der Standort ist vor Witterungseinflüssen geschützt und beschattet.

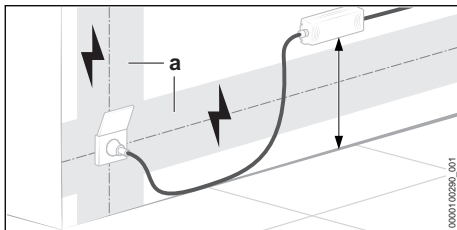
- ▶ Ladekabel so verlegen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
 - Das Ladekabel (1) befindet sich außerhalb der Mähfläche.
 - Das Ladekabel (1) ist so verlegt, dass Personen nicht darüber stolpern können.
 - Das Ladekabel (1) ist nicht gespannt oder verwickelt.
 - Das Ladekabel (1) ist komplett abgewickelt und liegt nicht unter der Dockingstation.
 - Das Ladekabel (1) liegt nicht auf einem dauerhaft nassen Untergrund.
- ▶ Ladekabel (1) mit dem Stecker (3) des Netzteils (2) verbinden.



- ▶ Netzstecker (4) in eine richtig installierte Steckdose (5) stecken.
Die LED an der Dockingstation leuchtet grün.

11.3 Netzteil an eine Wand montieren

Das Netzteil kann an eine Wand montiert werden.

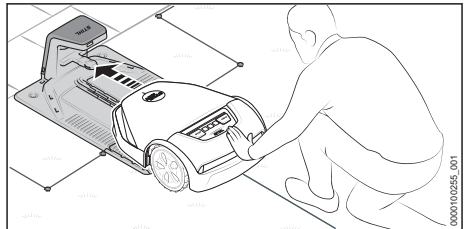


- ▶ Netzteil so montieren, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
 - Geeignetes Befestigungsmaterial wird verwendet.

- Das Netzteil ist waagrecht.
Folgende Abstände sind eingehalten:
 - Das Netzteil befindet sich außerhalb des Bereichs (a) möglicher Elektroinstallationen.
 - Eine geeignete Steckdose befindet sich in Reichweite des Netzteils.
 - Falls möglich: Der Standort ist vor Witterungseinflüssen geschützt und beschattet.

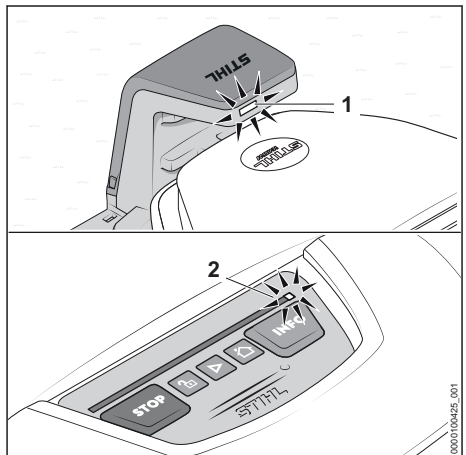
12 Mähroboter laden

12.1 Mähroboter laden



- ▶ Mähroboter bis zum Anschlag in die Dockingstation schieben.
Der Mähroboter führt einen Systemstart durch und wird geladen.

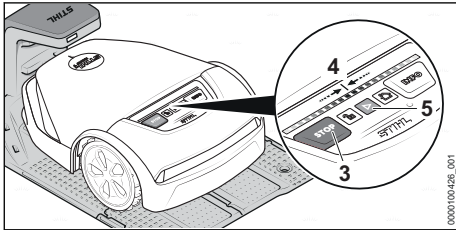
Die Ladezeit hängt von verschiedenen Einflüssen ab, z. B. von der Temperatur des Akkus oder von der Umgebungstemperatur. Für eine optimale Leistungsfähigkeit die empfohlenen Temperaturbereiche beachten, 23.7.



Die LED (1) an der Dockingstation leuchtet weiß. Am Leuchtstreifen des Mähroboters leuchtet eine LED (2) weiß.

Energieeffizientes Laden

Um den Akku des Mähroboters mit möglichst geringen Energiebedarf aufzuladen, können neben der Ladefunktion alle nicht notwendigen Zusatzfunktionen des Mähroboters und der Dockingstation deaktiviert werden.



- ▶ Falls die Funktion „Diebstahlschutz“ in der App „MYiMOW®“ aktiviert ist: „Diebstahlschutz“ deaktivieren.

Folgende Tastenkombination nacheinander drücken:

- ▶ „STOP“ (3) drücken.
Der Mähroboter wird gestoppt und gesperrt
- ▶ „STOP“ (3) drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen (4) vollständig rot leuchtet.
- ▶ „STOP“ (1) drücken.
Der Leuchtstreifen (4) blinkt zwei Mal. Die Gerätesperre des Mähroboters ist aktiviert.
- ▶ „STOP“ (3) drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen (4) vollständig rot leuchtet und zum Abschluss zweimal blinkt.
Der Modus „energieeffizientes Laden“ ist aktiviert. Der Akku des Mähroboter wird voll aufgeladen. Alle Zusatzfunktionen sind deaktiviert.

Nach dem Ladevorgang muss der Mähroboter aktiviert werden, damit der Mähroboter wieder betriebsbereit ist:

- ▶ Taste „START“ (5) drücken.
Der Mähroboter ist betriebsbereit.

13 Bluetooth®-Funkschnittstelle schließen

13.1 Bluetooth®-Funkschnittstelle einrichten

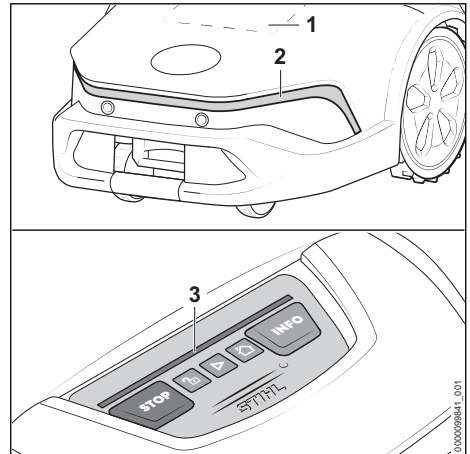
Der Mähroboter sendet regelmäßig ein Bluetooth®-Signal aus, um sich mit einem mobilen Endgerät verbinden zu können. Die Funkschnittstelle ist im Auslieferungszustand nicht passwortgeschützt.

- ▶ App „MYiMOW®“ im App Store des mobilen Endgeräts herunterladen und Account erstellen.
- ▶ Mähroboter dem Account hinzufügen.
- ▶ Anweisungen auf dem Bildschirm folgen und die Bluetooth®-Funkschnittstelle mit einem Passwort sichern.
Nach Vergabe des Passworts ist das mobile Endgerät zur Steuerung und Konfiguration des Mähroboters autorisiert.

Ein weiteres mobiles Endgerät kann nur durch Eingabe des gewählten Passworts autorisiert werden. Der Mähroboter ist auf diese Weise gegen unbefugten Zugriff gesichert.

14 Leuchtmuster am Mähroboter und Dockingstation

14.1 Leuchtstreifen am Mähroboter



Das Matrixdisplay (1) und die Leuchtstreifen (2 und 3) zeigen den Status des Mähroboters und Störungen an.

Weißes Leuchtmuster:

- Kein aktiver Mähvorgang.

Grünes Leuchtmuster:

- Ein Mähvorgang ist aktiv.

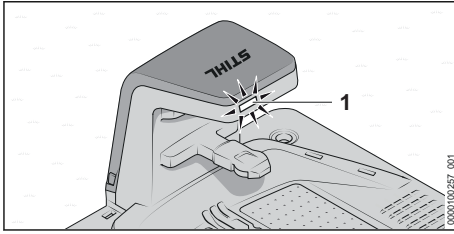
Blaues Leuchtmuster:

- Der Mähroboter erhält ein Systemupdate oder das System startet neu.

Rotes Leuchtmuster:

- Gerätesperre ist aktiv.
- Störungsmeldung.

14.2 LED an der Dockingstation



Die LED (1) zeigt den Status der Dockingstation und Störungen an.

LED (1) leuchtet weiß:

- Die Dockingstation ist betriebsbereit.
- Der Mähroboter steht in der Dockingstation ohne aktiven Mähvorgang.
- Der Mähroboter wird geladen ohne aktiven Mähvorgang.

LED (1) leuchtet grün:

- Der Mähroboter wird während eines Mähvorgangs zwischengeladen.

LED (1) leuchtet rot:

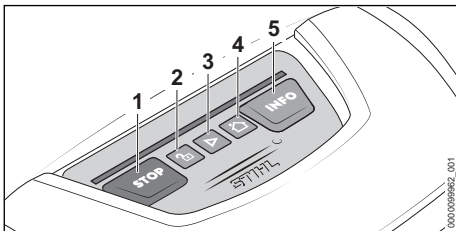
- Es besteht eine Störung.

LED (1) leuchtet blau:

- Kommunikation mit dem Mähroboter.

15 Mähroboter bedienen und einstellen

15.1 Bedienfeld



Über die Drucktasten (1 bis 5) kann der Mähroboter in seinen Grundfunktionen bedient werden. Der volle Funktionsumfang ist über die App „MYiMOW®“ verfügbar.

Mähvorgang starten

- ▶ „START“ (3) drücken.

Der Mähroboter startet den Mähvorgang und kehrt anschließend automatisch zur Dockingstation zurück.

Mähvorgang stoppen und Mähroboter sperren

- ▶ „STOP“ (1) drücken.

Der Mähroboter und das Mähwerk stoppt. Der Mähroboter wird gesperrt.

Mähroboter zur Dockingstation senden

- ▶ „HAUS“ (4) drücken.

Der Mähroboter fährt zurück zur Dockingstation.

Mähroboter entsperren

- ▶ „SCHLOSS“ (2) drücken.
- ▶ Angezeigte Tastenkombination drücken.

Informationen abrufen

- ▶ „INFO“ (5) drücken.

Der Mähroboter gibt akustische Informationen zum aktuellen Status wieder.

15.2 App „MYiMOW®“

Um den Mähroboter komfortabel nutzen zu können, ist die Verwendung der App „MYiMOW®“ erforderlich. Über die App „MYiMOW®“ kann der Mähroboter bedient und eingestellt werden. Der Mähroboter kann über eine kabellose Netzwerkverbindung (WLAN) und Mobilfunkverbindung oder per Bluetooth® mit einem mobilen Endgerät verbunden werden. Von einem Desktop-Computer kann der Mähroboter über die Web-App „MYiMOW®“ bedient und eingestellt werden.

Funktionsumfang (Liste nicht vollständig):

- Mähvorgang starten und stoppen
- Mähplan
 - Mähzeiten einstellen (über einen Assistenten oder manuell)
 - Startpunkte setzen (optional)
 - Zonen auswählen (optional)
- Schnitthöhe einstellen
- Fernzugriff auf den Mähroboter über eine kabellose Netzwerkverbindung (WLAN)
- Fernzugriff auf den Mähroboter über eine Mobilfunkverbindung.
- Hilfestellung

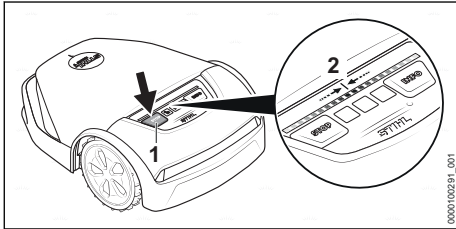
16 Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren

16.1 Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren



! WARNUNG

- Falls der Mähroboter nicht wie in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben gestoppt und über das Aktivieren der Gerätesperre stillgesetzt wird, kann der Mähroboter unbeabsichtigt eingeschaltet werden. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Mähroboter während des Transports, der Aufbewahrung, Reinigung, Wartung, Reparatur oder bei verändertem oder ungewohnten Verhalten stoppen und Gerätesperre aktivieren.



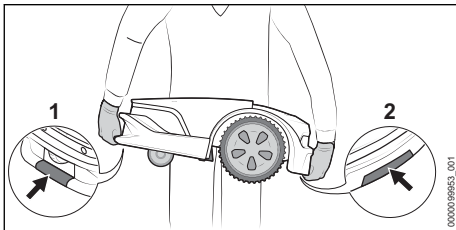
- ▶ „STOP“ (1) drücken.
Der Mähroboter wird gestoppt und gesperrt.
- ▶ „STOP“ (1) drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen (2) vollständig rot leuchtet.
- ▶ „STOP“ (1) drücken.
Der Leuchtstreifen (2) blinkt zwei Mal. Die Gerätesperre des Mähroboters ist aktiviert. Der Mähroboter kann transportiert, aufbewahrt, gereinigt oder gewartet werden.

17 Transportieren

17.1 Mähroboter transportieren

- ▶ Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.

Mähroboter tragen



- ▶ Arbeitshandschuhe aus widerstandsfähigem Material tragen.
- ▶ Mähroboter an der vorderen Griffstelle (1) und hinteren Griffstelle (2) tragen.

Mähroboter in einem Fahrzeug transportieren

- ▶ Mähroboter so sichern, dass der Mähroboter nicht umkippt und sich nicht bewegen kann.

17.2 Akku transportieren

Der Akku ist im Mähroboter eingebaut und darf nur durch einen STIHL Fachhändler ausgebaut werden.

- ▶ Sicherstellen, dass der Akku im sicherheitsgerechten Zustand ist.
- ▶ Akku so verpacken, dass er sich in der Verpackung nicht bewegen kann.
- ▶ Verpackung so sichern, dass sie sich nicht bewegen kann.

Der Akku unterliegt den Anforderungen zum Transport gefährlicher Güter. Der Akku ist als UN 3480 (Lithium-Ionen-Batterien) eingestuft und wurde gemäß UN Handbuch Prüfungen und Kriterien Teil III, Unterabschnitt 38.3 geprüft.

Die Transportvorschriften sind unter www.stihl.com/safety-data-sheets angegeben.

18 Aufbewahren

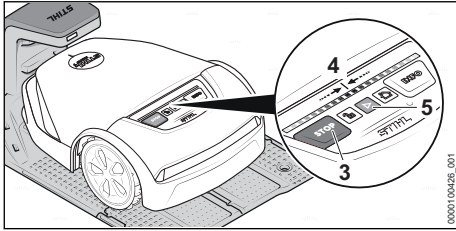
18.1 Dockingstation, Ladekabel und Netzteil abbauen

STIHL empfiehlt, bei längeren Betriebspausen, z. B. Winterpause die Dockingstation, das Ladekabel und das Netzteil abzubauen.

- ▶ Netzstecker des Netzteils aus der Steckdose ziehen.
- ▶ Alle Komponenten reinigen 19
- ▶ Ladekabel von Dockingstation und Netzteil trennen und aufwickeln.
- ▶ Netzteil abbauen und Anschlussleitung aufwickeln.
- ▶ Begrenzungsdraht und Leitdraht von der Dockingstation trennen.
 - ▶ Drahtenden zum Schutz vor Korrosion einfetten und vor Witterungseinflüssen schützen.
- ▶ Dockingstation abbauen

18.2 Mähroboter zum Aufbewahren vorbereiten

STIHL empfiehlt, bei längeren Betriebspausen, z. B. Winterpause den Mähroboter in einen „Winterschlaf“ zu versetzen. Der „Winterschlaf“ deaktiviert alle nicht notwendigen Zusatzfunktionen des Mähroboters und stellt eine geringe Entladung des Akkus sicher.



- ▶ Falls die Funktion „Diebstahlschutz“ in der App „MYiMOW®“ aktiviert ist: „Diebstahlschutz“ deaktivieren.

Folgende Tastenkombination nacheinander drücken:

- ▶ „STOP“ (3) drücken.
Der Mähroboter wird gestoppt und gesperrt
- ▶ „STOP“ (3) drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen (4) vollständig rot leuchtet.
- ▶ „STOP“ (1) drücken.
Der Leuchtstreifen (4) blinkt zwei Mal. Die Gerätesperre des Mähroboters ist aktiviert.
- ▶ „STOP“ (3) drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen (4) vollständig rot leuchtet und zum Abschluss zweimal rot blinkt.
Der Modus „Winterschlaf“ ist aktiviert. Der Akku des Mähroboter wird voll aufgeladen. Alle Zusatzfunktionen sind deaktiviert.

Nach der Winterpause muss der Mähroboter aktiviert werden, damit der Mähroboter wieder betriebsbereit ist:

- ▶ Mähroboter in die Mähfläche stellen.
- ▶ Taste „START“ (5) drücken.
Der Modus "Winterschlaf" ist deaktiviert und der Mähroboter ist wieder betriebsbereit.

18.3 Mähroboter, Dockingstation, Ladekabel und Netzteil aufbewahren

- ▶ Mähroboter, Dockingstation, Ladekabel und Netzteil so aufbewahren, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
 - Mähroboter, Dockingstation, Ladekabel und Netzteil sind außerhalb der Reichweite von Kindern.
 - Mähroboter, Dockingstation, Ladekabel und Netzteil sind sauber und trocken.
 - Mähroboter, Dockingstation, Ladekabel und Netzteil sind in einem geschlossenen Raum.
 - Der Akku des Mähroboters ist geladen.

- Alle Komponenten werden nicht außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzen aufbewahrt, 23.6.
- Mähroboter, Dockingstation, Ladekabel und Netzteil können nicht umkippen.
- Der Mähroboter kann nicht davonrollen.
- Der Mähroboter steht waagrecht auf den Rädern.
- Auf dem Mähroboter sind keine Gegenstände abgelegt.

Der Mähroboter kann auch an einer Wandhalterung aufbewahrt werden. Die Wandhalterung ist als Zubehör erhältlich.

HINWEIS

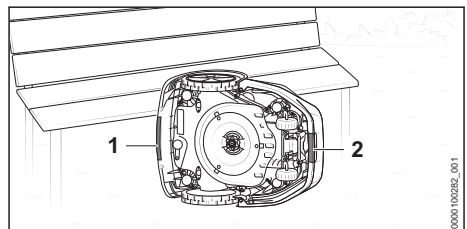
- Falls der Mähroboter nicht so aufbewahrt wird, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist, kann sich der Akku tiefentladen und dadurch irreparabel beschädigt werden.
 - ▶ Akku vor dem Aufbewahren laden.

19 Reinigen

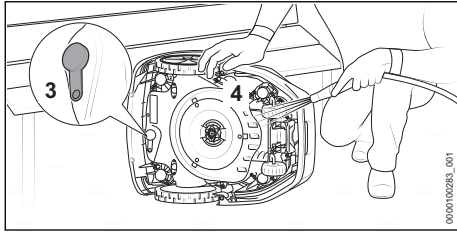
19.1 Mähroboter reinigen

! WARNUNG

- Die Schneidkanten der Klingen sind scharf. Der Benutzer kann sich schneiden.
 - ▶ Arbeitshandschuhe aus widerstandsfähigem Material tragen.
- ▶ Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.
- ▶ Haube und Bedienfeld mit einem feuchten Tuch reinigen.
- ▶ Ladekontakte mit einem feuchten Tuch reinigen.



- ▶ Mähroboter an der vorderen Griffstelle (1) und der hinteren Griffstelle (2) greifen.
- ▶ Mähroboter seitlich aufstellen und gegen Umfallen sichern.



- ▶ Stopfen (3) der Diagnosebuchse auf Beschädigungen und festen Sitz prüfen.
- ▶ Mähwerk (4) mit einem sanften Wasserstrahl reinigen.
- ▶ Festsitzenden Schmutz mit einem Holzstab oder einer weichen Bürste lösen und mit einem sanften Wasserstrahl abspülen.

19.2 Dockingstation, Netzteil, Ladekabel und Steckverbindungen reinigen

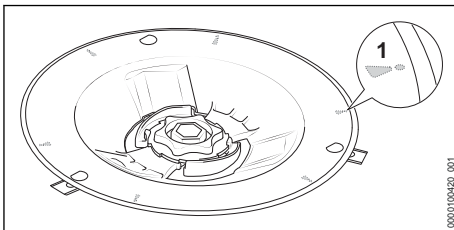
- ▶ Netzstecker des Netzteils aus der Steckdose ziehen.
- ▶ Dockingstation, Netzteil und Ladekabel mit einem feuchten Tuch reinigen.
 - ▶ Falls erforderlich: Festsitzenden Schmutz mit einer weichen Bürste lösen.
- ▶ Steckverbindungen mit einem trockenen, fusselfreien Tuch reinigen.
 - ▶ Falls erforderlich: Festsitzenden Schmutz mit einem Pinsel lösen.

20 Warten

20.1 Sichtprüfung

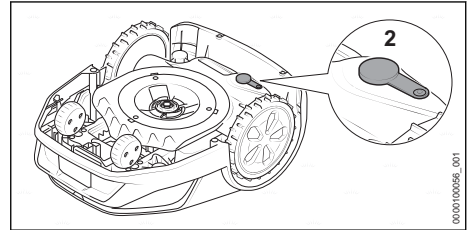
Mähroboter regelmäßig prüfen:

- Sauberkeit der Ladekontakte
- Haube und Schutzleiste auf Beschädigungen prüfen
- Leichtgängigkeit der Räder prüfen
- Klingen auf Beschädigungen, Verschleiß und Leichtgängigkeit prüfen



- Mähwerk auf Beschädigungen und Verschleiß prüfen.

- Wenn die Verschleißmarkierungen (1) an der Mähscheibe sichtbar sind, Mähscheibe ersetzen.

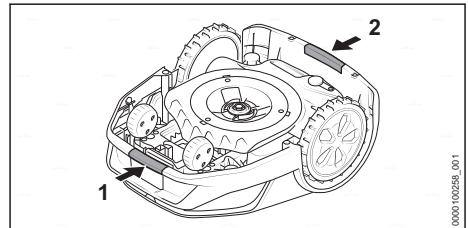


- Stopfen (2) der Diagnosebuchse auf Beschädigungen und festen Sitz prüfen

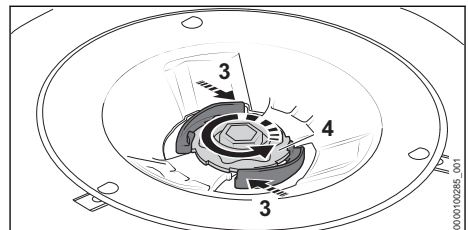
20.2 Klingen wechseln

! WARNUNG

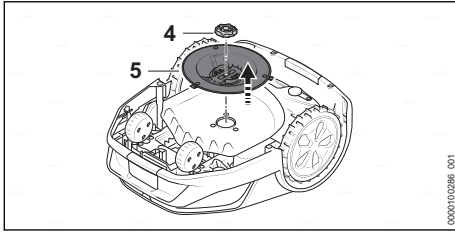
- Die Schneidkanten der Klingen sind scharf. Der Benutzer kann sich schneiden.
 - ▶ Arbeitshandschuhe aus widerstandsfähigem Material tragen.
- ▶ Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.



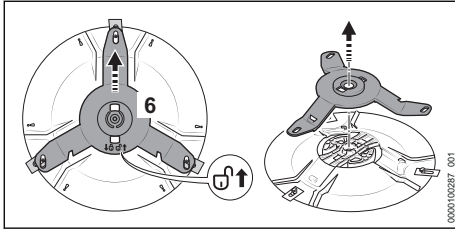
- ▶ Mähroboter an der vorderen Griffstelle (1) und der hinteren Griffstelle (2) greifen.
- ▶ Mähroboter auf die Rückseite drehen.



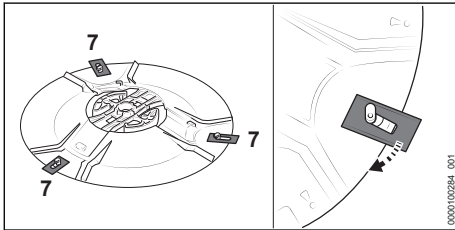
- ▶ Hebel (3) drücken und gedrückt halten.
- ▶ Mutter (4) so lange gegen den Uhrzeigersinn drehen bis sie sich abnehmen lässt.



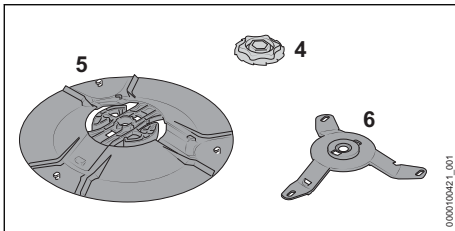
- ▶ Mutter (4) abnehmen.
- ▶ Messerscheibe (5) abnehmen.



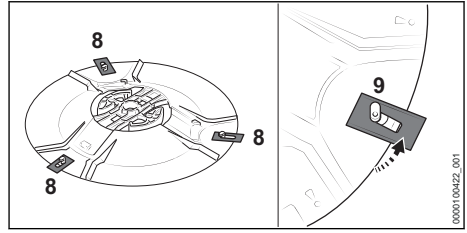
- ▶ Messerträger (6) in Pfeilrichtung \uparrow schieben. Der Messerträger (6) wird entriegelt.
- ▶ Messerträger (6) abnehmen.



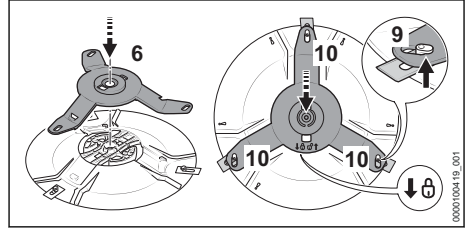
- ▶ Alle alten Klingen (7) aushängen.



- ▶ Messerscheibe (5), Messerträger (6) und Mutter (4) reinigen.



- ▶ Neue Klingen (8) einhängen. Nur eine Klinge pro Bolzen (9) einsetzen.



- ▶ Messerträger (6) aufsetzen.
- ▶ Messerträger (6) in Pfeilrichtung \uparrow schieben und sicherstellen, dass alle drei Arme (10) unterhalb der Bolzen (9) positioniert sind. Der Messerträger (6) ist verriegelt.
- ▶ Messerscheibe (5) am Mähroboter aufsetzen.
- ▶ Hebel (3) drücken und gedrückt halten.
- ▶ Mutter (4) im Uhrzeigersinn aufdrehen.
- ▶ Hebel (3) loslassen und Mutter (4) im Uhrzeigersinn fest anziehen. Die Hebel (3) rasten hörbar ein.

21 Reparieren

21.1 Mähroboter, Akku, Klingen, Dockingstation und Netzteil reparieren

Der Benutzer kann den Mähroboter, den Akku, die Dockingstation und das Netzteil nicht selbst reparieren.

Beschädigte oder verschlissene Klingen können gewechselt werden.

- ▶ Falls der Mähroboter, der Akku, die Dockingstation, das Ladekabel, das Netzteil oder die Anschlussleitung beschädigt ist: Mähroboter, Akku, Dockingstation, Ladekabel, Netzteil oder Netzkabel nicht verwenden und einen STIHL Fachhändler aufsuchen.

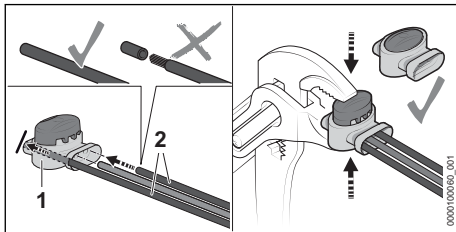
- ▶ Falls eine Klinge beschädigt oder verschlissen ist:
 - ▶ Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.
 - ▶ Alle Klingen wechseln. Die Klingen können nicht nachgeschärft werden.
- ▶ Falls Hinweisschilder unleserlich oder beschädigt sind: Hinweisschilder von einem STIHL Fachhändler ersetzen lassen.

21.2 Begrenzungsdraht oder Leitdraht verlängern oder reparieren

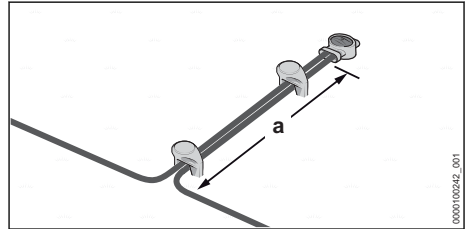
Der Begrenzungsdraht oder Leitdraht kann mit Hilfe von Drahtverbindern verlängert oder repariert werden.

Die Drahtverbinder sind mit Gel gefüllt, um vorzeitigen Verschleiß oder Korrosion der Drahtenden zu vermeiden.

- ▶ Sicherstellen, dass die Gesamtlänge der Begrenzungsdrähte die maximale Länge von 850 m nicht übersteigt.



- ▶ Drahtenden (2) in den Drahtverbinder (1) stecken. Die Drahtenden dürfen nicht abisoliert werden.
- ▶ Drahtverbinder (1) mit einer Zange bis zum Anschlag zusammendrücken.



- ▶ Begrenzungsdrähte mindestens über eine Länge $a = 5$ cm parallel und eng aneinander führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.

22 Störungen beheben

22.1 Störungen des Mähroboters beheben

Die meisten Störungen werden in der App „MYiMOW®“ und über rote Leuchtmuster am Mähroboter oder der Dockingstation angezeigt.

Zur Störungsbehebung wie folgt vorgehen:

- ▶ Anweisungen in der App „MYiMOW®“ folgen.
- oder
- ▶ Drucktaste „INFO“ am Bedienfeld drücken und den akustischen Anweisungen folgen.

Störung	Leuchtstreifen am Mähroboter oder Dockingstation	Ursache	Abhilfe
Der Mähroboter bleibt während der Heimfahrt zur Dockingstation stehen.		Der Akku ist entladen.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Sicherstellen, dass die Länge des Begrenzungsdrahts 850 m nicht übersteigt. ▶ Verlegung des Leitdrahts optimieren. ▶ Einen weiteren Leitdraht in der Mähfläche verlegen. ▶ Mähroboter zum Laden in die Dockingstation tragen.

Störung	Leuchtbalken am Mähroboter oder Dockingstation	Ursache	Abhilfe
			<ul style="list-style-type: none"> ▶ Falls möglich: Die Dockingstation in einer Mähfläche mit Hanglage im unteren Bereich des Gefälles aufstellen.
Der Mähroboter startet den Mähvorgang nicht wie erwartet.	Leuchtbalken leuchten blau.	Der Mähroboter führt einen Neustart durch.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Warten, bis der Neustart abgeschlossen ist. Der Mähroboter startet den Mähvorgang anschließend automatisch.
	Leuchtbalken leuchten rot. LED an der Dockingstation leuchtet rot.	Am Begrenzungsdraht oder Leitdraht besteht eine Störung.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Sicherstellen, dass der Begrenzungsdraht und der Leitdraht unbeschädigt ist. ▶ Sicherstellen, dass der Begrenzungsdraht oder der Leitdraht richtig an die Dockingstation angeschlossen ist. ▶ Sicherstellen, dass der Begrenzungsdraht und der Leitdraht richtig an den Drahtverbinder angeschlossen ist. ▶ Anweisungen in der App „MYiMOW®“ folgen.
Der Mähroboter wird nicht geladen.	Leuchtbalken leuchten rot. LED an der Dockingstation leuchtet rot.	Im Mähroboter, Akku, Netzteil oder der Dockingstation besteht eine Störung.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Sicherstellen, dass die Ladekontakte an Dockingstation und Mähroboter sauber sind. ▶ Anweisungen in der App „MYiMOW®“ folgen. ▶ Falls die Störung weiterhin besteht: Mähroboter nicht weiter versuchen zu laden, Netzstecker der Anschlussleitung aus der Steckdose ziehen und einen STIHL Fachhändler aufsuchen.

23 Technische Daten

23.1 Mähroboter STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

Technische Daten

- Schnittbreite: 28 cm
- Schnitthöhe - elektrisch: 20 mm bis 60 mm
- Drehzahl der Messerscheibe: 2400 1/min
- Mähgeschwindigkeit
 - iMOW® 5.0 EVO: 0,5 m/s
 - iMOW® 6.0 EVO: 0,5 m/s
 - iMOW® 7.0 EVO: 0,5 m/s
- Abmessungen:
 - Breite: 291 mm
 - Höhe: 525 mm
 - Länge: 705 mm
- Gewicht:
 - iMOW® 5.0 EVO: 15 kg
 - iMOW® 6.0 EVO: 15 kg
 - iMOW® 7.0 EVO: 16 kg
- Schutzklasse: III
- Schutzart: IP56

- Maximale Mähfläche:
 - iMOW® 5.0 EVO: 1500 m²
 - iMOW® 6.0 EVO: 3000 m²
 - iMOW® 7.0 EVO: 5000 m²
- Aktivzeit 1000 m² (pro Woche) ¹
 - iMOW® 5.0 EVO: 35 h
 - iMOW® 6.0 EVO: 30 h
 - iMOW® 7.0 EVO: 20 h
- Maximale Länge des Begrenzungsdrahts: 850 m
- Maximale Steigung: 45 %

Bluetooth®

- Datenverbindung: Bluetooth® 5.1. Das mobile Endgerät muss mit Bluetooth® Low Energy 5.0 kompatibel sein und Generic Access Profile (GAP) unterstützen.
- Frequenzband: ISM-Band 2,4 GHz
- Abgestrahlte maximale Sendeleistung: 1 mW
- Signalreichweite: ca. 10 m. Die Signalstärke ist abhängig von den Umgebungsbedingungen und dem mobilen Endgerät. Die Reichweite kann je nach äußeren Bedingungen, ein-

¹Unter Idealbedingungen (wenig Hindernisse, einfache Geometrie sowie geringe Steigungen im Garten, moderates Rasenwachstum)

- schließlich des verwendeten Empfangsgeräts, stark variieren. Innerhalb von geschlossenen Räumen und durch metallische Barrieren (zum Beispiel Wände, Regale, Koffer) kann die Reichweite deutlich geringer sein.
- Anforderungen an das Betriebssystem des mobilen Endgeräts: Android oder iOS (in der aktuellen Version oder höher)

Funknetzwerk (WLAN)

- Netzwerk-Standard: IEEE 802.11b/g/n
- Frequenzband: 2,4 GHz
- Abgestrahlte maximale Sendeleistung: 100 mW

Mobilfunkverbindung

- Format der SIM-Karte: eSIM
- Frequenzbänder
 - LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
 - UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
 - GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
- Abgestrahlte maximale Sendeleistung: 2 W
- Durchschnittlich anfallende Datenmengen pro Monat: siehe FAQ unter <https://support.stihl.com>

23.2 Klängen

- Anzahl Klängen: 3

23.3 Akku STIHL AAI

Der Akku ist im Mähroboter eingebaut und darf nur durch einen STIHL Fachhändler ausgebaut werden.

- Akku-Technologie: Lithium-Ionen
- Spannung: 36 V
- Kapazität in Ah: siehe Leistungsschild
- Energieinhalt in Wh: siehe Leistungsschild
- Gewicht in kg: siehe Leistungsschild

23.4 Dockingstation und Netzteil

Dockingstation

- Schutzklasse: III
- Schutzart: IPX5
- Gewicht: 4,0 kg
- Begrenzungsdraht und Leitdraht
 - Spannung: 42 V d.c.
 - Frequenzbereich: 1,4 kHz bis 20 kHz
 - Maximale Feldstärke (B-Feld): 92 nT
 - Maximale Feldstärke (H-Feld): 97,4dBuA/m

Netzteil

- Marktabhängige Ausführungen:
 - DM160E-420A

- DM160E-420AS
- DM160K-420A
- DM160S-420A
- DM210E-420A
- DM210E-420AS
- DM210K-420A
- DM210S-420A
- Gewicht:
 - Ausführung 160 W: 1,6 kg
 - Ausführung 210 W: 2,0 kg
- Nennspannung: siehe Leistungsschild
- Frequenz: siehe Leistungsschild
- Nennleistung: siehe Leistungsschild
- Ladestrom: siehe Leistungsschild
- Schutzklasse: II
- Schutzart: IP 67

23.5 Verlängerungsleitungen

Wenn eine Verlängerungsleitung verwendet wird, müssen deren Adern abhängig von der Spannung und der Länge der Verlängerungsleitung mindestens folgende Querschnitte haben:

Falls die Nennspannung auf dem Leistungsschild 220 V bis 240 V ist:

- Leitungslänge bis 20 m: AWG 15 / 1,5 mm²
- Leitungslänge 20 m bis 50 m: AWG 13 / 2,5 mm²

Falls die Nennspannung auf dem Leistungsschild 100 V bis 127 V ist:

- Leitungslänge bis 10 m: AWG 14 / 2,0 mm²
- Leitungslänge 10 m bis 30 m: AWG 12 / 3,5 mm²

23.6 Temperaturgrenzen



WARNUNG

- Der Akku im Mähroboter ist nicht gegen alle Umgebungseinflüsse geschützt. Falls der Akku bestimmten Umgebungseinflüssen ausgesetzt ist, kann der Akku in Brand geraten oder explodieren. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Akku nicht unterhalb von + 5 °C oder oberhalb von + 40 °C laden.
 - ▶ Mähroboter nicht unterhalb von + 5 °C oder oberhalb von + 40 °C verwenden.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil nicht unterhalb von + 5 °C oder oberhalb von + 40 °C verwenden.
 - ▶ Mähroboter nicht unterhalb von 0 °C oder oberhalb von + 40 °C aufbewahren.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil nicht unterhalb von - 20 °C oder oberhalb von + 60 °C aufbewahren.

23.7 Empfohlene Temperaturbereiche

Für eine optimale Leistungsfähigkeit des im Mähroboter eingebauten Akkus, der Dockingstation und des Netzteils die folgenden Temperaturbereiche beachten:

- Laden: + 5 °C bis + 40 °C
- Verwendung: + 5 °C bis + 40 °C
- Aufbewahrung Mähroboter: + 0 °C bis + 40 °C
- Aufbewahrung Dockingstation und Netzteil: - 20 °C bis + 60 °C

Falls der Akku außerhalb der empfohlenen Temperaturbereiche geladen, verwendet oder aufbewahrt wird, kann die Leistungsfähigkeit reduziert sein.

23.8 Schallwerte

- Der K-Wert für die Schalleistungspegel beträgt 2 dB(A).
- Schalleistungspegel gemessen nach 2000/14 EG: 59 dB(A).
 - Schalleistungspegel garantiert nach 2000/14 EG: 61 dB(A).

23.9 REACH

REACH bezeichnet eine EG-Verordnung zur Registrierung, Bewertung und Zulassung von Chemikalien.

Informationen zur Erfüllung der REACH Verordnung sind unter www.stihl.com/reach angeben.

24 Ersatzteile und Zubehör

24.1 Ersatzteile und Zubehör

STIHL Diese Symbole kennzeichnen original STIHL Ersatzteile und original STIHL Zubehör.

STIHL empfiehlt, original STIHL Ersatzteile und original STIHL Zubehör zu verwenden.

Ersatzteile und Zubehör anderer Hersteller können durch STIHL hinsichtlich Zuverlässigkeit, Sicherheit und Eignung trotz laufender Marktbeobachtung nicht beurteilt werden und STIHL kann für deren Einsatz auch nicht einstehen.

Original STIHL Ersatzteile und original STIHL Zubehör sind bei einem STIHL Fachhändler erhältlich.

25 Entsorgen

25.1 Mähroboter entsorgen

Informationen zur Entsorgung sind bei der örtlichen Verwaltung oder bei einem STIHL Fachhändler erhältlich.

Eine unsachgemäße Entsorgung kann die Gesundheit schädigen und die Umwelt belasten.

Der Mähroboter enthält einen eingebauten Akku, der getrennt entsorgt werden muss.

- ▶ Mähroboter von einem STIHL Fachhändler entsorgen lassen.
 - Der STIHL Fachhändler entsorgt den eingebauten Akku getrennt vom Mähroboter.
- ▶ STIHL Produkte einschließlich Verpackung gemäß den örtlichen Vorschriften einer geeigneten Sammelstelle für Wiederverwertung zuführen.
- ▶ Nicht mit dem Hausmüll entsorgen.

26 EU-Konformitätserklärung

26.1 Mähroboter STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Deutschland

erklärt in alleiniger Verantwortung, dass

Bauart: Mähroboter

- Fabrikmarke: STIHL
- Typ: iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO
- Serienidentifizierung: IA01

Bauart: Dockingstation

- Fabrikmarke: STIHL
- Typ: Dockingstation
- Serienidentifizierung: IA01

den einschlägigen Bestimmungen der Richtlinien 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU entspricht und in Übereinstimmung mit den jeweils zum Produktionsdatum gültigen Versionen der folgenden Normen entwickelt und gefertigt worden ist: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 301 489-3 V 2.1.2 (2021-03), ETSI EN 303 447 V1.2.0 (2020-07), ETSI EN 301 489-52 V1.1.2 (2020-12), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.1.1 (2019-04), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07).

Beteiligte benannte Stelle: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, Nr. 0366, hat die Konformität gemäß Anhang III Modul B der Richtlinie 2014/53/EU überprüft und folgende EU Baumusterprüfbescheinigung ausgestellt: 40055521.

Die Technischen Unterlagen sind bei der Produktzulassung der ANDREAS STIHL AG & Co. KG aufbewahrt.

Das Baujahr, das Herstellungsland und die Maschinenummer sind auf dem Mähroboter angegeben.

Waiblingen, 02.01.2023

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

i. V. 

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

27 Open Source Software

27.1 Open Source Software

Dieses Produkt enthält urheberrechtlich geschützte Open Source Software, die von den jeweiligen Urhebern unter bestimmten Lizenzbedingungen, wie z.B. der „GNU General Public

License“ (GPL), der „GNU Lesser General Public License“ (LGPL), der „Apache License“ oder ähnlichen Lizenzen veröffentlicht wurde. Falls Urheberrechtshinweise, Nutzungsbedingungen oder Lizenzbestimmungen in dieser Gebrauchsanleitung enthalten sind, die einer anwendbaren Open-Source-Lizenz widersprechen, finden diese keine Anwendung. Die Nutzung und Verbreitung der enthaltenen Open-Source-Software unterliegt ausschließlich der jeweiligen Open-Source-Lizenz. Soweit die zutreffende Lizenz Ihnen das Recht auf den Quellcode dieser Software und/oder andere zusätzliche Daten einräumt, können Sie diesen während eines Zeitraums von drei Jahren nach unserer letzten Auslieferung des Produkts und, falls die Lizenzbedingungen dies erfordern, so lange wie wir Kundensupport für das Produkt anbieten, von uns erhalten. Um den vollständigen korrespondierenden Quellcode von uns zu erhalten, können Sie Ihre Anfrage unter Angabe des Produktnamens, Seriennummer sowie Version der entsprechenden Software an folgende Adresse senden: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Germany. Wir behalten uns vor, Ihnen die Kosten des Datenträgers sowie die Versandkosten in Rechnung zu stellen. Weitere Informationen finden Sie auf der folgenden Webseite: <https://opensource.stihl.com>

28 Anschriften

28.1 STIHL Hauptverwaltung

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Postfach 1771
D-71307 Waiblingen

28.2 STIHL Vertriebsgesellschaften

DEUTSCHLAND

STIHL Vertriebszentrale AG & Co. KG
Robert-Bosch-Straße 13
64807 Dieburg
Telefon: +49 6071 3055358

ÖSTERREICH

STIHL Ges.m.b.H.
Fachmarktstraße 7
2334 Vösendorf
Telefon: +43 1 86596370

SCHWEIZ

STIHL Vertriebs AG
Isenrietstraße 4

8617 Mönchaltorf
Telefon: +41 44 9493030

TSCHECHISCHE REPUBLIK

Andreas STIHL, spol. s r.o.
Chrlická 753
664 42 Modřice

28.3 STIHL Importeure

BOSNIEN-HERZEGOWINA

UNIKOMERC d. o. o.
Bišće polje bb
88000 Mostar
Telefon: +387 36 352560
Fax: +387 36 350536

KROATIEN

UNIKOMERC - UVOZ d.o.o.
Sjedište:
Amruševa 10, 10000 Zagreb
Prodaja:
Ulica Kneza Ljudevita Posavskog 56, 10410
Velika Gorica
Telefon: +385 1 6370010
Fax: +385 1 6221569

TÜRKEI

SADAL TARIM MAKİNELERİ DIŞ TİCARET A.Ş.
Hürriyet Mahallesi Manas Caddesi No.1
35473 Menderes, İzmir
Telefon: +90 232 210 32 32
Fax: +90 232 210 32 33

Contents

1	Introduction.....	47
2	Guide to Using this Manual.....	47
3	Overview.....	48
4	Safety Precautions.....	51
5	Description of Operation.....	59
6	Preparing the Mowing Area and Robot Mower for Operation.....	60
7	Positioning the docking station.....	61
8	Installing the Perimeter Wire.....	67
9	Completing the Perimeter Wire Installation	74
10	Installing Guide Wire.....	76
11	Electrically connecting the docking station	78
12	Charging the Robot Mower.....	80
13	Closing Bluetooth® Radio Interface.....	80
14	Light patterns on the robot mower and charging station.....	81

15	Operating and Adjusting the Robot Mower	81
16	Stopping the robot mower and activating the device lock.....	82
17	Transporting.....	82
18	Storing.....	83
19	Cleaning.....	84
20	Maintenance.....	84
21	Repairing.....	86
22	Troubleshooting.....	86
23	Specifications.....	87
24	Spare Parts and Accessories.....	89
25	Disposal.....	89
26	EC Declaration of Conformity.....	89
27	UKCA Declaration of Conformity.....	90
28	Open Source Software.....	90

1 Introduction

Dear Customer,

Thank you for choosing STIHL. We develop and manufacture our quality products to meet our customers' requirements. The products are designed for reliability even under extreme conditions.

STIHL also stands for premium service quality. Our dealers guarantee competent advice and instruction as well as comprehensive service support.

STIHL expressly commit themselves to a sustainable and responsible handling of natural resources. This user manual is intended to help you use your STIHL product safely and in an environmentally friendly manner over a long service life.

We thank you for your confidence in us and hope you will enjoy working with your STIHL product.



Dr. Nikolas Stihl

**IMPORTANT! READ BEFORE USING AND
KEEP IN A SAFE PLACE FOR REFERENCE.**

2 Guide to Using this Manual

2.1 Applicable Documents

The local safety regulations apply.

- ▶ In addition to this User Manual, you should also read, understand and retain the following documents:
 - Safety information for STIHL batteries and products with built-in battery: www.stihl.com/safety-data-sheets

Additional information on STIHL robot mowers, compatible accessories and FAQs can be found at support.stihl.com, myimow.stihl.com/systems or is available at a STIHL authorized dealer.

The Bluetooth® mark designation and Bluetooth® logos are registered trademarks owned by Bluetooth SIG, Inc. These word marks and logos are used by STIHL under license.

The robot mower is equipped with a Bluetooth® radio interface, a radio network interface and a mobile network interface. Local operating restrictions (in aircraft or hospitals, for example) must be observed.

2.2 Warning Notices in Text

DANGER

- This notice refers to risks which result in serious or fatal injury.
 - ▶ Serious or fatal injuries can be avoided by taking the precautions mentioned.

WARNING

- This notice refers to risks which **can** result in serious or fatal injury.
 - ▶ Serious or fatal injuries can be avoided by taking the precautions mentioned.

NOTICE

- This notice refers to risks which can result in damage to property.
 - ▶ Damage to property can be avoided by taking the precautions mentioned.

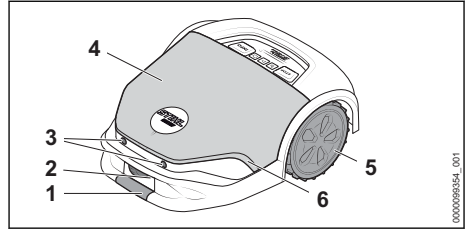
2.3 Symbols in Text



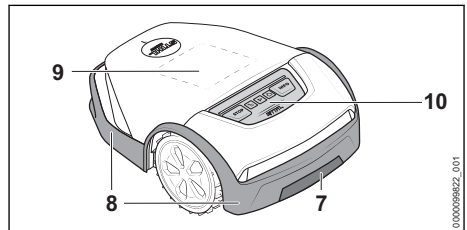
This symbol refers to a chapter in this instruction manual.

3 Overview

3.1 Robot mower



- 1 Front grip surface**
Lift and transport the robot mower by simultaneously gripping it at the front and rear grip surface.
- 2 Charging contacts**
The charging contacts connect the robot mower with the docking station.
- 3 Ultrasound sensors**
The ultrasound sensors detect obstacles.
- 4 Hood**
The hood is spring-mounted and features a bump sensor to detect obstacles on the mowing area.
- 5 Drive wheels**
The drive wheels drive the robot mower.
- 6 Light strip**
The light strip shows the robot mower's status.

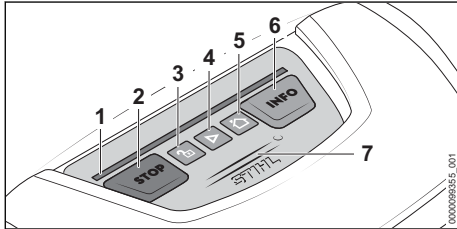


- 7 Rear grip surface**
Lift and transport the robot mower by simultaneously gripping it at the front and rear grip surface.
- 8 Protective strip**
The protective strip protects the user against ejected objects and contact with the blades.
- 9 Matrix display**
The matrix display shows the robot mower's status.

10 Control panel

The control panel features pushbuttons and a rain sensor.

3.2 Control panel



1 Light strip

The light strip shows the robot mower's status and signals which key combination to press for a certain action.

2 STOP pushbutton

The pushbutton stops the robot mower and mowing unit. The pushbutton also activates the device lock.

3 LOCK pushbutton

This pushbutton unlocks the robot mower in conjunction with a displayed key combination.

4 START pushbutton

This pushbutton starts mowing operations.

5 HOME pushbutton

This pushbutton makes the robot mower return to the docking station or cancels the current mowing job if the robot mower is in the docking station.

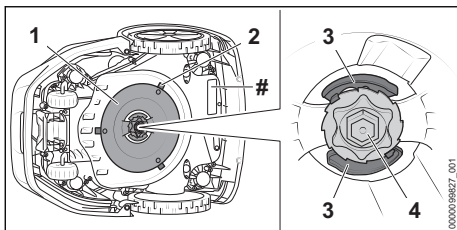
6 INFO pushbutton

This pushbutton starts voice output about the current status of the robot mower.

7 Rain sensor

The rain sensor reacts to moisture. Depending on the setting, the robot mower can take weather conditions into account for the mowing plan.

3.3 Mowing unit



1 Blade disk

The blade disk serves to attach the blades.

2 Blades

The blades mow the lawn.

3 Levers

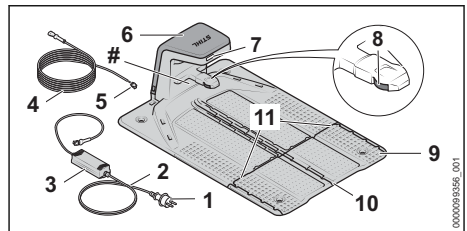
The levers secure the nut.

4 Nut

The nut secures the blade disk.

Rating plate with the machine number

3.4 Docking station and power supply



1 Mains plug

The mains plug connects the connecting cable to a socket.

2 Connecting cable

The connecting cable connects the power supply to the mains plug.

3 Power supply

The power supply supplies the docking station with energy.

4 Charging cable

The charging cable connects the power supply to the docking station.

5 Plug

The plug connects the charging cable to the docking station.

6 Hood

The hood covers the docking station and protects the internal electronics.

7 LED

The LED indicates the status of the docking station.

8 Charging contacts

The charging contacts connect the docking station with the robot mower.

9 Base plate

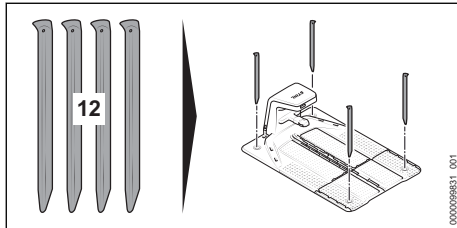
The base plate is the base for the docking station.

10 Cable duct

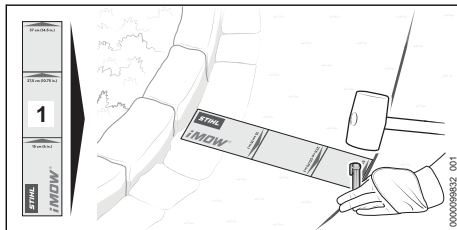
The guide wire is routed in the middle cable duct.

11 Cable duct

The perimeter wire is routed in the outer cable ducts.

Rating plate with the machine number**12 Ground peg**

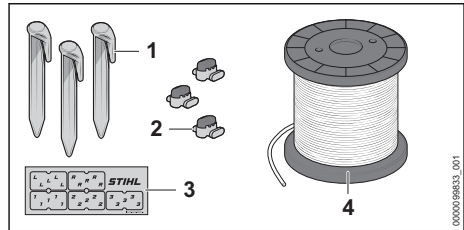
The four ground pegs secure the docking station to the ground.

3.5 iMOW® Ruler and Installation Kit**iMOW® Ruler****1 iMOW® Ruler**

The ruler makes it easier to install wires and serves to maintain the correct distance.

Installation Kit

An installation kit is required to commission the robot mower; it is not included in the scope of delivery of the robot mower. Appropriate installation kits are available as accessories for different garden sizes.

**1 Fixing pin**

The fixing pin secures the perimeter wire and guide wire to the ground.

2 Wire connector

The wire connector connects wire ends to each other.

3 Cable markers

The cable markers serve to mark wire ends on the inside of the docking station. They facilitate the assignment of the wire ends when connecting to the correct terminal.

4 Wire coil

The wire coil is required to install the perimeter wire and guide wire.

3.6 Symbols

Meanings of symbols on the robot mower, docking station, power supply or installed battery:



This symbol shows the diameter of the blade disk.



This symbol indicates the direction for unlocking the blade carrier when changing blades.



This symbol indicates the direction for locking the blade carrier when changing blades.



Protection class 2, double insulated.



Do not dispose of the product with domestic waste.



The information next to this symbol indicates the energy content of the battery according to the cell manufacturer's specification. The energy content available during use is lower.



1 LED lights up red. The battery is too warm or too cold.



4 LEDs flash red. There is a fault in the battery.

4 Safety Precautions

4.1 Warning symbols

Meanings of warning symbols on the robot mower, docking station, power supply or installed battery:



Observe safety instructions and take the necessary precautions.



Read and understand the User Manual and keep it in a safe place.



Comply with the safety instructions concerning ejected objects and take the necessary precautions.



Maintain a safe distance.



Do not touch rotating blade disk with blades.



Do not climb or sit on the robot mower.



Stop the robot mower and activate the device lock during transport, storage, cleaning, servicing, repair or when there is changed or unusual behavior.



Keep children away from the robot mower and mowing area.



Keep animals away from the robot mower and mowing area.



Do not immerse the battery in liquids.



Protect battery against heat and fire.

4.2 Intended Use

The STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO robot mower is designed for mowing and mulching grass.

The STIHL docking station and supplied power supply DM160X-420X or DM210X-420X charge the STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO robot mower.

The robot mower, docking station and power supply can be used in the rain.

A STIHL AAI battery supplies the robot mower with power. The battery has been installed in the robot mower and must only be removed by a STIHL authorized dealer.

The robot mower can be configured and operated via the MYiMOW® app.

⚠ WARNING

- Docking stations, power supply units and batteries not explicitly approved for the STIHL robot mower may cause a fire or explosion. Persons may be seriously or fatally injured, and property may be damaged.
 - ▶ Use the robot mower with the STIHL AAI installed battery.
 - ▶ Charge the STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO robot mower with the STIHL docking station and STIHL power supply DM160X-420X or DM210X-420X.
- Using the robot mower, battery, docking station or power supply other than for its intended use can result in serious injuries or death and damage to property.
 - ▶ Use the robot mower, docking station and power supply as described in this User Manual.

4.3 Requirements for the user

⚠ WARNING

- Users without adequate training or instruction cannot recognize or assess the risks involved in using the robot mower, docking station and power supply. The user or other persons may sustain serious or fatal injuries.



- ▶ Read and understand the User Manual and keep it in a safe place for reference.

- ▶ If you pass the robot mower, docking station or power supply on to another person: Always give them the User Manual.
- ▶ Make sure that the user meets the following conditions:
 - The user is rested.

- The user is physically, sensorially and mentally able to use and operate the robot mower, docking station and power supply. If the user is able to operate the equipment but is physically, hearing, visually or mentally impaired, the user may only use the robot mower under the supervision of or after receiving instruction from a responsible person. This includes all work with and on the robot mower, docking station, power supply, charging cable, guide wire and perimeter wire.
 - The user can recognize and assess the risks involved in using the robot mower, docking station and power supply.
 - The user is an adult or is being trained in an occupation under supervision according to national regulations.
 - The user has received instruction from a STIHL authorized dealer or other experienced user before using the robot mower, docking station and power supply for the first time.
 - The user is not under the influence of alcohol, medication or drugs.
 - During installation, operation, cleaning, maintenance and transportation of the robot mower, keep your balance, provide secure footing and do not run.
 - The terms "operation", "use" and "usage" include all work on the robot mower, docking station, power supply, charging cable, guide wire and perimeter wire as well as all iMow® accessories.
- ▶ If you are unsure: Consult a STIHL authorized dealer.

4.4 Clothing and Equipment

▲ WARNING

- During the routing of the perimeter wire or guide wire and attaching the docking station, objects may be thrown at high speed by driving a fixing pin or earth staple into the ground. This may result in injury to the user.
 - ▶ Wear close-fitting safety glasses. Suitable safety glasses are tested in accordance with EN 166 or national regulations and available commercially with the corresponding marking.
 - ▶ Wear work gloves made of robust material.
- Objects can be ejected at high speed during the mowing operation. This may result in injury to the user.

- ▶ If the mowing area is entered during the mowing operation:
 - Wear long pants made of robust material.
 - Wear sturdy, closed-toed footwear with high-grip soles.
- Unsuitable clothing may get caught in wood, undergrowth and in the robot mower. Users not wearing suitable clothing may be seriously injured.
 - ▶ Wear close-fitting clothing.
 - ▶ Remove scarves and jewelry.
- The user may come into contact with the blades during cleaning, maintenance or transport. This may result in injury to the user.
 - ▶ Wear work gloves made of robust material.
- Wearing unsuitable footwear may cause the user to slip. This may result in injury to the user.
 - ▶ If the mowing area is entered during the mowing operation: Wear sturdy, closed-toed footwear with high-grip soles.

4.5 Work Area and Surroundings

4.5.1 Robot mower and mowing area

▲ WARNING

- Bystanders, children and animals cannot be aware of nor assess the dangers of the robot mower and objects being thrown into the air. This may result in serious injury to bystanders, children and animals and damage to property.
 - ▶ Keep bystanders, children and animals away from the mowing area during the mowing operation.
 - ▶ If the robot mower is used in publicly accessible areas: Close off mowing area and set up signs with warning text "Warning! Automatic lawn mower! Keep children and animals away and supervise them!" Comply with local regulations.
 - ▶ Make sure that children cannot play with the robot mower.
 - ▶ With the help of the perimeter wire, define the mowing area as described in this User Manual. Using the perimeter wire, mark off designated areas that the robot mower must not mow or navigate from the mowing area.
 - ▶ Do not operate the robot mower on gravel or crushed stone.
- People can trip over the perimeter wire, guide wire or the fixing pins. This may result in injury to people and damage to property.



- ▶ Route the perimeter wire and guide wire flat on the ground.
- ▶ Drive the fixing pins completely into the ground.
- If a gardening tool is used in the mowing area, the tool can strike and damage the perimeter wire, guide wire or fixing pins. Objects can be ejected at high speed. This may result in injury to people and damage to property.
 - ▶ Do not use a gardening tool around the perimeter wire or guide wire.
- The robot mower's electrical components can produce sparks. Sparks may cause fires and explosions in highly flammable or explosive environments. Persons may be seriously or fatally injured, and property may be damaged.
 - ▶ Do not operate the robot mower in highly flammable or explosive environments.
- As a result of a storm, the robot mower can be damaged, or foreign objects may be on the mowing area. The robot mower may be in an unsafe condition, and objects may be ejected at high speed during the mowing. Persons may be seriously or fatally injured, and property may be damaged.
 - ▶ After a storm, check that the robot mower is in a safe condition.
 - ▶ Check the condition of the mowing area and remove any foreign objects from it.

4.5.2 Battery


The battery has been installed in the robot mower and must only be removed by a STIHL authorized dealer.

▲ WARNING

- Bystanders, children and animals cannot recognize or assess the dangers of the battery. Bystanders, children and animals may be seriously injured.
 - ▶ Keep bystanders, children and animals away from the work area.
 - ▶ Do not leave the battery unattended.
 - ▶ Make sure that children cannot play with the battery.
- The battery is not protected against all ambient conditions. If the battery is exposed to certain ambient conditions, the battery may catch fire, explode or be irreparably damaged. This may result in serious injury to people and damage to property.



- ▶ Protect battery from heat and fire.
- ▶ Do not throw the battery into a fire.


- ▶ Do not charge, use and store the battery outside of the specified temperature limits,  23.6.



- ▶ Do not immerse the battery in liquids.
- ▶ Keep battery away from small metal parts.
- ▶ Do not expose the battery to high pressure.
- ▶ Do not expose the battery to microwaves.
- ▶ Protect the battery against chemicals and salts.

4.5.3 Docking station and power supply

▲ WARNING

- Bystanders, children and animals are not aware of and cannot assess the dangers of the docking station or power supply. Bystanders, children and animals may be seriously or fatally injured.
 - ▶ Keep bystanders, children and animals away from the mowing area.
 - ▶ Make sure that children cannot play with the docking station or power supply.
- The docking station and power supply are not protected against all environmental conditions. If the docking station and power supply are exposed to certain environmental conditions, they may catch fire or explode. This may result in serious injury to people and damage to property.
 - ▶ Do not operate the docking station and power supply in a flammable environment or explosive environment.
 - ▶ Do not operate the power supply on a highly flammable surface.
 - ▶ Do not use and store the docking station and power supply outside of their specified temperature limits,  23.6.
 - ▶ Disconnect the power supply before a storm or when there is a risk of a lightning strike.
- People can trip over the docking station, charging cable, power supply or connecting cable. People can be injured, and the docking station, charging cable, power supply or connecting cable can be damaged.
 - ▶ Set up the docking station and power supply in a clearly visible area.
 - ▶ Route the connecting cable and charging cable flat on the ground.
- The housing of the power supply can get very hot in direct sunlight. There is a risk of burn injuries.



- ▶ Do not touch a hot power supply.

4.6 Safe Condition

4.6.1 Robot mower

The robot mower is in a safe condition if the following conditions are met:

- The robot mower is undamaged.
- The controls function properly and have not been modified.
- The blades are properly installed and are undamaged.
- Original STIHL accessories designed for this robot mower are installed.
- The accessories are correctly installed.

▲ WARNING

- If not in safe condition, components may no longer operate correctly and safety devices may be rendered ineffective. There is a risk of serious or fatal injury.
 - ▶ Operate an undamaged and functioning robot mower.
 - ▶ Do not modify the robot mower.
 - ▶ If the control panel is not functioning: Do not operate the robot mower.
 - ▶ Install original STIHL accessories designed for this robot mower.
 - ▶ Install the blades as described in this User Manual.
 - ▶ Install accessories as described in this User Manual or in the User Manual for the accessories.
 - ▶ Do not insert objects in the robot mower's openings.
 - ▶ Do not bridge charging contacts with metallic objects (short circuit).
 - ▶ Replace worn or damaged labels.
 - ▶ If you are unsure: Consult a STIHL authorized dealer.

4.6.2 Blades

The blades are in a safe condition if the following conditions are met:

- The blades, blade disk and blade carrier are undamaged.
- The blades are not deformed.
- The blades are properly installed.

▲ WARNING

- If they are in an unsafe condition, parts of the blades may come off and be ejected at high speed. People may be seriously injured.

- ▶ Work with undamaged blades and an undamaged blade disk and blade carrier.
- ▶ Install blades correctly.
- ▶ If you are unsure: Consult a STIHL authorized dealer.

4.6.3 Battery

The battery has been installed in the robot mower and must only be removed by a STIHL authorized dealer.

The battery is in a safe condition if the following points are observed:

- Battery is undamaged.
- The battery is clean and dry.
- Battery functions properly and has not been modified.

▲ WARNING

- A battery that is not in a safe condition cannot operate safely. Persons may be seriously injured.
 - ▶ Never work with a damaged battery.
 - ▶ Never attempt to charge a damaged or defective battery.
 - ▶ If the battery is dirty: Clean the battery.
 - ▶ If the battery is moist or wet: Allow the battery to dry.
 - ▶ Never attempt to modify the battery.
 - ▶ Never insert objects in the battery's openings.
 - ▶ Never bridge the battery's contacts with metallic objects (short circuit).
 - ▶ Do not open the battery.
 - ▶ Replace worn or damaged labels.
- Fluid may leak from a damaged battery. If that liquid comes into contact with the skin or eyes, the skin or eyes may be irritated.
 - ▶ Avoid contact with the liquid.
 - ▶ If skin contact occurs: Wash affected areas of skin with plenty of water and soap.
 - ▶ In the event of contact with eyes: Rinse eyes with plenty of water for at least 15 minutes and consult a doctor.
- A damaged or defective battery may smell unusual, emit smoke or burn. Persons may be seriously or fatally injured, and property may be damaged.
 - ▶ If the battery smells unusual or emits smoke: do not use the battery and keep it away from combustible substances.
 - ▶ If the battery catches fire: Attempt to extinguish the battery with a fire extinguisher or water.

4.6.4 Docking station, charging cable, power supply and connecting cable

The docking station, charging cable, power supply, connecting cable and plug connections are in a safe condition if the following conditions are met:

- The docking station, charging cable, power supply, connecting cable and plug connections are undamaged.
- The docking station, charging cable, power supply, connecting cable and plug connections are clean.
- Original STIHL accessories designed for this docking station are installed.
- The accessories are correctly installed.
- Docking station and power supply are not covered during operation.

⚠ WARNING

- If not in a safe condition, components may no longer operate safely and safety devices may be rendered ineffective. There is a risk of serious or fatal injury.
 - ▶ Use an undamaged docking station, charging cable, power supply, connecting cable and plug connections.
 - ▶ If the docking station, power supply or plug connections are dirty: Clean them.
 - ▶ Do not modify the docking station, charging cable, power supply, connecting cable and plug connections.
 - ▶ Do not insert objects into the openings of the docking station and power supply.
 - ▶ Do not bridge the electrical contacts of the docking station, power supply and plug connections with metallic objects (short circuit).
 - ▶ Do not open the docking station and power supply.
 - ▶ Do not cover the docking station and power supply.
 - ▶ Do not bury the power supply in the ground.
 - ▶ Do not sit on the docking station.
 - ▶ Do not stand on the base plate of the docking station.

4.7 Mowing operation

⚠ WARNING

- The blades on the rotating blade disk can cut the user. This may result in serious injury to the user.
 - ▶ Do not touch rotating blade disk and blades.
 - ▶ If the user approaches the robot mower during the mowing operation or before they want to make adjust-



ments on the device: Press the STOP pushbutton.

- ▶ Do not tilt or lift the robot mower during the mowing operation.
- ▶ If the blade disk or blades are blocked by an object: Stop the robot mower and activate the device lock. Only then remove the object.
- ▶ Keep children away from the robot mower and mowing area.



- ▶ Keep animals away from the robot mower and mowing area.



- ▶ Do not climb or sit on the robot mower. Do not transport children, animals or objects on the robot mower.



- If the behavior of the robot mower changes during operation or feels unusual, it may no longer be in a safe condition. This may result in serious injury to people and damage to property.
 - ▶ Press the STOP pushbutton and activate the device lock. Contact a STIHL authorized dealer.
- If the blades hit a foreign object during the mowing operation, the blades or parts of them can be damaged or ejected at high speed. This may result in injury to people and damage to property.
 - ▶ Remove foreign objects from the mowing area.
 - ▶ Remove broken off blades or parts of blades from the mowing area.
- When the STOP pushbutton is pressed, the blade disk with the blades will continue to rotate for a short time. People may be seriously injured.
 - ▶ Wait until the blade disk is no longer rotating.
- If the blades hit a hard object during the mowing operation, sparks can be produced and the blades can be damaged. Sparks can cause fires in a flammable environment. Persons may be seriously or fatally injured, and property may be damaged.
 - ▶ Do not use in a flammable environment.
 - ▶ Make sure that the blades are in a safe condition.

⚠ DANGER

- If the robot mower is operating near live electric cables, the blades can come in contact with the cables and damage them. There is a risk of serious or fatal injury.

- ▶ Do not operate the robot mower in the vicinity of live cables.

4.8 Charging

▲ WARNING

- A damaged or defective power supply may produce an unusual smell or emit smoke during the charging process. This may result in injury to people and damage to property.
 - ▶ Disconnect the mains plug from the wall socket.
- The power supply can overheat and cause a fire if heat dissipation is inadequate. Persons may be seriously or fatally injured, and property may be damaged.
 - ▶ Do not cover the power supply.

4.9 Connecting to the power supply

Contact with live components may occur for the following reasons:

- The connecting cable or the extension cord is damaged.
- The mains plug of the connecting cable or extension cord is damaged.
- The socket is not properly installed.

▲ DANGER

- Contact with live parts may result in electric shock. This may result in serious or fatal injury to the user.

- ▶ Make sure that the connecting cable, extension cord and their mains plugs are undamaged.



If the connecting cable or the extension cord is damaged:

- ▶ Do not touch the damaged area.
- ▶ Disconnect the mains plug from the power supply.
- ▶ Make sure your hands are dry before touching the connecting cable, extension cord and their mains plug.
- ▶ Plug the mains plug of the connecting cable or extension cord into a properly installed, shockproof socket with the correct fuse rating.
- ▶ If the socket is outside of a building: Make sure that the socket is approved for outdoor use.
- ▶ Install the power supply with a fault current circuit breaker (30 mA, 30 ms).
- ▶ If the connecting cable or extension cable is connected or disconnected, always grip the plug and do not pull on the cable.

- A damaged or unsuitable extension cable can result in electric shock. There is a risk of serious or fatal injury.

- ▶ Use an extension cable with the correct cable cross-section, 23.5.
- ▶ Use a splash water protected extension cable approved for outdoor use.
- ▶ Protect plug connection between the power supply and extension cable against water.
- ▶ Use an extension cable with the same specifications as the power supply's connecting cable.

▲ WARNING

- An incorrect line voltage or mains frequency can result in an overvoltage in the power supply. The power supply may be damaged.

- ▶ Make sure the line voltage and mains frequency match the data on the power supply's rating label.

- If the power supply is connected to a power strip, electrical components may be overloaded during the charging process. The electrical components may overheat and cause a fire. Persons may be seriously or fatally injured, and property may be damaged.

- ▶ Ensure that the technical specifications for the power strip are not exceeded by the information on the rating plate of the power supply and of all electrical devices connected to the power strip.

- An improperly routed connecting cable, extension cable or charging cable can be damaged and cause people to trip over them. This may result in serious injury to people and damage to property.

- ▶ Route the connecting cable, extension cable and charging cable so that they are outside of the mowing area.
- ▶ Route and mark the connecting cable, extension cable and charging cable so that they will not be damaged by work with a gardening tool.
- ▶ Route and mark the connecting cable, extension cable and charging cable so that people will not trip over them.
- ▶ Route the connecting cable, extension cable and charging cable so that they are not under tension or tangled.
- ▶ Route the connecting cable, extension cable and charging cable so that they will not be damaged, kinked, pinched or chafed.
- ▶ Protect the connecting cable, extension cable and charging cable against heat, oil and chemicals.

- ▶ Route the connecting cable, extension cable and charging cable so that they are not on a permanently wet surface.
- If electrical wiring and conduits are routed in the wall, they may be damaged if the power supply is mounted on the wall. Contact with wiring can result in electric shock. This may result in serious injury to people and damage to property.
 - ▶ Make sure there is no electrical wiring or conduits in the wall at the proposed mounting site.
 - ▶ Mount the power supply on a wall as described in this User Manual.
- If the power supply is connected to a generator, the electricity supply cannot be permanently ensured and the robot mower may not function properly. The power supply may be damaged by fluctuations in the electricity supply.
 - ▶ Only connect the power supply to a properly installed socket.

4.10 Transporting

4.10.1 Robot mower

▲ WARNING

- The robot mower may tip over or move during transport. This may result in injury to people and damage to property.



- ▶ Stop the robot mower and activate the device lock.

- ▶ Secure the robot mower with lashing straps, belts or a net so that it cannot tip over or move.

4.10.2 Battery

The battery has been installed in the robot mower and must only be removed by a STIHL authorized dealer.

▲ WARNING

- The battery is not protected against all environmental conditions. The battery may be damaged if it is exposed to certain ambient conditions, and damage to property may occur.
 - ▶ Never transport a damaged battery.
- The battery may turn over or shift during transport. Persons may be injured, or property may be damaged.
 - ▶ Pack the battery in packaging in such a way that it cannot move.

- ▶ Secure the packaging so that it cannot move.

4.10.3 Docking station and power supply

▲ WARNING

- The docking station or power supply may tip over or move during transport. This may result in injury to people and damage to property.
 - ▶ Disconnect the mains plug from the wall socket.
 - ▶ Remove the robot mower from the docking station.
 - ▶ Secure the docking station and power supply with lashing straps, belts or a net to ensure that they cannot tip over or move.
- The connecting cable and charging cable are not intended to carry the weight of the power supply or docking station. The connecting cable, power supply, charging cable or docking station may be damaged.
 - ▶ Disconnect the charging cable from the power supply and docking station and coil it.
 - ▶ Grip the docking station by the base plate and hold it firmly.
 - ▶ Wind up the connecting cable and attach it to the power supply.
 - ▶ Grip the power supply by the housing and hold it firmly.

4.11 Storing

4.11.1 Robot mower

▲ WARNING

- Children are not aware of and cannot assess the dangers of the robot mower. Children may be seriously injured.



- ▶ Stop the robot mower and activate the device lock.

- ▶ Store the robot mower out of the reach of children.
- Moisture may cause the electrical contacts on the robot mower and metal components to corrode. The robot mower may be damaged.
 - ▶ Store the robot mower in a clean and dry condition.
- The robot mower may start unintentionally and begin to move if its device lock is not activated before storage. This may result in serious injury to people and damage to property.




- ▶ Stop the robot mower and activate the device lock.

- If the robot mower is stored on sloping surfaces, it can unintentionally roll away. This may result in injury to people and damage to property.
 - ▶ Only store the robot mower on flat surfaces.
- The hood and handles are not intended to be used to hang up the robot mower. Safety devices may be rendered inoperative, and the robot mower may be damaged.
 - ▶ Store the robot mower as described in this User Manual.

4.11.2 Battery

The battery has been installed in the robot mower and must only be removed by a STIHL authorized dealer.


▲ WARNING

- Children are not aware of and cannot assess the dangers of the battery. Children may be seriously injured.
 - ▶ Store the battery out of the reach of children.
- The battery is not protected against all ambient conditions. If the battery is exposed to certain ambient conditions, the battery may be irreparably damaged.
 - ▶ Store the battery in a clean and dry condition.
 - ▶ Store the battery in an enclosed space.
 - ▶ Do not store the battery outside of the specified temperature limits,  23.6.

4.11.3 Docking station and power supply

▲ WARNING

- Children are not aware of and cannot assess the dangers of a docking station or power supply. Children can be seriously injured or killed.
 - ▶ Remove the robot mower from the docking station.
 - ▶ Store the docking station and power supply out of the reach of children.
- The docking station and the power supply are not protected against all environmental conditions. If the docking station and power supply are exposed to certain environmental conditions, they may be damaged.
 - ▶ Remove the robot mower from the docking station.
 - ▶ If the power supply is hot: Allow the power supply to cool down.

- ▶ Store the docking station and power supply in a clean and dry condition.
- ▶ Store the docking station and power supply in an enclosed space.
- ▶ Do not store the power supply outside of the specified temperature limits,  23.6.
- The connecting cable and charging cable are not intended to carry the weight of the power supply or docking station. The connecting cable, power supply, charging cable or docking station may be damaged.
 - ▶ Disconnect the charging cable from the power supply and docking station and coil it.
 - ▶ Grip the docking station by the base plate and hold it firmly.
 - ▶ Wind up the connecting cable and attach it to the power supply.
 - ▶ Grip the power supply by the housing and hold it firmly.

4.12 Cleaning, maintenance and repair

▲ WARNING

- The robot mower may start unintentionally if the device lock is not activated during cleaning, maintenance or repair operations. This may result in serious injury to people and damage to property.

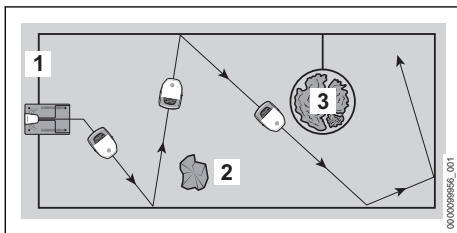


- ▶ Stop the robot mower and activate the device lock.
- Harsh detergents or cleaning with a high pressure washer or sharp metallic objects can damage the robot mower. If the robot mower is not cleaned correctly, components may no longer function properly or safety devices may be rendered inoperative. People may be seriously injured.
 - ▶ Clean the robot mower as described in this User Manual.
- Harsh detergents or cleaning with a high pressure washer or sharp metallic objects can damage the docking station, power supply, connecting cable, charging cable and plug connections. If the docking station, power supply, connecting cable, charging cable or their plug connections are not cleaned correctly, components may no longer function properly or safety devices may be rendered inoperative. People may be seriously injured.
 - ▶ Disconnect the power supply's mains plug from the wall socket.

- ▶ Clean the docking station, power supply, connecting cable, charging cable and their plug connections as described in this User Manual.
- If the robot mower, docking station or power supply are not serviced or repaired correctly, components may no longer function properly or safety devices may be rendered inoperative. There is a risk of serious or fatal injury.
 - ▶ Do not service or repair the robot mower, docking station and power supply yourself.
 - ▶ If the robot mower, docking station or power supply require servicing or repairs: Contact a STIHL authorized dealer.
 - ▶ Maintain the blades as described in this User Manual.
- The user can be cut by the sharp cutting edges of the blades while cleaning or servicing the mowing unit. This may result in injury to the user.
 - ▶ Wear work gloves made of robust material.
- If the power supply's connecting cable is faulty or damaged:
 - ▶ Replace power supply.
- If the plug of the diagnostic socket on the bottom of the robot mower does not fit correctly, moisture and dirt can penetrate the robot mower. The robot mower may be damaged.
 - ▶ Check the fit of the plug during each cleaning and blade change.
 - ▶ Do not operate the robot mower with a missing or damaged plug.

5 Description of Operation

5.1 Functional description



The robot mower mows the grass in randomly selected paths. It is necessary to route a perimeter wire (1) so the robot mower can identify the boundaries of the mowing area.

The perimeter wire (1) transmits a signal to the robot mower. The signal is generated by the docking station.

The robot mower identifies fixed obstacles (2) in the mowing area using ultrasound sensors and a bump sensor.

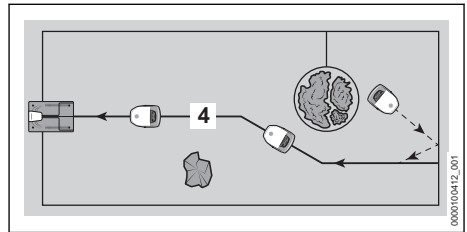
If the robot mower identifies a fixed obstacle (2), it will slow down, bump into the fixed obstacle and then continue to move in a different direction.

Areas (3) the robot mower must not navigate and obstacles it must not come into contact with must be blocked off from the remaining mowing area with the help of the perimeter wire (1).

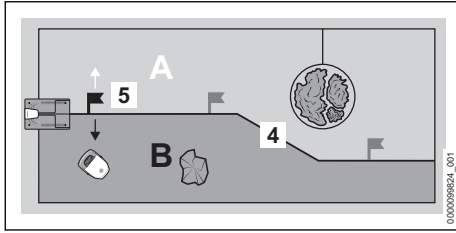
If the robot mower identifies a blocked-off area (3), it will slow down and then continue to move in a different direction.

In mowing operation, the robot mower leaves the docking station by itself and mows the lawn.

The robot mower is operated by the MYiMOW® app and the buttons in the control panel on the robot mower. Light strips and the matrix display on the robot mower as well as an artificially generated voice output provide information about the current status of the robot mower.

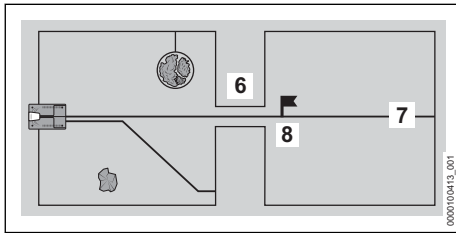


If the battery's state of charge is low, the robot mower will search for the nearest guide wire (4) during the mowing operation. If a guide wire (4) is recognized, the robot mower will return to the docking station by itself. The docking station recharges the battery. At least one guide wire (4) must be installed in the mowing area. A maximum of three guide wires can be installed. If the mowing operation is canceled or the battery must be charged, the robot mower can be sent directly back to the docking station using the MYiMOW® app or HOME pushbutton.



Up to three starting points (5) can be specified on a guide wire (4). The robot mower can move specifically to the respective starting point and start mowing from there.

The mowing area can be divided into several zones (example: A and B) by the guide wire (4). The zones are defined by a starting point (5). The robot mower can be directed from the selected starting point to the left or right into the desired zone. The robot mower can then mow specifically in the selected zone. The starting points and zones are managed in the MYiMOW® app and can be taken into account in the mowing plan.



If there is a confined section (6) in the mowing area, the robot mower navigates the confined area, provided that a particular minimum width is maintained between the perimeter wires. If the minimum distance cannot be maintained, a guide wire (7) must be routed through the confined section (6). The guide wire (7) then guides the robot mower directly through the confined section (6) to a starting point (8). From the starting point (8), the robot mower can mow the mowing area behind the confined section (6). The frequency at which the robot mower returns to the starting point (8) can be managed by the MYiMOW® app and taken into account in the mowing plan.

6 Preparing the Mowing Area and Robot Mower for Operation

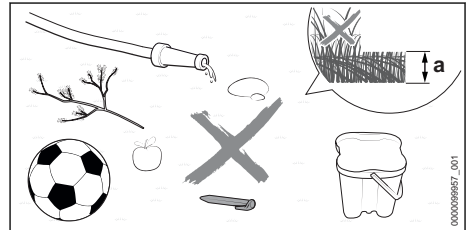
6.1 Planning and preparing mowing areas

Plan and prepare the mowing area prior to commissioning the robot mower. This enables a robust installation and smooth operation and eliminates potential sources of faults.

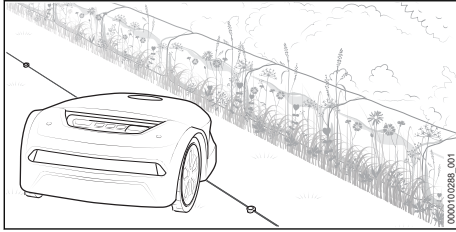
Planning mowing surfaces

- ▶ Familiarize yourself with the descriptions about the docking station and wire routing in the following sections.
- ▶ Transfer the information to your own garden:
 - Outline of the mowing area
 - Position of the docking station
 - Routing of the perimeter wire (note described distances to the edges and wire routing cases)
 - Routing of the guide wire(s) (at least one, maximum of three)

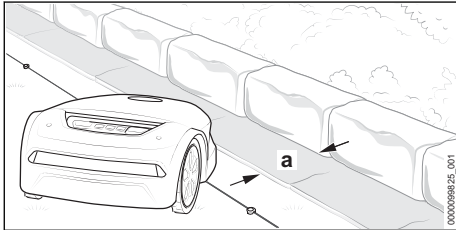
Preparing mowing areas



- ▶ Remove any objects lying around.
- ▶ Remove metals, magnetic materials and materials that conduct electricity as well as old perimeter wires.
- ▶ Mow lawns with a lawn mower to the cutting height that will later be set for the operation of the robot mower. The default setting for the cutting height on the robot mower is $a = 6$ cm.
- ▶ Level out holes and rough, uneven patches.
- ▶ Where ground is hard and dry, slightly moisten the mowing area to make driving the anchoring stakes easier.



- ▶ As a result of its design, the robot mower leaves a strip with unmown lawn along unnavi- gable areas. This strip can be used, for exam- ple, to sow flower seeds and create areas with blossoming vegetation for insects.



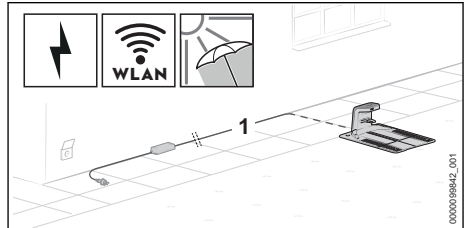
- ▶ If you want to mow without leaving an edge along inaccessible areas: Install edging stones or flagstones with a minimum width of a = 24 cm along these areas.

6.2 Preparing the robot mower for operation

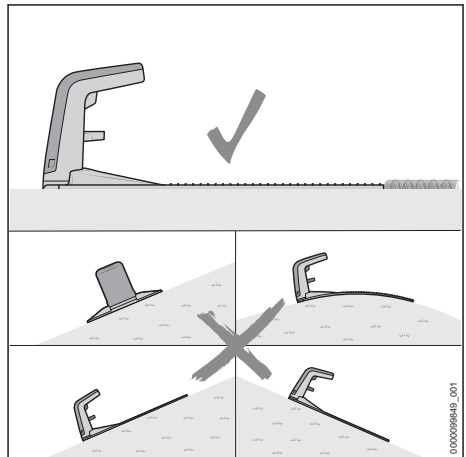
- ▶ Remove the packaging material and transport locks.
- ▶ Ensure that the following components are in a safe condition:
 - Robot mower, 4.6.1
 - Blades, 4.6.2
 - Battery, 4.6.3
 - Docking station and power supply, 4.6.4
- ▶ Positioning the docking station, 7
- ▶ Installing the perimeter wire, 8
- ▶ Completing the perimeter wire installation, 9.1
- ▶ Installing the guide wire, 10.1
- ▶ Electrically connecting the docking station, 11.1
- ▶ Charging the robot mower, 12.1
- ▶ Locking the Bluetooth® radio interface, 13.1
- ▶ If you cannot carry out these steps: Do not use the robot mower and contact a STIHL author- ized dealer for assistance.

7 Positioning the docking station

7.1 General requirements



- ▶ Choose the docking station location so that the following conditions are met:
 - For voltage supply, the charging cable (1) can be installed outside of the mowing area
 - The docking station and power supply are in a clearly visible area.
 - The docking station is in the mowing area that is the largest or most frequently mowed.
 - If possible, protect the location against adverse weather conditions and direct sun- light.
 - If possible, the docking station is within range of a wireless network (WLAN connec- tion).
 - If possible, in a mowing area with a slope, the docking station is in the lower area of the slope.



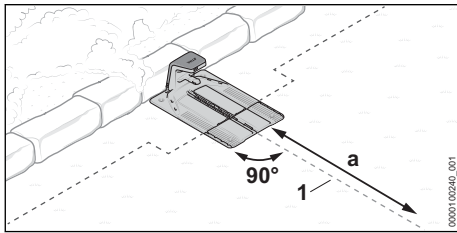
- ▶ Align the docking station so that the following conditions have been met:
 - The docking station has been positioned on a level surface.
 - The opening of the docking station is facing forward toward the mowing area.
 - The docking station has been aligned horizontally and is not tilted to the side, the front or the rear.
 - The base plate does not sag and lies flat on the ground.

7.2 Positioning the docking station

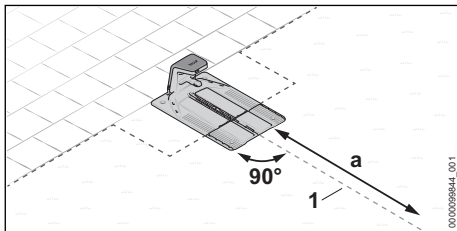
The correct position of the docking station depends on the planned location and its surroundings.

- ▶ Select the location and set up the docking station as described.

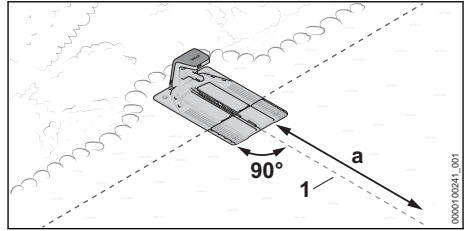
Positioning the docking station within the mowing area



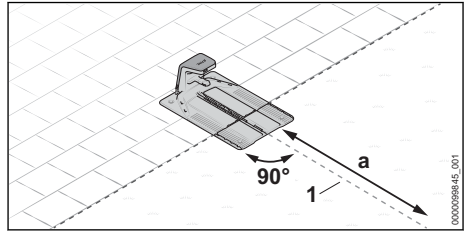
The docking station is at the edge of the mowing area by a wall and the guide wire (1) can be routed for $a = 2$ m in a straight line from the docking station to the mowing area.



The docking station is at the edge of the mowing area. The adjacent area is navigable and the guide wire (1) can be routed for $a = 2$ m in a straight line from the docking station to the mowing area.



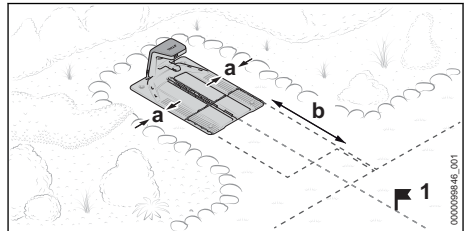
The docking station is partially in a bed and partially on the mowing area and the guide wire (1) can be routed for $a = 2$ m in a straight line from the docking station to the mowing area.



The docking station is partially in the mowing area and the guide wire (1) can be routed for $a = 2$ m in a straight line from the docking station to the mowing area.

- ▶ Preparing the docking station, [7.3](#).
- ▶ Setting up the docking station in a mowing area, [7.4](#).

Setting up the docking station outside the mowing area





The docking station is outside the mowing area.

The minimum lateral distance toward adjacent areas must be at least $a = 15$ cm.

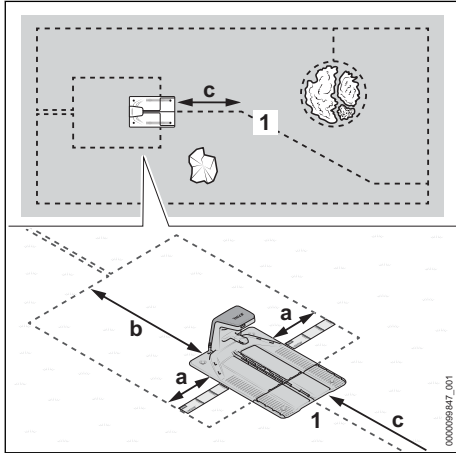
The minimum distance between the front edge of the docking station and the mowing area must be at least $b = 2$ m.

With this variant, it is mandatory to define a starting point (1) within the mowing area at the conclusion of commissioning. The robot mower then starts mowing from this point and not directly

from the docking station. Starting points can be set using the MYiMOW® app. The approach frequency of the starting point (1) must be set in the app at 100%.

- ▶ Preparing the docking station,  7.3.
- ▶ Setting up the docking station outside the mowing area,  7.5.

Setting up the docking station in the center of the mowing area





The docking station is positioned as an island in the center of the mowing area.

With this variant, the perimeter wire is routed around the docking station toward the rear and the edge of the mowing area. The guide wire is routed toward the front to the edge of the mowing area.

The minimum lateral distance to adjacent areas must be at least $a = 37$ cm (length: 1x iMOW® Ruler).

The minimum distance between the rear edge of the docking station and the edge of the mowing area must be $b = 2$ m.

It must be possible to route the guide wire (1) for $a = 2$ m in a straight line from the docking station to the mowing area.

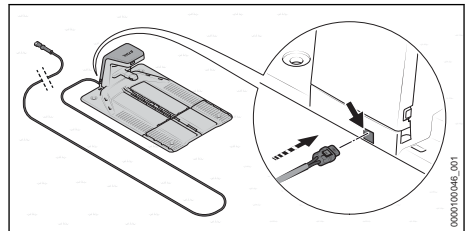
- ▶ Preparing the docking station,  7.3.
- ▶ Setting up the docking station in the center of the mowing area,  7.6.

7.3 Preparing the docking station

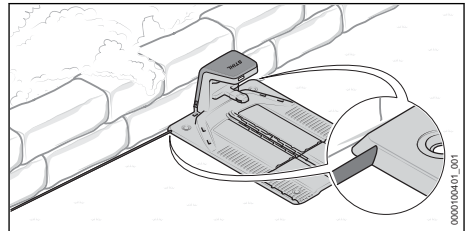
Connecting the charging cable.

NOTICE

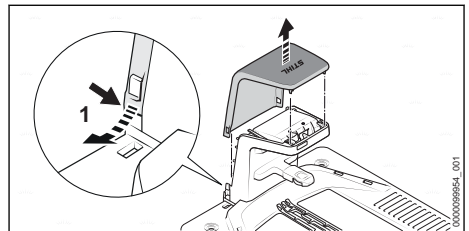
- In assembled condition, the plug connections of the charging cable are protected against contamination, e.g. dust and dirt. Contamination of the plug connections may result in breakdowns of the docking station.
 - ▶ Protect open plug connections against contamination.
 - ▶ Clean the contaminated plug connections as described in this User Manual.



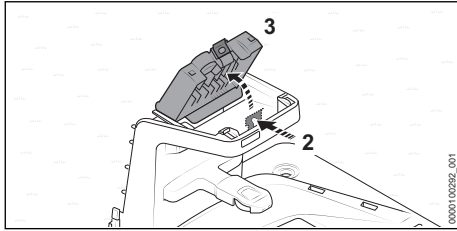
Normally the charging cable is connected from the rear.



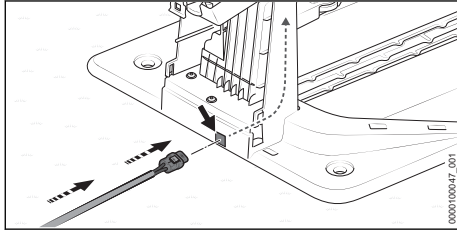
If the docking station has been positioned directly against a wall, it is also possible to install the charging cable under the base plate. The charging cable can be routed out of the base plate to the left or right.



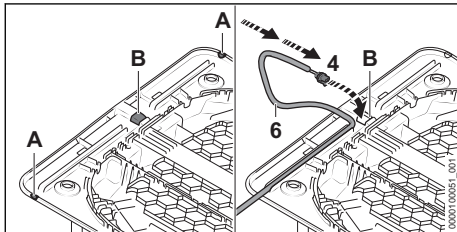
- ▶ Slightly bend the hood (1) toward the outside on both sides and remove it upward.



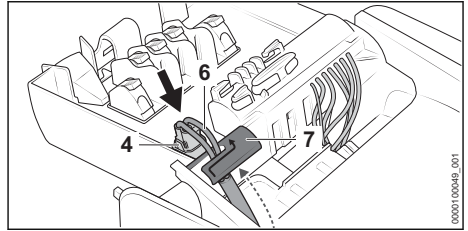
- ▶ Press the retaining latch (2) and open the cover (3).



- ▶ If you intend to connect the docking station from the rear:
 - ▶ Insert the plug (4) into the conduit (5) and feed the charging cable (6) through. Push the charging cable (6) upward inside the docking station.

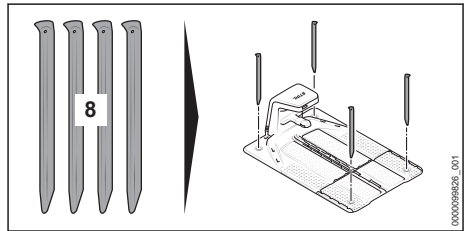


- ▶ If the docking station has been positioned directly against a wall or you want to route the charging cable underneath the base plate toward the side:
 - ▶ Open the edge and deburr it on the desired side of the base plate at position (A).
 - ▶ Cut out and deburr an opening in the center of the base plate (B).
 - ▶ Insert the plug (4) into the opening (B) and feed the charging cable (6) through. Push the charging cable (6) upward inside the docking station.



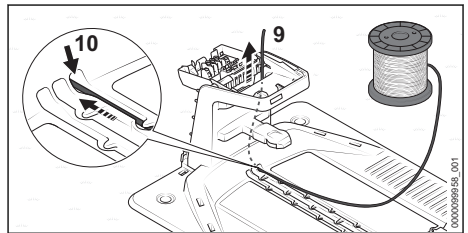
- ▶ Secure the charging cable (6) in the cable holder (7).
- ▶ Insert the plug (4). The plug (4) audibly and noticeably engages on both sides.

Securing the docking station

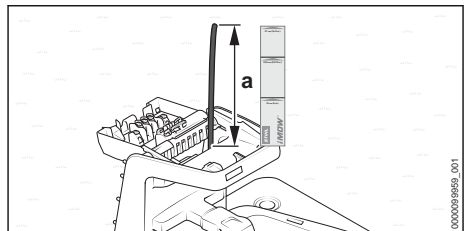


- ▶ Secure the docking station on the ground with four ground pegs (8).

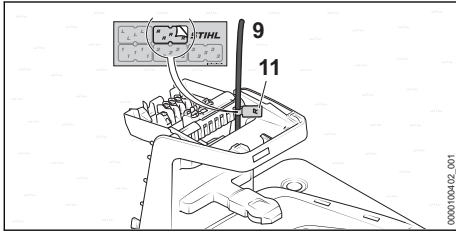
Feeding the perimeter wire



- ▶ Insert the beginning of the wire (9) into the right conduit (10) and feed it through. Push the perimeter wire (9) upward inside the docking station.

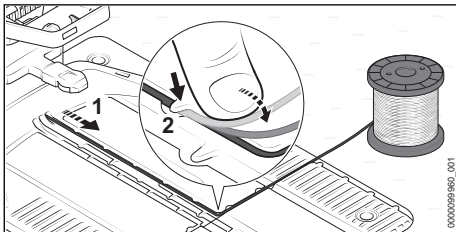


- ▶ Feed the perimeter wire through until it protrudes upward for a = 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler).

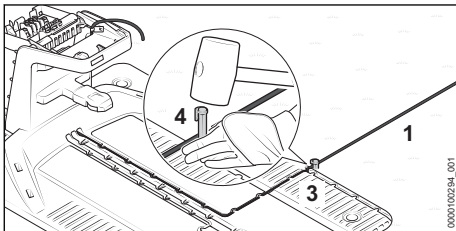


- ▶ Using the appropriate cable marker (11), mark the beginning of the wire (9) near the housing. Marking will facilitate the subsequent connection to the correct terminal.

7.4 Positioning the docking station within the mowing area

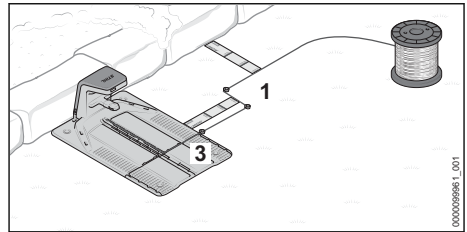



- ▶ Install the perimeter wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (2).



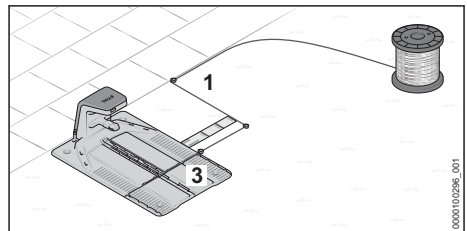
- ▶ Attach the perimeter wire (1) directly on the base plate (3) with a fixing pin (4).


If the docking station is against a wall:



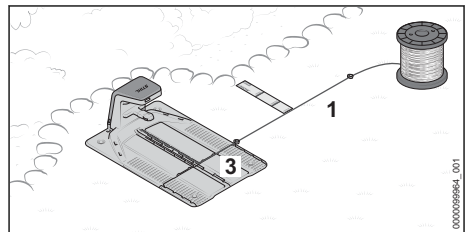
- ▶ Route the perimeter wire (1) 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) away from the base plate (3) toward the side.
- ▶ Route the perimeter wire (1) in parallel to the base plate (3) toward the edge of the mowing area and maintain a distance from the wall of 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler).
- ▶ Route the perimeter wire (1) clockwise around the mowing area,  8.

If the docking station is in an adjacent, navigable area:




- ▶ Route the perimeter wire (1) 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) away from the base plate (3) toward the side.
- ▶ Route the perimeter wire (1) in parallel to the base plate (3) toward the edge of the mowing area.
- ▶ Route the perimeter wire (1) clockwise around the mowing area,  8.

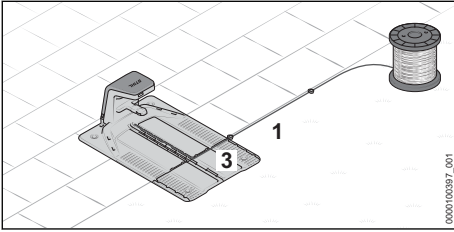
If the docking station is partly positioned in a bed and partly in the mowing area:




- ▶ Route the perimeter wire (1) away from the base plate (3) toward the side and maintain a distance of 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) in parallel to the bed.

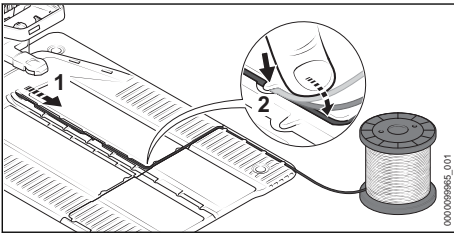
- ▶ Route the perimeter wire (1) clockwise around the mowing area,  8.

If the docking station has been positioned partly in a navigable area and partly in the mowing area:

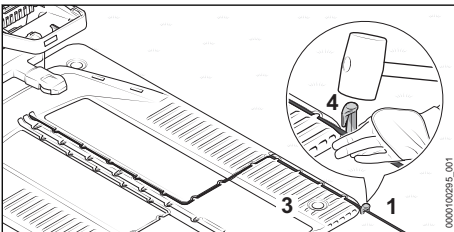


- ▶ Route the perimeter wire (1) away from the base plate (3) toward the side and along the navigable area.
- ▶ Route the perimeter wire (1) clockwise around the mowing area,  8.

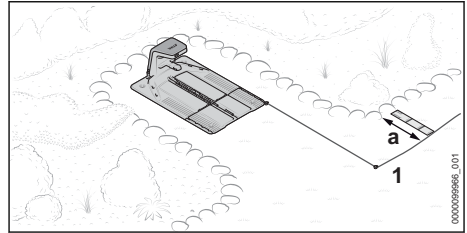
7.5 Setting up the docking station outside the mowing area




- ▶ Install the perimeter wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (2).

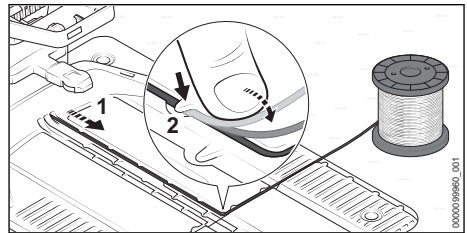


- ▶ Attach the perimeter wire (1) directly on the base plate (3) with a fixing pin (4).

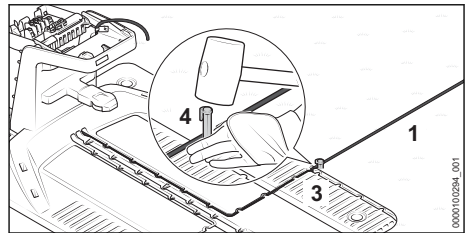


- ▶ Route the perimeter wire (1) toward the front to the mowing area.
The correct distance to the edge of the mowing area depends on whether the edge of the mowing area is navigable, or a distance of $a = 37$ cm (length: 1x iMOW® Ruler) needs to be maintained.
- ▶ Route the perimeter wire (1) clockwise around the mowing area,  8.

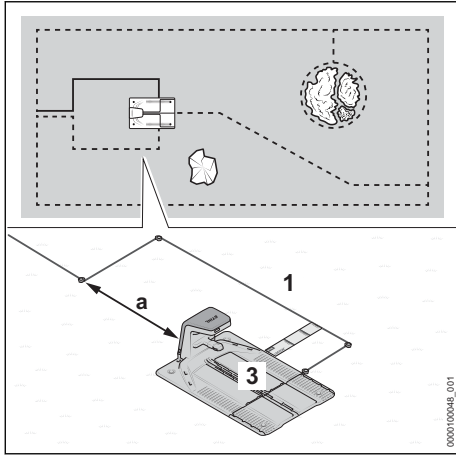
7.6 Setting up the docking station in the center of the mowing area




- ▶ Install the perimeter wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (2).



- ▶ Attach the perimeter wire (1) directly on the base plate (3) with a fixing pin (4).

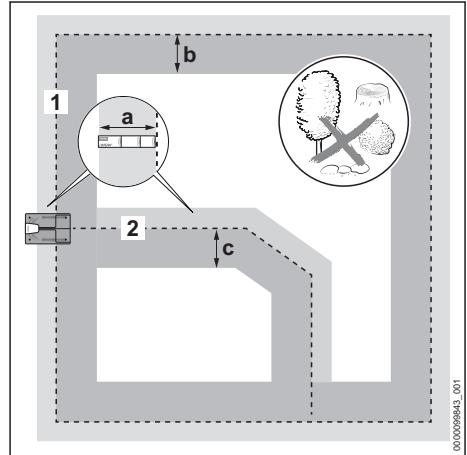


- ▶ Route the perimeter wire (1) at least 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) away from the base plate (3) toward the side.
- ▶ Route the perimeter wire (1) at least $a = 2$ m behind the base plate (3).
- ▶ Route the perimeter wire (1) in the center behind the docking station toward the edge of the mowing area.
Maintain the correct distance to the edge of the mowing area depending on the adjacent area.
- ▶ Route the perimeter wire (1) clockwise around the mowing area,  8.

8 Installing the Perimeter Wire

8.1 General requirements

Checking routing of perimeter wire and guide wire in the mowing area



- ▶ Make sure that the mowing area along the perimeter wire and the guide wire is flat and clear of obstacles as far as possible along the following widths:

Perimeter wire (1)

- Toward the outside: $a = 37$ cm (length: 1x iMOW® Ruler)
- Toward the inside: $b = 1.2$ m

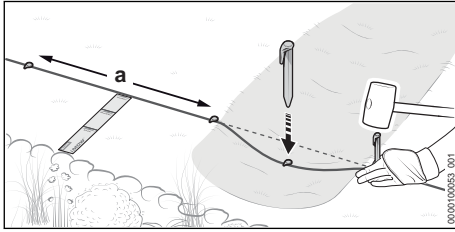
Guide wire (2)

- Toward the right in the direction of travel toward the docking station: $a = 37$ cm (length: 1x iMOW® Ruler)
- Toward the left in the direction of travel toward the docking station: $c = 1.2$ m

Installing the Perimeter Wire

- ▶ Install the perimeter wire clockwise starting at the docking station.
- ▶ Do not kink, cut, put tension on or cross the perimeter wire.
- ▶ Make sure that the perimeter wire does not cross over a guide wire.
 - ▶ Exception: When installing a corridor, the guide wire must cross the perimeter wire.
- ▶ Keep a minimum distance of 1 m to perimeter wires of adjacent robot mower installations.
- ▶ Make sure that the length of the perimeter wire does not exceed 850 m.

Attaching perimeter wire and guide wire



- ▶ Use anchoring stakes to secure the perimeter wire and guide wire so that the following conditions are met:
 - The maximum distance between fixing pins must not exceed $a = 1$ m.
 - The perimeter wire and guide wire lie flat on the ground in all areas.
 - The anchoring stakes are sunk completely into the ground.

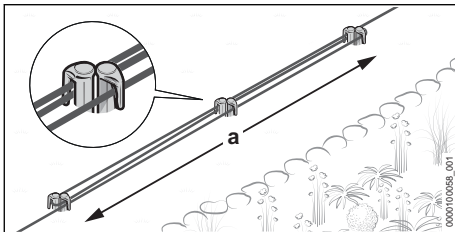
Installing Wire Reserves

Wire reserves make it easier to correct installed wire and give some leeway for future adaptations.

Examples:

- A bed is extended and blocked off.
- Bushes and shrubby grow and the perimeter wire must be installed around the plants in a larger arc.
- The perimeter wire was cut too short at the docking station and cannot be connected.

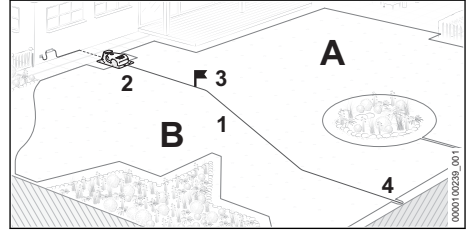
One or several wire reserves can be planned and installed.



- ▶ Route $a = 1$ m of perimeter wire in parallel and closely together around 2 fixing pins without the perimeter wires crossing over each other.
- ▶ Secure the wire reserve using additional fixing pins.

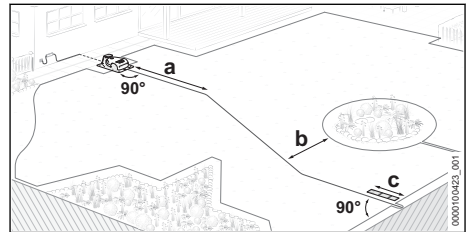
8.2 Planning guide wire and routing connection point in the perimeter wire

Carefully plan the routing of one or several guide wires in advance. Take into account the position of all guide wires when installing the perimeter wire. At least one guide wire must be installed; three guide wires may be installed.

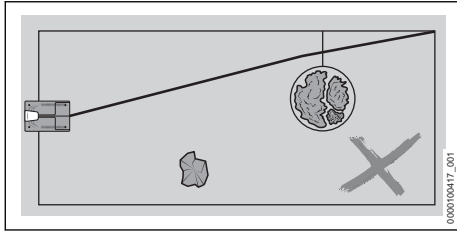


- A guide wire (1) fulfills the following functions:
- Orientation for returning to the docking station (2)
 - Moving toward a starting point (3)
 - Splits the mowing area into zones (A and B)

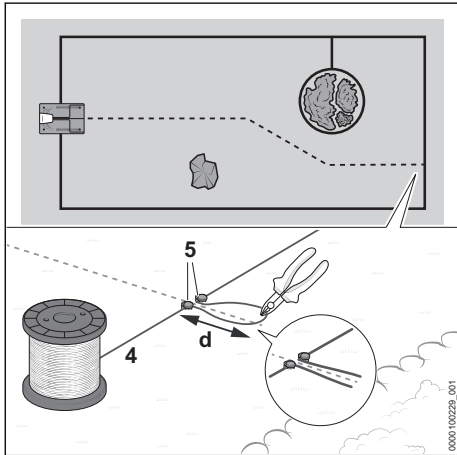
Starting at the docking station (2), install the guide wire (1) across the mowing area and connect it to a point on the circumferential perimeter wire (4) that is as far away as possible.




- ▶ Plan the guide wire so that the following conditions are met:
 - Route the guide wire for $a = 2$ m in a straight line from the docking station to the mowing area.
 - The minimum distance between the guide wire and the circumferential perimeter wire is $b = 27.5$ cm
 - Route the guide wire with a minimum distance $c = 37$ cm (length: 1x iMOW® Ruler) in a straight line and at a right angle to the perimeter wire and connect it.



- The guide wire must not cross over a blocked-off area connection.
 - The guide wire must not be connected to the perimeter wire in a corner.
 - The guide wire must not cross over a perimeter wire.
- Exception: When installing a corridor, the guide wire must cross the perimeter wire.
- The guide wire must not be kinked or under tension, and it must not cross over itself.



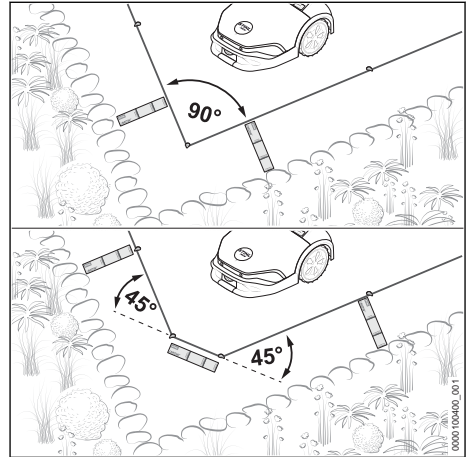
The connection point for the guide wire must be installed during the installation of the circumferential perimeter wire (4).

- ▶ Secure the perimeter wire (4) at the intended areas using a fixing pin (5).
- ▶ Place the perimeter wire (4) in a loop with a length of $a = 15$ cm and secure with another fixing pin (5).
- ▶ Cut the perimeter wire (4) at the end of the wire loop, such as with a wire cutter. The wire ends are connected to the guide wire at the completion of the installation.  10
- ▶ Continue to install the perimeter wire (4) around the mowing area.

8.3 Corners

Corners with a 90° angle

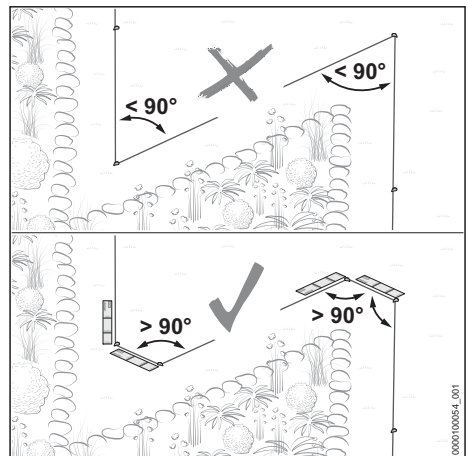
Corners with a 90° angle can be split into two corners with a 45° angle. Consequently, the robot mower changes its direction more smoothly and with less jerking in this area.



- ▶ Route the perimeter wire in corners for at least 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) across the area.

Tapered corners with an angle < 90°

Divide tapered corners with an angle $< 90^\circ$ into two corners. As a result, the robot mower changes its direction more smoothly and with less jerking in this area.



- ▶ Make sure that tapered corners are not at an angle less than 90°.

- ▶ If the angle is less than 90°: Split the angle.
 - ▶ Design one corner with an angle greater than 90°. Then route the perimeter wire in a straight line for at least 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler).
 - ▶ Then design a corner with an angle greater than 90°. Subsequently route the perimeter wire in a straight line for at least 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler).

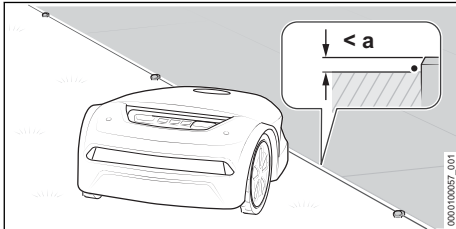
8.4 Navigable area

The robot mower is able to navigate areas directly adjacent to the mowing area if the difference in height between the navigable area and the mowing area is no more than 1.5 cm. The ground must be solid and there must not be any obstacles.

Examples:

- Patio
- Paved path
- Edging stones or flagstones

Edgeless mowing is enabled by maintaining a short distance between the perimeter wire and the navigable area.



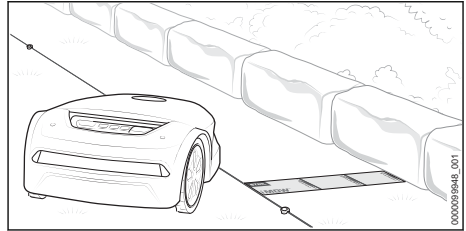
- ▶ Route the perimeter wire parallel to and without any distance from the navigable area. The maximum difference in height between the navigable area and the mowing area is $a = 1.5 \text{ cm}$

8.5 Unnavigable area

An area is unnavigable if obstacles close to the ground protrude into the mowing area, the ground is not solid or is very uneven and if the difference in height between the mowing area and the adjacent area is more than 1.5 cm.

Examples:

- Wall or fence
- Hedge or shrubbery with branches that grow close to the ground
- Stone garden or gravel path
- Heavily rooted or uneven ground



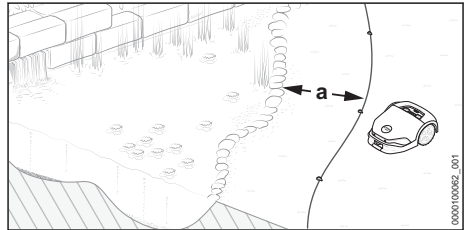
- ▶ Route 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) of perimeter wire parallel to the unnavigable area.
- ▶ If the unnavigable area is within the mowing area: Block off the unnavigable area with a restricted area.

8.6 Water areas

An increased wire distance must be maintained to water areas if the water area has not been blocked off from the mowing area by a fixed obstacle with a minimum height of 10 cm.

Examples:

- Garden pond
- Pool
- Stream or watercourse



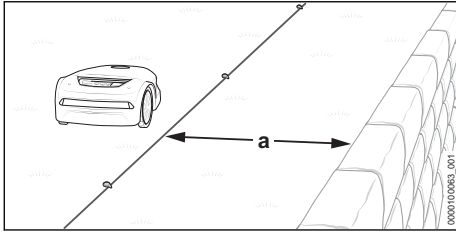
- ▶ Route the perimeter wire at a distance of $a = 1 \text{ m}$ in parallel to the bank area.
- ▶ If the water area is within the mowing area: Block off the water area with a restricted area.

8.7 Drop-off edge

Keep an increased wire distance to drop-off edges if the drop-off edge has not been blocked from the mowing area by a fixed obstacle with a minimum height of 10 cm.

Examples:

- Stairs
- Retaining wall
- Tiered slope



- ▶ Route the perimeter wire at a distance of $a = 1$ m parallel to the drop-off edge.

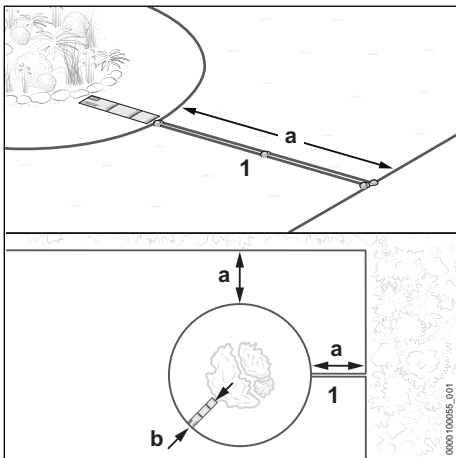
8.8 Restricted area

Areas within the mowing area that must not or cannot be navigated by the robot mower must be blocked by a restricted area.

Examples:

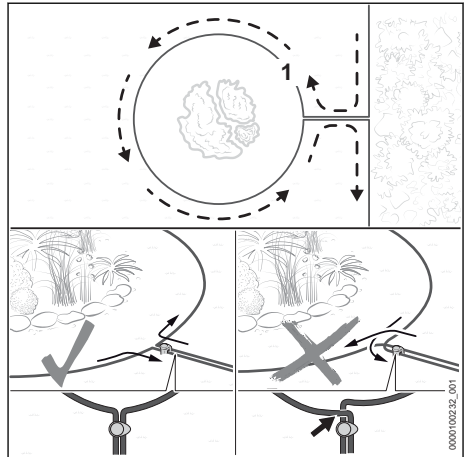
- Bed without a fixed border with a minimum height of 10 cm
- Garden pond or pool without a fixed border with a minimum height of 10 cm
- Obstacles that the device must not come into contact with:
 - Obstacles that are not strong enough
 - Obstacles below a height of 10 cm

To ensure a robust mowing operation, restricted areas must not have any inwardly curved shapes.



- ▶ Route the perimeter wire (1) away from the edge toward the restricted area. Make sure that the following dimensions are maintained for the restricted area:
 - Minimum distance to other perimeter wires $a = 55$ cm

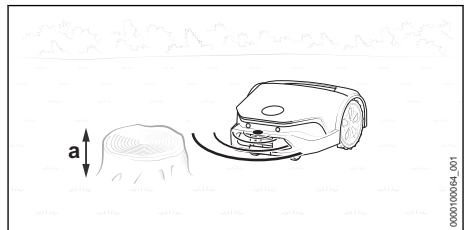
- Wire distance $b = 37$ cm (length: 1x iMOW® Ruler) (for water areas and drop-off edges, $b = 1$ m)
- Minimum diameter of the restricted area: 74 cm



- ▶ Route the perimeter wire (1) around the area to be blocked off.
- ▶ Route the perimeter wire (1) parallel and close together back to the edge without the perimeter wires crossing each other.

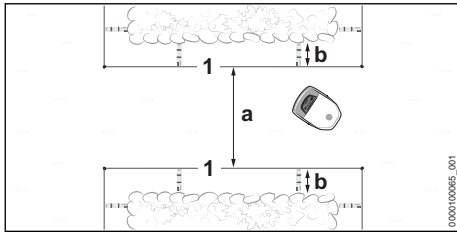
8.9 Fixed obstacle

A fixed obstacle within the mowing area does not have to be blocked off by a restricted area if the obstacle is at least 10 cm high. The obstacle is identified by the ultrasound sensors and the bump sensor.



- ▶ A fixed obstacle with a minimum height of $a = 10$ cm does not need to be blocked off.

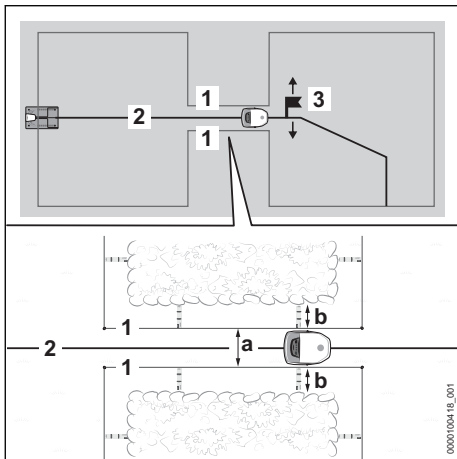
8.10 Confined section



The robot mower navigates all confined areas, provided that a minimum width (a) is maintained between the perimeter wires (1).

- ▶ Route the perimeter wire (1) as illustrated and make sure that the following dimensions have been maintained:
 - Minimum distance between the perimeter wires (1) in the confined section: $a = 2\text{ m}$
 - If the confined section is restricted by side obstacles: Include an additional distance of $b = 37\text{ cm}$ (length: 1x iMOW® Ruler)
- ▶ If the minimum distance $a = 2\text{ m}$ between the perimeter wires (1) cannot be maintained: Route a guide wire through the middle of the confined section.


Confined section with guide wire



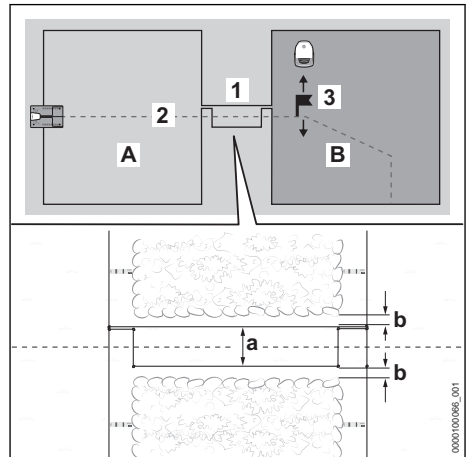
A guide wire (2) directs the robot mower through the confined area, provided that a minimum width (a) is maintained between the perimeter wires (1).

On completing commissioning, it is mandatory to place a starting point (3) behind the confined section and the starting point's approach frequency. Otherwise, the robot mower will not find

its way through the confined section. Starting points can be set using the MYiMOW® app.

- ▶ Route the perimeter wire (1) as illustrated and make sure that the following dimensions have been maintained:
 - Minimum distance between the perimeter wires (1) in the confined section: $a = 55\text{ cm}$
 - If the confined section is restricted by side obstacles: Include an additional distance of $b = 37\text{ cm}$ (length: 1x iMOW® Ruler)
- ▶ Route the guide wire (2) in the middle of the confined section.
- ▶ If the side distance $b = 37\text{ cm}$ (length: 1x iMOW® Ruler) is not possible: Install a corridor to be able to guide the robot mower to another mowing area  8.11 or block off the confined section from the mowing area.

8.11 Corridor




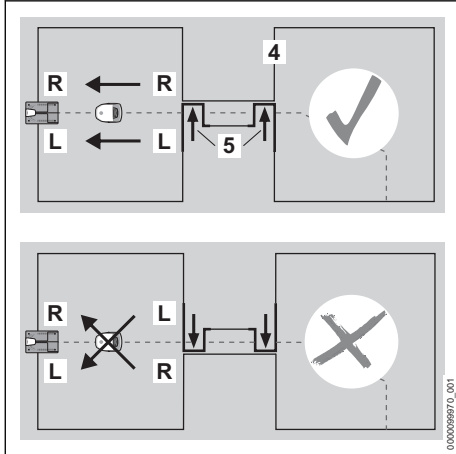
Use a corridor (1) to overcome confined sections in a precise way or to define passageways.

- A corridor (1) connects the main mowing area (A) with another mowing area (B).
- A guide wire (2) must be installed in a corridor (1).
- There is no mowing within a corridor (1).
- A corridor must have a minimum width of $a = 55\text{ cm}$ between the perimeter wires.
- ▶ If the confined section is restricted by side obstacles: Include an additional minimum distance of $b = 15\text{ cm}$

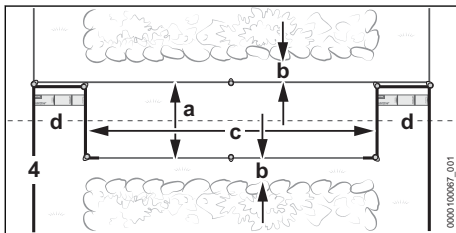
On completing commissioning, it is mandatory to place a starting point (3) behind the corridor (1) and the starting point's approach frequency. Otherwise, the robot mower will not find its way from

the main mowing area (A) through the corridor (1) to the other mowing area (B). Starting points can be set using the MYiMOW® app.

- ▶ If it is not possible to maintain the minimum width between the perimeter wires: Block off the other mowing area (B) from the main mowing area (A) and install an adjacent area.  8.13

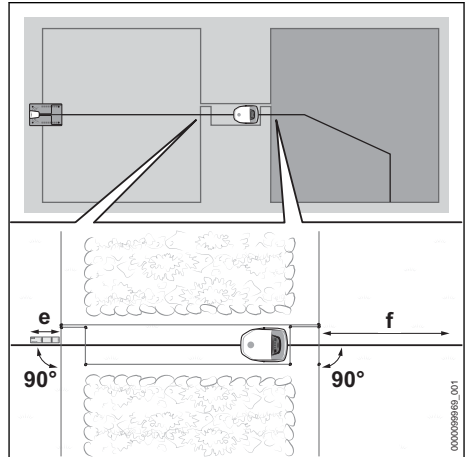


- ▶ Route the perimeter wire (4) as illustrated and make sure that the correct position of the wire loops (5) has been maintained:
 - The wire loops (5) must be routed to the left = (L) in the direction of travel to the docking station.
 - The section where the perimeter wires (4) lie close and in parallel to each other are on the right = (R) in the direction of travel to the docking station.



- ▶ Route the perimeter wire (4) as illustrated and make sure that the following dimensions have been maintained:
 - Width between the perimeter wires in the corridor: $a = 55$ cm
 - Minimum distance to side obstacles: $b = 15$ cm

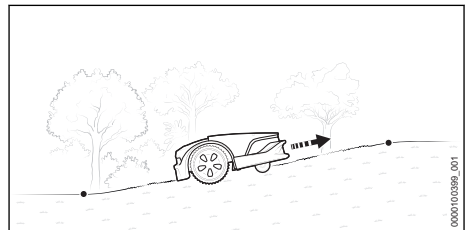
- Minimum corridor length: $c = 74$ cm (2x iMOW® Ruler)
- Distance of perimeter wires of the wire loop: $d = 37$ cm (length: 1x iMOW® Ruler)



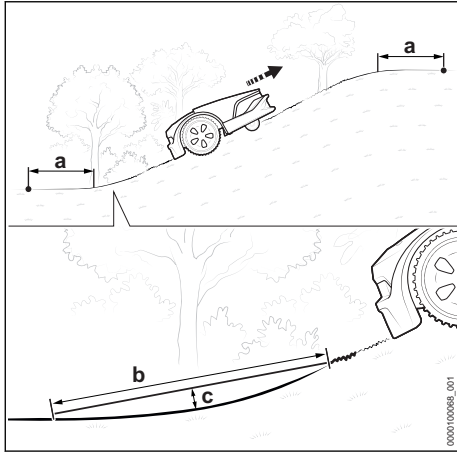
- ▶ When installing the guide wire (2), make sure that the following dimensions and distances are maintained:
 - The guide wire (2) is installed in the center of the corridor.
 - Route guide wire (2) before the corridor for a length of at least $e = 37$ cm (length: 1x iMOW® Ruler) in a straight line and at a right angle (90°) to the corridor.
 - Route guide wire (2) after the corridor for a length of at least $f = 2$ m in a straight line and at a right angle (90°) away from the corridor.

8.12 Inclines/slopes

The robot mower can navigate and mow inclines up to 45%. With the Upgrade Kit 10, iMOW® traction wheels gradients of up to 60 % can be driven and mowed. The Upgrade Kit 10 is available as a special accessory.



- ▶ If there is an incline/slope up to 27% within the mowing area: Install perimeter wire normally.

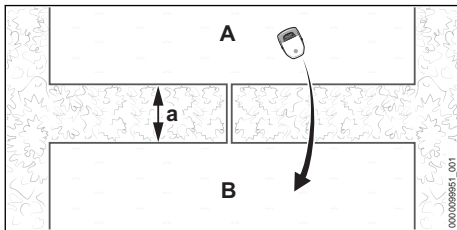


- ▶ If there is an incline/slope of more than 27% within the mowing area: Install the perimeter wire with a minimum distance $a = 1.20$ m before and after the incline/slope.
- ▶ So that the robot mower can navigate the transition between level ground and the incline/slope, the radius of the transition must be such that for $b = 1$ m the distance to the ground $c = 10$ cm must not be exceeded.

8.13 Adjacent Area

The robot mower cannot reach an adjacent area by itself. The customer must place the robot mower in the adjacent area.

A guide wire must not be installed in an adjacent area.



- ▶ Route the perimeter wire (1) from the main area (A) to the adjacent area (B). Minimum distance to the perimeter wires $a = 74$ cm
- ▶ Make sure that the length of the perimeter wire (1) does not exceed 850 m.
- ▶ Route the perimeter wires (1) in parallel and close to each other back to the mowing area (A) without the perimeter wires crossing.

8.14 Small Mowing Area

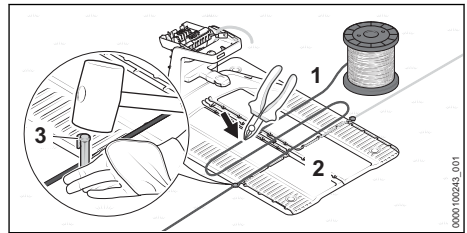
The STIHL AKM 100 small area module must be used for a small mowing area where less than 20 m of perimeter wire is required.

The STIHL AKM 100 stabilizes the wire signal and is incorporated into the perimeter wire by means of wire connectors.

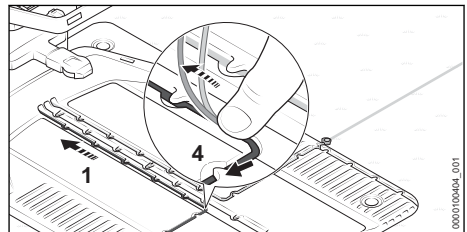
9 Completing the Perimeter Wire Installation

9.1 Completing the routing of the perimeter wire

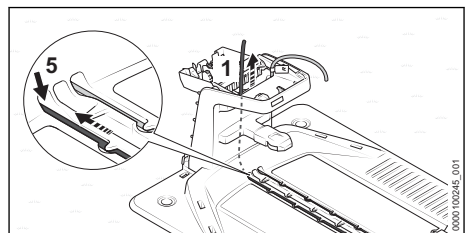
Docking station on the edge of the mowing area, docking station on the edge of the lawn area



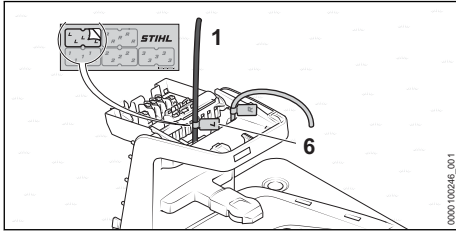
- ▶ Attach the perimeter wire (1) directly on the base plate (2) with a fixing pin (3).
- ▶ Use the perimeter wire (1) to measure two times the width of the base plate (2) and then cut the perimeter wire (1) to length with a wire cutter.



- ▶ Install the perimeter wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (4).

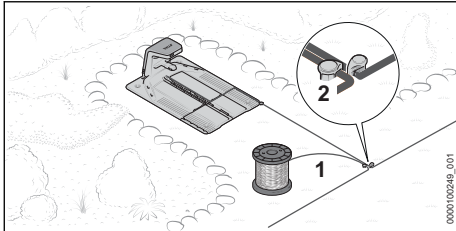


- ▶ Insert the perimeter wire (1) into the left conduit (5) and feed it through. Push the wire end (1) upward inside the docking station.

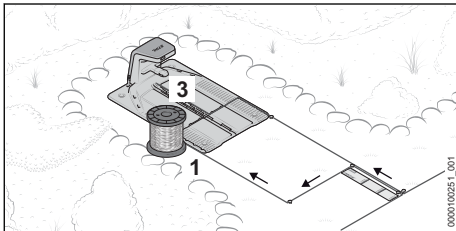


- ▶ Mark the wire end (1) near the housing using the matching cable marker (6).

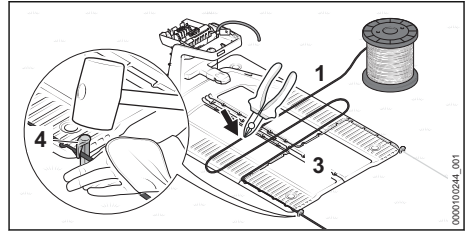
Docking station outside the mowing area



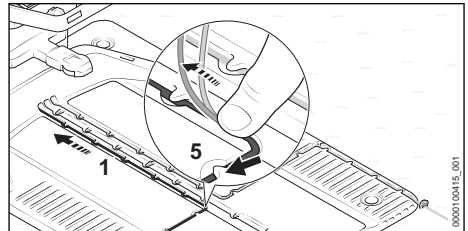
- ▶ Route the perimeter wire (1) close to the already routed perimeter wire and secure with a fixing pin (2).



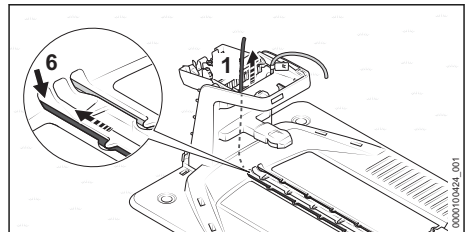
- ▶ Route the perimeter wire (1) parallel and closely to the other perimeter wire for 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) back to the docking station without crossing over the perimeter wires.
- ▶ Route the perimeter wire (1) back to the edge and further toward the base plate (3).



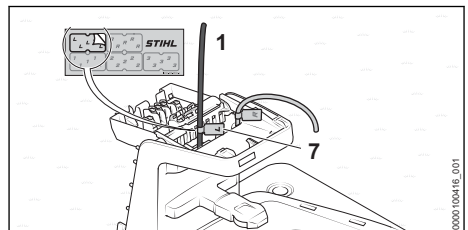
- ▶ Attach the perimeter wire (1) directly on the base plate (3) with a fixing pin (4).
- ▶ Use the perimeter wire (1) to measure two times the width of the base plate (3) and then cut the perimeter wire (1) to length with a wire cutter.



- ▶ Install the perimeter wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (5).



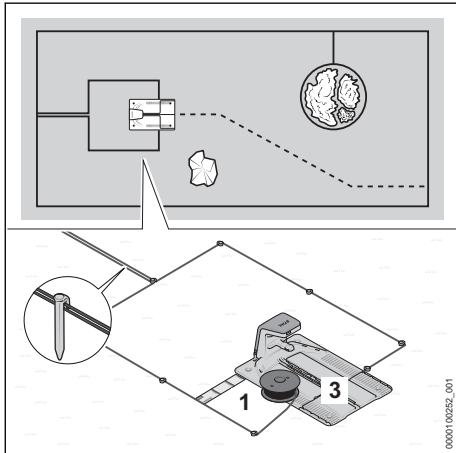
- ▶ Insert the perimeter wire (1) into the left conduit (6) and feed it through. Push the wire end (1) upward inside the docking station.



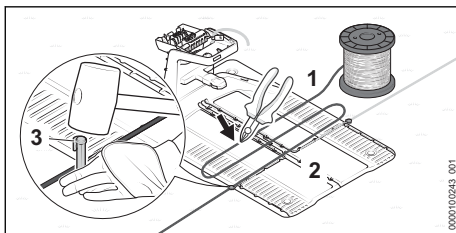
- ▶ Mark the wire end (1) near the housing using the matching cable marker (7).

It is mandatory to define a starting point within the mowing area at the conclusion of commissioning. Otherwise, the robot mower will not find its way to the mowing area. Starting points and approach frequency can be set using the MYi-MOW® app.

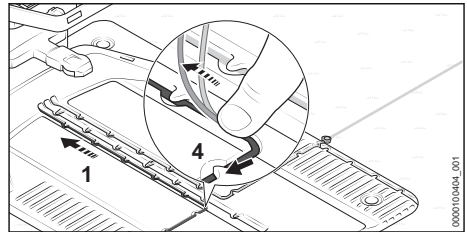
Setting up the docking station in the center of the mowing area



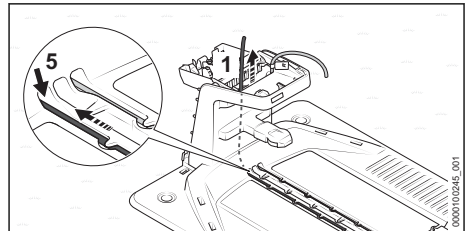
- ▶ Route the perimeter wire (1) close to the already routed perimeter wire.
- ▶ Route the perimeter wire (1) parallel and close to the other perimeter wire back to the docking station without crossing over the perimeter wires.
- ▶ Route the perimeter wire (1) toward the front around the base plate (3) at a distance of 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler).



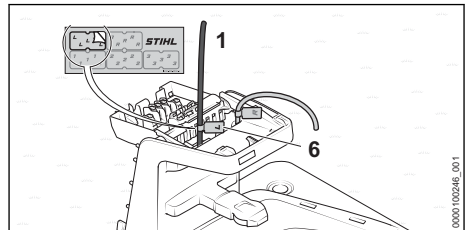
- ▶ Attach the perimeter wire (1) directly on the base plate (2) with a fixing pin (3).
- ▶ Use the perimeter wire (1) to measure two times the width of the base plate (2) and then cut the perimeter wire (1) to length with a wire cutter.



- ▶ Install the perimeter wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (4).



- ▶ Insert the perimeter wire (1) into the left conduit (5) and feed it through. Push the wire end (1) upward inside the docking station.




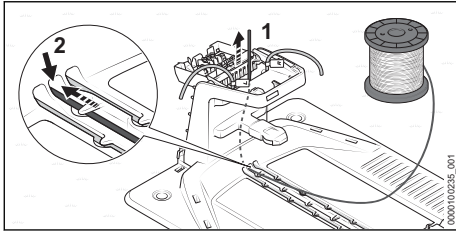
- ▶ Mark the wire end (1) near the housing using the matching cable marker (6).

10 Installing Guide Wire

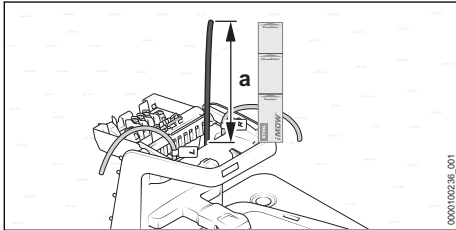
10.1 Installing guide wire

Take into account the position of all guide wires when installing the perimeter wire.

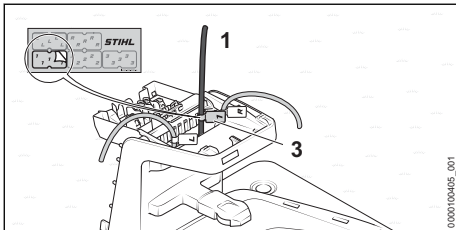
- ▶ Take into account the general guidelines for installing the guide wire  8.1.



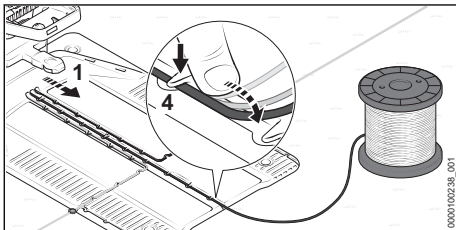
- ▶ Insert the beginning of the guide wire (1) into the middle conduit (2) and feed the wire through.
Push the guide wire (1) upward inside the docking station.



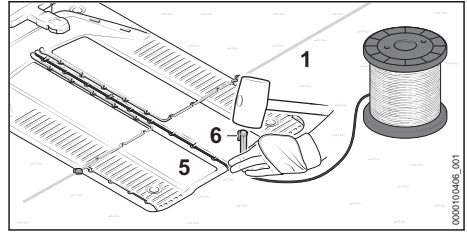
- ▶ Feed the guide wire (1) through until it protrudes upward for $a = 37$ cm (length: 1x iMOW® Ruler).



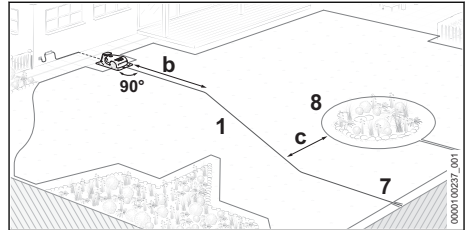
- ▶ Using the appropriate cable marker (3), mark the guide wire (1) near the housing.
Marking will facilitate the subsequent connection to the correct terminal.



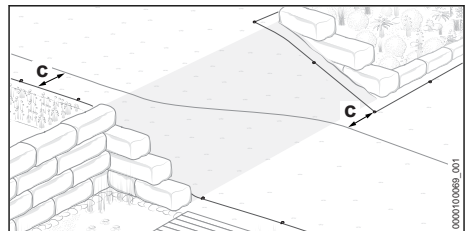
- ▶ Install the guide wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (4).



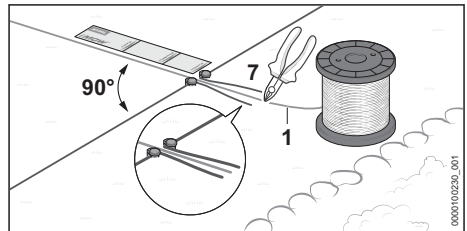
- ▶ Attach the guide wire (1) directly at the base plate (5) with a fixing pin (6).



- ▶ Route the guide wire (1) for $b = 2$ m in a straight line and at a right angle (90°) from the docking station to the mowing area.
- ▶ Route the guide wire (1) to the wire loop (7) at the edge of the mowing area. The distance to circumferential perimeter wire (8) must be at least $c = 27.5$ cm.

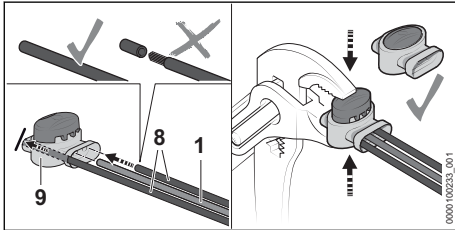


- ▶ Route the guide wire diagonally on inclines.
The distance to the perimeter wire must be at least $c = 27.5$ cm.

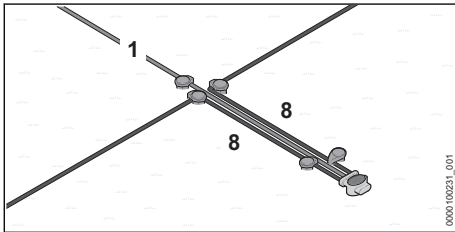


- ▶ Route guide wire (1) for at least $e = 37$ cm (length: 1x iMOW® Ruler) in a straight line and at a right angle (90°) to the wire loop (7).

- ▶ Route the guide wire (1) through the center of the wire loop (7).
- ▶ Using a wire cutter, cut through the guide wire (1) at the end of the wire loop (7) and make all wire ends the same length.



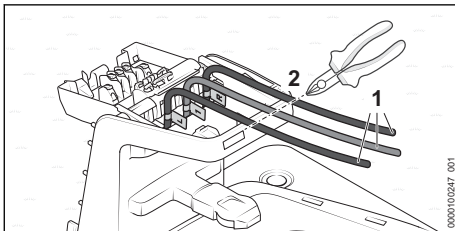
- ▶ Insert the ends of the perimeter wires (8) and the guide wire (1) into the wire connector (9) up to the limit stop. Do not strip the wire ends.
- ▶ Press the wire connector (1) together up to the limit stop with a pair of pliers.



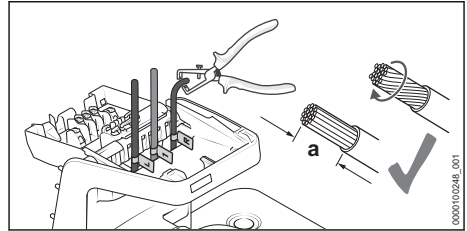
- ▶ Route the perimeter wires (8) and guide wire (1) in parallel and close to each other without the wires touching.
- ▶ Secure the wires using additional fixing pins.

11 Electrically connecting the docking station

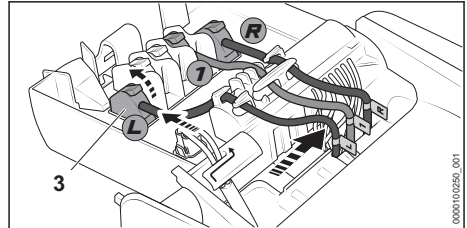
11.1 Connecting perimeter wire and guide wire



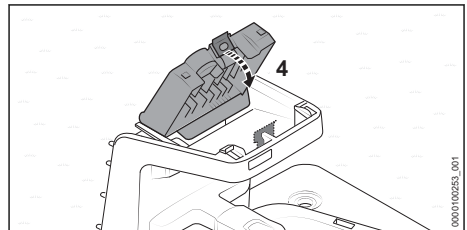
- ▶ Slightly tension the wire ends (1) and cut to length along the edge (2) with a wire cutter.



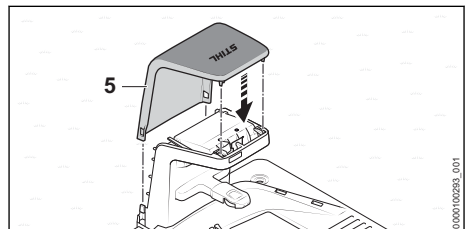
- ▶ Strip a = 10 mm of the wire ends.
- ▶ Twist wire strands so that no individual strands stick out.



- ▶ Assign the labeled wire ends to the respective terminals.
- ▶ Fold the lever of the corresponding terminal (3) backward.
- ▶ Insert the insulated wire end into the corresponding terminal (3) and fold the lever forward again to close.
- ▶ Secure the perimeter wires and guide wire in the cable holders as shown and press toward the right.

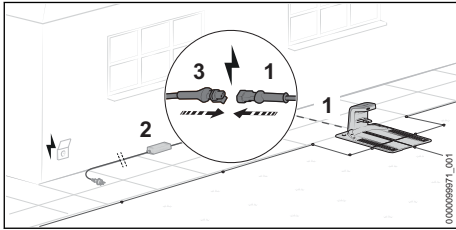


- ▶ Fold the cover (4) toward the front. The cover (4) engages with an audible and noticeable click.

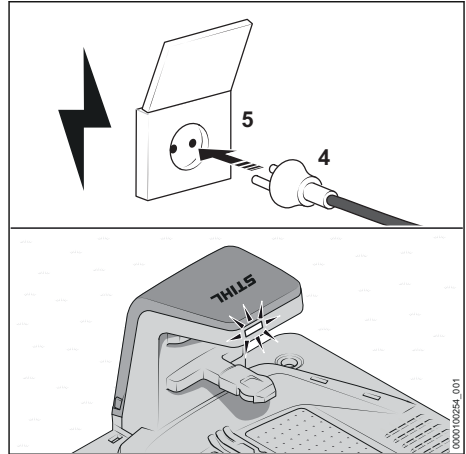


- ▶ Put on the hood (5).
The hood (5) engages with an audible click.

11.2 Installing charging cable and connecting power supply



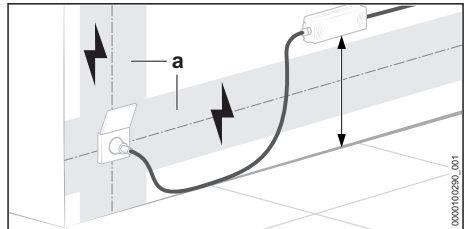
- ▶ Route the charging cable (1) to the location of the power supply (2).
- ▶ Choose the power supply (2) location so that the following conditions are met:
 - The power supply (2) and the connecting cable are outside of the mowing area.
 - A suitable socket is within reach of the power supply (2).
 - The power supply (2) has been positioned on a level surface.
 - The power supply (2) is not on a permanently wet surface.
 - If possible, protect the location against adverse weather conditions and direct sunlight.
- ▶ Route the charging cable so that the following conditions are met:
 - The charging cable (1) is outside of the mowing area.
 - The charging cable (1) is routed so that people cannot trip over it.
 - The charging cable (1) is not under tension or tangled.
 - The charging cable (1) is completely unwound and is not under the docking station.
 - The charging cable (1) is not on a permanently wet surface.
- ▶ Connect charging cable (1) with the plug (3) of the power supply (2).



- ▶ Plug the mains plug (4) into a correctly installed socket (5).
The LED on the docking station lights up green.

11.3 Mounting the power supply on a wall

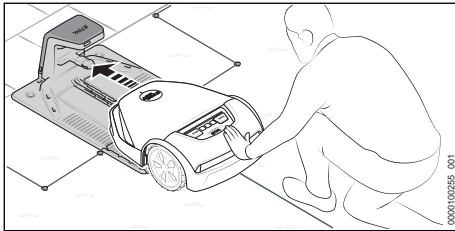
The power supply can be mounted on a wall.



- ▶ Mount the power supply so that the following conditions are met:
 - Suitable fixing materials.
 - The power supply is level.
 Following distances are complied with:
 - The power supply is outside of the range (a) of possible electrical installations.
 - A suitable socket is within reach of the power supply.
- If possible, protect the location against adverse weather conditions and direct sunlight.

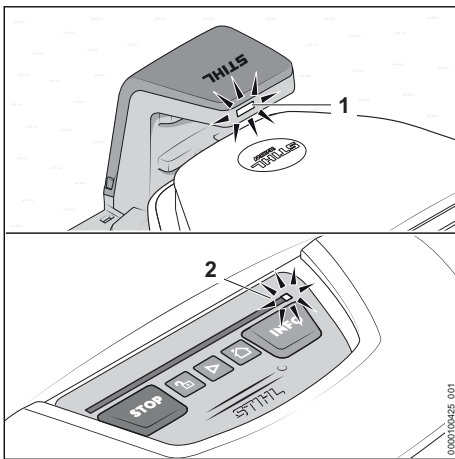
12 Charging the Robot Mower

12.1 Charging the robot mower



- ▶ Push the robot mower into the docking station up to the limit stop.
The robot mower carries out a system start and begins charging.

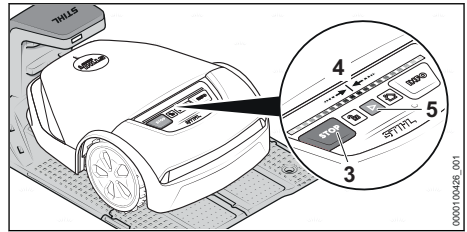
The charging time depends on various factors, e.g. the battery temperature or the ambient temperature. For optimum performance, observe the recommended temperature ranges, 23.7.



The LED (1) on the docking station lights up white. An LED (2) lights up white on the light strip of the robot mower.

Energy efficient charging

In order to charge the robot mower's battery with a minimum amount of energy, all of the robot mower's and docking station's unnecessary extra features besides the charging function can be deactivated.



- ▶ If the theft protection function in the MYiMOW® app is activated, deactivate the theft protection.

Press the following key combination one after the other:

- ▶ Press STOP (3).
- ▶ The robot mower is stopped and locked
- ▶ Press and hold STOP (3) until the light strip (4) fully lights up red.
- ▶ Press STOP (1).
The light strip (4) flashes twice. The device lock of the robot mower is activated.
- ▶ Press and hold STOP (3) until the light strip (4) fully lights up red and finally flashes red twice.
"Energy efficient charging" mode is activated.
The robot mower's battery is fully charged. All extra functions are deactivated.

After charging is complete, the robot mower must be activated so that it is operational again:

- ▶ Press START (5).
The robot mower is operational.

13 Closing Bluetooth® Radio Interface

13.1 Setting up Bluetooth®-radio interface

The robot mower regularly emits a Bluetooth® signal in order to be able to connect with a mobile device. In delivered condition, the radio interface is not password protected.

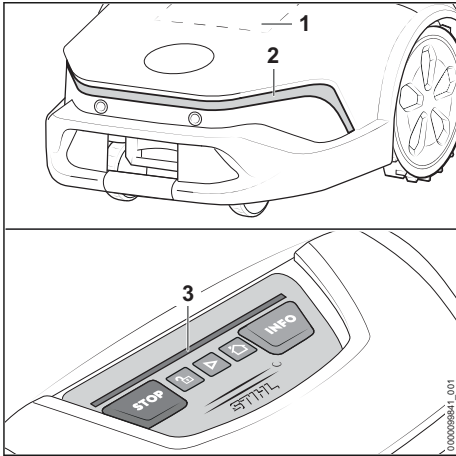
- ▶ Download the MYiMOW® in the app store of your mobile device and create an account.
- ▶ Add the robot mower to the account.
- ▶ Follow the instructions on the screen and secure the Bluetooth® radio interface with a password.
After the password is assigned, the mobile device is authorized to control and configure the robot mower.

An additional mobile device can only be authorized by entering the selected password. In this

way, the robot mower is secured against unauthorized access.

14 Light patterns on the robot mower and charging station

14.1 Light strips on the robot mower



The matrix display (1) and the light strips (2 and 3) indicate the robot mower's status and faults.

White light pattern:

- No active mowing.

Green light pattern:

- Mowing is active.

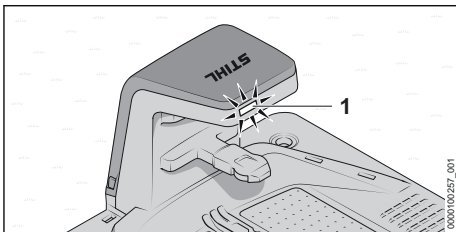
Blue light pattern:

- The robot mower is receiving a system update or the system is restarting.

Red light pattern:

- Device lock is active.
- Fault message.

14.2 LED on the docking station



The LED (1) indicates the docking station status and faults.

LED (1) lights up white:

- The docking station is operational.
- The robot mower is in the docking station without active mowing.
- The robot mower is charging without active mowing.

The LED (1) lights up green.

- The robot mower is being partially recharged during mowing.

LED (1) lights up red.

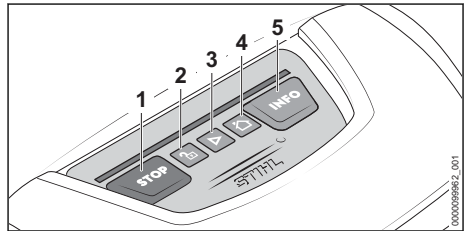
- There is a fault.

LED (1) lights up blue:

- Communication with the robot mower.

15 Operating and Adjusting the Robot Mower

15.1 Control Panel



Use the pushbuttons (1 to 5) to operate the robot mower's basic functions. The full scope of functions is available in the MYiMOW® app.

Starting the mowing process

- ▶ Press START (3).

The robot mower starts mowing and later automatically returns to the docking station.

Stopping the mowing process and locking the robot mower

- ▶ Press STOP (1).

The robot mower and the mowing unit stop. The robot mower is locked.

Sending the robot mower to the docking station

- ▶ Press HOME (4).

The robot mower returns to the docking station.

Unlocking the robot mower

- ▶ Press LOCK (2).
- ▶ Press the displayed key combination.

Accessing information

- ▶ Press INFO (5).

The robot mower reports audible information about the current status.

15.2 MYiMOW® app

For convenient use of the robot mower, the MYiMOW® app is required. The robot mower can be operated and configured using the MYiMOW® app. The robot mower can be connected to a mobile device via a wireless network connection (WLAN) and mobile phone connection or Bluetooth®. The robot mower can be operated and configured from a desktop computer using the MYiMOW® web app.

Range of functions (incomplete list):

- Starting and stopping the mowing process
- Mowing plan
 - Configuring mowing times (with a wizard or manually)
 - Configuring starting points (optional)
 - Selecting zones (optional)
- Setting the cutting height
- Remote access to the robot mower via a wireless network connection (WLAN)
- Remote access to the robot mower via a mobile phone connection.
- Support

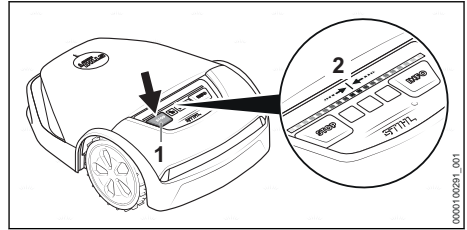
16 Stopping the robot mower and activating the device lock

16.1 Stopping the robot mower and activating the device lock



! WARNING

- The robot mower may unintentionally be switched on if the robot mower is not stopped and shut down by activating the device lock as described in this User Manual. This may result in serious injury to people and damage to property.
 - ▶ Stop the robot mower and activate the device lock during transport, storage, cleaning, servicing and repair or when there is changed or unusual behavior.



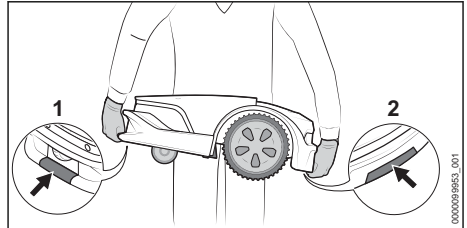
- ▶ Press STOP (1).
The robot mower is stopped and locked.
- ▶ Press and hold STOP (1) until the light strip (2) fully lights up red.
- ▶ Press STOP (1).
The light strip (2) flashes twice. The device lock of the robot mower is activated. The robot mower can be transported, stored, cleaned or serviced.

17 Transporting

17.1 Transporting the robot mower

- ▶ Stop the robot mower and activate the device lock.

Carrying the robot mower



- ▶ Wear work gloves made of robust material.
- ▶ Carry the robot mower at the front grip surface (1) and the rear grip surface (2).

Transporting the robot mower in a vehicle

- ▶ Secure the robot mower so that it does not tip over and cannot move.

17.2 Transporting the Battery

The battery has been installed in the robot mower and must only be removed by a STIHL authorized dealer.

- ▶ Check that the battery is in a safe condition.
- ▶ Pack the battery in packaging in such a way that it cannot move inside the packaging.
- ▶ Secure the packaging so that it cannot move.

The battery is subject to the Carriage of Dangerous Goods regulations. The battery is classified as UN 3480 (lithium ion batteries) and has been


tested pursuant to UN Manual Tests and Criteria Part III, Subsection 38.3.

The transport regulations can be found at www.stihl.com/safety-data-sheets.

18 Storing

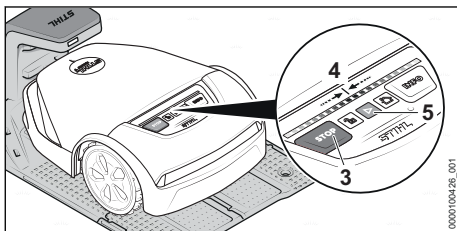
18.1 Dismantling docking station, charging cable and power supply

STIHL recommends dismantling the docking station, charging cable and power supply during longer periods of non-use, e.g., winter break.

- ▶ Disconnect the power supply's mains plug from the wall outlet.
- ▶ Clean all components  19
- ▶ Disconnect the charging cable from the docking station and power supply and coil it.
- ▶ Remove power supply and coil up connecting cable.
- ▶ Disconnect perimeter wire and guide wire from the docking station.
 - ▶ Grease wire ends to protect against corrosion and weather conditions.
- ▶ Remove docking station

18.2 Preparing the robot mower for storage

STIHL recommends when the robot mower is not used for longer periods of time, e.g., winter break, to put it into "hibernation". Hibernation deactivates all unnecessary extra functions of the robot mower and ensures a low discharge of the battery.



- ▶ If the theft protection function in the MYiMOW® app is activated, deactivate the theft protection.

Press the following key combination one after the other:


- ▶ Press STOP (3).
The robot mower is stopped and locked
- ▶ Press and hold STOP (3) until the light strip (4) fully lights up red.

- ▶ Press STOP (1).
The light strip (4) flashes twice. The device lock of the robot mower is activated.
- ▶ Press and hold STOP (3) until the light strip (4) fully lights up red and finally flashes red twice.
The hibernation mode is activated. The robot mower's battery is fully charged. All extra functions are deactivated.

After the winter break, the robot mower must be activated so that it is operational again:

- ▶ Move robot mower to the mowing area.
- ▶ Press START (5).
The "hibernation" mode is deactivated and the robot mower is once again operational.

18.3 Storing robot mower, docking station, charging cable and power supply

- ▶ Store the robot mower, docking station, charging cable and power supply so that the following conditions are met:
 - The robot mower, docking station, charging cable and power supply are out of the reach of children.
 - Robot mower, docking station charging cable and power supply are clean and dry.
 - Robot mower, docking station, charging cable and power supply are in an enclosed space.
 - The robot mower's battery is charged.
 - All components are not outside of the specified temperature limits,  23.6.
 - Robot mower, docking station, charging cable and power supply cannot tip over.
 - The robot mower cannot roll away.
 - The robot mower is horizontal on its wheels.
 - No objects are placed on the robot mower.

The robot mower can also be stored on a wall holder. The wall holder is available as an accessory.

NOTICE

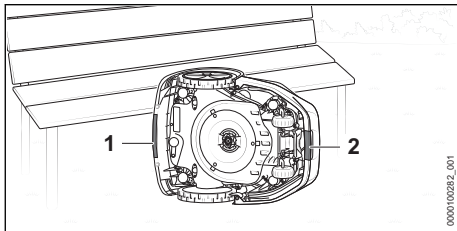
- If the robot mower is not stored as described in this User Manual, the battery may become deeply discharged and irreparably damaged.
 - ▶ Charge the battery before storage.

19 Cleaning

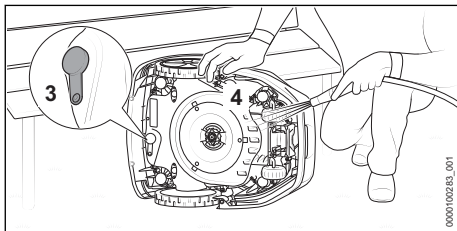
19.1 Cleaning the Robot Mower

! WARNING

- The cutting edges of the blades are sharp. There is a risk of cutting oneself.
 - ▶ Wear work gloves made of robust material.
- ▶ Stop the robot mower and activate the device lock.
- ▶ Clean the hood and control panel with a damp cloth.
- ▶ Clean the charging contacts with a damp cloth.



- ▶ Grab the robot mower at the front grip surface (1) and the rear grip surface (2).
- ▶ Place the robot mower on its side and secure it against falling over.



- ▶ Check the plug of the diagnostic socket (3) for damage and tight fit.
- ▶ Clean the mowing unit (4) with a gentle water jet.
- ▶ Remove built-up dirt with a wooden rod or a soft brush and rinse with a gentle water jet.

19.2 Cleaning the docking station, power supply, charging cable and plug connections

- ▶ Disconnect the power supply's mains plug from the wall outlet.
- ▶ Clean the docking station, power supply and charging cable with a damp cloth.
 - ▶ If necessary, remove built-up dirt with a soft brush.

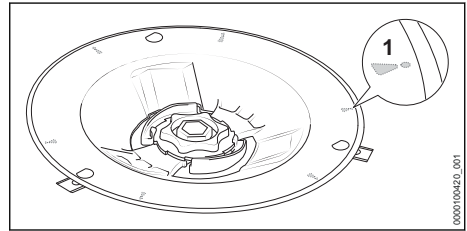
- ▶ Clean plug connections with a dry lint-free cloth.
 - ▶ If necessary, remove built-up dirt with a brush.

20 Maintenance

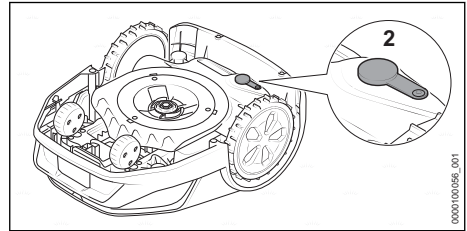
20.1 Visual Inspection

Regularly check the robot mower:

- Cleanliness of the charging contacts
- Check the hood and protective strip for damage
- Check that the wheels run smoothly
- Check the blades for damage, wear and freedom of movement.



- Check the mowing unit for damage and wear.
 - When the wear marks (1) on the mowing disk are visible, replace the mowing disk.

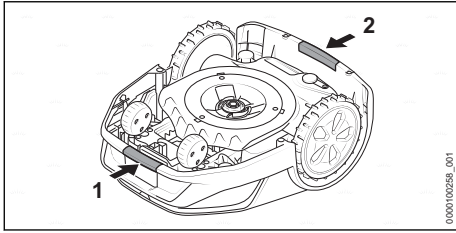


- Check the plug (2) of the diagnostic socket for damage and tight fit.

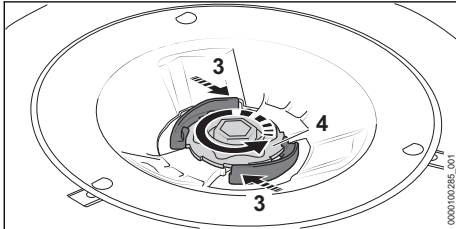
20.2 Replacing blades

! WARNING

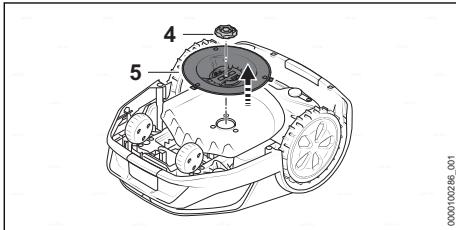
- The cutting edges of the blades are sharp. There is a risk of cutting oneself.
 - ▶ Wear work gloves made of robust material.
- ▶ Stop the robot mower and activate the device lock.



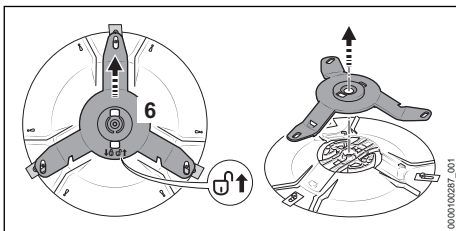
- ▶ Grab the robot mower at the front grip surface (1) and the rear grip surface (2).
- ▶ Turn the robot mower on its back.



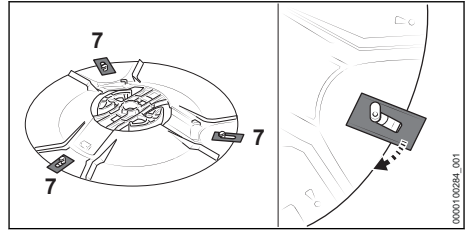
- ▶ Press and hold the lever (3).
- ▶ Rotate the nut (4) counterclockwise until it can be removed.



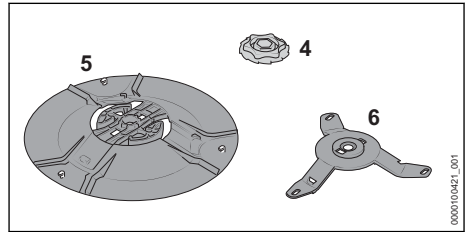
- ▶ Remove the nut (4).
- ▶ Remove the blade disk (5).



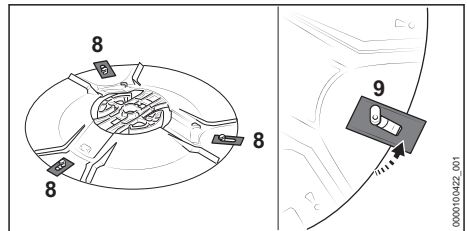
- ▶ Push the blade carrier (6) in the direction indicated by the arrow \uparrow . The blade carrier (6) is unlocked.
- ▶ Remove the blade carrier (6).



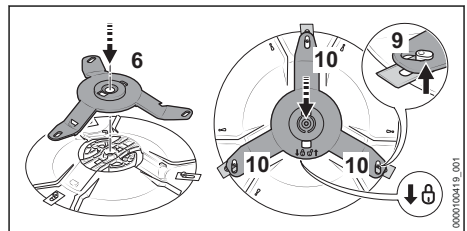
- ▶ Detach all old blades (7).



- ▶ Clean, blade disk (5), blade carrier (6) and nut (4).



- ▶ Attach new blades (8). Insert only one blade per pin (9).



- ▶ Put on the blade carrier (6).
- ▶ Push the blade carrier (6) in the direction of the arrow \uparrow and make sure that all three arms (10) underneath the pins (9) are positioned. The blade carrier (6) is locked.
- ▶ Position the blade disk (5) on the robot mower.
- ▶ Press and hold the lever (3).
- ▶ Turn the nut (4) clockwise.
- ▶ Release the lever (3) and tighten nut (4) securely clockwise. The levers (3) engage audibly.

21 Repairing

21.1 Repairing the robot mower, battery, blades, docking station and power supply

Users cannot repair the robot mower, battery, docking station and power supply themselves.

Damaged or worn blades can be replaced.

- ▶ If the robot mower, battery, docking station, charging cable, power supply or connecting cable is damaged: Do not use the robot mower, battery, docking station, charging cable, power supply or connecting cable and contact a STIHL authorized dealer.
- ▶ If a blade is damaged or worn:
 - ▶ Stop the robot mower and activate the device lock.
 - ▶ Replace all blades. The blades cannot be re-sharpened.
- ▶ If warning labels are illegible or damaged: Have the warning labels replaced by a STIHL authorized dealer.

21.2 Extending or repairing perimeter wire or guide wire

The perimeter wire or guide wire can be extended or repaired using wire connectors.

Wire connectors are filled with gel to prevent premature wear or corrosion of the wire ends.

22 Troubleshooting

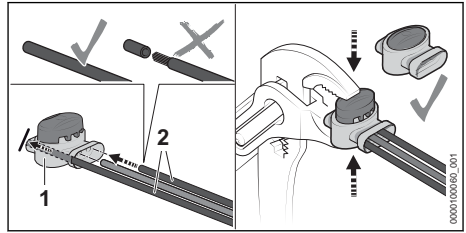
22.1 Troubleshooting the Robot Mower

Most faults are indicated in the MYiMOW® app and by red light patterns on the robot mower or docking station.

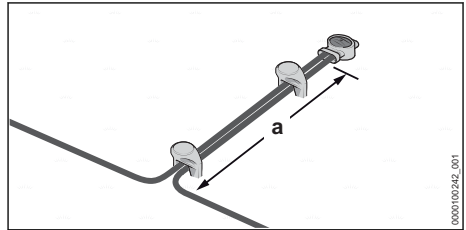
Proceed as follows for troubleshooting:

- ▶ Follow the instructions in the MYiMOW® app.
- or
- ▶ Press the INFO pushbutton on the control panel and follow the audible instructions.

- ▶ Make sure that the overall length of the perimeter wires does not exceed the maximum length of 850 m.



- ▶ Insert the wire ends (2) into the wire connectors (1). Do not strip the wire ends.
- ▶ Press the wire connector (1) together up to the limit stop with a pair of pliers.



- ▶ Route perimeter wires at least for a length $a = 5$ cm parallel and close together without the perimeter wires crossing.

Fault	Light strips on the robot mower or docking station	Cause	Remedy
The robot mower stops on the way back to the docking station.		The battery is discharged.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Make sure that the length of the perimeter wire does not exceed 850 m. ▶ Optimize routing of the guide wire. ▶ Install another guide wire within the mowing area. ▶ Carry the robot mower to the docking station for charging. ▶ If possible, in a mowing area with a slope, position the docking station in the lower area of the slope.

Fault	Light strips on the robot mower or docking station	Cause	Remedy
The robot mower fails to start the mowing process as expected.	Illuminated strips light up blue.	The robot mower is restarting.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Wait until the restart has been completed. The robot mower then automatically starts the mowing process.
	Light strips light up red. The LED on the docking station lights up red.	There is a fault on the perimeter wire or guide wire.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Make sure that the perimeter wire or guide wire is undamaged. ▶ Make sure that the perimeter wire or guide wire is correctly connected to the docking station. ▶ Make sure that the perimeter wire and guide wire are correctly connected to the wire connector. ▶ Follow the instructions in the MYiMOW® app.
The robot mower is not charging.	Light strips light up red. The LED on the docking station lights up red.	There is a fault in the robot mower, battery, power supply or docking station.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Make sure that the charging contacts on the docking station and robot mower are clean. ▶ Follow the instructions in the MYiMOW® app. ▶ If the fault persists: Do not attempt to further charge the robot mower, remove the mains plug of the connecting cable from the socket outlet and contact a STIHL authorized dealer.

23 Specifications

23.1 STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO robot mower

Specifications

- Cutting width: 28 cm
- Cutting height - electric: 20 mm to 60 mm
- Speed of the blade disk: 2400 rpm
- Mowing speed
 - iMOW® 5.0 EVO: 0.5 m/s
 - iMOW® 6.0 EVO: 0.5 m/s
 - iMOW® 7.0 EVO: 0.5 m/s
- Dimensions:
 - Width: 291 mm
 - Height: 525 mm
 - Length: 705 mm
- Weight:
 - iMOW® 5.0 EVO: 15 kg
 - iMOW® 6.0 EVO: 15 kg
 - iMOW® 7.0 EVO: 16 kg
- Protection class: III
- Degree of protection: IP56
- Maximum mowing surface:
 - iMOW® 5.0 EVO: 1500 m²

- iMOW® 6.0 EVO: 3000 m²
- iMOW® 7.0 EVO: 5000 m²
- Active time 1000 m² (per week)²
- iMOW® 5.0 EVO: 35 h
- iMOW® 6.0 EVO: 30 h
- iMOW® 7.0 EVO: 20 h
- Maximum length of the perimeter wire: 850 m
- Maximum gradient: 45%

Bluetooth®

- Data connection: Bluetooth® 5.1. The mobile appliance must be compatible with Bluetooth® Low Energy 5.0 and support Generic Access Profile (GAP).
- Frequency band: ISM band 2.4 GHz
- Maximum RF power transmitted: 1 mW
- Signal range: approx. 10 m. The signal strength depends on the ambient conditions and the mobile terminal. Signal range can vary greatly depending on local conditions, including the receiver. The range may be perceptibly reduced inside enclosed rooms and through metal barriers (such as walls, shelves or cases).

²Under ideal conditions (few obstacles, simple geometry and low gradients in garden, moderate growth of lawn)

- Mobile appliance operating system requirements: Android or iOS (current version or higher)

Radio network (WLAN)

- Network standard: IEEE 802.11b/g/n
- Frequency band: 2.4 GHz
- Maximum RF power transmitted: 100 mW

Mobile phone connection

- Format of the SIM card: eSIM
- Frequency bands
 - LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
 - UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
 - GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
- Radiated maximum transmission power: 2 W
- Average data volume per month: see FAQs at <https://support.stihl.com>

23.2 Blades

- Number of blades: 3

23.3 STIHL AAI battery

The battery has been installed in the robot mower and must only be removed by a STIHL authorized dealer.

- Battery technology: lithium-ion
- Voltage: 36 V
- Capacity in Ah: see rating label
- Energy content in Wh: see rating label
- Weight in kg: see rating label

23.4 Docking station and power supply

Docking station

- Protection class: III
- Degree of protection: IPX5
- Weight: 4.0 kg
- Perimeter wire and guide wire
 - Voltage: 42 V DC
 - Frequency range: 1.4 kHz to 20 kHz
 - Maximum field strength (B field): 92 nT
 - Maximum field strength (H field): 97.4dBuA/m

Power Supply

- Market-dependent versions:
 - DM160E-420A
 - DM160E-420AS
 - DM160K-420A
 - DM160S-420A
 - DM210E-420A
 - DM210E-420AS

- DM210K-420A
- DM210S-420A
- Weight:
 - Version 160 W: 1.6 kg
 - Version 210 W: 2.0 kg
- Rated voltage: See rating plate
- Frequency: see rating plate
- Rated power: see rating plate
- Charging current: See rating plate
- Protection class: II
- Degree of protection: IP67

23.5 Extension Cords

If an extension cord is used, the cross sectional area of its conductors must meet the following minimum requirements – depending on the line voltage and length of the extension cord:

If rated voltage on the rating label is 220V to 240V:

- Cord length up to 20 m: AWG 15 / 1.5 mm²
- Cord length 20 m up to 50 m: AWG 13 / 2.5 mm²

If rated voltage on the rating label is 100V to 127V:

- Cord length up to 10 m: AWG 14 / 2.0 mm²
- Cord length 10 m up to 30 m: AWG 12 / 3.5 mm²

23.6 Temperature limits



WARNING

- The battery in the robot mower is not protected against all environmental conditions. If the battery is exposed to certain environmental conditions, it may catch fire or explode. This may result in serious injury to people and damage to property.
 - ▶ Do not charge the battery below 5°C or above 40°C.
 - ▶ Do not use the robot mower below 5°C or above 40°C.
 - ▶ Do not use the docking station and power supply below 5°C or above 40°C.
 - ▶ Do not store the robot mower below 0°C or above 40°C.
 - ▶ Do not store the docking station and power supply below - 20°C or above 60°C.

23.7 Recommended temperature ranges

For optimum performance of the battery installed in the robot mower and of the docking station

and power supply, observe the following temperature ranges:

- Charging: 5°C to 40°C
- Use: 5°C to 40°C
- Storage of robot mower: 0°C to 40°C
- Storage of docking station and power supply: -20°C to 60°C

If the battery is charged, used or stored outside the recommended temperature ranges, performance may be reduced.

23.8 Noise values

The K value for the sound power level is 2 dB(A).

- Sound power level measured according to 2000/14 EC: 59 dB(A).
- Sound power level guaranteed according to 2000/14 EC: 61 dB(A).


23.9 REACH

REACH is an EC regulation and stands for the Registration, Evaluation, Authorisation and Restriction of Chemical substances.

For information on compliance with the REACH regulation see www.stihl.com/reach.

24 Spare Parts and Accessories

24.1 Spare parts and accessories

STIHL  These symbols indicate original STIHL spare parts and original STIHL accessories.

STIHL recommends the use of original STIHL spare parts and accessories.

Despite ongoing market observation, STIHL is unable to judge the reliability, safety and suitability of other manufacturers' spare parts and accessories; accordingly, STIHL cannot warrant for the use of those parts.

Original STIHL spare parts and original STIHL accessories are available from STIHL dealers.

25 Disposal

25.1 Disposal of the robot mower

Contact local authorities or a STIHL authorized dealer for information on disposal.

Improper disposal can be harmful to health and pollute the environment.

The robot mower contains a built-in rechargeable battery, which must be disposed of separately.

- ▶ Return the robot mower to a STIHL authorized dealer for disposal.
The STIHL authorized dealer will remove the built-in battery from the robot mower for separate disposal.
- ▶ Take STIHL products including packaging to a suitable collection point for recycling in accordance with local regulations.
- ▶ Do not dispose with domestic waste.

26 EC Declaration of Conformity

26.1 STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO robot mower

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

Badstraße 115

D-71336 Waiblingen

Germany

declares under our sole responsibility that

Designation: Robot mower

- Manufacturer's brand: STIHL
- Type: iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO
- Serial number: IA01

Designation: Docking station

- Manufacturer's brand: STIHL
- Type: Docking station
- Serial number: IA01

conforms to the specifications of the Directives 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU and has been developed and built in compliance with the versions of the following standards valid at the production date:
EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 301 489-3 V 2.1.2 (2021-03), ETSI EN 303 447 V1.2.0 (2020-07), ETSI EN 301 489-52 V1.1.2 (2020-12), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.1.1 (2019-04), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07).

Participating notified body: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, Nr. 0366, has verified the conformity in accordance with Annex III Module B of the Directive 2014/53/EU and has issued the following EU type examination certificate: 40055521.

The technical documents are stored at ANDREAS STIHL AG & Co. KG Product Approval.

The year of construction, the country of manufacture and the machine number are shown on the robot mower.

Waiblingen, 2023-01-02

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

pp 

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

27 UKCA Declaration of Conformity

27.1 STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO Robot Mower



ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen
Germany

declares under our sole responsibility that

- Designation: Robot mower
- Manufacturer's brand: STIHL
- Type: iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO
- Serial number: IA01
- Designation: Docking station
- Manufacturer's brand: STIHL
- Type: Docking station
- Serial number: IA01

conforms to the specifications of the UK regulations The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 and has been developed and built in compliance with the versions of the following standards valid at the production date: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 301 489-3 V 2.1.2 (2021-03),

ETSI EN 303 447 V1.2.0 (2020-07), ETSI EN 301 489-52 V1.1.2 (2020-12), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.1.1 (2019-04), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07).

Participating notified body: INTERTEK Testing & Certification Ltd, Academy Place, 1 - 9 Brook Street, Brentwood, Essex, CM14 5NQ, United Kingdom has verified the conformity according to Annex III Module B of Directive 2014/53/EU.

The technical documents are stored at ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

The year of construction, the country of manufacture and the machine number are shown on the robot mower.

Waiblingen, 2023-01-02

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

pp 

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

28 Open Source Software

28.1 Open source software

This product contains copyright protected open source software that has been published by the respective copyright holders under certain license terms such as GNU General Public License (GPL), GNU Lesser General Public License (LGPL), Apache License or similar licenses. If copyright protected notes, terms of use or license terms are contained in this User Manual that contradict the terms of an applicable open source license, they are not used in the User Manual. The use and dissemination of the contained open source software is subject exclusively to the respective open source license. Insofar as the applicable license grants you the right to the source code of this software and/or other additional data, you can obtain the source code from us during a period of three years after our last delivery of the product and if the license terms require it for as long as we offer customer support for the product. To obtain the complete corresponding source code from us, you can send your request with information of the product name, serial number and version of the corresponding software to the following address:

ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Germany. We reserve the right to charge you the costs of the data carrier as well as shipping costs. You can find additional information at the following website: <https://open-source.stihl.com>

Table des matières

1	Préface.....	91
2	Informations concernant la présente Notice d'emploi.....	91
3	Vue d'ensemble.....	92
4	Prescriptions de sécurité.....	94
5	Description du fonctionnement.....	105
6	Préparation de la surface à tondre et du robot de tonte.....	106
7	Installation de la station de base.....	107
8	Pose du fil de délimitation.....	113
9	Pour terminer la pose du fil de délimitation.....	120
10	Pose du fil de guidage.....	123
11	Branchement électrique de la station de base.....	125
12	Recharge du robot de tonte.....	126
13	Protection de l'interface radio Bluetooth®.....	127
14	Signaux lumineux sur le robot de tonte et la station de base.....	128
15	Commande et réglage du robot de tonte.....	128
16	Arrêt du robot de tonte et activation de son verrouillage.....	129
17	Transport.....	129
18	Rangement.....	130
19	Nettoyage.....	131
20	Maintenance.....	132
21	Réparation.....	133
22	Dépannage.....	134
23	Caractéristiques techniques.....	135
24	Pièces de rechange et accessoires.....	137
25	Mise au rebut.....	137
26	Déclaration de conformité UE.....	137
27	Déclaration de conformité UKCA.....	138
28	Logiciel open source.....	138

1 Préface

Chère cliente, cher client,

Nous vous remercions d'avoir choisi un produit STIHL. Dans le développement et la fabrication de nos produits, nous mettons tout en œuvre pour garantir une excellente qualité répondant aux besoins de nos clients. Nos produits se dis-

tinguent par une grande fiabilité, même en cas de sollicitations extrêmes.

STIHL garantit également la plus haute qualité au niveau du service après-vente. Nos revendeurs spécialisés fournissent des conseils compétents, aident nos clients à se familiariser avec nos produits et assurent une assistance technique complète.

STIHL se déclare résolument en faveur d'un développement durable et d'une gestion responsable de la nature. La présente Notice d'emploi vous aidera à utiliser votre produit STIHL en toute sécurité et dans le respect de l'environnement, pendant toute sa longue durée de vie.

Nous vous remercions de votre confiance et vous souhaitons beaucoup de plaisir avec votre produit STIHL.



Dr. Nikolas Stihl

IMPORTANT ! LIRE CETTE NOTICE AVANT D'UTILISER CE PRODUIT ET LA CONSERVER PRÉCIEUSEMENT.

2 Informations concernant la présente Notice d'emploi

2.1 Documents applicables

Les consignes de sécurité locales sont à respecter.

- ▶ Outre la présente Notice d'emploi, lire, comprendre et conserver les documents suivants :
 - Information de sécurité concernant les batteries STIHL et les produits STIHL à batterie intégrée : www.stihl.com/safety-data-sheets

Pour de plus amples informations sur le robot de tonte STIHL et les accessoires compatibles, et pour trouver une réponse aux questions fréquentes (FAQ), voir support.stihl.com, my-mow.stihl.com/system ou consulter un revendeur STIHL.

Le nom Bluetooth® et les symboles Bluetooth® sont des marques déposées et la propriété de la société Bluetooth SIG, Inc. Toute utilisation de ce nom/symbole par STIHL a lieu sous licence.

Le robot de tonte est muni d'une interface radio Bluetooth® et d'une interface pour réseau de téléphonie mobile. Les interdictions d'utilisation

locales (par ex. dans un avion ou un hôpital) doivent être respectées.

2.2 Marquage des avertissements dans le texte

! DANGER

- Attire l'attention sur des dangers causant des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Les mesures indiquées peuvent éviter des blessures graves, voire mortelles.


! AVERTISSEMENT

- Attire l'attention sur des dangers qui **peuvent** causer des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Les mesures indiquées peuvent éviter des blessures graves, voire mortelles.

AVIS

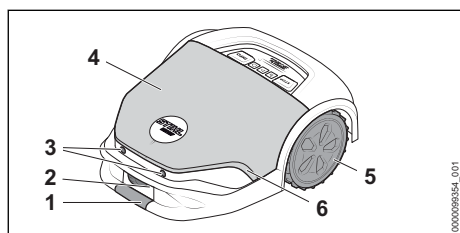
- Attire l'attention sur des dangers pouvant causer des dégâts matériels.
 - ▶ Les mesures indiquées peuvent éviter des dégâts matériels.

2.3 Symboles employés dans le texte

 Ce symbole renvoie à un chapitre de la présente Notice d'emploi.

3 Vue d'ensemble

3.1 Robot de tonte



1 Poignée avant

On peut soulever et transporter le robot de tonte en saisissant en même temps les poignées avant et arrière.

2 Contacts de recharge

Les contacts de recharge relient le robot de tonte avec la station de base.

3 Capteurs à ultrasons

Les capteurs à ultrasons détectent des obstacles.

4 Capot

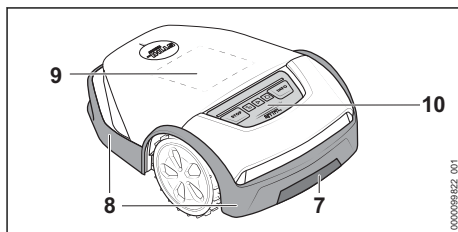
Le capot est monté sur des paliers à ressort et les obstacles qui se trouvent sur la surface à tondre sont détectés par un capteur d'obstacles.

5 Roues motrices

Les roues motrices entraînent le robot de tonte.

6 Bandeau lumineux

Le bandeau lumineux montre l'état du robot de tonte.



7 Poignée arrière

On peut soulever et transporter le robot de tonte en saisissant en même temps les poignées avant et arrière.

8 Bordure de protection

La bordure de protection protège l'utilisateur contre les objets projetés et contre le risque de contact avec les lames.

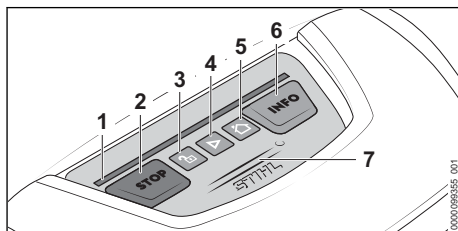
9 Écran matriciel

L'écran matriciel montre l'état du robot de tonte.

10 Tableau de commande

Le tableau de commande comprend les touches et le capteur de pluie.

3.2 Tableau de commande



1 Bandeau lumineux

Le bandeau lumineux montre l'état du robot de tonte et indique la combinaison de touches à actionner pour une fonction déterminée.

2 Touche « STOP »

La touche arrête le robot de tonte et la tondeuse. La touche sert également à l'activation du verrouillage de l'appareil.

3 Touche « CADENAS »

L'actionnement de cette touche suivi de la combinaison de touches affichée permet le déblocage du robot de tonte.

4 Touche « DÉMARRAGE »

Cette touche fait démarrer la tonte.

5 Touche « MAISON »

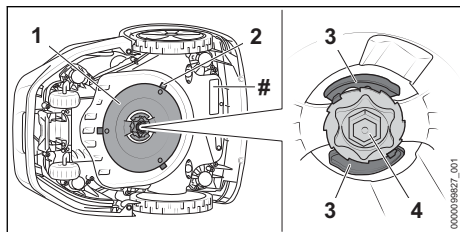
L'actionnement de cette touche renvoie le robot de tonte à la station de base, ou bien il interrompt le cycle de tonte actuel si le robot de tonte se trouve dans la station de base.

6 Touche « INFO »

À l'actionnement de cette touche, le robot de tonte donne des informations vocales sur son état actuel.

7 Capteur de pluie

Le capteur de pluie réagit sous l'effet de l'humidité. Suivant le paramétrage, le robot de tonte peut tenir compte des conditions météorologiques dans son plan de tonte.

3.3 Tondeuse**1 Plateau de coupe**

Le plateau de coupe sert à la fixation des lames.

2 Lames

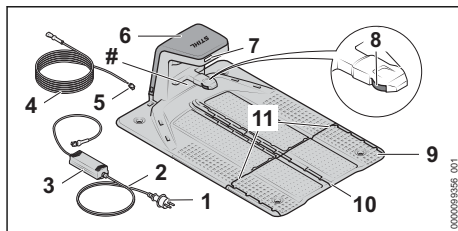
Les lames coupent l'herbe.

3 Levier

Les leviers assurent l'écrou.

4 Écrou

L'écrou assure la fixation du plateau de coupe.

Plaque signalétique avec numéro de machine**3.4 Station de base et bloc d'alimentation secteur****1 Fiche secteur**

La fiche secteur relie le cordon d'alimentation électrique avec une prise de courant.

2 Cordon d'alimentation électrique

Le cordon d'alimentation électrique relie le bloc d'alimentation secteur avec la fiche secteur.

3 Bloc d'alimentation secteur

Le bloc d'alimentation secteur fournit l'énergie nécessaire au fonctionnement de la station de base.

4 Câble de recharge

Le câble de recharge relie le bloc d'alimentation secteur avec la station de base.

5 Fiche

La fiche relie le câble de recharge avec la station de base.

6 Capot

Le capot recouvre la station de base et protège l'électronique interne.

7 DEL

La DEL indique l'état de la station de base.

8 Contacts de recharge

Les contacts de recharge relient la station de base avec le robot de tonte.

9 Plaque de base

Cette plaque est la base de la station de base.

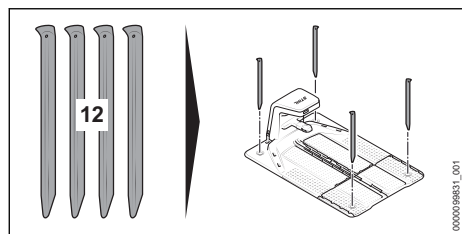
10 Conduit de câbles

Le fil de guidage doit être posé dans le conduit de câbles central.

11 Conduit de câbles

Le fil de délimitation doit être posé dans les canaux de câbles des côtés.

Plaque signalétique avec numéro de machine

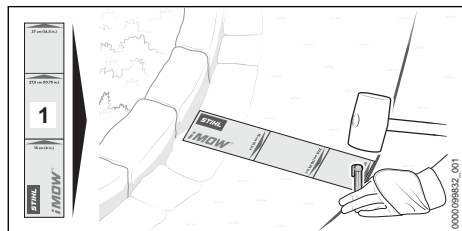


12 Baïonnette

Les quatre baïonnettes assurent l'ancrage de la station de base sur le sol.

3.5 Règle et kit d'installation iMOW®

Règle d'installation iMOW®

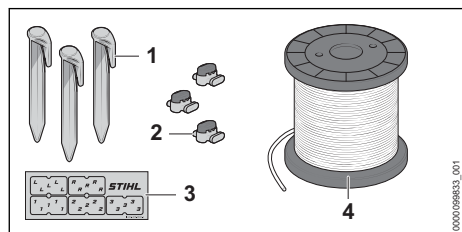


1 Règle d'installation iMOW®

La règle d'installation facilite la pose du fil et permet de respecter les distances correctes.

Kit d'installation

Un kit d'installation est nécessaire pour la mise en service du robot de tonte et il ne fait pas partie du jeu de pièces livré avec le robot de tonte. Des kits d'installation adéquats suivant les surfaces de pelouse à tondre sont proposés à titre d'accessoires.



1 Piquet

Le piquet fixe le fil de délimitation et le fil de guidage sur le sol.

2 Connecteur de fil

Le connecteur de fil permet de raccorder les extrémités des fils.

3 Marqueurs de fils

Les marqueurs de fils permettent de distinguer les extrémités des fils à l'intérieur de la station de base. Ils facilitent l'assignation des extrémités des fils pour le branchement sur les bornes respectives.

4 Rouleau de fil

Le rouleau de fil est nécessaire pour la pose du fil de délimitation et du fil de guidage.

3.6 Symboles

Les symboles qui peuvent être appliqués sur le robot de tonte, la station de base, le bloc d'alimentation secteur ou la batterie intégrée ont les significations suivantes :



Ce symbole indique le diamètre du plateau de coupe.



Ce symbole indique le sens de déverrouillage du porte-lames, au remplacement des lames.



Ce symbole indique le sens de verrouillage du porte-lames, au remplacement des lames.



Classe de protection 2, à double isolement.



Ne pas jeter le produit avec les ordures ménagères.



Le chiffre situé à côté du symbole indique la capacité énergétique de la batterie suivant la spécification du fabricant des cellules. À l'utilisation pratique, la capacité énergétique réellement disponible est inférieure.



1 DEL est allumée de couleur rouge. La batterie est trop chaude ou trop froide.



4 DEL clignotent de couleur rouge. Il y a un dérangement dans la batterie.

4 Prescriptions de sécurité

4.1 Symboles d'avertissement

Les symboles d'avertissement appliqués sur le robot de tonte, la station de base, le bloc d'alimentation secteur ou la batterie intégrée ont les significations suivantes :



Respecter les consignes de sécurité et les mesures à prendre.



Il est nécessaire de lire, de bien comprendre et de conserver précieusement la Notice d'emploi.



Respecter les consignes de sécurité et les mesures à prendre en ce qui concerne la projection d'objets vers le haut.



Respecter la distance de sécurité.



Il ne faut pas toucher au plateau de coupe muni de lames lorsqu'il tourne.



Ne pas monter ou s'asseoir sur le robot de tonte.



Avant le transport, le rangement, le nettoyage, la maintenance, la réparation ou en cas de comportement inhabituel, arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.



Veiller à ce que des enfants ne s'approchent pas du robot de tonte et de la surface à tondre.



Veiller à ce que des animaux ne s'approchent pas du robot de tonte et de la surface à tondre.



Ne pas plonger la batterie dans un liquide.



Préserver la batterie de la chaleur et du feu.

4.2 Utilisation conforme à la destination

Le robot de tonte

STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO est conçu pour la tonte et le mulching de l'herbe.

La station de base STIHL et le bloc d'alimentation secteur joint DM160X-420X ou DM210X-420X assurent la recharge du robot de tonte

STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO.

Le robot de tonte, la station de base et le bloc d'alimentation secteur peuvent être utilisés sous la pluie.

Le robot de tonte est alimenté par une batterie STIHL AAI. La batterie est montée à l'intérieur du robot de tonte et elle ne doit être démontée que par un revendeur spécialisé STIHL.

Le robot de tonte peut être configuré et commandé à l'aide de l'application « MYiMOW® ».

▲ AVERTISSEMENT

- L'utilisation de stations de base, de blocs d'alimentation secteur et de batteries qui ne sont pas autorisés par STIHL pour ce robot de tonte risque de causer des incendies et des explosions. Cela peut causer des dégâts matériels et des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Utiliser le robot de tonte avec la batterie intégrée STIHL AAI.
 - ▶ Recharger le robot de tonte STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO à l'aide de la station de base STIHL et d'un bloc d'alimentation secteur STIHL DM160X-420X ou DM210X-420X.
- Si le robot de tonte, la batterie, la station de base ou le bloc d'alimentation secteur n'est pas utilisé conformément à la destination prévue, cela peut causer des dégâts matériels et des personnes risquent de subir des blessures très graves, voire mortelles.
 - ▶ Utiliser le robot de tonte, la station de base et le bloc d'alimentation secteur comme décrit dans la présente Notice d'emploi.

4.3 Exigences concernant l'utilisateur

▲ AVERTISSEMENT

- Les personnes qui n'ont pas reçu de formation adéquate ne peuvent pas reconnaître ou évaluer les dangers du robot de tonte, de la station de base et du bloc d'alimentation secteur. L'utilisateur ou d'autres personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Il est nécessaire de lire, de bien comprendre et de conserver précieusement la Notice d'emploi.
 - ▶ Si l'on confie le robot de tonte, la station de base ou le bloc d'alimentation secteur à autre personne : il faut y joindre la Notice d'emploi.
 - ▶ Veiller à ce que l'utilisateur satisfasse aux exigences suivantes :
 - L'utilisateur est reposé.
 - L'utilisateur dispose de toute l'intégrité physique, sensorielle et mentale néces-



saire pour être capable d'utiliser correctement le robot de tonte, la station de base et le bloc d'alimentation secteur et de travailler avec cet équipement. Si les capacités physiques, sensorielles ou mentales de l'utilisateur sont limitées, ce dernier doit utiliser le robot de tonte uniquement sous la surveillance ou selon les instructions d'une personne responsable. Cette restriction s'applique aussi à tous les travaux à effectuer avec le robot de tonte ou sur le robot de tonte, la station de base, le bloc d'alimentation secteur, le câble de recharge, le fil de guidage et le fil de délimitation.

- L'utilisateur est capable de reconnaître et d'évaluer les dangers du robot de tonte, de la station de base et du bloc d'alimentation secteur.
- L'utilisateur est majeur ou est en cours d'apprentissage sous la surveillance d'une personne responsable, conformément aux réglementations nationales en vigueur.
- Avant d'utiliser le robot de tonte, la station de base et le bloc d'alimentation secteur pour la première fois, l'utilisateur a reçu les instructions nécessaires, du revendeur spécialisé STIHL ou d'une autre personne compétente.
- L'utilisateur ne se trouve pas sous l'influence d'alcool, de médicaments ni de drogue.
- Lors de l'installation, de la commande, du nettoyage, de la maintenance et du transport du robot de tonte, veiller à se tenir dans une position stable et ne pas courir, pour ne pas risquer de perdre l'équilibre.
- Les termes « commande » et « utilisation » englobent tous les travaux touchant le robot de tonte, la station de base, le bloc d'alimentation secteur, le fil de guidage et le fil de délimitation, ainsi que tous les accessoires iMOW®.
- ▶ En cas de doute : demander conseil à un revendeur spécialisé STIHL.

4.4 Vêtements et équipement

▲ AVERTISSEMENT

- Au cours de la pose du fil de délimitation ou du fil de guidage et de la fixation de la station de base, lorsqu'on frappe sur les piquets ou sur les baïonnettes pour les enfoncer dans le sol, des objets peuvent être projetés à grande

vitesse, vers le haut. L'utilisateur risque d'être blessé.

- ▶ Porter des lunettes de protection couvrant étroitement les yeux. Les lunettes de protection appropriées disponibles dans le commerce sont certifiées conformément à la norme EN 166 ou aux dispositions nationales en vigueur et portent le marquage correspondant.
- ▶ Porter des gants de travail en matière résistante.
- Au cours de la tonte, des objets peuvent être soulevés du sol et projetés à haute vitesse. L'utilisateur risque d'être blessé.
 - ▶ Si l'on doit entrer sur la surface à tondre, pendant la tonte :
 - Porter un pantalon long en tissu résistant.
 - Porter des chaussures fermées et robustes, à semelle crantée antidérapante.
- Des vêtements inappropriés peuvent s'accrocher dans les branches ou les broussailles et sur le robot de tonte. S'il ne porte pas les vêtements appropriés, l'utilisateur risque de subir des blessures graves.
 - ▶ Porter des vêtements ajustés.
 - ▶ Ne pas porter d'écharpe, ni de bijoux.
- Lors du nettoyage, de l'entretien ou du transport, l'utilisateur peut entrer en contact avec les lames. L'utilisateur risque d'être blessé.
 - ▶ Porter des gants de travail en matière résistante.
- S'il ne porte pas les chaussures appropriées, l'utilisateur risque de glisser. L'utilisateur risque d'être blessé.
 - ▶ Si l'on doit entrer sur la surface à tondre, pendant la tonte : porter des chaussures fermées et robustes, à semelle crantée antidérapante.

4.5 Aire de travail et voisinage

4.5.1 Robot de tonte et surface à tondre

▲ AVERTISSEMENT

- Des passants, des enfants et des animaux ne peuvent pas reconnaître et évaluer les dangers du robot de tonte et des objets soulevés et projetés par le robot de tonte. Des passants, des enfants ou des animaux risquent d'être grièvement blessés et des dégâts matériels peuvent survenir.



- ▶ Veiller à ce que des passants, des enfants ou des animaux ne s'appro-

chent pas de la surface à tondre, au cours de la tonte.

- ▶ Si le robot de tonte est utilisé sur des surfaces accessibles au public : délimiter la surface à tondre et interdire son accès en mettant des panneaux portant un texte d'avertissement « Attention ! Robot de tonte automatique ! Tenir les enfants et les animaux à l'écart de cette zone et les surveiller ! » Respecter les prescriptions locales.
- ▶ Veiller à ce que des enfants ne puissent pas jouer avec le robot de tonte.
- ▶ Définir la surface à tondre à l'aide du fil de délimitation, comme décrit dans la Notice d'emploi. À l'intérieur de la surface à tondre, exclure à l'aide du fil de délimitation les surfaces interdites, c'est-à-dire sur lesquelles le robot de tonte ne doit pas rouler ou tondre.
- ▶ Ne pas faire fonctionner le robot de tonte sur des surfaces de gravier ou de cailloutis.
- Des personnes peuvent trébucher sur le fil de délimitation, le fil de guidage ou les piquets. Cela risque de blesser des personnes et de causer des dégâts matériels.
 - ▶ Poser le fil de délimitation et le fil de guidage à plat sur le sol.
 - ▶ Enfoncer intégralement les piquets dans le sol.
- Si l'on travaille sur la surface à tondre avec un outil de jardinage, cet outil risque de toucher et d'endommager le fil de délimitation, le fil de guidage ou les piquets. Des objets peuvent être soulevés du sol et projetés à haute vitesse. Cela risque de blesser des personnes et de causer des dégâts matériels.
 - ▶ Ne pas travailler dans la zone du fil de délimitation ou du fil de guidage avec une machine ou un outil de jardinage.
- Les composants électriques du robot de tonte peuvent produire des étincelles. Dans un environnement contenant des matières facilement inflammables ou explosives, les étincelles risquent de causer des incendies et des explosions. Cela peut causer des dégâts matériels et des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Ne pas utiliser le robot de tonte dans un environnement présentant des risques d'explosion ou à proximité de matières facilement inflammables.
- Par suite d'un orage ou d'une tempête, le robot de tonte peut être endommagé et des objets peuvent se trouver sur la surface à tondre. Il est alors possible que le robot de tonte ne soit plus dans l'état impeccable requis pour

la sécurité ou qu'en coupant l'herbe le robot de tonte soulève des objets tombés sur le sol et les projette vers le haut. Cela peut causer des dégâts matériels et des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.

- ▶ Après un orage ou une tempête, il faut donc s'assurer que le robot de tonte se trouve dans l'état impeccable requis pour la sécurité.
- ▶ Contrôler l'état de la surface à tondre et enlever les objets qui pourraient se trouver sur cette surface.

4.5.2 Batterie


La batterie est montée à l'intérieur du robot de tonte et elle ne doit être démontée que par un revendeur spécialisé STIHL.

▲ AVERTISSEMENT

- Des passants, des enfants ou des animaux ne peuvent pas reconnaître et évaluer les dangers de la batterie. Des passants, des enfants ou des animaux risquent d'être grièvement blessés.
 - ▶ Veiller à ce que des passants, des enfants ou des animaux ne s'approchent pas.
 - ▶ Ne pas laisser la batterie sans surveillance.
 - ▶ Veiller à ce que des enfants ne puissent pas jouer avec la batterie.
- La batterie n'est pas protégée contre toutes les influences de l'environnement. Si la batterie est exposée à certaines influences de l'environnement, la batterie risque de prendre feu, d'exploser ou de subir des endommagements irréparables. Des personnes peuvent être grièvement blessées et des dégâts matériels peuvent survenir.



- ▶ Préserver la batterie de la chaleur et du feu.
- ▶ Ne jamais jeter la batterie au feu.

- ▶ Ne pas charger, utiliser ou ranger la batterie à des températures inférieures ou supérieures à la plage de températures indiquée,  23.6.




- ▶ Ne pas plonger la batterie dans un liquide.

- ▶ Tenir la batterie à l'écart de petits objets métalliques.
- ▶ Ne pas soumettre la batterie à une forte pression.
- ▶ Ne pas exposer la batterie aux micro-ondes.

- ▶ Tenir la batterie à l'écart des produits chimiques et des sels.

4.5.3 Station de base et bloc d'alimentation secteur

▲ AVERTISSEMENT

- Les passants, de même que les enfants et les animaux, ne peuvent pas reconnaître et évaluer les dangers de la station de base, du bloc d'alimentation secteur et du courant électrique. Des passants, des enfants ou des animaux risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Veiller à ce que des passants, des enfants ou des animaux ne s'approchent pas.
 - ▶ Veiller à ce que des enfants ne puissent pas jouer avec la station de base, ni avec le bloc d'alimentation secteur.
- La station de base et le bloc d'alimentation secteur ne sont pas protégés contre toutes les influences de l'environnement. Si la station de base et le bloc d'alimentation secteur sont exposés à certaines influences de l'environnement, la station de base ou le bloc d'alimentation secteur risque de prendre feu ou d'exploser. Des personnes peuvent être grièvement blessées et des dégâts matériels peuvent survenir.
 - ▶ Ne pas utiliser la station de base et le bloc d'alimentation secteur dans un environnement présentant des risques d'explosion ou à proximité de matières facilement inflammables.
 - ▶ Ne pas les faire fonctionner sur une surface facilement inflammable.
 - ▶ Ne pas utiliser ou ranger la station de base et le bloc d'alimentation secteur à un endroit où ils risqueraient d'être exposés à des températures inférieures ou supérieures à la plage de températures indiquée,  23.6.
 - ▶ En cas de risque d'orage et de coup de foudre, débrancher le bloc d'alimentation secteur du secteur.
- Des personnes risquent de trébucher sur la station de base, le câble de recharge, le bloc d'alimentation secteur ou le cordon d'alimentation électrique. Des personnes peuvent être blessées et la station de base, le câble de recharge, le bloc d'alimentation secteur ou le cordon d'alimentation électrique risquent d'être endommagés.
 - ▶ Installer la station de base et le bloc d'alimentation secteur à un endroit bien visible.

- ▶ Poser le cordon d'alimentation électrique et le câble de recharge bien à plat sur le sol.
- Si le bloc d'alimentation secteur se trouve en plein soleil, son boîtier peut devenir très chaud. L'utilisateur risque de se brûler.
 - ▶ Ne pas toucher au bloc d'alimentation secteur lorsqu'il est très chaud.



4.6 Bon état pour une utilisation en toute sécurité

4.6.1 Robot de tonte

Le robot de tonte se trouve en bon état pour une utilisation en toute sécurité si les conditions suivantes sont remplies :

- Le robot de tonte ne présente aucun endommagement.
- Les éléments de commande fonctionnent et n'ont pas été modifiés.
- Les lames sont montées correctement et ne sont pas endommagées.
- Les accessoires montés sont des accessoires d'origine STIHL destinés à ce robot de tonte.
- Les accessoires sont montés correctement.

▲ AVERTISSEMENT

- Si l'état impeccable requis pour la sécurité n'est pas garanti, il est possible que des composants ne fonctionnent plus correctement et que des dispositifs de sécurité soient mis hors service. Des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Utiliser le robot de tonte seulement s'il ne présente aucun endommagement et est en parfait état de fonctionnement.
 - ▶ N'apporter aucune modification au robot de tonte.
 - ▶ Si le tableau de commande ne fonctionne pas : ne pas utiliser le robot de tonte.
 - ▶ Monter des accessoires d'origine STIHL destinés à ce robot de tonte.
 - ▶ Monter les lames comme décrit dans la présente Notice d'emploi.
 - ▶ Monter les accessoires comme indiqué dans la présente Notice d'emploi ou dans la Notice d'emploi de ces accessoires.
 - ▶ N'introduire aucun objet dans les orifices du robot de tonte.
 - ▶ Ne pas court-circuiter les contacts de recharge avec des objets métalliques.
 - ▶ Remplacer les étiquettes d'avertissement usées ou endommagées.
 - ▶ En cas de doute : demander conseil à un revendeur spécialisé STIHL.

4.6.2 Lames

Les lames se trouvent en bon état pour une utilisation en toute sécurité si les conditions suivantes sont remplies :

- Les lames, le plateau de coupe et le porte-lames ne présentent aucun endommagement.
- Les lames ne sont pas déformées.
- Les lames sont montées correctement.

▲ AVERTISSEMENT

- Si l'état impeccable requis pour la sécurité n'est pas garanti, il est possible que des parties des lames se détachent et soient projetées au loin. Des personnes risquent d'être grièvement blessées.
 - ▶ Travailler exclusivement avec des lames, un plateau de coupe et un porte-lames qui ne présentent aucun endommagement.
 - ▶ Monter correctement les lames.
 - ▶ En cas de doute : demander conseil à un revendeur spécialisé STIHL.

4.6.3 Batterie

La batterie est montée à l'intérieur du robot de tonte et elle ne doit être démontée que par un revendeur spécialisé STIHL.

La batterie se trouve en bon état pour une utilisation en toute sécurité si les conditions suivantes sont remplies :

- La batterie ne présente aucun endommagement.
- La batterie est propre et sèche.
- La batterie fonctionne et n'a subi aucune modification.

▲ AVERTISSEMENT

- Si la batterie n'est pas dans l'état impeccable requis pour la sécurité, elle n'est plus en état de fonctionner en toute sécurité. Des personnes risquent d'être grièvement blessées.
 - ▶ Ne travailler qu'avec une batterie qui ne présente aucun endommagement et fonctionne correctement.
 - ▶ Ne pas recharger une batterie endommagée ou défectueuse.
 - ▶ Si la batterie est encrassée : nettoyer la batterie.
 - ▶ Si la batterie est mouillée ou humide : faire sécher la batterie.
 - ▶ N'apporter aucune modification à la batterie.
 - ▶ N'introduire aucun objet dans les orifices de la batterie.
 - ▶ Ne pas court-circuiter les contacts de la batterie avec des objets métalliques.

- ▶ Ne pas ouvrir la batterie.
- ▶ Remplacer les étiquettes d'avertissement usées ou endommagées.
- En cas d'endommagement de la batterie, du liquide peut s'écouler. Si le liquide entre en contact avec la peau ou les yeux, il peut causer une irritation de la peau ou des yeux.
 - ▶ Éviter tout contact avec ce liquide.
 - ▶ En cas de contact accidentel avec la peau : les surfaces de la peau touchées doivent être savonnées et lavées à grande eau.
 - ▶ En cas de contact accidentel avec les yeux : se rincer les yeux à grande eau pendant au moins 15 minutes et consulter un médecin.
- Une batterie endommagée ou défectueuse peut dégager une odeur inhabituelle ou de la fumée, ou s'enflammer. Cela peut causer des dégâts matériels et des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Si la batterie dégage une odeur inhabituelle ou de la fumée : ne pas utiliser la batterie, la tenir à l'écart de toute matière inflammable.
 - ▶ Si la batterie brûle : essayer d'éteindre la batterie avec un extincteur ou de l'eau.

4.6.4 Station de base, câble de recharge, bloc d'alimentation secteur et cordon d'alimentation électrique

La station de base, le câble de recharge, le bloc d'alimentation secteur, le cordon d'alimentation électrique et les connecteurs se trouvent dans le bon état requis pour une utilisation en toute sécurité, si les conditions suivantes sont remplies :

- La station de base, le câble de recharge, le bloc d'alimentation secteur, le cordon d'alimentation électrique et les connecteurs ne présentent aucun endommagement.
- La station de base, le câble de recharge, le bloc d'alimentation secteur, le cordon d'alimentation électrique et les connecteurs sont propres.
- Les accessoires montés sont des accessoires d'origine STIHL destinés à cette station de base.
- Les accessoires sont montés correctement.
- La station de base et le bloc d'alimentation secteur en service ne sont pas recouverts.

▲ AVERTISSEMENT

- Si l'état impeccable requis pour la sécurité n'est pas garanti, il est possible que des composants ne fonctionnent plus fiablement et que des dispositifs de sécurité soient mis hors ser-

vice. Des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.

- ▶ Utiliser exclusivement une station de base, un câble de recharge, un bloc d'alimentation secteur, un cordon d'alimentation électrique et des connecteurs qui ne présentent aucun endommagement.
- ▶ Si la station de base, le bloc d'alimentation secteur ou les connecteurs sont encrassés : nettoyer la station de base, le bloc d'alimentation secteur et les connecteurs.
- ▶ N'apporter aucune modification à la station de base, au câble de recharge, au bloc d'alimentation secteur, ni aux connecteurs.
- ▶ N'introduire aucun objet dans les orifices de la station de base ou du bloc d'alimentation secteur.
- ▶ Ne pas relier et court-circuiter les contacts électriques de la station de base, du bloc d'alimentation secteur ou des connecteurs avec des objets métalliques.
- ▶ Ne pas ouvrir la station de base, ni le bloc d'alimentation secteur.
- ▶ Ne pas recouvrir la station de base, ni le bloc d'alimentation secteur.
- ▶ Ne pas enterrer le bloc d'alimentation secteur.
- ▶ Ne pas s'asseoir sur la station de base.
- ▶ Ne pas marcher sur la plaque de base de la station de base.

4.7 Tonte

▲ AVERTISSEMENT

- Les lames du plateau de coupe en rotation peuvent couper l'utilisateur. L'utilisateur risque de subir des blessures graves.



- ▶ Ne pas toucher au plateau de coupe en rotation, ni aux lames.
- ▶ Si l'utilisateur s'approche du robot de tonte en train de tondre la pelouse ou s'il souhaite procéder à des réglages sur le robot de tonte : appuyer sur la touche « STOP ».
- ▶ Lorsque le robot de tonte est en train de tondre la pelouse, il ne faut pas le basculer ou le soulever.
- ▶ Si le plateau de coupe ou les lames sont bloqués par un objet : arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage. Alors seulement retirer l'objet.



- ▶ Veiller à ce que des enfants ne s'approchent pas du robot de tonte et de la surface à tondre.



- ▶ Veiller à ce que des animaux ne s'approchent pas du robot de tonte et de la surface à tondre.



- ▶ Ne pas monter ou s'asseoir sur le robot de tonte et ne pas non plus transporter des enfants, des animaux ou des objets quelconques sur le robot de tonte

- Si, au cours du travail, l'on constate un changement d'état ou un comportement inhabituel du robot de tonte, il est possible que le robot de tonte ne soit plus dans l'état requis pour une utilisation en toute sécurité. Des personnes peuvent être grièvement blessées et des dégâts matériels peuvent survenir.
 - ▶ Appuyer sur la touche « STOP » et activer le verrouillage de l'appareil. Consulter un revendeur spécialisé STIHL.
- Si, au cours de la tonte, les lames heurtent un corps étranger, les lames ou une partie des lames peuvent être endommagées ou projetées à haute vitesse. Cela risque de blesser des personnes et de causer des dégâts matériels.
 - ▶ Enlever les corps étrangers qui pourraient se trouver sur la surface à tondre.
 - ▶ Enlever de la surface à tondre les lames cassées et les morceaux de lames.
- Lorsqu'on appuie sur la touche « STOP », le plateau de coupe portant les lames tourne encore pendant un court instant. Des personnes risquent d'être grièvement blessées.
 - ▶ Attendre que le plateau de coupe ne tourne plus.
- Si, au cours de la tonte, les lames heurtent un objet dur, cela peut endommager les lames et produire des étincelles. Dans un environnement contenant des matières facilement inflammables, les étincelles risquent de déclencher des incendies. Cela peut causer des dégâts matériels et des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Ne pas travailler dans un environnement contenant des matières facilement inflammables.
 - ▶ S'assurer que les lames sont dans l'état impeccable requis pour la sécurité.

▲ DANGER

- Si l'on utilise le robot de tonte dans le voisinage de câbles électriques sous tension, les lames risquent d'entrer en contact avec les câbles sous tension et de les endommager.

Des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.

- ▶ Ne pas utiliser le robot de tonte dans le voisinage de câbles électriques sous tension.

4.8 Recharge

▲ AVERTISSEMENT

- Au cours de la recharge, un bloc d'alimentation secteur endommagé ou défectueux peut dégager une odeur inhabituelle ou de la fumée. Cela risque de blesser des personnes et de causer des dégâts matériels.
 - ▶ Retirer la fiche secteur de la prise électrique.
- Une dissipation de chaleur insuffisante peut entraîner une surchauffe du bloc d'alimentation secteur et risque de causer un incendie. Cela peut causer des dégâts matériels et des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Ne pas recouvrir le bloc d'alimentation secteur.

4.9 Branchement électrique

Un contact avec des composants sous tension peut se produire dans les cas suivants :

- Le cordon d'alimentation électrique ou la rallonge est endommagé.
- La fiche du cordon d'alimentation électrique ou de la rallonge est endommagée.
- La prise de courant n'est pas correctement installée.

▲ DANGER

- Un contact avec des composants sous tension peut causer une électrocution. L'utilisateur risque de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ S'assurer que le cordon d'alimentation électrique, la rallonge et leurs fiches secteur ne sont pas endommagés.



Si le cordon d'alimentation électrique ou la rallonge est endommagé :

- ▶ Ne pas toucher à l'endroit endommagé.
- ▶ Retirer la fiche de la prise électrique.
- ▶ Ne toucher à la rallonge et à sa fiche de branchement sur le secteur qu'avec les mains sèches.
- ▶ Brancher la fiche secteur du cordon d'alimentation électrique ou de la rallonge sur une prise de courant dont le circuit est protégé par un contact de protection.
- ▶ Si la prise de courant se trouve à l'extérieur d'un bâtiment, s'assurer que la prise de

courant convient bien pour l'utilisation en plein air.

- ▶ Brancher le bloc d'alimentation secteur sur un circuit passant par un disjoncteur à courant de défaut (30 mA, 30 ms).
- ▶ Pour le branchement ou le débranchement du cordon d'alimentation électrique ou de la rallonge : toujours saisir la fiche et ne pas tirer sur le câble.
- Si l'on utilise une rallonge endommagée ou qui ne convient pas, un choc électrique peut se produire. Des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Utiliser une rallonge dont les fils ont la section qui convient, 23.5.
 - ▶ Utiliser une rallonge du type protégé contre les projections d'eau et autorisée pour l'utilisation à l'extérieur.
 - ▶ Maintenir la connexion entre le bloc d'alimentation secteur et la rallonge à l'abri de l'eau.
 - ▶ Les caractéristiques de la rallonge employée doivent satisfaire aux mêmes exigences que le cordon d'alimentation électrique du bloc d'alimentation secteur.

▲ AVERTISSEMENT

- Une tension secteur incorrecte ou une fréquence secteur incorrecte peut produire une surtension dans le bloc d'alimentation secteur. Le bloc d'alimentation secteur risque d'être endommagé.
 - ▶ S'assurer que la tension et la fréquence du secteur d'alimentation électrique correspondent aux indications de la plaque signalétique du bloc d'alimentation secteur.
- Si l'on branche le bloc d'alimentation secteur sur une prise de courant multiple, des composants électriques peuvent être soumis à des surcharges au cours de la recharge. Les composants électriques peuvent chauffer et causer un incendie. Cela peut causer des dégâts matériels et des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ S'assurer que la somme des puissances indiquées sur la plaque signalétique du bloc d'alimentation secteur et sur les plaques signalétiques de toutes les machines électriques branchées sur cette prise de courant multiple ne dépasse pas la puissance indiquée sur la prise de courant multiple.
- Si le cordon d'alimentation électrique, la rallonge ou le câble de recharge n'est pas correctement posé, il risque d'être endommagé et il peut faire trébucher quelqu'un. Des person-

nes peuvent être grièvement blessées et des dégâts matériels peuvent survenir.

- ▶ Poser le cordon d'alimentation électrique, la rallonge et le câble de recharge de telle sorte qu'ils se trouvent en dehors de la surface à tondre.
- ▶ Poser le cordon d'alimentation électrique, la rallonge et le câble de recharge et les signaler de telle sorte qu'ils ne risquent pas d'être endommagés lorsqu'on travaille avec un outil de jardinage.
- ▶ Poser le cordon d'alimentation électrique, la rallonge et le câble de recharge et les signaler de telle sorte que personne ne risque de trébucher.
- ▶ Poser le cordon d'alimentation électrique, la rallonge et le câble de recharge de telle sorte qu'ils ne soient pas tendus, ni emmêlés.
- ▶ Poser le cordon d'alimentation électrique, la rallonge et le câble de recharge de telle sorte qu'ils ne soient pas endommagés, pliés ou pincés et ne se détériorent pas en frottant quelque part.
- ▶ Préserver le cordon d'alimentation électrique, la rallonge et le câble de recharge de la chaleur, de l'huile et des produits chimiques.
- ▶ Poser le cordon d'alimentation électrique, la rallonge et le câble de recharge de telle sorte qu'ils ne se trouvent pas sur une surface continuellement mouillée.
- Si des câbles électriques ou des conduites sont posés dans le mur, on risque de les endommager en fixant le bloc d'alimentation secteur au mur. Un contact avec des câbles électriques peut causer un choc électrique. Des personnes peuvent être grièvement blessées et des dégâts matériels peuvent survenir.
 - ▶ S'assurer qu'il n'y a pas de câbles électriques, ni de conduites dans le mur, à l'endroit prévu pour la fixation.
 - ▶ Fixer le bloc d'alimentation secteur au mur comme décrit dans la présente Notice d'emploi.
- Si le bloc d'alimentation secteur est branché sur une génératrice, l'alimentation en tension ne peut pas être assurée continuellement et le robot de tonte ne peut pas fonctionner correctement. Les oscillations de l'alimentation électrique risquent d'endommager le bloc d'alimentation secteur.
 - ▶ Ne brancher le bloc d'alimentation secteur que sur une prise de courant réglementaire.

4.10 Transport

4.10.1 Robot de tonte

▲ AVERTISSEMENT

- Au cours du transport, le robot de tonte risque de se renverser ou de se déplacer. Cela risque de blesser des personnes et de causer des dégâts matériels.



- ▶ Arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.
- ▶ Assurer le robot de tonte avec des sangles ou un filet, de telle sorte qu'il ne risque pas de se renverser ou de se déplacer.

4.10.2 Batterie

La batterie est montée à l'intérieur du robot de tonte et elle ne doit être démontée que par un revendeur spécialisé STIHL.

▲ AVERTISSEMENT

- La batterie n'est pas protégée contre toutes les influences de l'environnement. Si la batterie est exposée à certaines influences de l'environnement, elle risque d'être endommagée et cela peut causer des dégâts matériels.
 - ▶ Ne pas transporter une batterie endommagée.
- Au cours du transport, la batterie risque de se renverser ou de se déplacer. Cela risque de blesser des personnes et de causer des dégâts matériels.
 - ▶ Emballer la batterie de telle sorte qu'elle ne puisse pas se déplacer à l'intérieur de son emballage.
 - ▶ Assurer l'emballage de telle sorte qu'il ne puisse pas se déplacer.

4.10.3 Station de base et bloc d'alimentation secteur

▲ AVERTISSEMENT

- Au cours du transport, la station de base ou le bloc d'alimentation secteur risque de se renverser ou de se déplacer. Cela risque de blesser des personnes et de causer des dégâts matériels.
 - ▶ Retirer la fiche secteur de la prise électrique.
 - ▶ Sortir le robot de tonte de la station de base.
 - ▶ Assurer la station de base et le bloc d'alimentation secteur avec des sangles ou un

filet, de telle sorte qu'ils ne risquent pas de se renverser ou de se déplacer.

- Le cordon d'alimentation électrique et le câble de recharge ne sont pas prévus pour porter le bloc d'alimentation secteur ou la station de base. Le cordon d'alimentation électrique, le bloc d'alimentation secteur, le câble de recharge ou la station de base pourrait être endommagé.
 - ▶ Débrancher le câble de recharge du bloc d'alimentation secteur et de la station de base et l'enrouler.
 - ▶ Saisir à la station de base par la plaque de base et la tenir fermement.
 - ▶ Enrouler le cordon d'alimentation électrique et le fixer au bloc d'alimentation secteur.
 - ▶ Saisir et tenir le bloc d'alimentation secteur par le boîtier.

4.11 Rangement

4.11.1 Robot de tonte

▲ AVERTISSEMENT

- Les enfants ne peuvent pas reconnaître et évaluer les dangers du robot de tonte. Les enfants risquent de subir des blessures graves.



- ▶ Arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.

- ▶ Conserver le robot de tonte hors de portée des enfants.
- L'humidité risque d'entraîner une corrosion des contacts électriques du robot de tonte et des composants métalliques. Cela risquerait d'endommager le robot de tonte.
 - ▶ Conserver le robot de tonte au propre et au sec.
- Si l'on n'active pas le verrouillage du robot de tonte, avant de le ranger, le robot de tonte risque d'être mis en marche par mégarde et de se mettre en mouvement. Des personnes peuvent être grièvement blessées et des dégâts matériels peuvent survenir.



- ▶ Arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.

- Si l'on range le robot de tonte sur une surface inclinée, il risque de rouler. Cela risque de blesser des personnes et de causer des dégâts matériels.
 - ▶ Il faut donc veiller à ce que le robot de tonte soit toujours rangé sur une surface horizontale.

- Le capot et les poignées ne sont pas prévus pour suspendre le robot de tonte. Des dispositifs de sécurité pourraient être mis hors service et le robot de tonte pourrait être endommagé.
 - ▶ Ranger le robot de tonte comme décrit dans la présente Notice d'emploi.

4.11.2 Batterie

La batterie est montée à l'intérieur du robot de tonte et elle ne doit être démontée que par un revendeur spécialisé STIHL.


▲ AVERTISSEMENT

- Les enfants ne peuvent pas reconnaître et évaluer les dangers de la batterie. Les enfants risquent de subir des blessures graves.
 - ▶ Conserver la batterie hors de portée des enfants.
- La batterie n'est pas protégée contre toutes les influences de l'environnement. Si la batterie est exposée à certaines influences de l'environnement, la batterie risque de subir des endommagements irréparables.
 - ▶ Conserver la batterie au propre et au sec.
 - ▶ Conserver la batterie dans un local fermé.
 - ▶ Ne pas ranger la batterie à un endroit où elle risquerait d'être exposée à des températures inférieures ou supérieures à la plage de températures indiquée, 23.6.

4.11.3 Station de base et bloc d'alimentation secteur

▲ AVERTISSEMENT

- Les enfants ne peuvent pas reconnaître et évaluer les dangers d'une station de base ou d'un bloc d'alimentation secteur. Les enfants risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Sortir le robot de tonte de la station de base.
 - ▶ Conserver la station de base et le bloc d'alimentation secteur hors de portée des enfants.
- La station de base et le bloc d'alimentation secteur ne sont pas protégés contre toutes les influences de l'environnement. Si la station de base et le bloc d'alimentation secteur sont exposés à certaines influences de l'environnement, la station de base ou le bloc d'alimentation secteur risque être endommagé.
 - ▶ Sortir le robot de tonte de la station de base.

- ▶ Si le bloc d'alimentation secteur est chaud : laisser le bloc d'alimentation secteur refroidir.
- ▶ Conserver la station de base et le bloc d'alimentation secteur au propre et au sec.
- ▶ Conserver la station de base et le bloc d'alimentation secteur dans un local fermé
- ▶ Ne pas ranger le bloc d'alimentation secteur à un endroit où il risquerait d'être exposé à des températures inférieures ou supérieures à la plage de températures indiquée,  23.6.
- Le cordon d'alimentation électrique et le câble de recharge ne sont pas prévus pour porter le bloc d'alimentation secteur ou la station de base. Le cordon d'alimentation électrique, le bloc d'alimentation secteur, le câble de recharge ou la station de base pourrait être endommagé.
 - ▶ Débrancher le câble de recharge du bloc d'alimentation secteur et de la station de base et l'enrouler.
 - ▶ Saisir à la station de base par la plaque de base et la tenir fermement.
 - ▶ Enrouler le cordon d'alimentation électrique et le fixer au bloc d'alimentation secteur.
 - ▶ Saisir et tenir le bloc d'alimentation secteur par le boîtier.

4.12 Nettoyage, entretien et réparation

▲ AVERTISSEMENT

- Si l'on n'active pas le verrouillage du robot de tonte, avant le nettoyage, la maintenance ou la réparation, le robot de tonte risque d'être mis en marche par mégarde. Des personnes peuvent être grièvement blessées et des dégâts matériels peuvent survenir.



- ▶ Arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.
- Un nettoyage avec des détergents agressifs, un nettoyeur haute pression ou des objets métalliques pointus ou acérés risque d'endommager le robot de tonte. Si le robot de tonte n'est pas nettoyé comme il faut, il est possible que des composants ne fonctionnent plus correctement et que des dispositifs de sécurité soient mis hors service. Des personnes risquent d'être grièvement blessées.
 - ▶ Nettoyer le robot de tonte comme décrit dans la présente Notice d'emploi
- Un nettoyage avec des détergents agressifs, un nettoyeur haute pression ou des objets

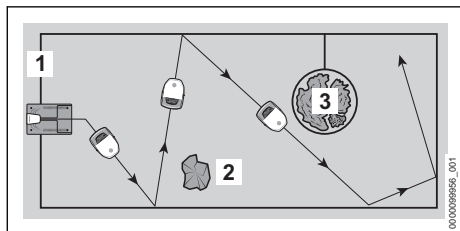
métalliques pointus ou acérés risque d'endommager la station de base, le bloc d'alimentation secteur, le cordon d'alimentation électrique, le câble de recharge ainsi que leurs connecteurs. Si la station de base, le bloc d'alimentation secteur, le câble de recharge et leurs connecteurs ne sont pas nettoyés comme il faut, il est possible que des composants ne fonctionnent plus correctement et que les dispositifs de sécurité soient mis hors service. Des personnes risquent d'être grièvement blessées.

- ▶ Retirer la fiche secteur du bloc d'alimentation secteur de la prise de courant.
- ▶ Nettoyer la station de base, le bloc d'alimentation secteur, le cordon d'alimentation électrique, le câble de recharge ainsi que leurs connecteurs comme décrit dans la Notice d'emploi.
- Si le robot de tonte, la station de base ou le bloc d'alimentation secteur ne sont pas entretenus ou réparés comme il faut, il est possible que des composants ne fonctionnent plus correctement et que des dispositifs de sécurité soient mis hors service. Des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Ne pas effectuer soi-même la maintenance ou la réparation du robot de tonte, de la station de base ou du bloc d'alimentation secteur.
 - ▶ Si une maintenance ou une réparation du robot de tonte, de la station de base ou du bloc d'alimentation secteur s'avère nécessaire : consulter un revendeur spécialisé STIHL.
 - ▶ Entretien des lames comme décrit dans la présente Notice d'emploi
- Lors du nettoyage ou de la maintenance de la tondeuse, l'utilisateur risque de se couper en entrant en contact avec les lames acérées. L'utilisateur risque d'être blessé.
 - ▶ Porter des gants de travail en matière résistante.
- Si le cordon d'alimentation électrique du bloc d'alimentation secteur est défectueux ou endommagé :
 - ▶ Remplacer le bloc d'alimentation secteur.
- Si le bouchon de la prise de diagnostic située sur la face inférieure du robot de tonte n'est pas monté correctement, de l'humidité et des saletés peuvent pénétrer dans le robot de tonte. Cela risquerait d'endommager le robot de tonte.

- ▶ Vérifier le montage correct du bouchon à chaque nettoyage et à chaque remplacement des lames.
- ▶ Ne pas utiliser le robot de tonte sans bouchon ou avec un bouchon endommagé.

5 Description du fonctionnement

5.1 Description du fonctionnement



Le robot de tonte coupe l'herbe en effectuant un parcours défini au hasard. Afin que le robot de tonte reconnaisse les limites de la surface à tondre, il faut poser un fil de délimitation (1) sur la périphérie de la surface à tondre.

Le fil de délimitation (1) transmet un signal au robot de tonte. Le signal est généré par la station de base.

À l'aide de capteurs à ultrasons et d'un capteur de chocs (capteur d'obstacles), le robot de tonte peut détecter les obstacles fixes (2) qui se trouvent sur la surface à tondre.

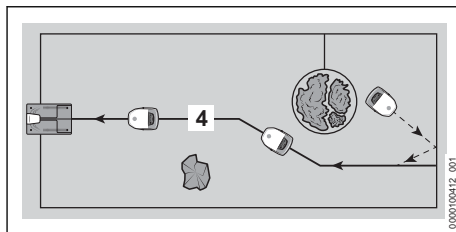
Lorsque le robot de tonte détecte un obstacle fixe (2), il ralentit, heurte l'obstacle fixe et repart ensuite dans une autre direction.

Les zones (3) sur lesquelles le robot de tonte ne doit pas passer et les obstacles qu'il ne doit pas heurter doivent être exclus de la surface à tondre, à l'aide du fil de délimitation (1).

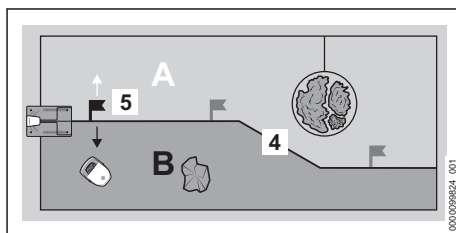
Lorsque le robot de tonte détecte une zone interdite par le fil de délimitation (3), il ralentit et repart dans une autre direction.

En mode de tonte, le robot de tonte quitte lui-même la station de base et coupe l'herbe.

Pour la commande du robot de tonte, on utilise l'application « MYiMOW® » et les touches du tableau de commande du robot de tonte. Des bandeaux lumineux et l'écran matriciel montés sur le robot de tonte ainsi qu'un système de synthèse vocale informent sur l'état actuel du robot de tonte.

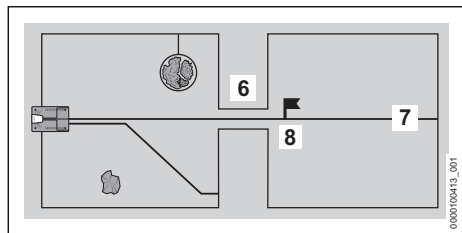


Au cours de la tonte, lorsque le niveau de charge de sa batterie devient faible, le robot de tonte cherche le fil de guidage (4) le plus proche. Une fois qu'il a détecté un fil de guidage (4), le robot de tonte suit ce fil pour retourner à la station de base. La station de base recharge la batterie. Il faut donc poser au moins un fil de guidage (4) sur la surface à tondre. Il est possible de poser au maximum trois fils de guidage. Si l'on veut interrompre la tonte ou faire recharger la batterie, il est également possible de renvoyer directement le robot de tonte à la station de base à l'aide de l'application « MYiMOW® » ou de la touche « Maison ».



Sur un fil de guidage (4), on peut fixer jusqu'à trois points de départ (5). Le robot de tonte peut aller directement au point de départ respectif, à partir duquel il commence à tondre.

À l'aide du fil de guidage (4), on peut subdiviser la surface à tondre en plusieurs zones (par exemple : A et B). Les zones sont définies par un point de départ (5). En partant du point de départ choisi, on peut envoyer le robot de tonte dans la zone souhaitée, vers la gauche ou vers la droite. Dans ce cas, le robot de tonte ne tond que la zone cible choisie. Les points de départ et les zones sont gérés par l'intermédiaire de l'application « MYiMOW® » et peuvent être pris en considération dans le plan de tonte.



Si la surface à tondre comprend un passage étroit (6), le robot de tonte parcourt ce passage étroit tant que l'espace entre les fils de délimitation atteint une valeur minimale déterminée. Si l'espace est inférieur à cette valeur minimale, il faut poser un fil de guidage (7) pour traverser le passage étroit (6). Le fil de guidage (7) assure alors le guidage précis du robot de tonte à travers le passage étroit (6), jusqu'à un point de départ (8). À partir du point de départ (8), le robot de tonte peut tondre la surface à tondre de l'autre côté du passage étroit (6). Dans l'application « MYiMOW® » on peut déterminer à quels intervalles le robot de tonte retourne au point de départ (8) et ce paramétrage est pris en compte dans le plan de tonte.

6 Préparation de la surface à tondre et du robot de tonte

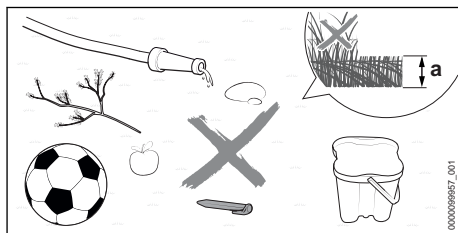
6.1 Planning et préparation de la surface à tondre

Avant la mise en service du robot de tonte, il faut planifier et préparer la surface à tondre. Cela permet d'éviter les causes de dérangement possibles et d'obtenir une installation fiable et un fonctionnement discret.

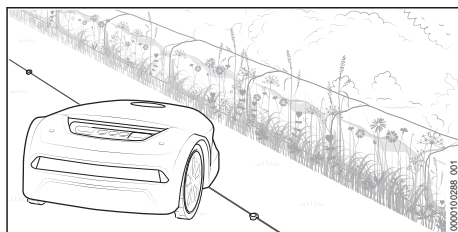
Planification de la surface à tondre

- ▶ En lisant les chapitres suivants, se familiariser avec les descriptions de la station de base et avec les instructions à suivre pour la pose des fils.
- ▶ Appliquer ces informations en les adaptant à son propre jardin :
 - Contour de la surface à tondre
 - Position de la station de base
 - Tracé du fil de délimitation (respecter les distances indiquées, par rapport aux bordures, et tenir compte des différents cas décrits pour la pose du fil)
 - Pose du fil de guidage / des fils de guidage (au moins un, au maximum trois)

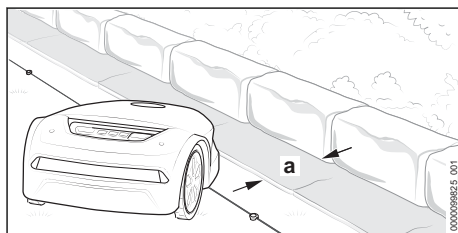
Préparation de la surface à tondre



- ▶ Enlever les objets qui traînent sur la pelouse.
- ▶ Enlever les éléments métalliques, les matériaux conducteurs magnétiques ou conducteurs d'électricité et les anciens fils de délimitation.
- ▶ Tondre la pelouse avec une tondeuse réglée à la hauteur de coupe que l'on reprendra ensuite sur le robot de tonte. Sur le robot de tonte, la hauteur de coupe standard est $a = 6$ cm.
- ▶ Nivelier les trous et les grosses inégalités du sol.
- ▶ Si le sol est sec et dur, arroser légèrement la surface à tondre pour faciliter l'enfoncement des piquets.














- ▶ Étant donné sa construction, le long de surfaces non praticables, le robot de tonte laisse une bande où l'herbe n'est pas coupée. On peut par ex. y semer des graines de fleurs et créer une lisière fleurie pour les insectes.



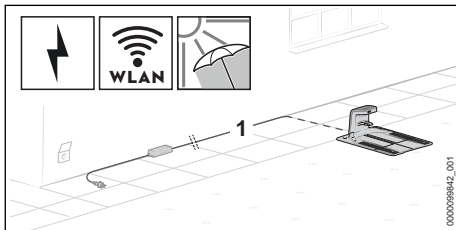
- ▶ Si l'on préfère tondre la pelouse jusqu'au bord, le long de surfaces non praticables, il faut poser des pavés ou des dalles pour former une bordure d'une largeur minimale $a = 24$ cm.

6.2 Préparatifs pour la mise en service du robot de tonte

- ▶ Enlever l'emballage et les protections utilisées pour le transport.
- ▶ S'assurer que les composants suivants sont dans l'état impeccable requis pour la sécurité :
 - Robot de tonte,  4.6.1
 - Lames,  4.6.2
 - Batterie,  4.6.3
 - Station de base et bloc d'alimentation secteur,  4.6.4
- ▶ Installation de la station de base,  7
- ▶ Pose du fil de délimitation,  8
- ▶ Pour terminer la pose du fil de délimitation,  9.1
- ▶ Pose du fil de guidage,  10.1
- ▶ Branchement électrique de la station de base,  11.1
- ▶ Recharge du robot de tonte,  12.1
- ▶ Protection de l'interface radio Bluetooth®,  13.1
- ▶ Si ces opérations ne peuvent pas être exécutées : ne pas utiliser le robot de tonte mais consulter un revendeur spécialisé STIHL.

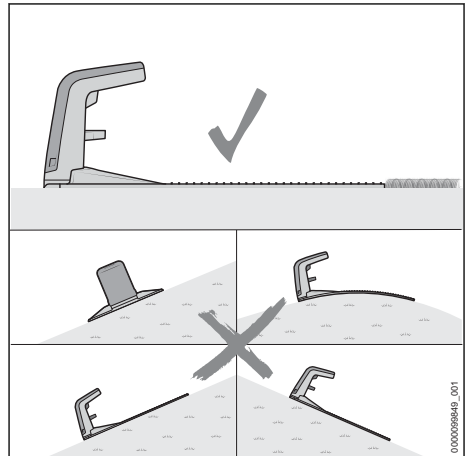
7 Installation de la station de base

7.1 Consignes générales



- ▶ Choisir l'emplacement de la station de base de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :
 - Le câble de recharge (1) peut être posé en dehors de la surface à tondre, pour l'alimentation en tension.
 - La station de base et le bloc d'alimentation secteur se trouvent à un endroit bien visible.
 - La station de base se trouve sur la plus grande surface à tondre ou sur celle que l'on doit tondre le plus souvent.
 - Dans la mesure du possible : l'emplacement est à l'abri des intempéries et à l'ombre.
 - Dans la mesure du possible, la station de base se trouve à portée d'un réseau sans fil (liaison via WLAN/Wi-Fi).

- Dans la mesure du possible : si la surface à tondre est en pente, la station de base se trouve sur la partie inférieure de la pente.



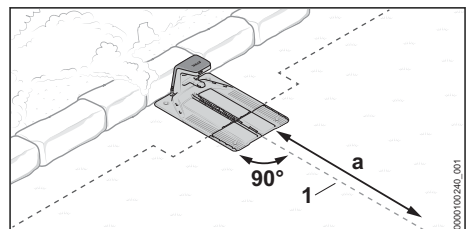
- ▶ Orienter la station de base de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :
 - La station de base se trouve sur une aire plane.
 - L'ouverture de la station de base est orientée vers l'avant, en direction de la surface à tondre.
 - La station de base est placée à l'horizontale. C'est-à-dire qu'elle ne doit pas être inclinée vers un côté, vers l'avant ou vers l'arrière.
 - La plaque de base ne fléchit pas et repose à plat sur le sol.

7.2 Positionnement de la station de base

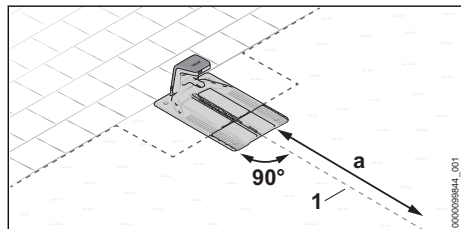
Le positionnement correct de la station de base dépend de l'emplacement prévu et de son environnement.

- ▶ Choisir l'emplacement adéquat et installer la station de base comme décrit.

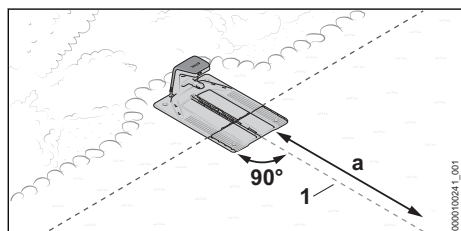
Installation de la station de base sur la surface à tondre



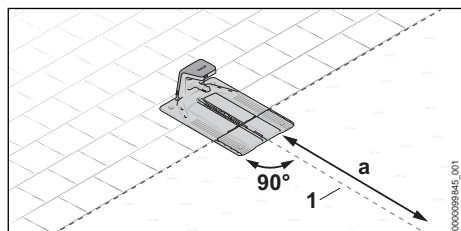
La station de base se trouve sur le bord de la surface à tondre, le long d'un mur et, en partant de la station de base, le fil de guidage (1) peut être amené dans la surface à tondre, en ligne droite sur une longueur $a = 2$ m.



La station de base se trouve sur le bord de la surface à tondre. La surface attenante est praticable et, en partant de la station de base, le fil de guidage (1) peut être amené dans la surface à tondre, en ligne droite sur une longueur $a = 2$ m.



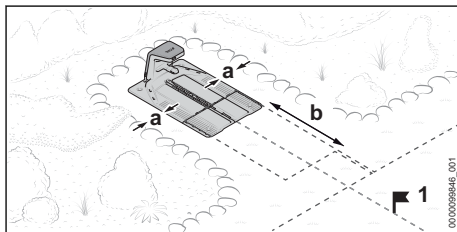
La station de base se trouve en partie sur une plate-bande et en partie sur la surface à tondre, et en partant de la station de base, le fil de guidage (1), peut être amené dans la surface à tondre, en ligne droite sur une longueur $a = 2$ m.



La station de base se trouve en partie sur une surface praticable et en partie sur la surface à tondre, et en partant de la station de base le fil de guidage (1) peut être amené dans la surface à tondre, en ligne droite sur une longueur $a = 2$ m.

- ▶ Préparer la station de base, [7.3](#).
- ▶ Installer la station de base sur la surface à tondre, [7.4](#).

Installation de la station de base en dehors de la surface à tondre



La station de base se trouve en dehors de la surface à tondre.

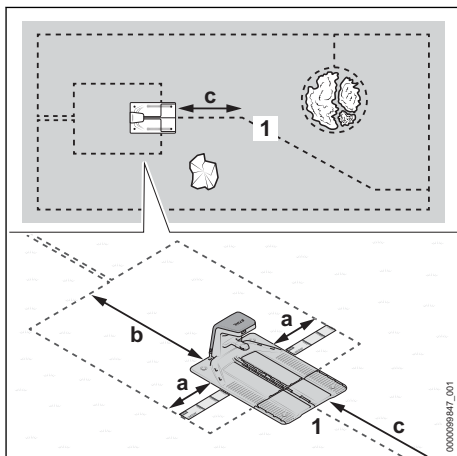
L'espace latéral par rapport à des surfaces attenantes doit atteindre au moins la cote $a = 15$ cm.

La distance entre le bord avant de la station de base et la surface à tondre doit atteindre au moins la cote $b = 2$ m.

Dans cette variante, pour terminer la mise en service, il faut impérativement fixer un point de départ (1) sur la surface à tondre. Le robot de tonte ne commence alors pas à tondre à partir de la station de base, mais à partir de ce point de départ. Des points de départ peuvent être fixés à l'aide de l'application « MYiMOW® ». Dans cette application, la fréquence de passage au point de départ (1) doit être fixée à 100 %.

- ▶ Préparer la station de base, [7.3](#).
- ▶ Installer la station de base en dehors de la surface à tondre, [7.5](#).

Installation de la station de base au milieu de la surface à tondre





La station de base est positionnée comme une « île » au milieu de la surface à tondre.

Dans cette variante, le câble de délimitation doit être posé autour de la station de base, vers l'arrière, jusqu'au bord de la surface à tondre. Le fil de guidage doit être posé vers l'avant, jusqu'au bord de la surface à tondre.

L'espace latéral par rapport à des surfaces attenantes doit atteindre au moins la cote $a = 37$ cm (longueur : $1 \times$ la règle d'installation iMOW®).

La distance entre le bord arrière de la station de base et le bord de la surface à tondre doit atteindre au moins la cote $b = 2$ m.

En partant de la station de base, le fil de guidage (1) doit pouvoir être amené dans la surface à tondre, en ligne droite sur une longueur $a = 2$ m.

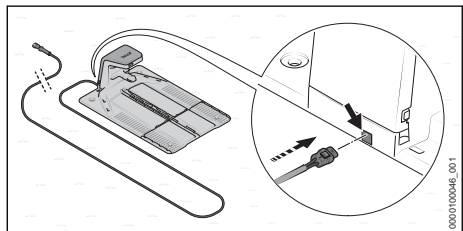
- ▶ Préparer la station de base,  7.3.
- ▶ Installer la station de base au milieu de la surface à tondre,  7.6.

7.3 Préparation de la station de base

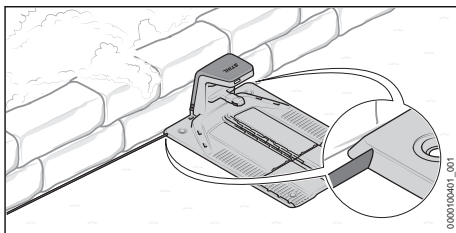
Branchement du câble de recharge

AVIS

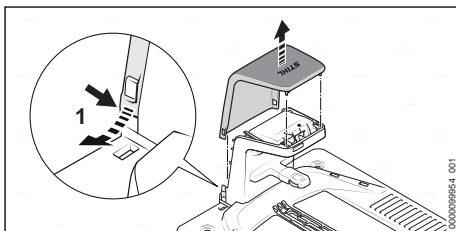
- Lorsque le câble de recharge est monté, ses connecteurs sont protégés par exemple contre le risque de pénétration de poussière et de saletés. Si les connecteurs sont encrassés, cela risque de causer des dysfonctionnements de la station de base.
 - ▶ Lorsque les connecteurs sont ouverts, il faut donc les protéger contre le risque d'encrassement.
 - ▶ Si les connecteurs sont encrassés, les nettoyer comme décrit dans la présente Notice emploi.



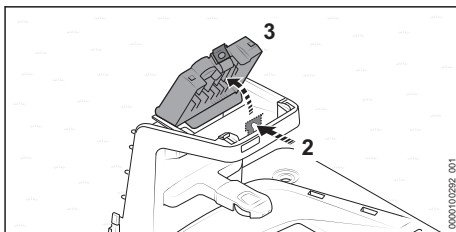
Dans la configuration standard, le câble de recharge peut être branché par l'arrière.



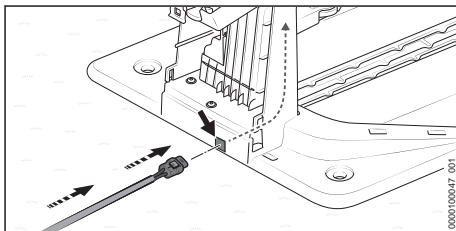
Si la station de base est placée directement contre un mur, le câble de recharge peut être posé sous la plaque de base. Le câble de recharge peut être posé de telle sorte qu'il ressorte de la plaque de base sur la gauche ou sur la droite.



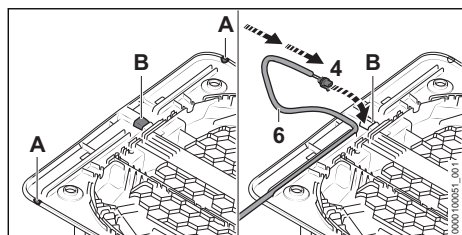
- ▶ Incurver légèrement les deux côtés du capot (1) vers l'extérieur et enlever le capot vers le haut.



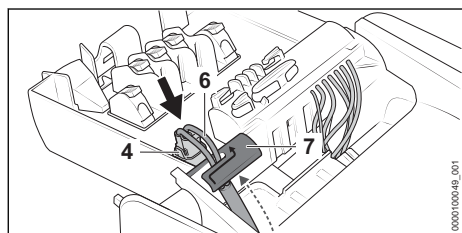
- ▶ Appuyer sur le levier d'encliquetage (2) et ouvrir la pièce de recouvrement (3).



- ▶ Si l'on veut brancher la station de base par l'arrière :
 - ▶ Glisser la fiche (4) dans le passage (5) et faire suivre le câble de recharge (6).
 À l'intérieur de la station de base, le câble de recharge (6) est poussé vers le haut.

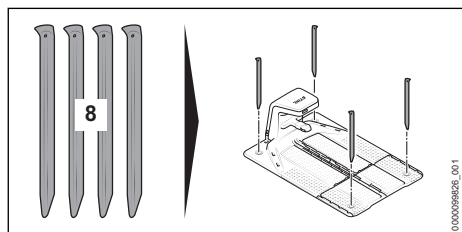


- ▶ Si la station de base est placée directement contre un mur ou que le câble de recharge doit être posé sous la plaque de base et ressortir sur le côté :
 - ▶ Du côté souhaité, à l'emplacement (A), ouvrir le bord de la plaque de base et l'ébavurer.
 - ▶ Au centre de la plaque de base, découper une ouverture (B) et l'ébavurer.
 - ▶ Glisser la fiche (4) dans l'orifice (B) et faire suivre le câble de recharge (6).
 À l'intérieur de la station de base, le câble de recharge (6) est poussé vers le haut.



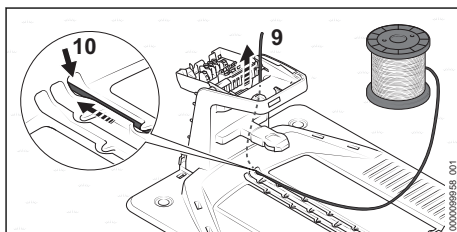
- ▶ Fixer le câble de recharge (6) dans le support de câble (7).
- ▶ Brancher la fiche (4).
La fiche (4) s'encliquette des deux côtés avec un déclic audible et perceptible au toucher.

Fixation de la station de base

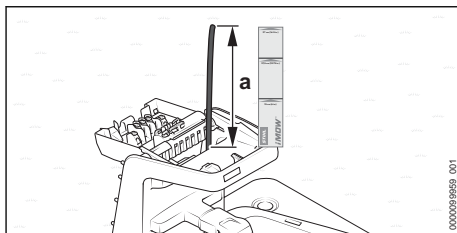


- ▶ Fixer la station de base à l'aide de quatre baïonnettes d'ancrage au sol (8).

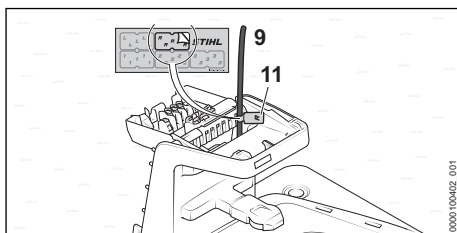
Introduction du fil de délimitation



- ▶ Glisser l'extrémité du fil (9) dans le passage droit (10) et faire suivre le fil.
À l'intérieur de la station de base, pousser le fil de délimitation (9) vers le haut.

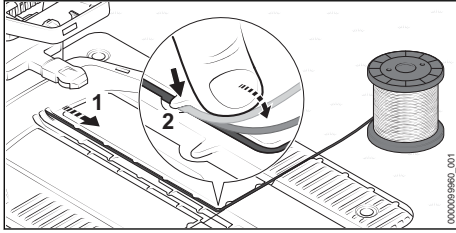


- ▶ Faire suivre le fil de délimitation jusqu'à ce qu'il dépasse, vers le haut, d'une longueur $a = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).

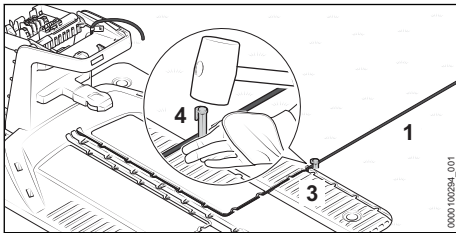


- ▶ Repérer l'extrémité du fil (9), à proximité du carter, en mettant le marqueur de câble adéquat (11).
Le marquage facilite ensuite le branchement sur la borne respective.

7.4 Installation de la station de base sur la surface à tondre

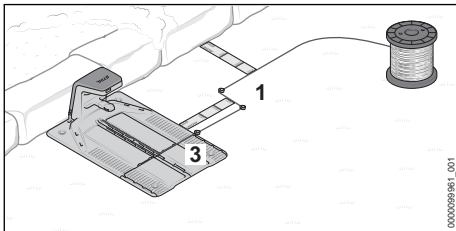


- ▶ Poser le fil de délimitation (1) dans la plaque de base de telle sorte qu'il se trouve à plat dans le conduit de câbles et soit fixé par les baïonnettes (2).



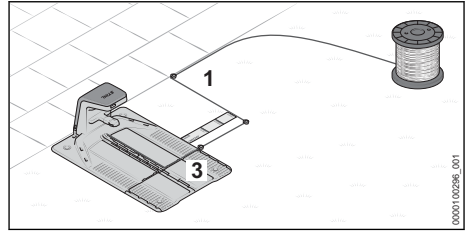
- ▶ Fixer le fil de délimitation (1) directement au bord de la plaque de base (3) avec un piquet (4).

Si la station de base se trouve contre un mur :



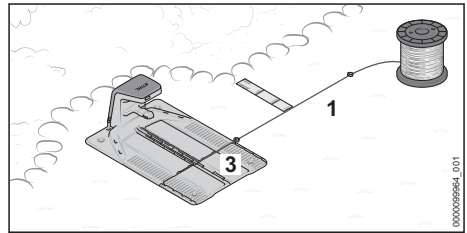
- ▶ En partant de la plaque de base (3), poser le fil de délimitation (1) vers le côté, sur une longueur de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- ▶ Poser ensuite le fil de délimitation (1) parallèlement à la plaque de base (3), jusqu'au bord de la surface à tondre, puis suivre le mur à une distance de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- ▶ Poser le fil de délimitation (1) autour de la surface à tondre, dans le sens des aiguilles d'une montre, 8.

Si la station de base se trouve le long d'une surface praticable attenante :



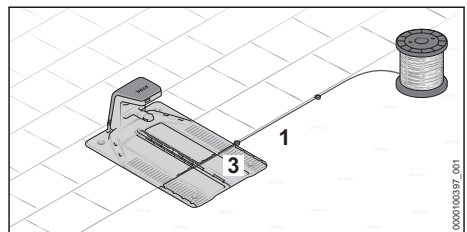
- ▶ En partant de la plaque de base (3), poser le fil de délimitation (1) vers le côté, sur une longueur de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- ▶ Poser le fil de délimitation (1) parallèlement à la plaque de base (3), jusqu'au bord de la surface à tondre.
- ▶ Poser le fil de délimitation (1) autour de la surface à tondre, dans le sens des aiguilles d'une montre, 8.


Si la station de base se trouve en partie sur un parterre et en partie sur la surface à tondre



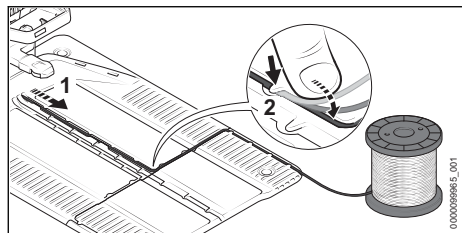
- ▶ En partant de la plaque de base (3), poser le fil de délimitation (1) vers le côté, parallèlement au parterre, en maintenant une distance de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- ▶ Poser le fil de délimitation (1) autour de la surface à tondre, dans le sens des aiguilles d'une montre, 8.

Si la station de base se trouve en partie sur une surface praticable et en partie sur la surface à tondre :

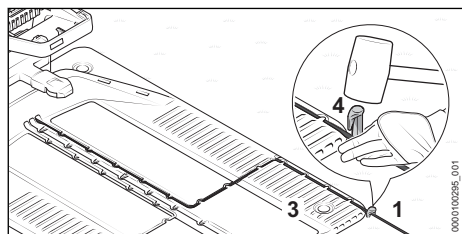


- ▶ En partant de la plaque de base (3), poser le fil de délimitation (1) vers le côté et le long de la surface praticable.
- ▶ Poser le fil de délimitation (1) autour de la surface à tondre, dans le sens des aiguilles d'une montre,  8.

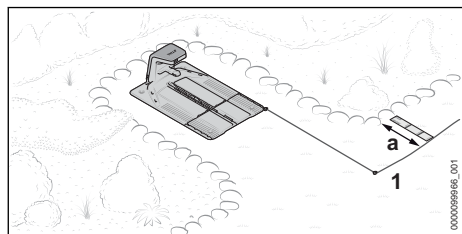
7.5 Installation de la station de base en dehors de la surface à tondre




- ▶ Poser le fil de délimitation (1) dans la plaque de base de telle sorte qu'il se trouve à plat dans le conduit de câbles et soit fixé par les baïonnettes (2).



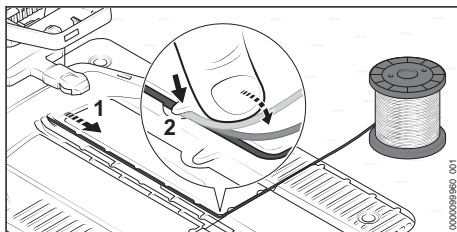
- ▶ Fixer le fil de délimitation (1) directement au bord de la plaque de base (3) avec un piquet (4).



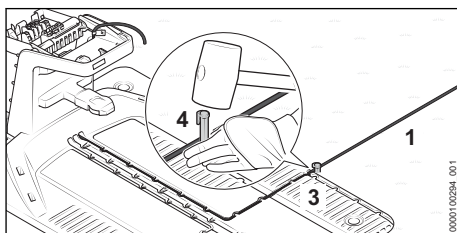
- ▶ Poser le fil de délimitation (1) vers l'avant, vers la surface à tondre. Déterminer la distance requise par rapport au bord de la surface à tondre, suivant que le bord de la surface à tondre est praticable ou qu'il est nécessaire de respecter une distance $a = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).

- ▶ Poser le fil de délimitation (1) autour de la surface à tondre, dans le sens des aiguilles d'une montre,  8.

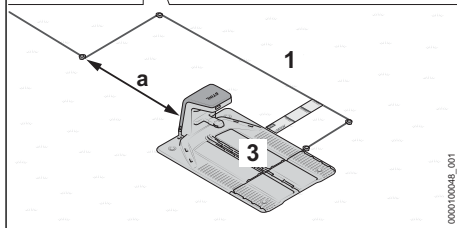
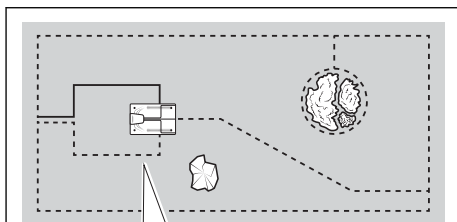
7.6 Installation de la station de base au milieu de la surface à tondre




- ▶ Poser le fil de délimitation (1) dans la plaque de base de telle sorte qu'il se trouve à plat dans le conduit de câbles et soit fixé par les baïonnettes (2).



- ▶ Fixer le fil de délimitation (1) directement au bord de la plaque de base (3) avec un piquet (4).

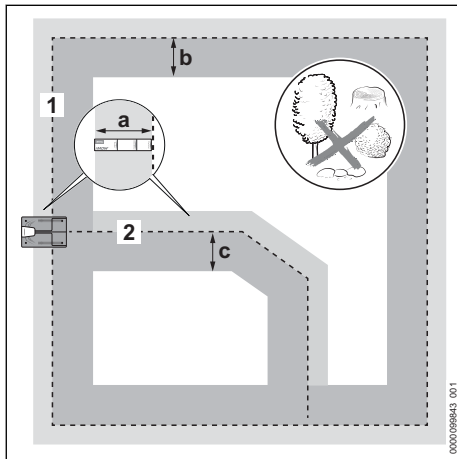


- ▶ En partant de la plaque de base (3), poser le fil de délimitation (1) vers le côté, sur une longueur d'au moins 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- ▶ Poser le fil de délimitation (1) à une distance d'au moins $a = 2$ m en arrière de la plaque de base (3).
- ▶ Derrière la station de base, ramener ensuite le fil de délimitation (1) vers le centre, par rapport à la station de base, puis poser le fil de délimitation jusqu'au bord de la surface à tondre. La distance correcte à respecter par rapport au bord de la surface à tondre dépend de la surface attenante.
- ▶ Poser le fil de délimitation (1) autour de la surface à tondre, dans le sens des aiguilles d'une montre,  8.

8 Pose du fil de délimitation

8.1 Consignes générales

Contrôle de la pose du fil de délimitation et du fil de guidage sur la surface à tondre



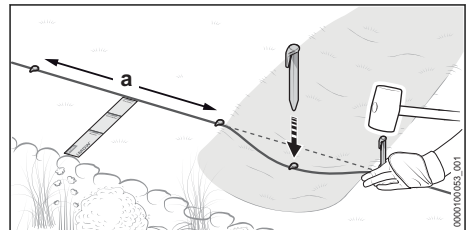
- ▶ S'assurer que la surface à tondre située le long du fil de délimitation et du fil de guidage soit plane et si possible sans aucun obstacle, sur les largeurs suivantes :
 - Fil de délimitation (1)
 - Vers l'extérieur : $a = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®)
 - Vers l'intérieur : $b = 1,2$ m
 - Fil de guidage (2)
 - À droite vu dans le sens de la marche, en direction de la station de base : $a = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®)

- À gauche vu dans le sens de la marche, en direction de la station de base : $c = 1,2$ m

Pose du fil de délimitation

- ▶ Poser le fil de délimitation dans le sens des aiguilles d'une montre, en commençant à la station de base.
- ▶ Le fil de délimitation ne doit pas être plié, coupé, tendu ou croisé.
- ▶ Veiller à ce que le fil de délimitation ne croise pas un fil de guidage.
 - ▶ Exception : dans la configuration d'un couloir, le fil de guidage doit croiser le fil de délimitation.
- ▶ Respecter une distance d'au moins 1 m par rapport aux fils de délimitation de surfaces de tonte d'autres robots de tonte.
- ▶ S'assurer que la longueur du fil de délimitation ne dépasse pas 850 m.

Fixation du fil de délimitation et du fil de guidage



- ▶ Fixer le fil de délimitation et le fil de guidage avec les piquets, de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :
 - La distance entre les piquets atteint au maximum $a = 1$ m.
 - Sur toute la longueur, le fil de délimitation et le fil de guidage reposent bien à plat sur le sol.
 - Les piquets sont intégralement enfoncés dans le sol.

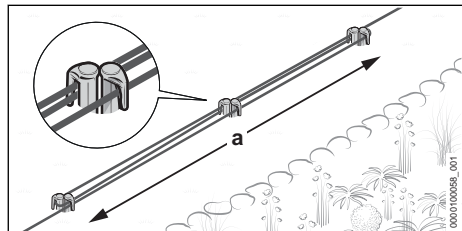
Pose d'une réserve de fil

Des réserves de fil facilitent les corrections nécessaires à la pose du fil et permettent des adaptations à venir.

Exemples :

- Si l'on élargit une plate-bande et qu'il est nécessaire de la délimiter à nouveau.
- Lorsque les buissons et les arbustes grandissent et qu'il devient nécessaire de reposer le fil de délimitation à une plus grande distance.
- Si au niveau de la station de base le fil de délimitation a été coupé trop court et ne peut pas être branché.

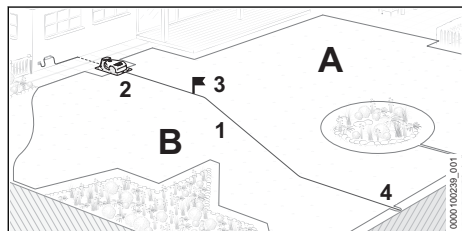
Il est donc conseillé de prévoir et de poser une réserve de fil ou plusieurs.



- ▶ Sur une longueur $a = 1$ m, repasser le fil de délimitation autour de 2 piquets en veillant à ce que les segments du fil soient parallèles et étroitement rapprochés, sans se croiser.
- ▶ Au centre, fixer la réserve de fil à l'aide de deux autres piquets


8.2 Planning de pose du fil de guidage et du point de raccordement avec le fil de délimitation

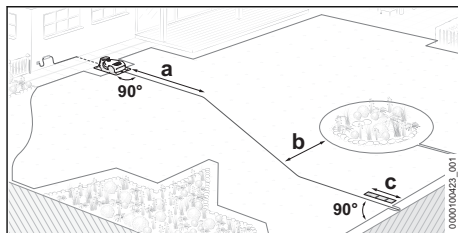
Avant de commencer, il faut soigneusement planifier la pose du fil de guidage ou de plusieurs fils de guidage. En posant le fil de délimitation, il faut déjà tenir compte de l'emplacement de tous les fils de guidage. Il faut poser au moins un fil de guidage ou au maximum trois fils de guidage.



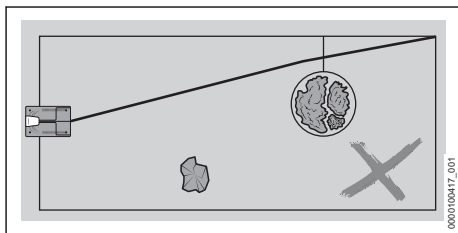
Un fil de guidage (1) remplit les fonctions suivantes :

- Orientation pour le retour à la station de base (2)
- Guidage vers un point de départ (3)
- Subdivision de la surface à tondre en plusieurs zones (A et B)

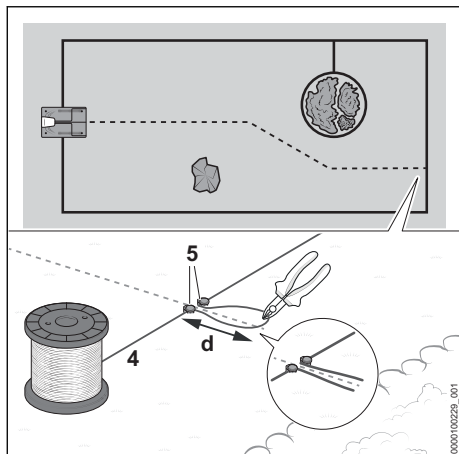
En partant de la station de base (2), poser le fil de guidage (1) à travers la surface à tondre pour rejoindre le fil de délimitation périphérique (4) à un point le plus éloigné possible.  10




- ▶ Prévoir le fil de guidage de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :
 - En partant de la station de base, le fil de guidage est amené dans la surface à tondre, en ligne droite sur une longueur $a = 2$ m.
 - La distance minimale entre le fil de guidage et le fil de délimitation périphérique est $b = 27,5$ cm.
 - Le fil de guidage est amené vers le fil de délimitation à angle droit et en ligne droite sur une longueur minimale $c = 37$ cm (longueur : $1 \times$ la règle d'installation iMOW®) et branché sur le fil de délimitation.



- Le fil de guidage ne doit pas croiser un fil de raccordement d'une surface interdite.
- Le fil de guidage ne doit pas être raccordé au fil de délimitation dans un coin.
- Le fil de guidage ne doit pas croiser un fil de délimitation.
Exception : dans la configuration d'un couloir, le fil de guidage doit croiser le fil de délimitation.
- Le fil de guidage ne doit pas être plié ou tendu et il ne doit pas non plus se croiser lui-même.



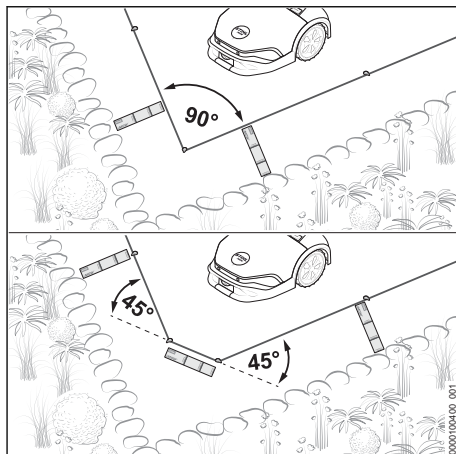
À l'installation du fil de délimitation périphérique (4), il faut configurer le point de raccordement avec le fil de guidage :

- ▶ Aux endroits prévus, fixer le fil de délimitation (4) avec un piquet (5).
- ▶ Poser le fil de délimitation (4) en formant une boucle d'une longueur $d = 15$ cm et le fixer avec un autre piquet (5).
- ▶ À l'extrémité de la boucle de fil, couper le fil de délimitation (4) par ex. avec une pince coupante de côté.
Pour terminer l'installation, relier les extrémités du fil avec le fil de guidage.  10
- ▶ Poursuivre la pose du fil de délimitation (4) autour de la surface à tondre.

8.3 Coins

Coins formant un angle de 90°

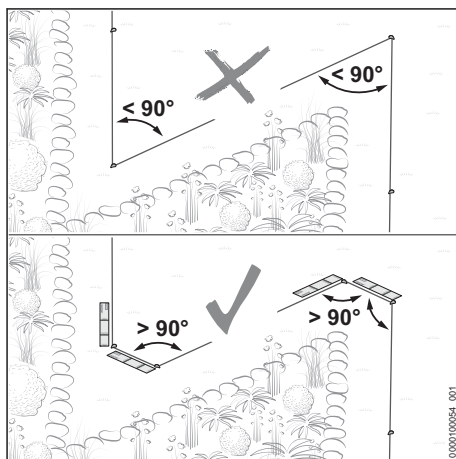
Les coins formant un angle de 90° peuvent être subdivisés en deux coins à angle de 45° . Ainsi, dans cette zone, les changements de direction du robot de tonte sont moins brusques et plus réguliers.



- ▶ Dans le coin, poser le fil de délimitation transversalement sur une longueur d'au moins 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).

Coins à angle aigu $< 90^\circ$

Couper les coins à angle aigu $< 90^\circ$ pour former deux angles. Ainsi, dans cette zone, les changements de direction du robot de tonte sont moins brusques et plus réguliers.



- ▶ Veiller à ce que l'angle des coins ne soit pas inférieur à 90° .

- ▶ Si l'angle du coin fait moins de 90° : subdiviser le coin.
 - ▶ Former ainsi un coin avec un angle supérieur à 90°. Ensuite, poser le fil de délimitation en ligne droite sur une longueur d'au moins 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
 - ▶ Former ensuite un coin avec un angle supérieur à 90°. Ensuite, poser le fil de délimitation en ligne droite sur une longueur d'au moins 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).

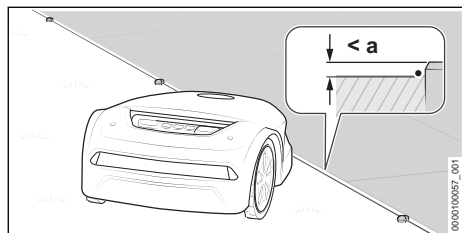
8.4 Surface praticable

Le robot de tonte peut circuler sur les surfaces attenant directement à la surface à tondre, à condition que la différence de hauteur entre la surface praticable et la surface à tondre ne dépasse pas 1,5 cm. Le sol doit être ferme et sans aucun obstacle.

Exemples :

- Terrasse
- Chemin pavé
- Pavés de bordure de pelouse ou dalles

Une faible distance entre le fil de délimitation et la surface praticable permet de tondre jusqu'au bord de la pelouse.



- ▶ Poser le fil de délimitation parallèlement à la surface praticable, sans laisser d'espace. La différence de hauteur maximale entre la surface praticable et la surface à tondre est $a = 1,5$ cm.

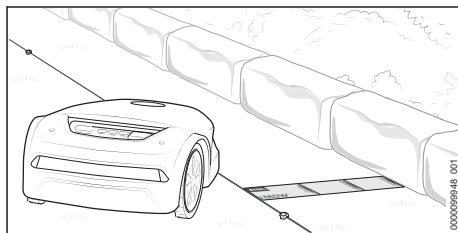
8.5 Surface non praticable

Une surface n'est pas praticable si des obstacles proches du sol dépassent dans la surface à tondre, si le sol n'est pas ferme ou est très inégal ou bien si la différence de hauteur entre la surface à tondre et la surface adjacente dépasse 1,5 cm.

Exemples :

- Mur ou clôture
- Haie ou arbustes avec des branches qui se trouvent très près du sol
- Jardin de rocaille ou chemin de cailloutis

- Sol inégal ou avec de fortes racines en surface



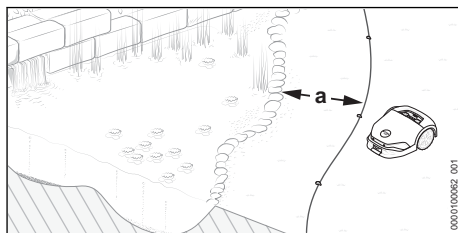
- ▶ Poser le fil de délimitation parallèlement à la surface non praticable, en laissant un espace de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- ▶ Si la surface non praticable se trouve sur la surface à tondre : délimiter la surface non praticable comme une surface interdite.

8.6 Plan d'eau

Si, par rapport à la surface à tondre, le plan d'eau n'est pas délimité par un obstacle solide d'une hauteur minimale de 10 cm, il faut prévoir une plus grande distance entre le plan d'eau et le fil de délimitation.

Exemples :

- Bassin de jardin
- Piscine
- Ruisseau ou cours d'eau



- ▶ Poser le fil de délimitation parallèlement à la rive, à une distance $a = 1$ m.
- ▶ Si le plan d'eau se trouve sur la surface à tondre, délimiter le plan d'eau comme une surface interdite.

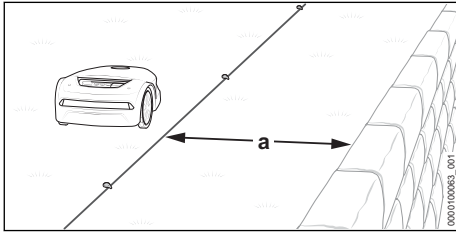
8.7 Bord à risque de chute

Si, par rapport à la surface à tondre, le bord à risque de chute n'est pas délimité par un obstacle solide d'une hauteur minimale de 10 cm, il faut prévoir une plus grande distance entre le bord à risque de chute et le fil de délimitation.

Exemples :

- Escalier
- Mur de soutènement

– Pente en gradins



- Poser le fil de délimitation parallèlement au bord à risque de chute, à une distance $a = 1$ m.

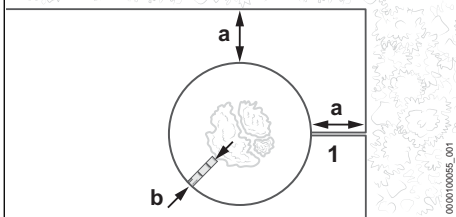
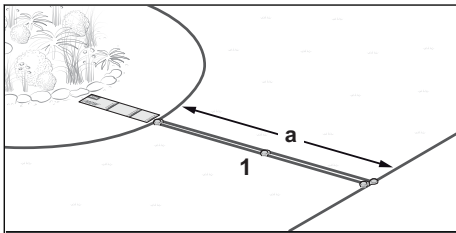
8.8 Surface interdite

Les zones de la surface à tondre sur lesquelles le robot de tonte ne peut pas ou ne doit pas rouler doivent être délimitées comme surfaces interdites.

Exemples :

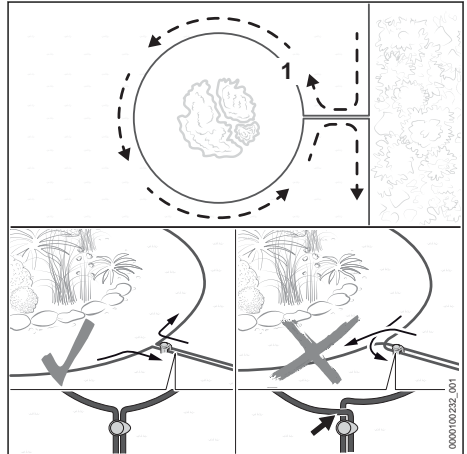
- Plate-bande sans bordure fixe d'au moins 10 cm de haut
- Bassin de jardin ou piscine sans bordure fixe d'au moins 10 cm de haut
- Obstacles à ne pas toucher
- Obstacles qui ne sont pas suffisamment solides
- Obstacles d'une hauteur inférieure à 10 cm

Pour une tonte efficace, les surfaces interdites devraient être délimitées de telle sorte qu'elles ne présentent pas de formes concaves.



- Faire passer le câble de délimitation (1) de la périphérie vers la surface interdite. S'assurer que pour la surface interdite les cotes suivantes sont respectées :

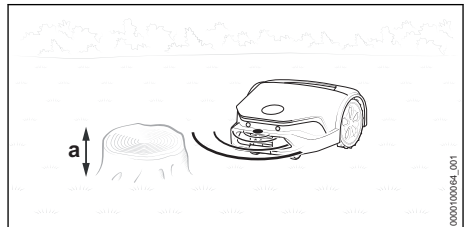
- Distance minimale par rapport à d'autres fils de délimitation $a = 55$ cm
- Distance du fil $b = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®) (dans le cas d'un plan d'eau ou d'un bord avec risque de chute $b = 1$ m)
- Diamètre minimal de la surface interdite 74 cm



- Poser le fil de délimitation (1) autour de la zone interdite à délimiter.
- Ramener le fil de délimitation (1) vers la périphérie en veillant à ce que les segments du fil soient parallèles et juxtaposés, sans se croiser.

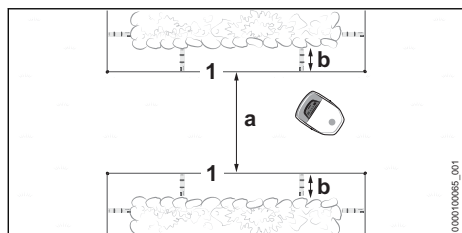
8.9 Obstacle fixe

Il n'est pas nécessaire de délimiter une zone interdite autour d'un obstacle fixe situé sur la surface à tondre, lorsque cet obstacle atteint au moins 10 cm de haut. Un tel obstacle est alors reconnu par les capteurs à ultrasons et le capteur d'obstacles.



- Un obstacle fixe atteignant au moins une hauteur $a = 10$ cm n'a pas besoin d'être délimité.

8.10 Passage étroit



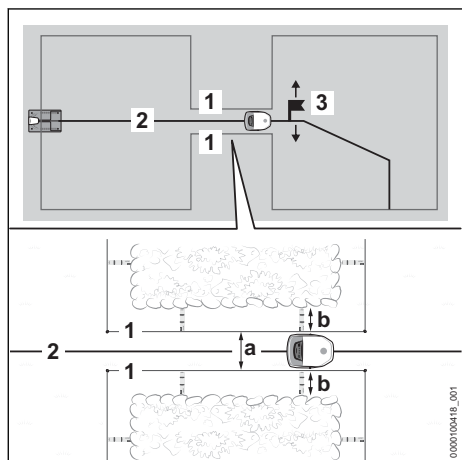
Le robot de tonte parcourt tous les passages étroits tant que l'espace entre les fils de délimitation (1) atteint une valeur minimale (a) déterminée.

► Poser le fil de délimitation (1) comme montré sur l'illustration et s'assurer que les cotes suivantes ont été respectées :

- Distance minimale entre les fils de délimitation (1) dans le passage étroit $a = 2$ m
- Si le passage étroit est délimité par des obstacles latéraux : prévoir une distance supplémentaire $b = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®)

► Si l'espace entre les fils de délimitation (1) est inférieur à la valeur minimale $a = 2$ m : Poser un fil de guidage au centre du passage étroit.


Passage étroit avec fil de guidage



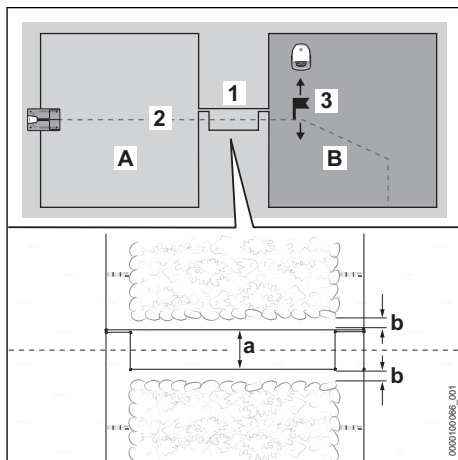
Un fil de guidage (2) assure le guidage précis du robot de tonte à travers un passage étroit, tant qu'un espace minimal (a) est maintenu entre les fils de délimitation (1).

Pour terminer la mise en service, il faut fixer un point de départ (3) après le passage étroit et

définir à quels intervalles le robot de tonte devra retourner à ce point de départ. Sinon, le robot de tonte ne trouve pas son chemin pour traverser le passage étroit. Des points de départ peuvent être fixés à l'aide de l'application « MYiMOW® ».

- Poser le fil de délimitation (1) comme montré sur l'illustration et s'assurer que les cotes suivantes ont été respectées :
 - Distance minimale entre les fils de délimitation (1) dans le passage étroit $a = 55$ cm
 - Si le passage étroit est délimité par des obstacles latéraux : prévoir une distance supplémentaire $b = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- Poser le fil de guidage (2) au centre du passage étroit.
- Si la distance latérale est inférieure à la cote $b = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®) : configurer un couloir pour pouvoir guider le robot de tonte vers une autre surface à tondre  8.11 ou délimiter la zone du passage étroit par rapport à la surface à tondre.

8.11 Couloir



Un couloir (1) permet un guidage ciblé pour traverser des passages étroits ou aller d'une surface à tondre à l'autre.

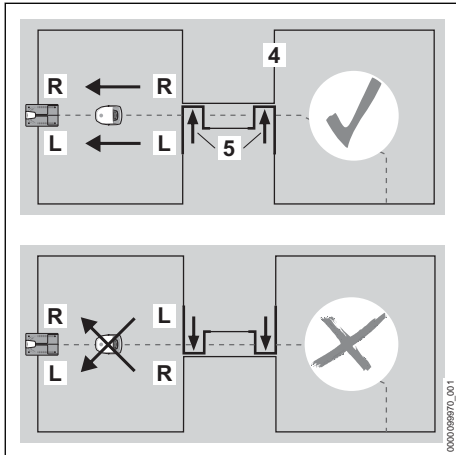
- Un couloir (1) relie la surface à tondre principale (A) et une autre zone à tondre (B).
- Dans un couloir (1), il faut poser un fil de guidage (2).
- En circulant dans un couloir (1), le robot de tonte ne coupe pas l'herbe.
- Entre les fils de délimitation, un couloir doit avoir une largeur minimale $a = 55$ cm.

- Si le passage étroit est délimité par des obstacles latéraux : prévoir en plus une distance minimale $b = 15$ cm.

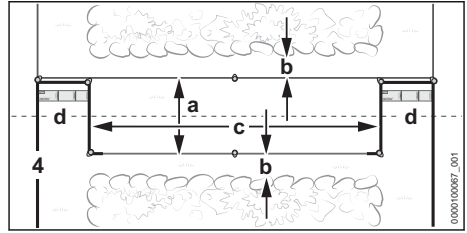
Pour terminer la mise en service, il faut fixer un point de départ (3) après le couloir (1) et définir à quels intervalles le robot de tonte devra retourner à ce point de départ. Sinon, en partant de la surface à tondre principale (A), le robot de tonte ne trouve pas l'entrée du couloir (1) pour aller sur l'autre surface à tondre (B). Des points de départ peuvent être fixés à l'aide de l'application « MYI-MOW® ».

- S'il n'est pas possible de respecter la largeur minimale requise entre les fils de délimitation : délimiter une autre zone à tondre (B) par rapport à la surface à tondre principale (A) et configurer ainsi une surface à tondre secondaire.

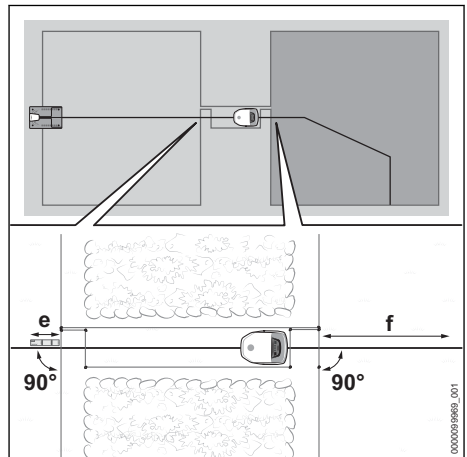
 8.13



- Poser le fil de délimitation (4) comme montré sur l'illustration et s'assurer que les boucles de fil (5) sont positionnées correctement.
 - Les boucles de fil (5) doivent être posées à gauche = (L) vu dans le sens de circulation en direction de la station de base.
 - La zone où les sections du fil de délimitation (4) sont juxtaposées parallèlement se trouve à droite = (R) vu dans le sens de circulation en direction de la station de base.



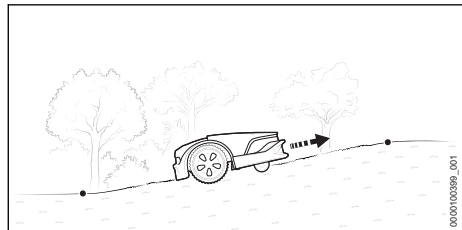
- Poser le fil de délimitation (4) comme montré sur l'illustration et s'assurer que les cotes suivantes ont été respectées :
 - Largeur entre les fils de délimitation, à l'intérieur du couloir : $a = 55$ cm
 - Distance minimale par rapport aux obstacles latéraux : $b = 15$ cm
 - Longueur minimale du couloir : $c = 74$ cm (2x la règle d'installation iMOW®)
 - Distance des fils de délimitation de la boucle de fil : $d = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®)



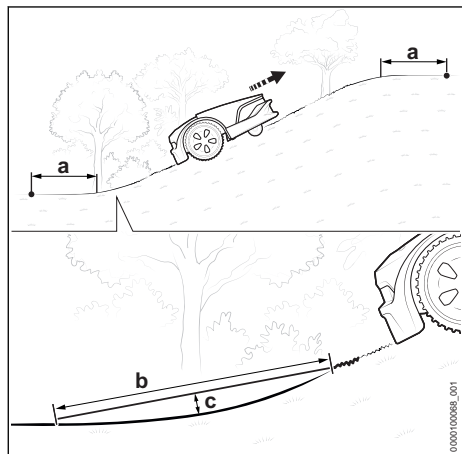
- En posant le fil de guidage (2), veiller à respecter les cotes et les espaces suivants :
 - Poser le fil de guidage (2) au centre du couloir.
 - Du côté d'entrée du couloir, amener le fil de guidage (2) au couloir, à angle droit (90°) et en ligne droite sur une longueur d'au moins $e = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
 - Du côté de sortie du couloir, poser le fil de guidage (2) en ligne droite sur une longueur d'au moins $f = 2$ m, en partant du couloir à angle droit (90°).

8.12 Montées / descentes

Le robot de tonte peut gravir et tondre des pentes allant jusqu'à 45 %. Avec le kit de mise à niveau 10, roues de traction iMOW®, il est possible de gravir et de tondre des pentes allant jusqu'à 60 %. Le kit de mise à niveau 10 est livrable à titre d'accessoire optionnel.



- ▶ Si la surface à tondre comporte des déclivités allant jusqu'à 27 % : poser normalement le fil de délimitation.

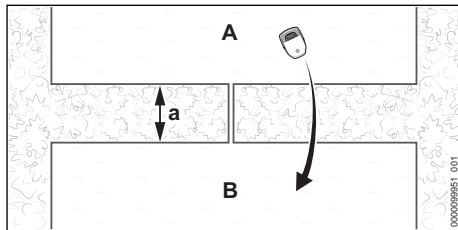


- ▶ Si la surface à tondre comporte une déclivité de plus de 27 % : poser le fil de délimitation à une distance $a =$ au moins 1,20 m avant et après la montée / descente.
- ▶ Pour que le robot de tonte puisse franchir la zone de transition entre le plan incliné et le plan horizontal, le rayon de cette zone de transition doit être tel que sur la longueur $b = 1$ m la distance par rapport au sol ne dépasse pas la cote $c = 10$ cm.

8.13 Surface secondaire

Le robot de tonte ne peut pas aller de lui-même sur une surface secondaire. L'utilisateur doit donc amener le robot de tonte sur la surface secondaire.

Il ne faut pas poser de fil de guidage dans une surface secondaire.



- ▶ En partant de la surface principale (A) passer le fil de délimitation (1) sur la surface secondaire (B) et le poser.
Distance minimale par rapport aux fils de délimitation $a = 74$ cm
- ▶ S'assurer que la longueur du fil de délimitation (1) ne dépasse pas 850 m.
- ▶ Ramener le fil de délimitation (1) sur la surface à tondre (A) de telle sorte que les segments du fil soient parallèles et étroitement rapprochés sans se croiser.

8.14 Petite surface à tondre

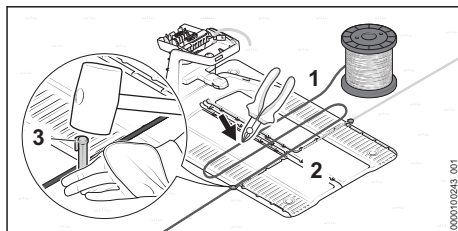
Dans le cas d'une petite surface à tondre nécessitant moins de 20 m de fil de délimitation, il faut utiliser le module STIHL pour petite surface AKM 100.

Le module STIHL AKM 100 est relié au fil de délimitation à l'aide de connecteurs de fil et il stabilise le signal du fil.

9 Pour terminer la pose du fil de délimitation

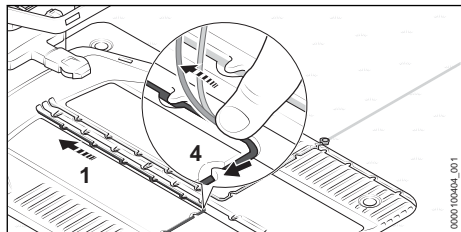
9.1 Pour terminer la pose du fil de délimitation

Station de base sur le bord de la surface à tondre, station de base au bord de la pelouse

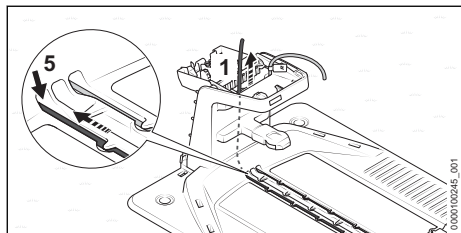


- ▶ Fixer le fil de délimitation (1) directement au bord de la plaque de base (2) avec un piquet (3).

- ▶ Avec le fil de délimitation (1), mesurer deux fois la largeur de la plaque de base (2) et couper le fil de délimitation (1) à cette longueur à l'aide d'une pince coupante de côté.

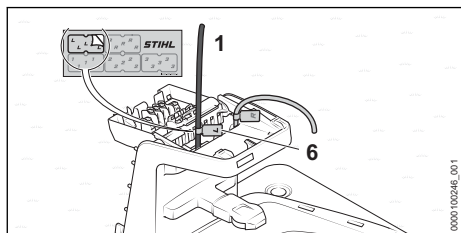


- ▶ Poser le fil de délimitation (1) dans la plaque de base de telle sorte qu'il se trouve à plat dans le conduit de câbles et soit fixé par les baïonnettes (4).



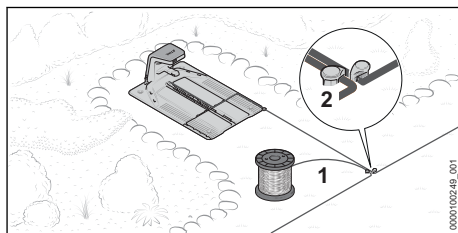
- ▶ Glisser l'extrémité du fil de délimitation (1) dans le passage gauche (5) et faire suivre le fil.

À l'intérieur de la station de base, pousser l'extrémité du fil (1) vers le haut.

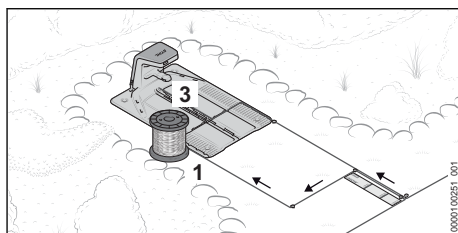


- ▶ Repérer l'extrémité du fil (1), à proximité du carter, en mettant le marqueur de câble adéquat (6).

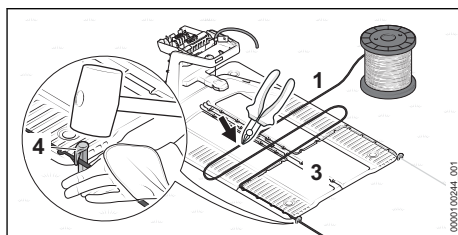
Station de base en dehors de la surface à tondre



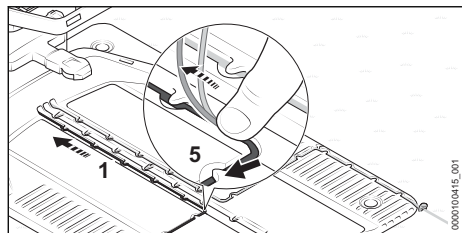
- ▶ Faire passer le fil de délimitation (1) tout près du fil de délimitation déjà posé et le fixer avec un piquet (2).



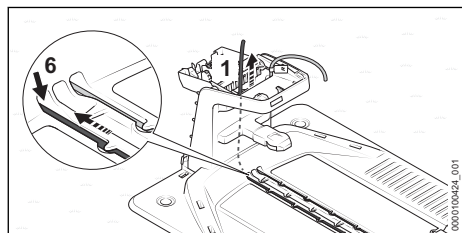
- ▶ Ramener le fil de délimitation (1) en direction de la station de base, sur une longueur de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®) de telle sorte que les segments du fil soient parallèles et étroitement rapprochés sans se croiser.
- ▶ Ramener le fil de délimitation (1) vers le bord puis l'amener à la plaque de base (3).



- ▶ Fixer le fil de délimitation (1) directement au bord de la plaque de base (3) avec un piquet (4).
- ▶ Avec le fil de délimitation (1), mesurer deux fois la largeur de la plaque de base (3) et couper le fil de délimitation (1) à cette longueur à l'aide d'une pince coupante de côté.

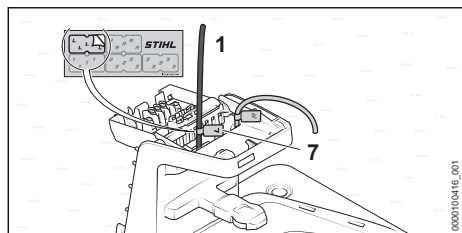


- Poser le fil de délimitation (1) dans la plaque de base de telle sorte qu'il se trouve à plat dans le conduit de câbles et soit fixé par les baïonnettes (5).



- Glisser l'extrémité du fil de délimitation (1) dans le passage gauche (6) et faire suivre le fil.

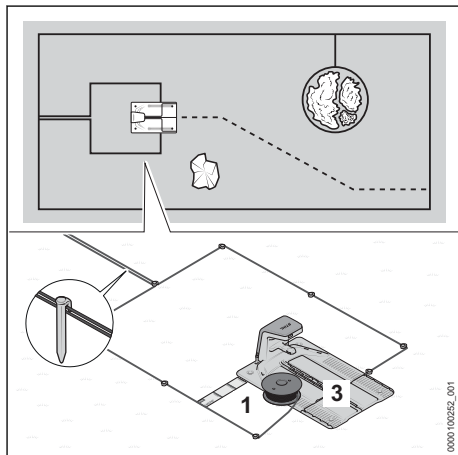
À l'intérieur de la station de base, pousser l'extrémité du fil (1) vers le haut.



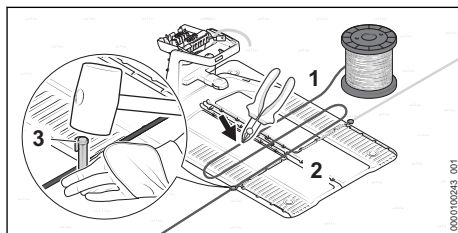
- Repérer l'extrémité du fil (1), à proximité du carter, en mettant le marqueur de câble adéquat (7).

Pour terminer la mise en service, il faut impérativement fixer un point de départ sur la surface à tondre. Sinon, le robot de tonte ne trouve pas son chemin pour aller sur la surface à tondre. Des points de départ et la fréquence de passage à ces points de départ peuvent être fixés à l'aide de l'application « MYiMOW® ».

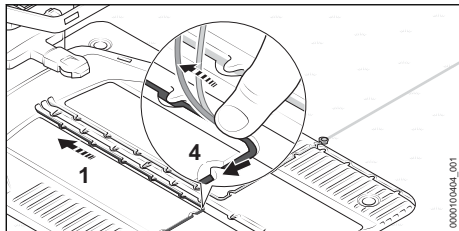
Installation de la station de base au milieu de la surface à tondre



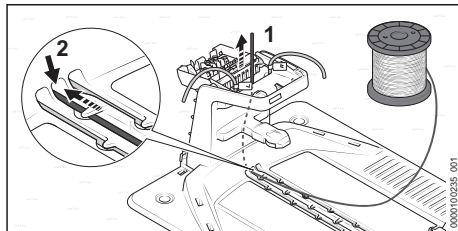
- Faire passer le fil de délimitation (1) tout près du fil de délimitation déjà posé.
- Ramener le fil de délimitation (1) vers la station de base, de telle sorte que les segments du fil soient parallèles et étroitement rapprochés sans se croiser.
- En contournant la plaque de base (3) à une distance de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®) poser le fil de délimitation (1) vers l'avant.



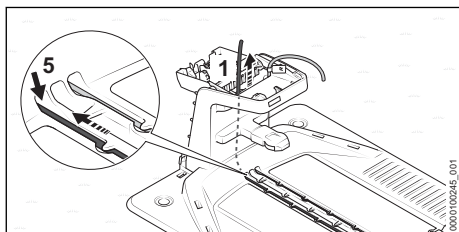
- Fixer le fil de délimitation (1) directement au bord de la plaque de base (2) avec un piquet (3).
- Avec le fil de délimitation (1), mesurer deux fois la largeur de la plaque de base (2) et couper le fil de délimitation (1) à cette longueur à l'aide d'une pince coupante de côté.



- Poser le fil de délimitation (1) dans la plaque de base de telle sorte qu'il se trouve à plat dans le conduit de câbles et soit fixé par les baïonnettes (4).

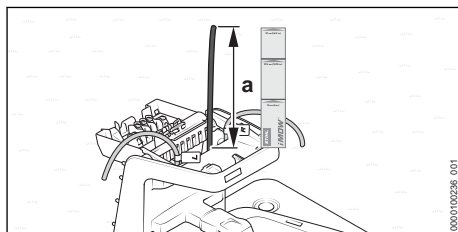


- Introduire l'extrémité du fil de guidage (1) dans le passage central (2) et faire suivre le fil. À l'intérieur de la station de base, pousser le fil de guidage (1) vers le haut.

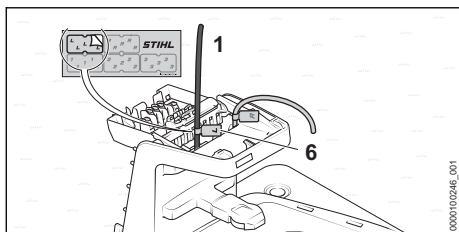


- Glisser l'extrémité du fil de délimitation (1) dans le passage gauche (5) et faire suivre le fil.

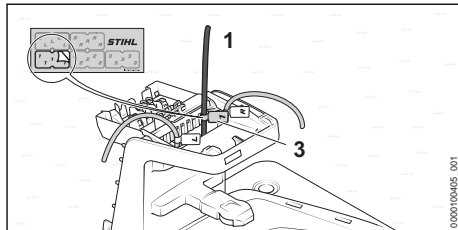
À l'intérieur de la station de base, pousser l'extrémité du fil (1) vers le haut.



- Faire suivre le fil de guidage (1) jusqu'à ce qu'il dépasse, vers le haut, d'une longueur $a = 37$ cm (longueur : 1x la règle installation iMOW®).



- Repérer l'extrémité du fil (1), à proximité du carter, en mettant le marqueur de câble adéquat (6).




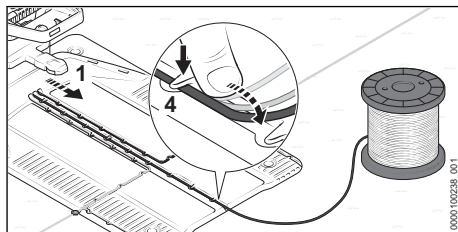
- Repérer l'extrémité du fil de guidage (1), à proximité du carter, en mettant le marqueur de câble adéquat (3). Le marquage facilite ensuite le branchement sur la borne respective.

10 Pose du fil de guidage

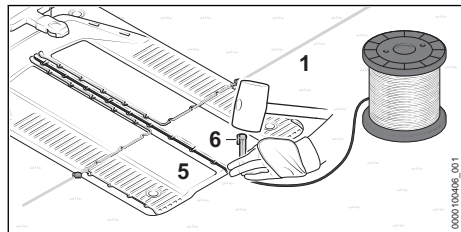
10.1 Pose du fil de guidage

En posant le fil de délimitation, il faut déjà tenir compte de l'emplacement de tous les fils de guidage.

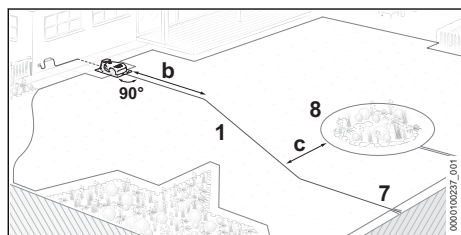
- Tenir compte des consignes générales concernant la pose du fil de guidage,  8.1.



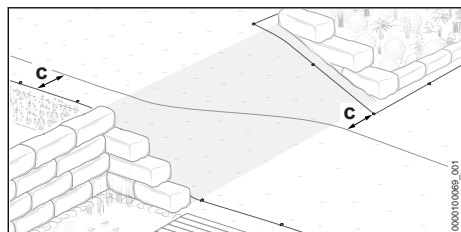
- Poser le fil de guidage (1) dans la plaque de base de telle sorte qu'il se trouve à plat dans le conduit de câbles et soit fixé par les baïonnettes (4).



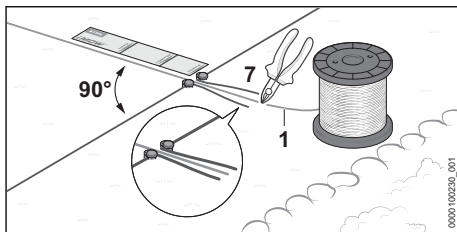
- Fixer le fil de guidage (1) directement au bord de la plaque de base (5) avec un piquet (6).



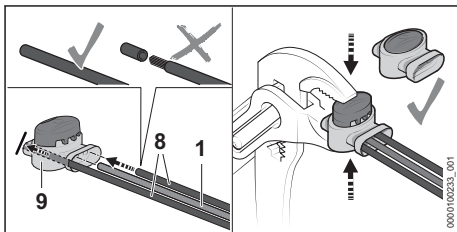
- En partant à angle droit (90°) de la station de base, poser le fil de guidage (1) dans la surface à tondre, en ligne droite sur une longueur $b = 2$ m.
- Amener le fil de guidage (1) jusqu'à la boucle de fil (7), sur la périphérie de la surface à tondre. La distance par rapport au fil de délimitation (8) périphérique doit atteindre au moins la cote $c = 27,5$ cm.



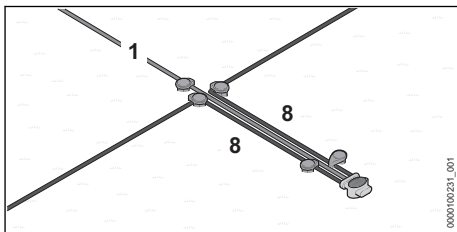
- À flanc de coteau, poser le fil de guidage en diagonale. La distance par rapport au fil de délimitation doit atteindre au moins la cote $c = 27,5$ cm.



- Poser le fil de guidage (1) à angle droit (90°) et en ligne droite sur une longueur d'au moins 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®), vers la boucle de fil (7).
- Poser le fil de guidage (1) en passant par le centre de la boucle de fil (7).
- À l'extrémité de la boucle de fil (7), couper le fil de guidage (1) avec une pince coupante de côté et ajuster les extrémités de tous les fils à la même longueur.



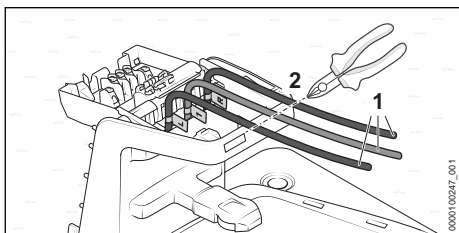
- Enfiler les extrémités des fils de délimitation (8) et du fil de guidage (1) dans le connecteur de fil (9), jusqu'en butée. Les extrémités des fils ne doivent pas être dénudées.
- Avec une pince, serrer le connecteur de fil (1) jusqu'en butée.



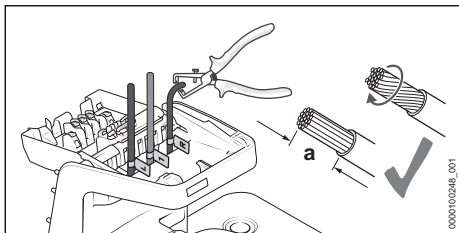
- Poser les fils de délimitation (8) et le fil de guidage (1) de telle sorte qu'ils soient parallèles et étroitement rapprochés, sans se croiser.
- Immobiliser les fils avec des piquets supplémentaires.

11 Branchement électrique de la station de base

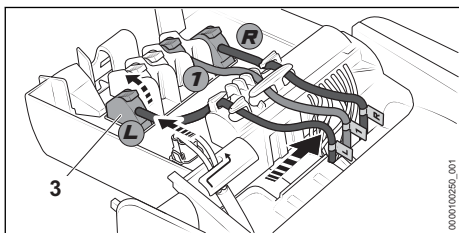
11.1 Branchement du fil de délimitation et du fil de guidage



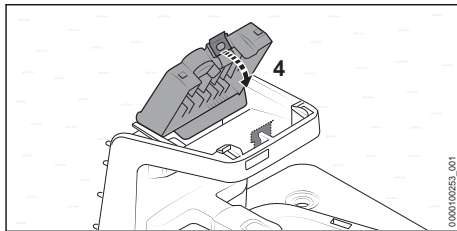
- ▶ Tendre légèrement les extrémités des fils (1) et les couper au niveau du bord (2) à l'aide d'une pince coupante de côté.



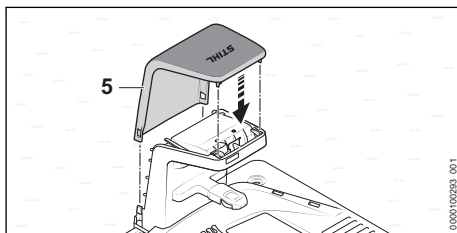
- ▶ Dénuder les extrémités des fils sur une longueur $a = 10$ mm.
- ▶ Torsader les torons de telle sorte qu'aucun fil ne soit écarté.



- ▶ Assigner les extrémités de fils préalablement étiquetées aux bornes correspondantes.
- ▶ Actionner le levier de la borne (3) respective vers l'arrière pour l'ouvrir.
- ▶ Introduire l'extrémité dénudée du fil dans la borne (3) respective et refermer la borne en rabattant le levier vers l'avant.
- ▶ Fixer les fils de délimitation et le fil de guidage dans les supports de câbles, comme montré sur l'illustration et les pousser vers le côté droit.

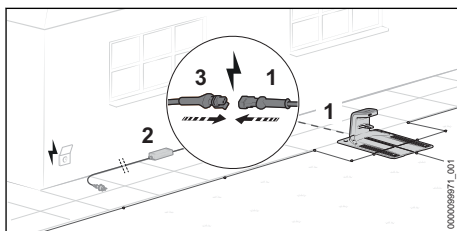


- ▶ Rabattre la pièce de recouvrement (4) vers l'avant. La pièce de recouvrement (4) s'encliquette avec un déclic audible et perceptible au toucher.



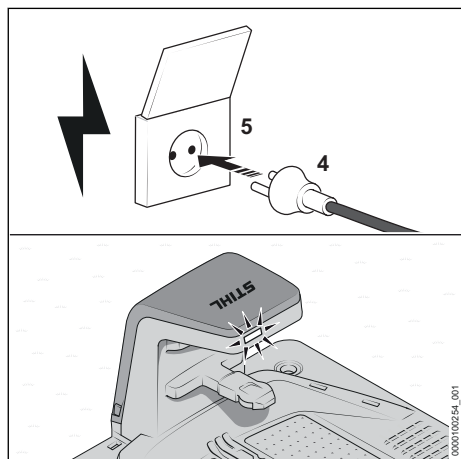
- ▶ Monter le capot (5). Le capot (5) s'encliquette avec un déclic audible.

11.2 Pose du câble de recharge et branchement du bloc d'alimentation secteur



- ▶ Poser le câble de recharge (1) jusqu'à l'emplacement du bloc d'alimentation secteur (2).

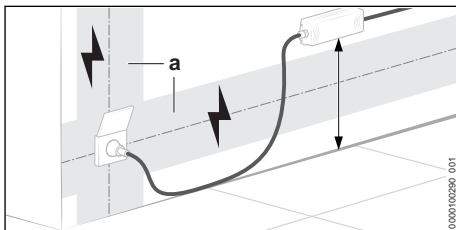
- ▶ Choisir l'emplacement du bloc d'alimentation secteur (2) de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :
 - Le bloc d'alimentation secteur (2) et le cordon d'alimentation électrique se trouvent en dehors de la surface à tondre.
 - Une prise de courant adéquate se trouve à portée du bloc d'alimentation secteur (2).
 - Le bloc d'alimentation secteur (2) se trouve sur une aire plane.
 - Le bloc d'alimentation secteur (2) ne se trouve pas sur une surface continuellement mouillée.
 - Dans la mesure du possible : l'emplacement est à l'abri des intempéries et à l'ombre.
- ▶ Poser le câble de recharge de sorte que les conditions suivantes soient remplies :
 - Le câble de recharge (1) se trouve en dehors de la surface à tondre.
 - Le câble de recharge (1) est posé de telle sorte que personne ne risque de trébucher.
 - Le câble de recharge (1) n'est pas tendu, ni emmêlé.
 - Le câble de recharge (1) est complètement déroulé et ne se trouve pas sous la station de base.
 - Le câble de recharge (1) ne se trouve pas sur une surface continuellement mouillée.
- ▶ Raccorder le câble de recharge (1) avec la fiche (3) du bloc d'alimentation secteur (2).



- ▶ Brancher la fiche secteur (4) sur une prise de courant (5) installée correctement. La DEL de la station de base est allumée de couleur verte.

11.3 Fixation du bloc d'alimentation secteur sur un mur

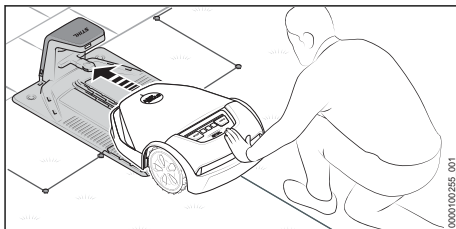
Le bloc d'alimentation secteur peut être fixé sur un mur.



- ▶ Monter le bloc d'alimentation secteur de sorte que les conditions suivantes soient remplies :
 - On utilise le matériel de fixation approprié.
 - Le bloc d'alimentation secteur se trouve à l'horizontale.
 Les distances suivantes sont respectées :
 - Le bloc d'alimentation secteur se trouve en dehors de la zone (a) d'installations électriques.
 - Une prise de courant adéquate se trouve à portée du bloc d'alimentation secteur.
 - Dans la mesure du possible : l'emplacement est à l'abri des intempéries et à l'ombre.

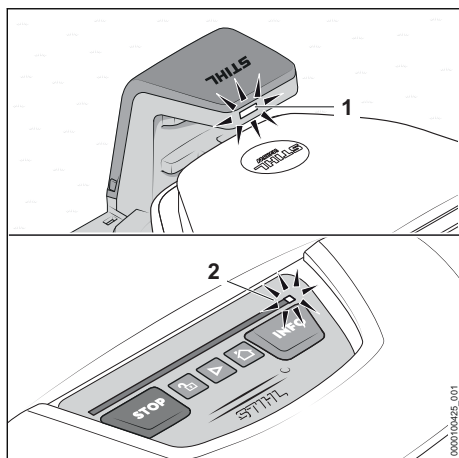
12 Recharge du robot de tonte

12.1 Recharge du robot de tonte



- ▶ Pousser le robot de tonte dans la station de base, jusqu'en butée. Le système du robot de tonte démarre et le robot de tonte est rechargé.

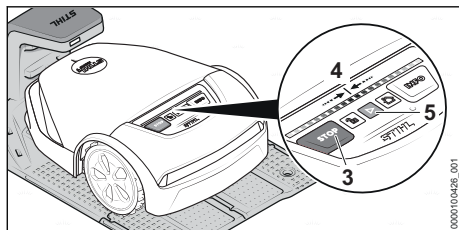
Le temps de recharge dépend de différents facteurs, par ex. de la température de la batterie ou de la température ambiante. Pour obtenir les performances optimales, respecter les pages de températures recommandées, 23.7.



La DEL (1) de la station de base est allumée de couleur blanche. Sur le bandeau lumineux du robot de tonte, une DEL (2) est allumée de couleur blanche

Recharge à haute efficacité énergétique

Pour recharger la batterie du robot de tonte avec la consommation d'énergie la plus faible possible, il est possible d'utiliser la fonction de recharge en désactivant toutes les fonctions auxiliaires du robot de tonte et de la station de base qui ne sont pas indispensables.



- Si la fonction « Antivol » est activée dans l'application « MYiMOW® » : désactiver la fonction « Antivol ».

Appuyer successivement sur les touches en effectuant la combinaison suivante :

- Appuyer sur « STOP » (3).
Le robot de tonte est arrêté et verrouillé.
- Appuyer sur la touche « STOP » (3) et la maintenir enfoncée jusqu'à ce que le bandeau lumineux (4) soit entièrement allumé de couleur rouge.
- Appuyer sur « STOP » (1).
Le bandeau lumineux (4) clignote deux fois. Le verrouillage du robot de tonte est activé.

- Appuyer sur la touche « STOP » (3) et la maintenir enfoncée jusqu'à ce que le bandeau lumineux (4) soit entièrement allumé de couleur rouge et finalement clignote deux fois de couleur rouge.

Le mode « Recharge à haute efficacité énergétique » est activé. La batterie du robot de tonte est rechargée à fond. Toutes les fonctions auxiliaires sont désactivées.

Après la recharge, il faut activer le robot de tonte pour le remettre en état de marche :

- Appuyer sur la touche « DÉMARRAGE » (5).
Le robot de tonte est en ordre de marche.

13 Protection de l'interface radio Bluetooth®

13.1 Configuration de l'interface radio Bluetooth®

Le robot de tonte émet périodiquement un signal Bluetooth® pour pouvoir se connecter avec un terminal mobile. À la livraison, l'interface radio n'est pas protégée par un mot de passe.

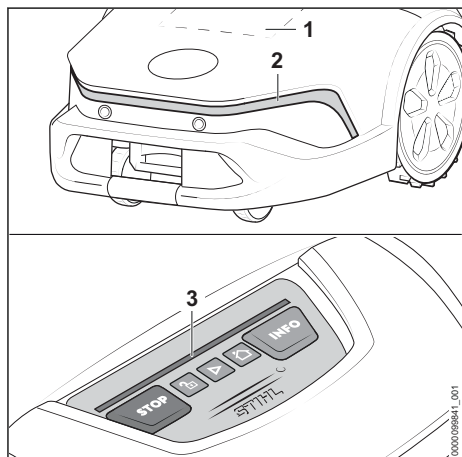
- Télécharger l'application « MYiMOW® » dans l'App Store de l'appareil mobile et créer un compte.
- Ajouter le robot de tonte sur ce compte.
- Suivre les instructions affichées à l'écran et protéger l'interface radio Bluetooth® avec un mot de passe.

Après l'assignation du mot de passe, l'appareil mobile est autorisé à commander et à configurer le robot de tonte.

Un autre appareil mobile ne peut être autorisé que si l'on saisit le mot de passe choisi. L'accès au robot de tonte est ainsi interdit à toute personne non autorisée.

14 Signaux lumineux sur le robot de tonte et la station de base

14.1 Bandeaux lumineux sur le robot de tonte



L'écran matriciel (1) et les bandeaux lumineux (2 et 3) indiquent l'état du robot de tonte et signalent des dérangements.

Signal lumineux blanc :

- Pas de cycle de tonte actif.

Signal lumineux vert :

- Cycle de tonte actif.

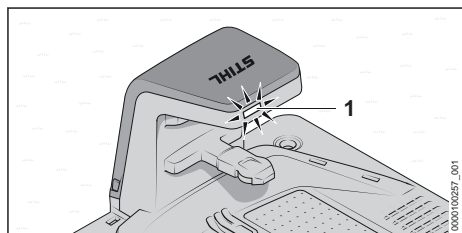
Signal lumineux bleu :

- Le robot de tonte reçoit une mise à jour du système ou le système est relancé.

Signal lumineux rouge :

- Verrouillage de l'appareil actif.
- Signal de dérangement.

14.2 DEL sur la station de base



La DEL (1) indique l'état de la station de base et signale des dérangements.

La DEL (1) est allumée de couleur blanche :

- La station de base est opérationnelle.

- Le robot de tonte se trouve dans la station de base, un cycle de tonte n'est pas actif.
- La recharge du robot de tonte est en cours, un cycle de tonte n'est pas actif.

La DEL (1) est allumée de couleur verte :

- Une recharge intermédiaire du robot de tonte a lieu, au cours d'un cycle de tonte.

La DEL (1) est allumée de couleur rouge :

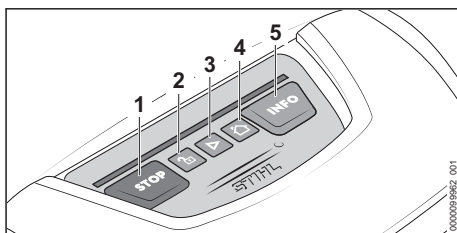
- Il y a un dérangement.

La DEL (1) est allumée de couleur bleue :

- Communication avec le robot de tonte.

15 Commande et réglage du robot de tonte

15.1 Tableau de commande



Les fonctions de base du robot de tonte peuvent être commandées à l'aide des touches (1 à 5). L'ensemble des fonctions possibles est accessible via l'application « MYiMOW® ».

Démarrage de la tonte

- ▶ Appuyer sur « DÉMARRAGE » (3).

Le robot de tonte démarre la tonte et retourne ensuite automatiquement à la station de base.

Arrêt de la tonte et blocage du robot de tonte

- ▶ Appuyer sur « STOP » (1).

Cela fait arrêter le robot de tonte et la tondeuse. Le robot de tonte est verrouillé.

Renvoi du robot de tonte à la station de base

- ▶ Appuyer sur « MAISON » (4).

Le robot de tonte retourne à la station de base.

Débloccage du robot de tonte

- ▶ Appuyer sur « CADENAS » (2).
- ▶ Appuyer sur les touches suivant la combinaison affichée.

Demande d'informations

- ▶ Appuyer sur « INFO » (5).

Le robot de tonte donne des informations vocales sur son état actuel.

15.2 Application « MYiMOW® »

Pour une utilisation plus commode du robot de tonte, l'application « MYiMOW® » est nécessaire. L'application « MYiMOW® » permet la commande et le paramétrage du robot de tonte. Le robot de tonte peut être connecté avec un terminal mobile via un réseau sans fil (WLAN/Wi-Fi), via le réseau de téléphonie mobile ou via Bluetooth®. La commande et le paramétrage du robot de tonte sont également possibles à partir d'un PC, avec l'application Web « MYiMOW® ».

Fonctionnalités (liste non exhaustive) :

- Démarrage et arrêt de la tonte
- Plan de tonte
 - Réglage des heures de tonte (à l'aide d'un assistant ou manuellement)
 - Définition des points de départ (en option)
 - Sélection de zone (en option)
- Réglage de la hauteur de coupe
- Accès à distance au robot de tonte via un réseau sans fil (WLAN/Wi-Fi)
- Accès à distance au robot de tonte via une connexion au réseau de téléphonie mobile
- Aide

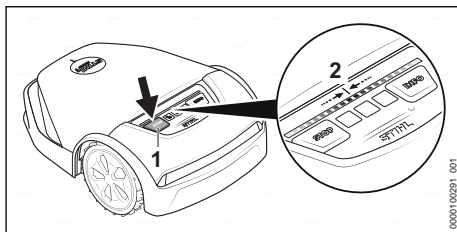
16 Arrêt du robot de tonte et activation de son verrouillage

16.1 Arrêt du robot de tonte et activation de son verrouillage



AVERTISSEMENT

- Si le robot de tonte n'est pas arrêté et immobilisé à l'aide de son verrouillage, comme décrit dans la présente Notice d'emploi, il risque d'être mis en marche par inadvertance. Des personnes peuvent être grièvement blessées et des dégâts matériels peuvent survenir.
 - ▶ Avant le transport, le rangement, le nettoyage, la maintenance, la réparation ou en cas de comportement inhabituel, arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.



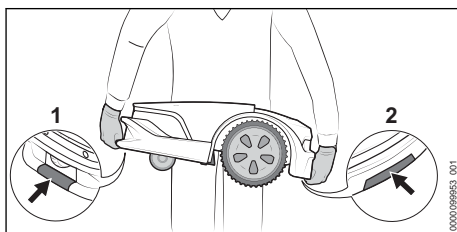
- ▶ Appuyer sur « STOP » (1).
Le robot de tonte est arrêté et verrouillé.
- ▶ Appuyer sur la touche « STOP » (1) et la maintenir enfoncée jusqu'à ce que le bandeau lumineux (2) soit entièrement allumé de couleur rouge.
- ▶ Appuyer sur « STOP » (1).
Le bandeau lumineux (2) clignote deux fois.
Le verrouillage du robot de tonte est activé.
On peut ainsi transporter le robot de tonte, le ranger, le nettoyer ou effectuer des travaux de maintenance.

17 Transport

17.1 Transport du robot de tonte

- ▶ Arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.

Transport du robot de tonte à la main



- ▶ Porter des gants de travail en matière résistante.
- ▶ Porter le robot de tonte en le tenant par la poignée avant (1) et par la poignée arrière (2).

Transport du robot de tonte dans un véhicule

- ▶ Sécuriser le robot de tonte de telle sorte qu'il ne risque pas de se déplacer ou de se renverser.

17.2 Transport de la batterie

La batterie est montée à l'intérieur du robot de tonte et elle ne doit être démontée que par un revendeur spécialisé STIHL.

- ▶ S'assurer que la batterie se trouve dans l'état impeccable requis pour la sécurité.

- ▶ Emballer la batterie de telle sorte qu'elle ne puisse pas se déplacer à l'intérieur de son emballage.
- ▶ Assurer l'emballage de telle sorte qu'il ne puisse pas se déplacer.


La batterie est soumise aux exigences applicables au transport de marchandises dangereuses. La batterie est classée dans la catégorie UN 3480 (batteries lithium-ion) et elle a été testée conformément aux prescriptions du « Manuel d'épreuves et de critères », partie III, sous-section 38.3 de l'ONU.

Pour les prescriptions relatives au transport, voir : www.stihl.com/safety-data-sheets.

18 Rangement

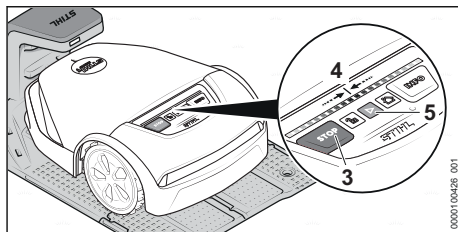
18.1 Démontage de la station de base, du câble de recharge et du bloc d'alimentation secteur

STIHL recommande de démonter la station de base, le câble de recharge et le bloc d'alimentation secteur avant de longues périodes d'arrêt, par exemple avant l'hiver.

- ▶ Retirer la fiche secteur du bloc d'alimentation secteur de la prise de courant.
- ▶ Nettoyer tous les composants,  19.
- ▶ Débrancher le câble de recharge de la station de base et du bloc d'alimentation secteur et l'enrouler.
- ▶ Démonter le bloc d'alimentation secteur et enrouler le cordon d'alimentation électrique.
- ▶ Débrancher le fil de délimitation et le fil de guidage de la station de base.
 - ▶ Graisser les extrémités des fils pour les protéger contre la corrosion et les mettre à l'abri des intempéries
- ▶ Démonter la station de base.

18.2 Préparatifs pour le rangement du robot de tonte

STIHL recommande de mettre le robot de tonte en mode « hibernation » avant de longues périodes d'arrêt, par exemple avant l'hiver. Le mode « hibernation » désactive toutes les fonctions additionnelles du robot de tonte qui ne sont pas indispensables, ce qui garantit une moindre décharge de la batterie.



- ▶ Si la fonction « Antivol » est activée dans l'application « MYiMOW® » : désactiver la fonction « Antivol ».

Appuyer successivement sur les touches en effectuant la combinaison suivante :

- ▶ Appuyer sur « STOP » (3).
Le robot de tonte est arrêté et verrouillé.
- ▶ Appuyer sur la touche « STOP » (3) et la maintenir enfoncée jusqu'à ce que le bandeau lumineux (4) soit entièrement allumé de couleur rouge.
- ▶ Appuyer sur « STOP » (1).
Le bandeau lumineux (4) clignote deux fois. Le verrouillage du robot de tonte est activé.
- ▶ Appuyer sur la touche « STOP » (3) et la maintenir enfoncée jusqu'à ce que le bandeau lumineux (4) soit entièrement allumé de couleur rouge et finalement clignote deux fois de couleur rouge.
Le mode « hibernation » est activé. La batterie du robot de tonte est rechargée à fond. Toutes les fonctions auxiliaires sont désactivées.

Après l'hiver, il faut réactiver le robot de tonte pour le remettre en ordre de marche :

- ▶ Placer le robot de tonte sur la surface à tondre.
- ▶ Appuyer sur la touche « DÉMARRAGE » (5).
Le mode « Hibernation » est désactivé et le robot de tonte est remis en ordre de marche.

18.3 Rangement du robot de tonte, de la station de base, du câble de recharge et du bloc d'alimentation secteur

- ▶ Ranger le robot de tonte, la station de base, le câble de recharge et le bloc d'alimentation secteur de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :
 - Le robot de tonte, la station de base, le câble de recharge et le bloc d'alimentation secteur sont hors de portée des enfants.
 - Le robot de tonte, la station de base, le câble de recharge et le bloc d'alimentation secteur sont propres et secs.
 - Le robot de tonte, la station de base, le câble de recharge et le bloc d'alimentation secteur se trouvent dans un local fermé.
 - La batterie du robot de tonte est rechargée.
 - Tous les composants sont rangés de telle sorte qu'ils ne soient pas exposés à des températures inférieures ou supérieures à la plage de températures indiquée, 23.6.
 - Le robot de tonte, la station de base, le câble de recharge et le bloc d'alimentation secteur ne risquent pas de se renverser.
 - Le robot de tonte ne risque pas de se déplacer en roulant.
 - Le robot de tonte repose sur ses roues et se trouve à l'horizontale.
 - Aucun objet n'est posé sur le robot de tonte.

Le robot de tonte peut également être rangé sur un support mural. Le support mural est proposé à titre d'accessoire.

AVIS

- Si le robot de tonte n'est pas rangé comme décrit dans la présente Notice d'emploi, la batterie peut subir une décharge profonde et par conséquent des dommages irréparables.
 - ▶ Avant le rangement, recharger la batterie.

19 Nettoyage

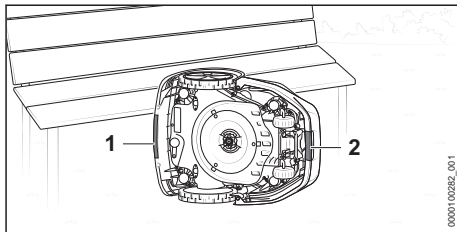
19.1 Nettoyage du robot de tonte



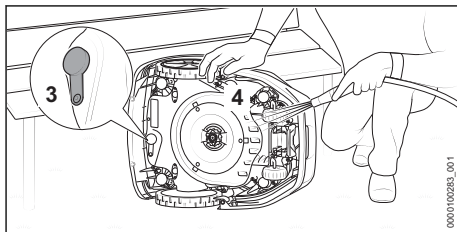
AVERTISSEMENT

- Les tranchants des lames sont acérés. L'utilisateur risque de se couper.
 - ▶ Porter des gants de travail en matière résistante.
- ▶ Arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.

- ▶ Nettoyer le capot et le tableau de commande avec un chiffon humide.
- ▶ Nettoyer les contacts de recharge avec un chiffon humide.



- ▶ Saisir le robot de tonte par la poignée avant (1) et par la poignée arrière (2).
- ▶ Coucher le robot de tonte sur le côté et le caler pour qu'il ne risque pas de se renverser.



- ▶ Contrôler si le bouchon (3) de la prise de diagnostic n'est pas endommagé et est bien serré
- ▶ Nettoyer la tondeuse (4) avec un jet d'eau à faible pression.
- ▶ Détacher les saletés incrustées à l'aide d'une baguette en bois ou d'une brosse douce et les rincer avec un jet d'eau à faible pression.

19.2 Nettoyage de la station de base, du bloc d'alimentation secteur, du câble de recharge et des connecteurs

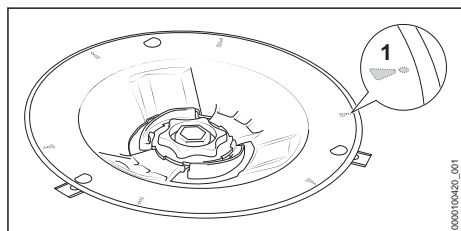
- ▶ Retirer la fiche secteur du bloc d'alimentation secteur de la prise de courant.
- ▶ Nettoyer la station de base, le bloc d'alimentation secteur et le câble de recharge avec un chiffon humide.
 - ▶ Si nécessaire, détacher les saletés incrustées à l'aide d'une brosse douce.
- ▶ Nettoyer les connecteurs avec un chiffon sec non pelucheux.
 - ▶ Si nécessaire, détacher les saletés incrustées à l'aide d'un pinceau.

20 Maintenance

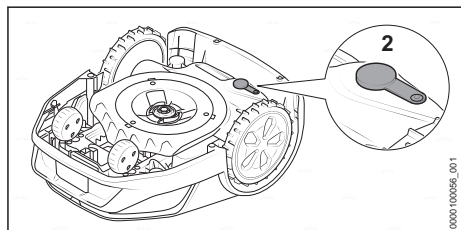
20.1 Contrôle visuel

Contrôler régulièrement le robot de tonte :

- Contrôler la propreté des contacts de recharge
- Contrôler si le capot et la bordure de protection sont endommagés ou usés
- Contrôler la mobilité des roues.
- Contrôler si les lames sont endommagées ou usées et s'assurer qu'elles fonctionnent facilement.



- Contrôler si la tondeuse est endommagée ou usée.
 - Si les marques d'usure limite (1) du plateau de coupe deviennent visibles, remplacer le plateau de coupe.



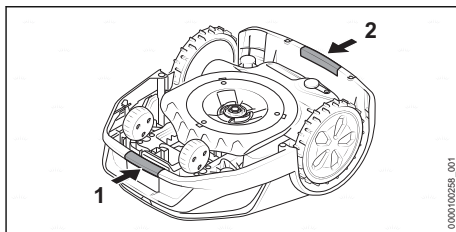
- Contrôler si le bouchon (2) de la prise de diagnostic n'est pas endommagé et est bien serré.

20.2 Remplacement des lames

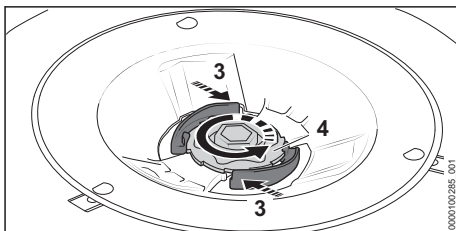


AVERTISSEMENT

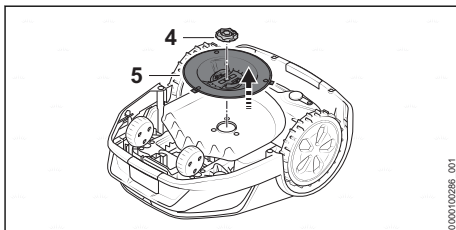
- Les tranchants des lames sont acérés. L'utilisateur risque de se couper.
 - ▶ Porter des gants de travail en matière résistante.
- ▶ Arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.



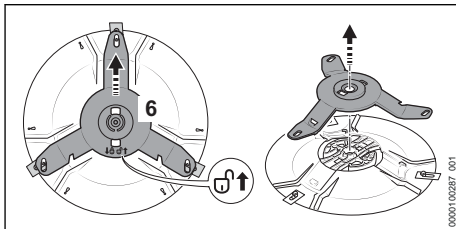
- ▶ Saisir le robot de tonte par la poignée avant (1) et par la poignée arrière (2).
- ▶ Retourner le robot de tonte.



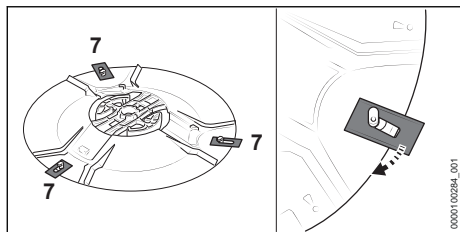
- ▶ Enfoncer les leviers (3) et les maintenir enfoncés.
- ▶ Tourner l'écrou (4) dans le sens inverse des aiguilles d'une montre, jusqu'à ce qu'il puisse être enlevé.



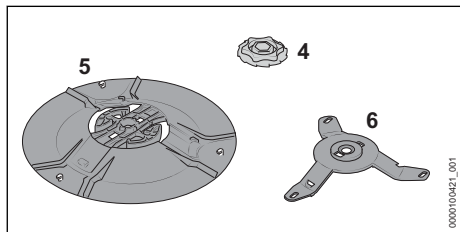
- ▶ Enlever l'écrou (4).
- ▶ Enlever le plateau de coupe (5).



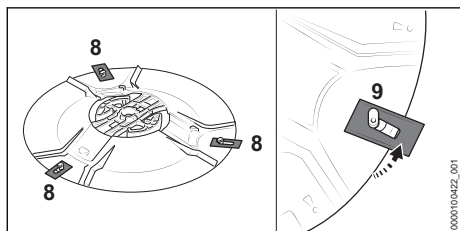
- ▶ Pousser le porte-lames (6) dans le sens de la flèche ↗.
- Le porte-lames (6) est déverrouillé.
- ▶ Enlever le porte-lames (6).



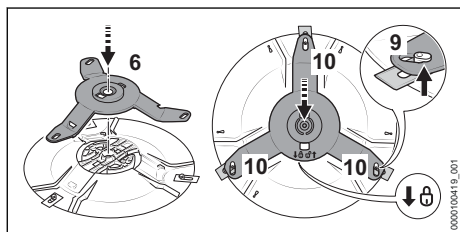
- ▶ Décrocher les anciennes lames (7).



- ▶ Nettoyer le plateau de coupe (5), le porte-lames (6) et l'écrou (4).



- ▶ Accrocher les lames (8) neuves. Ne monter qu'une seule lame sur chaque boulon (9).



- ▶ Monter le porte-lames (6).
- ▶ Pousser le porte-lames (6) dans le sens de la flèche θ et s'assurer que les trois bras (10) se trouvent en dessous des boulons (9). Le porte-lames (6) est verrouillé.
- ▶ Poser le plateau de coupe (5) sur le robot de tonte.
- ▶ Enfoncer les leviers (3) et les maintenir enfoncés.
- ▶ Visser l'écrou (4) en tournant dans le sens des aiguilles d'une montre.

- ▶ Relâchez les leviers (3) et serrer fermement l'écrou (4) dans le sens des aiguilles d'une montre.
Les leviers (3) s'encliquettent avec un déclic audible.

21 Réparation

21.1 Réparation du robot de tonte, de la batterie, des lames, de la station de base et du bloc d'alimentation secteur

L'utilisateur ne peut pas réparer lui-même le robot de tonte, la batterie, la station de base, ni le bloc d'alimentation secteur.

Les lames endommagées ou usées peuvent être remplacées.

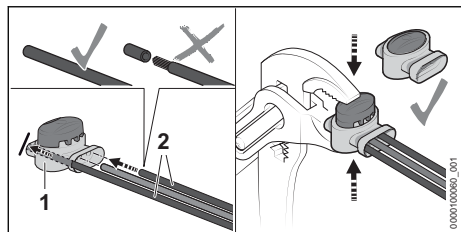
- ▶ Si le robot de tonte, la batterie, la station de base, le câble de recharge, le bloc d'alimentation secteur ou le cordon d'alimentation électrique est endommagé : ne pas utiliser le robot de tonte, la batterie, la station de base, le câble de recharge, le bloc d'alimentation secteur ou le cordon d'alimentation électrique, mais consulter un revendeur spécialisé STIHL.
- ▶ Si une lame est endommagée ou usée :
 - ▶ Arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.
 - ▶ Remplacer toutes les lames. Les lames ne peuvent pas être réaffûtées.
- ▶ Si les étiquettes ou pictogrammes sont illisibles ou endommagés : faire remplacer les étiquettes ou pictogrammes par un revendeur spécialisé STIHL.

21.2 Rallonge ou réparation du fil de délimitation ou du fil de guidage

Le fil de délimitation ou le fil de guidage peut être rallongé ou réparé à l'aide de connecteurs de fil.

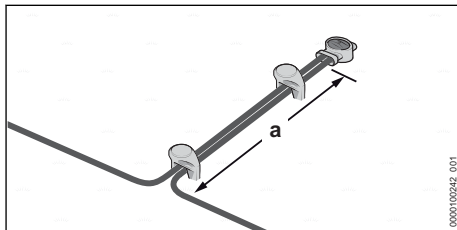
Les connecteurs de fil sont remplis de gel, ce qui évite l'usure prématurée ou la corrosion des extrémités des fils.

- ▶ S'assurer que la longueur totale des fils de délimitation ne dépasse pas la longueur maximale de 850 m.



- ▶ Introduire les extrémités des fils (2) dans le connecteur de fil (1). Les extrémités des fils ne doivent pas être dénudées.

- ▶ Avec une pince, serrer le connecteur de fil (1) jusqu'en butée.



- ▶ Sur une longueur d'au moins $a = 5$ cm, poser les fils de délimitation de telle sorte qu'ils soient parallèles et étroitement rapprochés, sans se croiser.

22 Dépannage

22.1 Élimination des dérangements du robot de tonte

La plupart des dérangements sont signalés dans l'application « MYiMOW® » et à l'aide des bandeaux lumineux du robot de tonte et de la station de base qui s'allument en rouge.

Pour le dépannage, procéder comme suit :

- ▶ Suivre les instructions de l'application « MYiMOW® ».
- ou
- ▶ Appuyer sur la touche « INFO » du tableau de commande et suivre les instructions vocales.

Défaut	Bandeaux lumineux sur le robot de tonte et sur la station de base	Cause	Remède
Le robot de tonte s'arrête au cours du trajet de retour vers la station de base.		La batterie est déchargée.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ S'assurer que la longueur du fil de délimitation ne dépasse pas 850 m. ▶ Optimiser la pose du fil de guidage. ▶ Poser un fil de guidage supplémentaire sur la surface à tondre. ▶ Porter le robot de tonte pour le recharger dans la station de base. ▶ Dans la mesure du possible : si la surface à tondre est en pente, installer la station de base sur la partie inférieure de la pente.
Le robot de tonte ne démarre pas la tonte comme prévu.	Les bandeaux lumineux s'allument en bleu.	Le robot de tonte effectue un redémarrage.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Attendre que le redémarrage soit terminé. Le robot de tonte démarre ensuite automatiquement la tonte.
	Les bandeaux lumineux sont allumés en rouge. La DEL de la station de base est allumée de couleur rouge.	Il y a un dérangement au niveau du fil de délimitation ou du fil de guidage.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ S'assurer que le fil de délimitation et le fil de guidage ne sont pas endommagés. ▶ S'assurer que le fil de délimitation ou le fil de guidage est correctement branché sur la station de base. ▶ S'assurer que le fil de délimitation et le fil de guidage sont correctement branchés sur le connecteur de fil. ▶ Suivre les instructions de l'application « MYiMOW® ».

Défaut	Bandeaux lumineux sur le robot de tonte et sur la station de base	Cause	Remède
Le robot de tonte ne se recharge pas.	Les bandeaux lumineux sont allumés en rouge. La DEL de la station de base est allumée de couleur rouge.	Il y a un dérangement dans le robot de tonte, la batterie, le bloc d'alimentation secteur ou la station de base.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ S'assurer que les contacts de recharge de la station de base et du robot de tonte sont propres. ▶ Suivre les instructions de l'application « MYiMOW® ». ▶ Si le dérangement persiste : ne pas poursuivre la tentative de recharge du robot de tonte, mais retirer la fiche secteur du cordon d'alimentation électrique de la prise de courant et consulter un revendeur spécialisé STIHL.

23 Caractéristiques techniques

23.1 Robots de tonte STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

Caractéristiques techniques

- Largeur de coupe : 28 cm
- Hauteur de coupe - réglage électrique : de 20 mm à 60 mm
- Régime du plateau de coupe : 2400 tr/min
- Vitesse de tonte
 - iMOW® 5.0 EVO : 0,5 m/s
 - iMOW® 6.0 EVO : 0,5 m/s
 - iMOW® 7.0 EVO : 0,5 m/s
- Dimensions :
 - Largeur : 291 mm
 - Hauteur : 525 mm
 - Longueur : 705 mm
- Poids :
 - iMOW® 5.0 EVO : 15 kg
 - iMOW® 6.0 EVO : 15 kg
 - iMOW® 7.0 EVO : 16 kg
- Classe de protection : III
- Type de protection : IP56
- Surface maximale à tondre :
 - iMOW® 5.0 EVO : 1500 m²
 - iMOW® 6.0 EVO : 3000 m²
 - iMOW® 7.0 EVO : 5000 m²
- Temps d'activité 1000 m² (par semaine)³
 - iMOW® 5.0 EVO : 35 h
 - iMOW® 6.0 EVO : 30 h
 - iMOW® 7.0 EVO : 20 h

- Longueur maximale du fil de délimitation : 850 m
- Pente maximale : 45 %

Bluetooth®

- Transmission de données : Bluetooth® 5.1. L'appareil portable doit être compatible avec Bluetooth® Low Energy 5.0 et supporter Generic Access Profile (GAP).
- Bande de fréquences : bande ISM 2,4 GHz
- Puissance d'émission maximale : 1 mW
- Portée du signal : env. 10 m. La puissance du signal dépend des conditions ambiantes et de l'appareil portable. La portée peut fortement varier suivant les conditions ambiantes et le récepteur employé. Dans des locaux fermés et en cas de barrières métalliques (par ex. cloisons, étagères, coffres), la portée peut être nettement réduite.
- Exigences posées au système d'exploitation de l'appareil portable : Android ou iOS (version actuelle ou supérieure)

Réseau sans fil (WLAN/Wi-Fi)

- Standard du réseau : IEEE 802.11b/g/n
- Bande de fréquences : 2,4 GHz
- Puissance d'émission maximale : 100 mW

Connexion via le réseau de téléphonie mobile

- Format de la carte SIM : eSIM
- Bandes de fréquences
 - LTE-Cat-M1 : B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
 - UMTS, HSDPA, HSPA+ : B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
 - GSM, GPRS, EDGE : 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
- Puissance d'émission maximale : 2 W

³Dans des conditions idéales (peu d'obstacles, géométrie simple et peu de surfaces en pente dans le jardin, croissance modérée du gazon)

- Volume de données transmises, en moyenne, par mois : voir FAQ à l'adresse <https://support.stihl.com>

23.2 Lames

- Nombre de lames 3

23.3 Batterie STIHL AAI

La batterie est montée à l'intérieur du robot de tonte et elle ne doit être démontée que par un revendeur spécialisé STIHL.

- Technologie de batterie : lithium-ion
- Tension : 36 V
- Capacité en Ah : voir plaque signalétique
- Capacité énergétique en Wh : voir plaque signalétique
- Poids en kg : voir plaque signalétique

23.4 Station de base et bloc d'alimentation secteur

Station de base

- Classe de protection : III
- Type de protection : IPX5
- Poids : 4,0 kg
- Fil de délimitation et fil de guidage
 - Tension : 42 Vcc
 - Plage de fréquences : de 1,4 kHz à 20 kHz
 - Intensité de champ maximale (champ B) : 92°nT
 - Intensité de champ maximale (champ H) : 97,4dBuA/m

Bloc d'alimentation secteur

- Différentes versions suivant les marchés :
 - DM160E-420A
 - DM160E-420AS
 - DM160K-420A
 - DM160S-420A
 - DM210E-420A
 - DM210E-420AS
 - DM210K-420A
 - DM210S-420A
- Poids :
 - Version 160 W : 1,6 kg
 - Version 210 W : 2,0 kg
- Tension nominale : voir la plaque signalétique
- Fréquence : voir la plaque signalétique
- Puissance nominale : voir la plaque signalétique
- Intensité du courant de charge : voir la plaque signalétique
- Classe de protection : II
- Type de protection : IP67

23.5 Rallonges

Si l'on utilise une rallonge, suivant la tension et la longueur de cette rallonge, ses fils doivent avoir au moins les sections suivantes :

Si la plaquette signalétique indique une tension nominale de 220 V à 240 V :

- Jusqu'à une longueur de câble de 20 m : AWG 15 / 1,5 mm²
- Pour une longueur de câble de 20 m à 50 m : AWG 13 / 2,5 mm²

Si la plaquette signalétique indique une tension nominale de 100 V à 127 V :

- Jusqu'à une longueur de câble de 10 m : AWG 14 / 2,0 mm²
- Pour une longueur de câble de 10 m à 30 m : AWG 12 / 3,5 mm²

23.6 Limites de température



AVERTISSEMENT

- La batterie du robot de tonte n'est pas protégée contre toutes les influences de l'environnement. Si la batterie est exposée à certaines influences de l'environnement, la batterie risque de prendre feu ou d'exploser. Des personnes peuvent être grièvement blessées et des dégâts matériels peuvent survenir.
 - ▶ Ne pas recharger la batterie à une température inférieure à + 5 °C ou supérieure à + 40 °C.
 - ▶ Ne pas utiliser le robot de tonte à une température inférieure à + 5 °C ou supérieure à + 40 °C.
 - ▶ Ne pas utiliser la station de base et le bloc d'alimentation secteur à une température inférieure à + 5 °C ou supérieure à + 40 °C.
 - ▶ Ne pas ranger le robot de tonte à un endroit où il risquerait d'être exposé à une température inférieure à 0 °C ou supérieure à + 40 °C.
 - ▶ Ne pas ranger la station de base et le bloc d'alimentation secteur à un endroit où ils risqueraient d'être exposés à une température inférieure à - 20 °C ou supérieure à + 60 °C.

23.7 Plages de températures recommandées

Pour obtenir les performances optimales de la batterie intégrée dans le robot de tonte, de la station de base et du bloc d'alimentation secteur, respecter les plages de températures suivantes :

- Recharge : de + 5 °C à + 40 °C

- Utilisation : de + 5 °C à + 40 °C
- Rangement du robot de tonte : de + 0 °C à + 40 °C
- Rangement de la station de base et du bloc d'alimentation secteur : de - 20 °C à + 60 °C

Si la batterie est rechargée, utilisée ou rangée à des températures supérieures ou inférieures aux plages de températures recommandées, cela peut réduire ses performances.

23.8 Niveaux sonores

La valeur K pour le niveau de puissance acoustique est de 2 dB(A).

- Niveau de puissance acoustique mesuré selon 2000/14 CE : 59 dB(A).
- Niveau de puissance acoustique garanti suivant 2000/14 CE : 61 dB(A).

23.9 REACH

REACH (enRegistrement, Evaluation et Autorisation des substances CHimiques) est le nom d'un règlement CE qui couvre le contrôle de la fabrication, de l'importation, de la mise sur le marché et de l'utilisation des substances chimiques.

Pour obtenir de plus amples informations sur le respect du règlement REACH, voir www.stihl.com/reach.

24 Pièces de rechange et accessoires

24.1 Pièces de rechange et accessoires

STIHL Ces symboles identifient les pièces de rechange d'origine STIHL et les accessoires d'origine STIHL.

STIHL recommande d'utiliser des pièces de rechange d'origine STIHL et des accessoires d'origine STIHL.

Bien que STIHL observe continuellement les marchés, ses services ne peuvent pas évaluer la fiabilité, la sécurité, ni les aptitudes de pièces de rechange et d'accessoires d'autres fabricants et c'est pourquoi STIHL se dégage de toute responsabilité quant à leur utilisation.

Pour obtenir des pièces de rechange d'origine STIHL et des accessoires d'origine STIHL, s'adresser à un revendeur spécialisé STIHL.

25 Mise au rebut

25.1 Mis au rebut du robot de tonte

Pour obtenir de plus amples informations concernant la mise au rebut, consulter les services publics locaux ou un revendeur spécialisé STIHL.

Si l'on ne respecte pas la réglementation pour la mise au rebut, cela risque de nuire à la santé et à l'environnement.

Le robot de tonte renferme une batterie intégrée qui doit être éliminée séparément.

- ▶ Faire éliminer le robot de tonte par un revendeur spécialisé STIHL.

Le revendeur spécialisé STIHL élimine alors séparément la batterie et le robot de tonte.

- ▶ Remettre les produits STIHL, y compris l'emballage, à une station de collecte et de recyclage, conformément aux prescriptions locales.
- ▶ Ne pas les jeter avec les ordures ménagères.

26 Déclaration de conformité UE

26.1 Robots de tonte STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Allemagne

déclare, sous sa seule responsabilité, que le produit suivant :

Genre de produit : robot de tonte

– Marque de fabrique : STIHL

– Type : iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

– Identification de série : IA01

Genre de produit : station de base

– Marque de fabrique : STIHL

– Type : station de base

– Identification de série : IA01

est conforme à toutes les prescriptions applicables des directives 2006/42/CE, 2011/65/UE, 2006/66/CE, 2014/53/UE, et a été développé et fabriqué conformément à la version des normes suivantes respectivement valable à la date de fabrication : EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 301 489-3 V 2.1.2 (2021-03),

ETSI EN 303 447 V1.2.0 (2020-07),
 ETSI EN 301 489-52 V1.1.2 (2020-12),
 ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03),
 ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04),
 ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09),
 ETSI EN 301 489-19 V2.1.1 (2019-04),
 ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07).

L'organisme notifié concerné : VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, N° 0366, a vérifié la conformité selon l'annexe III, module B de la directive 2014/53/UE et a délivré l'attestation d'examen CE de type suivante : 40055521.

Conservation des documents techniques :
 ANDREAS STIHL AG & Co. KG Produktzulassung.

L'année de fabrication, le pays de fabrication et le numéro de machine sont indiqués sur le robot de tonte.

Waiblingen, le 02/01/2023

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

P.O. 

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

27 Déclaration de conformité UKCA

27.1 Robots de tonte STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO



ANDREAS STIHL AG & Co. KG
 Badstraße 115
 D-71336 Waiblingen

Allemagne

déclare, sous sa seule responsabilité, que le produit suivant :

- Genre de produit : robot de tonte
- Marque de fabrique : STIHL
- Type : iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO
- Identification de série : IA01
- Genre de produit : station de base
- Marque de fabrique : STIHL
- Type : station de base
- Identification de série : IA01

est conforme à toutes les prescriptions applicables des règlements UK The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 et a été développé et fabriqué conformément à la version des normes suivantes respectivement valable à la date de fabrication :

EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 301 489-3 V 2.1.2 (2021-03), ETSI EN 303 447 V1.2.0 (2020-07), ETSI EN 301 489-52 V1.1.2 (2020-12), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.1.1 (2019-04), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07).

L'organisme notifié concerné : Intertek Testing & Certification Ltd, Academy Place, 1 – 9 Brook Street, Brentwood, Essex, CM14 5NQ, United Kingdom a vérifié la conformité selon l'annexe III, module B de la directive 2014/53/UE.

Les documents techniques sont conservés par ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

L'année de fabrication, le pays de fabrication et le numéro de machine sont indiqués sur le robot de tonte.

Waiblingen, le 02/01/2023

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

P.O. 

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

28 Logiciel open source

28.1 Logiciel open source

Ce produit contient des logiciels open source protégés par des droits d'auteur et publiés par leurs auteurs respectifs sous certaines conditions de licence, telles que la « GNU General Public License » (GPL), la « GNU Lesser General Public License » (LGPL), la « Apache License » ou des licences similaires. Si des indications de droits d'auteur, des conditions d'utilisation ou des conditions de licence sont contenues dans la présente Notice d'emploi et contre-disent une licence open source applicable, elles

ne s'appliquent pas. L'utilisation et la diffusion du logiciel open source contenu sont exclusivement soumises à la licence open source respective. Dans la mesure où la licence applicable vous donne le droit d'obtenir le code source de ce logiciel et/ou d'autres données supplémentaires, vous pouvez l'obtenir de notre part pendant une période de trois ans à compter de notre dernière livraison du produit et, si les conditions de la licence l'exigent, aussi longtemps que nous fournissons une assistance client pour le produit. Pour obtenir le code source correspondant complet, vous pouvez envoyer votre demande à l'adresse suivante en indiquant le nom du produit, le numéro de série et la version du logiciel concerné : ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Germany. Nous nous réservons le droit de vous facturer le coût du support de données ainsi que les frais d'envoi. Vous trouverez de plus amples informations sur le site Internet suivant : <https://opensource.stihl.com>

Indice

1	Premessa.....	139
2	Informazioni sulle presenti Istruzioni d'uso.....	139
3	Sommario.....	140
4	Avvertenze di sicurezza.....	142
5	Descrizione del funzionamento.....	151
6	Preparazione della superficie di falciatura e del robot rasaerba.....	153
7	Installazione della docking station.....	154
8	Posa del filo perimetrale.....	160
9	Completamento della posa del filo perimetrale.....	167
10	Posa del filo guida.....	169
11	Collegamento elettrico della docking station.....	171
12	Carica del robot rasaerba.....	172
13	Collegamento dell'interfaccia Bluetooth®.....	173
14	Sequenze luminose sul robot rasaerba e sulla docking station.....	173
15	Uso e regolazione del robot rasaerba.....	174
16	Arresto del robot rasaerba e attivazione del blocco dell'apparecchio.....	174
17	Trasporto.....	175
18	Conservazione.....	175
19	Pulizia.....	176
20	Manutenzione.....	177
21	Riparazione.....	178
22	Eliminazione dei guasti.....	179

23	Dati tecnici.....	180
24	Ricambi e accessori.....	182
25	Smaltimento.....	182
26	Dichiarazione di conformità UE.....	182
27	Dichiarazione di conformità UKCA.....	183
28	Software Open Source.....	183

1 Premessa

Gentile cliente,

congratulations per aver scelto STIHL. Progettiamo e fabbrichiamo prodotti della massima qualità secondo le esigenze della nostra clientela. I nostri prodotti risultano altamente affidabili anche in caso di sollecitazioni estreme.

STIHL offre la massima qualità anche nell'assistenza. I nostri rivenditori garantiscono consulenza e istruzioni competenti e un'assistenza tecnica completa.

STIHL dichiara espressamente di adottare un atteggiamento sostenibile e responsabile nei confronti della natura. Le istruzioni per l'uso La aiuteranno a utilizzare il Suo prodotto STIHL in modo sicuro ed ecologico a lungo.

La ringraziamo per la fiducia e Le auguriamo buon lavoro con il Suo prodotto STIHL.



Dr. Nikolas Stihl

IMPORTANTE! LEGGERE PRIMA DELL'USO E CONSERVARE.

2 Informazioni sulle presenti Istruzioni d'uso

2.1 Documenti di riferimento

Si applicano le norme per la sicurezza locali.

► Oltre alle presenti istruzioni d'uso, leggere, comprendere e conservare i seguenti documenti:

- Informazioni sulla sicurezza per le batterie e i prodotti con batterie STIHL:
www.stihl.com/safety-data-sheets

Altre informazioni sul robot rasaerba STIHL, accessori compatibili e FAQ sono disponibili all'indirizzo support.stihl.com, myimow.stihl.com/ systems o presso un rivenditore STIHL.

Il marchio e i logo Bluetooth® sono marchi commerciali registrati di proprietà di Bluetooth SIG, Inc. Qualunque utilizzo di questi logo-

tipi/logo da parte di STIHL avviene tramite concessione di licenza.

Il robot rasaerba è dotato di un'interfaccia Bluetooth®, di un'interfaccia di rete wireless e di un'interfaccia radiomobile. Rispettare le restrizioni locali sul funzionamento (ad esempio sugli aerei o negli ospedali).

2.2 Contrassegno delle avvertenze nel testo

! PERICOLO

- L'avvertenza si riferisce a pericoli che comportano gravi lesioni o la morte.
 - ▶ Le misure indicate possono consentire di evitare gravi lesioni o la morte.

! AVVERTENZA

- L'avvertenza rimanda a rischi che **possono** provocare gravi lesioni o la morte.
 - ▶ Le misure indicate possono consentire di evitare gravi lesioni o la morte.

AVVISO

- L'avvertenza si riferisce a pericoli che possono provocare danni materiali.
 - ▶ Le misure menzionate possono evitare danni materiali.

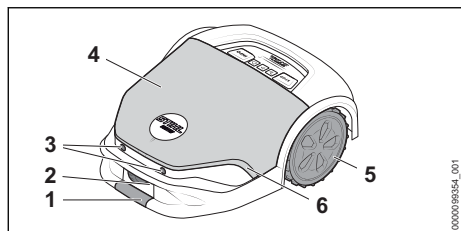
2.3 Simboli nel testo



Questo simbolo rimanda ad un capitolo nelle Istruzioni per l'uso.

3 Sommario

3.1 Robot rasaerba



- 1 Punto di presa anteriore**
Afferrando contemporaneamente i punti di presa anteriore e posteriore, è possibile sollevare e trasportare il robot rasaerba.
- 2 Contatti di carica**
I contatti di carica collegano il robot rasaerba alla docking station.

3 Sensori a ultrasuoni

I sensori a ultrasuoni rilevano gli ostacoli.

4 Cappottatura

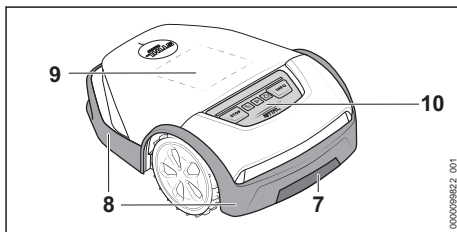
La cappottatura è fissata con supporti elastici e, tramite un sensore antiurto, vengono rilevati ostacoli sulla superficie di falciatura.

5 Ruote motrici

Le ruote motrici fanno muovere il robot rasaerba.

6 Barra luminosa

La barra luminosa indica lo stato del robot rasaerba.



7 Punto di presa posteriore

Afferrando contemporaneamente i punti di presa anteriore e posteriore, è possibile sollevare e trasportare il robot rasaerba.

8 Listello di protezione

Il listello di protezione protegge l'utente da oggetti proiettati ad alta velocità e dal contatto con le lame.

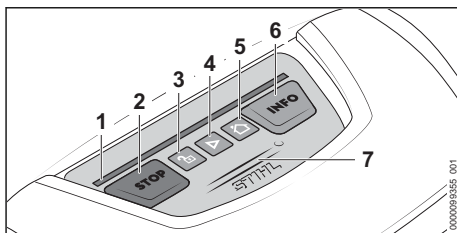
9 Display a matrice

Il display a matrice indica lo stato del robot rasaerba.

10 Quadro di comando

Il quadro di comando contiene i pulsanti e il sensore pioggia.

3.2 Quadro di comando



1 Barra luminosa

La barra luminosa indica lo stato del robot rasaerba e segnala la combinazione di tasti da premere per eseguire una determinata azione.

2 Pulsante "STOP"

Il pulsante arresta il robot rasaerba e il gruppo di falciatura. Il pulsante serve anche per attivare il blocco dell'apparecchio.

3 Pulsante "LUCCHETTO"

Il pulsante sblocca il robot rasaerba se premuto insieme una combinazione di tasti indicata.

4 Pulsante "START"

Il pulsante avvia il taglio.

5 Pulsante "HOME"

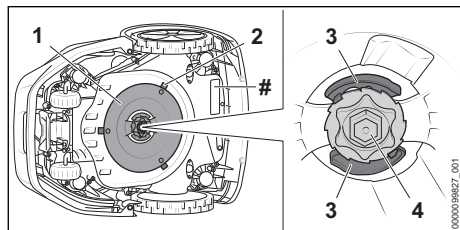
Il pulsante fa tornare il robot rasaerba alla docking station, oppure interrompe l'operazione di taglio in corso, se il robot si trova presso la docking station.

6 Pulsante "INFO"

Il pulsante attiva la riproduzione audio di informazioni sullo stato corrente del robot rasaerba.

7 Sensore pioggia

Il sensore pioggia reagisce all'umidità. A seconda dell'impostazione, il robot rasaerba è in grado di tenere conto delle condizioni meteo nel proprio schema di taglio.

3.3 Gruppo di falciatura**1 Disco portalamme**

Il disco portalamme serve per fissare le lame

2 Lame

Le lame falciano l'erba.

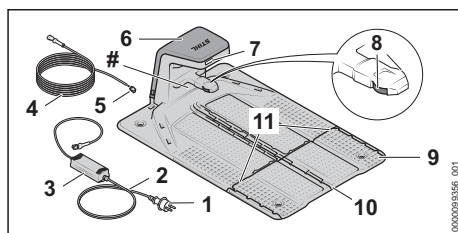
3 Leve

Le leve bloccano il dado.

4 Dado

Il dado fissa il disco portalamme.

Targhetta dati tecnici con numero di matricola

3.4 Docking station e alimentatore**1 Spina di rete**

La spina di rete unisce il cavo di collegamento ad una presa.

2 Cavo di collegamento

Il cavo di collegamento collega l'alimentatore alla spina di rete.

3 Alimentatore

L'alimentatore fornisce energia elettrica alla docking station.

4 Cavo di carica

Il cavo di carica collega l'alimentatore alla docking station.

5 Spina

La spina collega il cavo di carica alla docking station.

6 Cappottatura

La cappottatura copre la docking station e protegge i componenti elettronici interni.

7 LED

Il LED indica lo stato della docking station.

8 Contatti di carica

I contatti di carica collegano la docking station al robot rasaerba.

9 Piastra di base

La piastra di base è la parte su cui poggia la docking station.

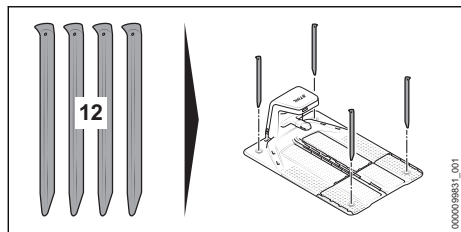
10 Canalina

Nella canalina centrale viene posato il filo guida.

11 Canalina

Nelle canaline esterne viene posato il filo perimetrale.

Targhetta dati tecnici con numero di matricola

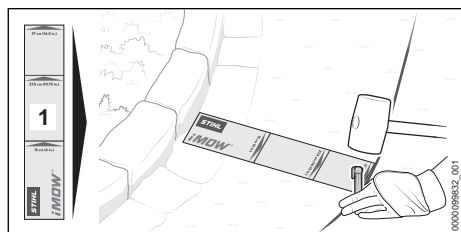


12 Picchetti

I quattro picchetti fissano la docking station al suolo.

3.5 iMOW® Ruler e kit di installazione

iMOW® Ruler

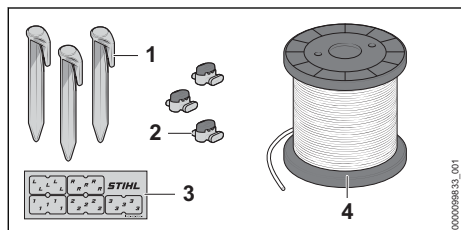


1 iMOW® Ruler

Il Ruler facilita la posa del filo e serve per mantenere la distanza corretta.

Kit di installazione

Per la messa in funzione del robot rasaerba è necessario un kit di installazione non fornito in dotazione. I kit di installazione adatti alle diverse dimensioni dei giardini sono disponibili come accessori.



1 Chiodi di fissaggio

I chiodi di fissaggio servono per fissare il filo perimetrale e il filo guida al terreno.

2 Connettore per fili

Il connettore collega le estremità del filo.

3 Segnafilo

I segnafilo servono per contrassegnare le estremità del filo all'interno della docking station. Facilitano l'abbinamento delle estremità del filo durante il collegamento ai morsetti.

4 Bobina di filo

La bobina di filo è necessaria per posare il filo perimetrale e il filo guida.

3.6 Simboli

I simboli possono trovarsi sul robot rasaerba, sulla docking station, sull'alimentatore o sulla batteria integrata e hanno i seguenti significati:



Questo simbolo indica il diametro del disco portalamo.



Questo simbolo indica la direzione per sbloccare il supporto in caso di sostituzione delle lame.



Questo simbolo indica la direzione per bloccare il supporto in caso di sostituzione delle lame.



Classe di protezione 2, con doppio isolamento.



Non smaltire il prodotto con i rifiuti domestici.



L'indicazione accanto al simbolo si riferisce al contenuto energetico della batteria secondo le specifiche del fabbricante delle celle. Il contenuto di energia disponibile nell'applicazione è inferiore.



1 LED si accende in rosso. La batteria è troppo calda o troppo fredda.



4 LED con luce rossa lampeggiante. È presente un guasto alla batteria.

4 Avvertenze di sicurezza

4.1 Simboli di avvertimento

I simboli di avvertimento sul robot rasaerba, sulla docking station, sull'alimentatore o sulla batteria integrata hanno i seguenti significati:



Rispettare le avvertenze di sicurezza e le rispettive misure.



Leggere le istruzioni d'uso, comprenderle e conservarle.





Rispettare le avvertenze e le misure di sicurezza relative all'eventuale proiezione di oggetti.



Osservare la distanza di sicurezza.



Non toccare il disco portalamme con le lame in rotazione.



Non salire né stare in piedi sul robot rasaerba.



Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio durante il trasporto, la conservazione, la pulizia, la manutenzione, la riparazione o in caso di cambiamenti di funzionamento o comportamento insolito.



Tenere i bambini lontani dal robot rasaerba e dalla superficie di falciatura.



Tenere gli animali lontani dal robot rasaerba e dalla superficie di falciatura.



Non immergere la batteria in liquidi.



Proteggere la batteria da calore e fiamme.

4.2 Uso conforme

Il robot rasaerba

STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO serve per tagliare e pacciamare l'erba.

La docking station STIHL e l'alimentatore DM160X-420X o DM210X-420X fornito in dotazione servono per caricare il robot rasaerba STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO.

Il robot rasaerba, la docking station e l'alimentatore possono essere utilizzati sotto la pioggia.

Il robot rasaerba è alimentato da una batteria STIHL AAI. La batteria è integrata nel robot rasaerba e può essere smontata solo da un rivenditore STIHL.

Il robot rasaerba può essere configurato e comandato dall'app "MYiMOW®".

⚠ AVVERTENZA

- Docking station, alimentatori e batterie non approvati da STIHL per il robot rasaerba possono provocare incendi ed esplosioni. Ciò potrebbe causare lesioni personali gravi o mortali e danni materiali.
 - ▶ Utilizzare il robot rasaerba con la batteria STIHL AAI integrata.
 - ▶ Caricare il robot rasaerba STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO con la docking station STIHL e un alimentatore STIHL DM160X-420X o DM210X-420X.
- Se il robot rasaerba, la batteria, la docking station o l'alimentatore sono utilizzati in modo non conforme, sussiste il rischio di lesioni gravi o morte di persone e di danni materiali.
 - ▶ Usare il robot rasaerba, la docking station e l'alimentatore come descritto nelle presenti istruzioni d'uso.

4.3 Requisiti per l'utente

⚠ AVVERTENZA

- Gli utenti che non abbiano ricevuto istruzioni potrebbero non essere in grado di riconoscere o valutare i rischi del robot rasaerba, della docking station e dell'alimentatore. L'utente o altre persone rischiano gravi lesioni o la morte.
 - ▶ Leggere le istruzioni d'uso, comprenderle e conservarle.
- ▶ Se il robot rasaerba, la docking station o l'alimentatore vengono ceduti ad altre persone, consegnare a corredo anche le istruzioni d'uso.
- ▶ Assicurarsi che l'utente soddisfi i seguenti requisiti:
 - L'utente è riposato.
 - L'utente deve avere le capacità fisiche, sensoriali e psichiche tali da poter controllare il robot rasaerba, la docking station e l'alimentatore e quindi da poter lavorare. Se le capacità fisiche, sensoriali o psichiche dell'utente sono limitate, gli è consentito utilizzare il robot rasaerba esclusivamente sotto la supervisione o la guida di una persona responsabile. Questo comprende anche tutti i lavori con e al robot rasaerba, alla docking station, all'alimentatore, al cavo di carica al filo guida e al filo perimetrale.



- L'utente è in grado di riconoscere e valutare i rischi del robot rasaerba, della docking station e dell'alimentatore.
- L'utente è maggiorenne oppure sta seguendo un corso di formazione professionale sotto supervisione secondo le norme nazionali.
- L'utente ha ricevuto istruzioni da un rivenditore STIHL o da un'altra persona esperta prima di usare la prima volta il robot rasaerba, la docking station e l'alimentatore.
- L'utente non è sotto l'effetto di alcol, farmaci o droghe.
- Durante le operazioni di installazione, uso, pulizia, manutenzione e trasporto del robot rasaerba mantenere l'equilibrio, assumere una posizione sicura e non correre.
- I termini "uso", "utilizzo" e "impiego" comprendono tutti i lavori al robot rasaerba, alla docking station, all'alimentatore, al cavo di carica, al filo guida e al filo perimetrale, nonché a tutti gli accessori iMOW®.
- ▶ In caso di dubbi, rivolgersi a un rivenditore STIHL.

4.4 Abbigliamento ed equipaggiamento

▲ AVVERTENZA

- Durante la posa del filo perimetrale o del filo guida e il fissaggio della docking station, l'interramento dei chiodi di fissaggio o dei picchetti può provocare la proiezione di oggetti ad alta velocità. Ciò potrebbe causare lesioni personali all'utente.
 - ▶ Indossare occhiali di protezione aderenti. Gli occhiali di protezione adeguati sono sottoposti a verifiche ai sensi della norma EN 166 o delle disposizioni nazionali e sono reperibili in commercio con l'apposito contrassegno.
 - ▶ Indossare guanti da lavoro in materiale resistente.
- Durante la falciatura potrebbero essere scagliati oggetti ad alta velocità. Ciò potrebbe causare lesioni personali all'utente.
 - ▶ Se si accede alla superficie di falciatura durante il taglio:
 - Indossare pantaloni lunghi in materiale resistente.
 - Indossare calzature chiuse e resistenti con suola antiscivolo.

- Indumenti non adatti potrebbero rimanere impigliati nel legno, nella sterpaglia e nel robot rasaerba. Se l'utente non indossa indumenti adatti, potrebbe subire gravi lesioni personali.
 - ▶ Indossare indumenti aderenti.
 - ▶ Togliersi scarpe o gioielli.
- Durante la pulizia, la manutenzione o il trasporto l'utente potrebbe venire a contatto con le lame. Ciò potrebbe causare lesioni personali all'utente.
 - ▶ Indossare guanti da lavoro in materiale resistente.
- Se l'utente indossa calzature non adatte potrebbe scivolare. Ciò potrebbe causare lesioni personali all'utente.
 - ▶ Se si accede alla superficie di falciatura durante il taglio: indossare calzature chiuse e resistenti con suola antiscivolo.

4.5 Zona di lavoro e area circostante

4.5.1 Robot rasaerba e superficie di falciatura

▲ AVVERTENZA

- Le persone estranee, i bambini e gli animali potrebbero non essere in grado di riconoscere e valutare i pericoli del robot rasaerba e degli oggetti proiettati ad alta velocità. Questo potrebbe causare lesioni personali gravi e danni materiali.
 - ▶ Tenere le persone estranee, i bambini e gli animali lontane dalla superficie di falciatura durante il taglio.
- ▶ Se il robot rasaerba viene utilizzato su superfici aperte al pubblico, sbarrare l'accesso alla superficie di falciatura e apporre cartelli con l'avvertimento "Attenzione! Rasaerba automatico! Tenere lontani bambini e animali e sorvegliarli!". Rispettare le norme locali.
- ▶ Sincerarsi che i bambini non possano giocare con il robot rasaerba.
- ▶ Definire la superficie di falciatura utilizzando il filo perimetrale, come descritto nelle presenti istruzioni d'uso. Usare il filo perimetrale per separare dalla superficie di falciatura le superfici designate sulle quali il robot rasaerba non deve portarsi o che non deve falciare.
- ▶ Non utilizzare il robot rasaerba su superfici ricoperte di ghiaia o pietrisco.



causando possibili lesioni personali e danni materiali.

- ▶ Posare il filo guida e il filo guida piatti sul terreno.
- ▶ Conficcare i chiodi di fissaggio completamente nel terreno.
- Se si lavora con un'attrezzatura o un utensile da giardinaggio nella superficie di falciatura, l'utensile può urtare il filo perimetrale, il filo guida o i chiodi di fissaggio e danneggiarli. Oggetti potrebbero essere scagliati ad alta velocità, causando possibili lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Non lavorare con un'attrezzatura o un utensile da giardinaggio nella zona del filo perimetrale o del filo guida.
- I componenti elettrici del robot rasaerba possono generare scintille. Le scintille possono provocare incendi o esplosioni in un ambiente facilmente infiammabile o esplosivo. Ciò potrebbe causare lesioni personali gravi o mortali e danni materiali.
 - ▶ Non usare il robot rasaerba in ambienti facilmente infiammabili o esplosivi.
- In seguito a eventi atmosferici avversi, il robot rasaerba potrebbe rimanere danneggiato o sulla superficie di falciatura potrebbero essere presenti oggetti. Il robot rasaerba potrebbe trovarsi in condizioni non sicure e oggetti potrebbero essere scagliati via durante il taglio. Ciò potrebbe causare lesioni personali gravi o mortali e danni materiali.
 - ▶ Dopo eventi atmosferici avversi, verificare che il robot rasaerba sia in condizioni di sicurezza.
 - ▶ Controllare le condizioni della superficie di falciatura e rimuovere gli oggetti eventualmente presenti.

4.5.2 Batteria

La batteria è integrata nel robot rasaerba e può essere smontata solo da un rivenditore STIHL.

▲ AVVERTENZA

- Le persone non autorizzate, i bambini e gli animali potrebbero non essere in grado di riconoscere e valutare i pericoli derivanti dalla batteria. Sussiste il rischio di ferire gravemente persone estranee, bambini e animali.
 - ▶ Tenere lontane le persone estranee, i bambini e gli animali.
 - ▶ Non lasciare la batteria incustodita.
 - ▶ Sincerarsi che i bambini non possano giocare con la batteria.
- La batteria non è protetta da tutte le condizioni ambientali. Se la batteria viene esposta a

determinate condizioni ambientali, può incendiarsi, esplodere o essere danneggiata irrimediabilmente. Questo può causare gravi lesioni personali e danni materiali.



- ▶ Proteggere la batteria da calore e fiamme.
- ▶ Non gettare la batteria nel fuoco.

- ▶ Non caricare, usare e conservare la batteria al di fuori dei limiti di temperatura specificati, ☞ 23.6.



- ▶ Non immergere la batteria in liquidi.

- ▶ Tenere la batteria lontana da piccole parti metalliche.
- ▶ Non esporre la batteria ad alta pressione.
- ▶ Non esporre la batteria alle microonde.
- ▶ Proteggere la batteria da sostanze chimiche e sali.

4.5.3 Docking station e alimentatore

▲ AVVERTENZA

- Le persone non autorizzate, i bambini e gli animali potrebbero non essere in grado di riconoscere e valutare i pericoli derivanti dalla docking station e dall'alimentatore. Sussiste il rischio di gravi lesioni o morte per le persone non autorizzate, i bambini e gli animali.
 - ▶ Tenere lontane le persone non autorizzate, i bambini e gli animali.
 - ▶ Sincerarsi che i bambini non possano giocare con la docking station o con l'alimentatore.
- La docking station e l'alimentatore non sono protetti da tutti gli agenti atmosferici. Se la docking station e l'alimentatore vengono esposti a determinati agenti atmosferici, possono incendiarsi o esplodere. Questo può causare gravi lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Non utilizzare la docking station e l'alimentatore in ambienti facilmente infiammabili o esplosivi.
 - ▶ Non usare l'alimentatore su una superficie facilmente infiammabile.
 - ▶ Rispettare l'intervallo di temperatura consigliato per l'uso e la conservazione della docking station e dell'alimentatore, ☞ 23.6.
 - ▶ Scollegare l'alimentatore dalla rete elettrica prima di eventi atmosferici o in caso di rischio di fulmini.
- Le persone potrebbero inciampare sulla docking station, sul cavo di carica, sull'alimentatore o sul cavo di collegamento. Questo può

causare lesioni personali e danneggiare la docking station, il cavo di carica, l'alimentatore o il cavo di collegamento.

- ▶ Installare la docking station e l'alimentatore in una posizione ben visibile.
- ▶ Posare il cavo di collegamento e il cavo di carica piatti sul pavimento.
- In caso di irraggiamento solare diretto, l'alloggiamento dell'alimentatore può diventare molto caldo. L'utente può scottarsi.



- ▶ Non toccare l'alimentatore caldo.

4.6 Condizioni di sicurezza

4.6.1 Robot rasaerba

Il robot rasaerba si può considerare in condizioni di sicurezza quando sono soddisfatte le seguenti condizioni:

- Il robot rasaerba non è danneggiato.
- Gli elementi di comando funzionano e non hanno subito alterazioni.
- Le lame sono montate correttamente e non sono danneggiate.
- Sono montati accessori originali STIHL appositi per questo robot rasaerba.
- Gli accessori sono montati correttamente.

⚠ AVVERTENZA

- In mancanza delle condizioni di sicurezza, i componenti potrebbero non funzionare più correttamente e i dispositivi di sicurezza risultare compromessi. Pericolo di lesioni personali gravi o mortali.
 - ▶ Utilizzare il robot rasaerba solo se integro e perfettamente funzionante.
 - ▶ Non modificare il robot rasaerba.
 - ▶ Se il quadro di comando non funziona, non utilizzare il robot rasaerba.
 - ▶ Montare accessori originali STIHL appositi per questo robot rasaerba.
 - ▶ Montare le lame come descritto nelle presenti istruzioni d'uso.
 - ▶ Applicare gli accessori come descritto nelle presenti istruzioni d'uso o nelle istruzioni d'uso degli accessori.
 - ▶ Non inserire oggetti nelle feritoie del robot rasaerba.
 - ▶ Non collegare i contatti di carica con oggetti metallici e non cortocircuitarli.
 - ▶ Sostituire le targhette di indicazione usurate o danneggiate.
 - ▶ In caso di dubbi, rivolgersi a un rivenditore STIHL.

4.6.2 Lame

Le lame si possono considerare in condizioni di sicurezza quando sono soddisfatte le seguenti condizioni:

- Le lame, il disco portalame e il supporto non presentano danni.
- Le lame non sono deformate.
- Le lame sono montate correttamente.

⚠ AVVERTENZA

- In mancanza di condizioni di sicurezza, parti delle lame potrebbero staccarsi ed essere scagliate lontano. Questo può causare gravi lesioni.
 - ▶ Lavorare con lame, disco portalame e supporti integri.
 - ▶ Montate correttamente le lame.
 - ▶ In caso di dubbi, rivolgersi a un rivenditore STIHL.

4.6.3 Batteria

La batteria è integrata nel robot rasaerba e può essere smontata solo da un rivenditore STIHL.

La batteria si può considerare in condizioni di sicurezza quando sono soddisfatte le seguenti condizioni:

- La batteria non è danneggiata.
- La batteria è pulita e asciutta.
- La batteria funziona e non è stata alterata.

⚠ AVVERTENZA

- In condizioni non sicure, la batteria può non funzionare più correttamente. Questo può causare gravi lesioni.
 - ▶ Lavorare con una batteria non danneggiata e funzionante.
 - ▶ Non caricare una batteria danneggiata o difettosa.
 - ▶ Se la batteria è sporca, pulirla.
 - ▶ Se la batteria è bagnata o umida, lasciarla asciugare.
 - ▶ Non alterare la batteria.
 - ▶ Non inserire oggetti nelle feritoie della batteria.
 - ▶ Non collegare i contatti elettrici della batteria con oggetti metallici né cortocircuitarli.
 - ▶ Non aprire la batteria.
 - ▶ Sostituire le targhette di indicazione usurate o danneggiate.
- Da una batteria danneggiata può fuoriuscire del liquido. Se il liquido entra in contatto con la pelle o gli occhi, può irritarli.
 - ▶ Evitare contatti con il liquido.

- ▶ In caso di contatto con la pelle, lavare la parte interessata con abbondante acqua e sapone.
- ▶ In caso di contatto con gli occhi, sciacquare a fondo per almeno 15 minuti con abbondante acqua e consultare un medico.
- Una batteria difettosa o danneggiata può avere un odore insolito, emettere fumo oppure bruciare. Una batteria difettosa o danneggiata può avere un odore insolito, emettere fumo oppure bruciare. Ciò potrebbe causare lesioni personali gravi o mortali e danni materiali.
 - ▶ Se la batteria ha un odore inconsueto oppure emette fumo, non utilizzarla e tenerla lontana da sostanze infiammabili.
 - ▶ Se la batteria si incendia, spegnere l'incendio nella batteria con un estintore oppure acqua.

4.6.4 Docking station, cavo di carica, alimentatore e cavo di collegamento

La docking station, il cavo di carica, l'alimentatore, il cavo di collegamento e i collegamenti a spina sono in condizioni di sicurezza se sono soddisfatte le seguenti condizioni:

- La docking station, il cavo di carica, l'alimentatore, il cavo di collegamento e i collegamenti a spina non presentano danni.
- La docking station, il cavo di carica, l'alimentatore, il cavo di collegamento e i collegamenti a spina sono puliti.
- Sono montati gli accessori originali STIHL apposti per questa docking station.
- Gli accessori sono montati correttamente.
- La docking station e l'alimentatore non sono coperti durante il funzionamento.

▲ AVVERTENZA

- In mancanza delle condizioni di sicurezza, i componenti potrebbero non funzionare più in modo sicuro e i dispositivi di sicurezza potrebbero risultare compromessi. Pericolo di lesioni personali gravi o mortali.
 - ▶ Utilizzare una docking station, un cavo di carica, un alimentatore, un cavo di collegamento e collegamenti a spina integri.
 - ▶ Se la docking station, l'alimentatore o i collegamenti a spina sono sporchi, pulirli.
 - ▶ Non modificare la docking station, il cavo di carica, l'alimentatore, il cavo di collegamento e i collegamenti a spina.
 - ▶ Non inserire oggetti nelle feritoie della docking station e dell'alimentatore.
 - ▶ Non collegare i contatti elettrici della docking station, dell'alimentatore e dei collega-

menti a spina con oggetti metallici né cortocircuitarli.

- ▶ Non aprire la docking station né l'alimentatore.
- ▶ Non coprire la docking station e l'alimentatore.
- ▶ Non sotterrare l'alimentatore nel terreno.
- ▶ Non collocarlo sulla docking station.
- ▶ Non posizionarlo sulla piastra di base della docking station.

4.7 Falcitura

▲ AVVERTENZA

- Le lame sul disco portalamo in rotazione possono tagliare l'utente. Ciò potrebbe causare gravi lesioni all'utente.



- ▶ Non toccare il disco portalamo e le lame in rotazione.
- ▶ Se ci si avvicina al robot rasaerba durante la falciatura o prima di configurare le impostazioni sull'apparecchio, premere il pulsante "STOP".
- ▶ Non ribaltare o sollevare il robot rasaerba durante la falciatura.
- ▶ Se il disco portalamo o le lame vengono bloccati da un oggetto, arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio. Solo a questo punto è possibile eliminare l'oggetto.



- ▶ Tenere i bambini lontani dal robot rasaerba e dalla superficie di falciatura.



- ▶ Tenere gli animali lontani dal robot rasaerba e dalla superficie di falciatura.



- ▶ Non salire né stare in piedi sul robot rasaerba e non utilizzarlo per trasportare bambini, animali o oggetti.

- Se si notano cambiamenti o comportamenti anomali durante l'uso, è possibile che il robot rasaerba non sia in condizioni di sicurezza. Questo può causare gravi lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Premere il pulsante "STOP" e attivare il blocco dell'apparecchio. Rivolgersi a un rivenditore STIHL.
- Se le lame entrano in contatto con un corpo estraneo durante la falciatura, possono danneggiarsi o essere scagliate ad alta velocità, causando possibili lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Rimuovere gli oggetti dalla superficie di falciatura.

- ▶ Rimuovere le lame rotte o parti di esse dalla superficie di falciatura.
- Se si preme il pulsante "STOP", il disco portalamo con le lame continua a ruotare per alcuni istanti. Questo può causare gravi lesioni.
 - ▶ Attendere che la rotazione del disco portalamo si arresti.
- Il contatto delle lame con un oggetto duro può provocare scintille e danneggiare le lame. Le scintille possono provocare incendi in un ambiente facilmente infiammabile. Ciò potrebbe causare lesioni personali gravi o mortali e danni materiali.
 - ▶ Non lavorare in un ambiente facilmente infiammabile.
 - ▶ Assicurarsi che le lame siano in condizioni di sicurezza.

▲ PERICOLO

- Se il robot rasaerba viene utilizzato in un ambiente con cavi conduttori, le lame rischiano di entrare in contatto con tali cavi, danneggiandoli. Pericolo di lesioni personali gravi o mortali.
 - ▶ Non utilizzare il robot rasaerba in prossimità di cavi conduttori.

4.8 Carica

▲ AVVERTENZA

- Durante la carica è possibile che un alimentatore danneggiato o difettoso abbia un odore anomalo oppure emetta fumo, causando possibili lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Staccare la spina di rete dalla presa.
- L'alimentatore può surriscaldarsi e provocare un incendio in caso di dissipazione del calore insufficiente. Ciò potrebbe causare lesioni personali gravi o mortali e danni materiali.
 - ▶ Non coprire l'alimentatore.

4.9 Collegamento elettrico

Il contatto con componenti conduttori può essere provocato dalle seguenti cause:

- Il cavo di collegamento o il cavo di prolunga è danneggiato.
- Il connettore del cavo di collegamento o del cavo di prolunga è danneggiato.
- La presa non è installata correttamente.


▲ PERICOLO

- Il contatto con componenti conduttori può provocare una scossa elettrica. Ciò potrebbe determinare lesioni personali gravi o mortali all'utente.

- ▶ Accertarsi che il cavo di collegamento, il cavo di prolunga e la relativa spina di rete non siano danneggiati.



Se il cavo di collegamento o il cavo di prolunga sono danneggiati:

- ▶ Non toccare i punti danneggiati.
 - ▶ Staccare la spina di rete dalla presa.
- ▶ Toccare il cavo di collegamento, il cavo di prolunga e la relativa spina di rete con le mani asciutte.
 - ▶ Innestare la spina di rete del cavo di collegamento o del cavo di prolunga in una presa correttamente installata e protetta.
 - ▶ Se la presa si trova al di fuori dell'alloggiamento, assicurarsi che sia omologata per l'uso all'esterno.
 - ▶ Collegare l'alimentatore a un interruttore differenziale (30 mA, 30 ms).
 - ▶ Quando si collega o scollega il cavo di collegamento o il cavo di prolunga, afferrarli sempre per la spina, non tirarli per il cavo.
- Un cavo di prolunga danneggiato o inadeguato può provocare scosse elettriche. Pericolo di lesioni personali gravi o mortali.
 - ▶ Usare un cavo di prolunga con la sezione corretta,  23.5.
 - ▶ Usare un cavo di prolunga con protezione dagli spruzzi d'acqua e adatto all'uso all'esterno.
 - ▶ Proteggere dall'acqua il collegamento a spina tra l'alimentatore e il cavo di prolunga.
 - ▶ Usare un cavo di prolunga con le stesse caratteristiche del cavo di collegamento dell'alimentatore.

▲ AVVERTENZA

- Una tensione di rete o una frequenza di rete errate possono provocare una sovratensione nell'alimentatore. L'alimentatore rischia di essere danneggiato.
 - ▶ Accertarsi che la tensione di rete e la frequenza della rete elettrica corrispondano a quanto riportato sulla targhetta dei dati tecnici dell'alimentatore.
- Se l'alimentatore è collegato a una presa multipla, durante la carica i componenti elettrici potrebbero essere sovraccaricati. I componenti elettrici possono riscaldarsi e provocare un incendio. Ciò potrebbe causare lesioni personali gravi o mortali e danni materiali.
 - ▶ Accertarsi che i dati elettrici sulla presa multipla non vengano superati dalla somma dei dati sulla targhetta dati tecnici dell'alimentatore e di tutti gli apparecchi elettrici collegati alla presa multipla.

- Se posati in modo errato, il cavo di collegamento, il cavo di prolunga o il cavo di carica possono essere danneggiati, con conseguente pericolo d'inciampo per le persone. Questo può causare gravi lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Posare il cavo di collegamento, il cavo di prolunga e il cavo di carica in modo tale che si trovino al di fuori della superficie di falciatura.
 - ▶ Posare e contrassegnare il cavo di collegamento, il cavo di prolunga e il cavo di carica in modo tale da evitare che vengano danneggiati durante i lavori con l'attrezzatura o l'utensile da giardinaggio.
 - ▶ Posare e contrassegnare il cavo di collegamento, il cavo di prolunga e il cavo di carica in modo tale da evitare che le persone vi inciampino.
 - ▶ Posare il cavo di collegamento, il cavo di prolunga e il cavo di carica in modo tale che non siano tesi o ingarbugliati.
 - ▶ Posare il cavo di collegamento, il cavo di prolunga e il cavo di carica in modo tale che non siano danneggiati, piegati, schiacciati o soggetti a sfregamenti.
 - ▶ Proteggere il cavo di collegamento, il cavo di prolunga e il cavo di carica da calore, olio e sostanze chimiche.
 - ▶ Posare il cavo di collegamento, il cavo di prolunga e il cavo di carica in modo tale che non si trovino su una superficie costantemente bagnata.
- Se sulla parete scorrono cavi elettrici e tubi, sussiste il rischio di danneggiarli, se l'alimentatore viene montato sulla parete. Il contatto con i cavi elettrici può provocare una scossa elettrica. Questo può causare gravi lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Accertarsi che nel punto previsto sulla parete non scorrano cavi elettrici e tubi.
 - ▶ Montare l'alimentatore sulla parete come descritto nelle presenti istruzioni d'uso.
- Se l'alimentatore è collegato a un generatore, non è possibile garantire un'alimentazione elettrica continua e il robot rasaerba potrebbe non funzionare correttamente. Le fluttuazioni dell'alimentazione elettrica possono danneggiare l'alimentatore.
 - ▶ Collegare l'alimentatore solo a una presa regolarmente installata.

4.10 Trasporto

4.10.1 Robot rasaerba

▲ AVVERTENZA

- Durante il trasporto il robot rasaerba può ribaltarsi o muoversi, causando possibili lesioni personali e danni materiali.



- ▶ Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio.

- ▶ Fissare il robot rasaerba con le cinghie o una rete in modo tale da evitare che si ribalti o che si muova.

4.10.2 Batteria

La batteria è integrata nel robot rasaerba e può essere smontata solo da un rivenditore STIHL.

▲ AVVERTENZA

- La batteria non è protetta da tutte le condizioni ambientali. Se la batteria viene esposta a determinate condizioni ambientali, può danneggiarsi e provocare danni materiali.
 - ▶ Non trasportare batterie danneggiate.
- Durante il trasporto la batteria può ribaltarsi o muoversi, causando possibili lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Sistemare la batteria nell'imballaggio o nel contenitore di trasporto in modo che non si muova.
 - ▶ Fissare l'imballaggio in modo da evitare che si muova.

4.10.3 Docking station e alimentatore

▲ AVVERTENZA

- Durante il trasporto la docking station o l'alimentatore possono ribaltarsi o muoversi, causando possibili lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Staccare la spina di rete dalla presa.
 - ▶ Rimuovere il robot rasaerba dalla docking station.
 - ▶ Fissare la docking station e l'alimentatore con le cinghie o una rete in modo tale da evitare che si ribaltino o che si muovano.
- Il cavo di collegamento e il cavo di carica non sono destinati al trasporto dell'alimentatore o della docking station. Il cavo di collegamento, l'alimentatore, il cavo di carica o la docking station possono danneggiarsi.
 - ▶ Staccare il cavo di carica dall'alimentatore e dalla docking station e avvolgerlo.

- ▶ Prendere la docking station dalla piastra di base e tenerla saldamente.
- ▶ Avvolgere il cavo di collegamento e fissarlo all'alimentatore.
- ▶ Prendere l'alimentatore dall'alloggiamento e tenerlo saldamente.

4.11 Conservazione

4.11.1 Robot rasaerba

▲ AVVERTENZA

- I bambini potrebbero non essere in grado di riconoscere e valutare i pericoli derivanti dal robot rasaerba. I bambini possono ferirsi gravemente.



- ▶ Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio.

- ▶ Conservare il robot rasaerba fuori dalla portata dei bambini.
- I contatti elettrici sul robot rasaerba e i componenti metallici possono corrodersi in caso di umidità. Il robot rasaerba può essere danneggiato.
 - ▶ Conservare il robot rasaerba in un luogo pulito e asciutto.
- Se durante la conservazione non è attivato il blocco dell'apparecchio, il robot rasaerba potrebbe accendersi accidentalmente e mettersi in movimento. Questo può causare gravi lesioni personali e danni materiali.



- ▶ Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio.

- Se il robot rasaerba viene conservato su superfici in pendenza, può muoversi inavvertitamente, causando possibili lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Conservare il robot rasaerba solo su superfici in piano.
- La cappottatura e i punti di presa non sono destinati ad agganciare il robot rasaerba. I dispositivi di sicurezza possono essere messi fuori uso e il robot rasaerba può danneggiarsi.
 - ▶ Conservare quindi il robot rasaerba come descritto nelle presenti istruzioni d'uso.

4.11.2 Batteria

La batteria è integrata nel robot rasaerba e può essere smontata solo da un rivenditore STIHL.

▲ AVVERTENZA

- I bambini potrebbero non essere in grado di riconoscere e valutare i pericoli derivanti dalla batteria. I bambini possono ferirsi gravemente.
 - ▶ Conservare la batteria fuori dalla portata dei bambini.
- La batteria non è protetta da tutte le condizioni ambientali. Se la batteria viene esposta a determinate condizioni ambientali, può irrimediabilmente danneggiarsi.
 - ▶ Conservare la batteria in luogo pulito e asciutto.
 - ▶ Conservare la batteria in un ambiente chiuso.
 - ▶ Rispettare l'intervallo di temperatura consigliato per la conservazione della batteria, [§ 23.6](#).

4.11.3 Docking station e alimentatore

▲ AVVERTENZA

- I bambini potrebbero non essere in grado di riconoscere e valutare i pericoli derivanti da una docking station o un alimentatore. I bambini sono esposti al rischio di gravi lesioni o morte.
 - ▶ Rimuovere il robot rasaerba dalla docking station.
 - ▶ Conservare la docking station e l'alimentatore fuori dalla portata dei bambini.
- La docking station e l'alimentatore non sono protetti da tutti gli agenti atmosferici. Se la docking station o l'alimentatore vengono esposti a determinati agenti atmosferici, possono danneggiarsi.
 - ▶ Rimuovere il robot rasaerba dalla docking station.
 - ▶ Se l'alimentatore è caldo, lasciarlo raffreddare.
 - ▶ Conservare la docking station e l'alimentatore in un luogo pulito e asciutto.
 - ▶ Conservare la docking station e l'alimentatore in un ambiente chiuso.
 - ▶ Rispettare l'intervallo di temperatura consigliato per la conservazione dell'alimentatore, [§ 23.6](#).
- Il cavo di collegamento e il cavo di carica non sono destinati al trasporto dell'alimentatore o della docking station. Il cavo di collegamento, l'alimentatore, il cavo di carica o la docking station possono danneggiarsi.
 - ▶ Staccare il cavo di carica dall'alimentatore e dalla docking station e avvolgerlo.
 - ▶ Prendere la docking station dalla piastra di base e tenerla saldamente.

- ▶ Avvolgere il cavo di collegamento e fissarlo all'alimentatore.
- ▶ Prendere l'alimentatore dall'alloggiamento e tenerlo saldamente.

4.12 Pulizia, manutenzione e riparazione

⚠ AVVERTENZA

- Se durante la pulizia, la manutenzione o la riparazione non è attivato il blocco dell'apparecchio, il robot rasaerba potrebbe accendersi accidentalmente. Questo può causare gravi lesioni personali e danni materiali.



- ▶ Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio.

- L'uso di detergenti aggressivi, la pulizia con un'idropulitrice oppure con oggetti metallici appuntiti o affilati possono danneggiare il robot rasaerba. Se il robot rasaerba non viene sottoposto a pulizia corretta, i componenti potrebbero non funzionare più correttamente e i dispositivi di sicurezza potrebbero risultare compromessi. Questo può causare gravi lesioni.

- ▶ Pulire quindi il robot rasaerba come descritto nelle presenti istruzioni d'uso.

- L'uso di detergenti aggressivi, la pulizia con un'idropulitrice oppure con oggetti metallici appuntiti o affilati possono danneggiare la docking station, l'alimentatore, il cavo di collegamento, il cavo di carica e i rispettivi collegamenti a spina. Se la docking station, l'alimentatore, il cavo di collegamento, il cavo di carica e i rispettivi collegamenti a spina non vengono adeguatamente puliti, i componenti potrebbero non funzionare più correttamente e i dispositivi di sicurezza potrebbero risultare compromessi. Questo può causare gravi lesioni.

- ▶ Staccare la spina di rete dell'alimentatore dalla presa.

- ▶ Pulire la docking station, l'alimentatore, il cavo di collegamento, il cavo di carica e i rispettivi collegamenti a spina come descritto nelle presenti istruzioni d'uso.

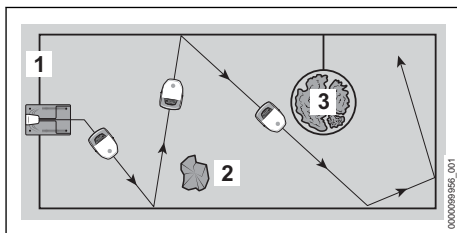
- Se il robot rasaerba, la docking station o l'alimentatore non vengono sottoposti a manutenzione o a riparazione corrette, i componenti potrebbero non funzionare più correttamente e i dispositivi di sicurezza potrebbero risultare compromessi. Pericolo di lesioni personali gravi o mortali.

- ▶ Non sottoporre il robot rasaerba, la docking station e l'alimentatore a manutenzione o riparazione autonome.
- ▶ Se il robot rasaerba, la docking station o l'alimentatore devono essere sottoposti a manutenzione o riparazione, rivolgersi a un rivenditore STIHL.
- ▶ Effettuare la manutenzione delle lame come descritto nelle presenti istruzioni d'uso.

- Durante la pulizia o la manutenzione del gruppo di falciatura, l'utente potrebbe tagliarsi con i bordi di taglio affilati delle lame. Ciò potrebbe causare lesioni personali all'utente.
 - ▶ Indossare guanti da lavoro in materiale resistente.
- Se il cavo di collegamento dell'alimentatore è difettoso o danneggiato:
 - ▶ Sostituire l'alimentatore.
- Se il tappo della presa di diagnosi nella parte inferiore del robot rasaerba non è inserito correttamente, umidità e sporco possono penetrare nel robot rasaerba. Il robot rasaerba può essere danneggiato.
 - ▶ Ad ogni pulizia e sostituzione delle lame, controllare che il tappo sia correttamente inserito in sede.
 - ▶ Non utilizzare il robot rasaerba se il tappo manca o è danneggiato.

5 Descrizione del funzionamento

5.1 Descrizione del funzionamento



Il robot rasaerba falcia l'erba procedendo su traiettorie casuali. Per fare in modo che il robot rasaerba riconosca i confini della superficie di falciatura, è necessario posare un filo perimetrale (1) sul limite esterno della superficie.

Il filo perimetrale (1) trasmette un segnale al robot rasaerba generato dalla docking station.

Gli ostacoli fissi (2) presenti sulla superficie di falciatura vengono rilevati dal robot rasaerba

mediante sensori a ultrasuoni e un sensore anti-urto.

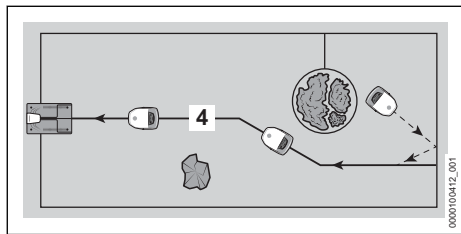
Se il robot rasaerba rileva un ostacolo fisso (2), rallenta la sua corsa, urta l'ostacolo e continua la sua marcia in un'altra direzione.

Le aree (3) sulle quali il robot rasaerba non può transitare e gli ostacoli che non deve urtare devono essere delimitati dalla superficie di falciatura rimanente mediante il filo perimetrale (1).

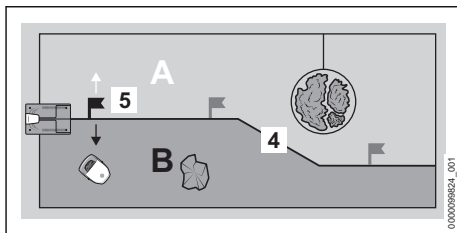
Se il robot rasaerba rileva un'area delimitata (3), rallenta la sua corsa e continua la marcia in un'altra direzione.

In modalità di falciatura, il robot rasaerba lascia la docking station automaticamente e taglia l'erba.

Il robot rasaerba può essere comandato tramite l'app "MYiMOW®" e tramite i tasti sul quadro di comando del robot rasaerba stesso. La barra luminosa e il display a matrice sul robot rasaerba, insieme ad una guida vocale riprodotta artificialmente, forniscono informazioni sullo stato corrente del robot rasaerba.

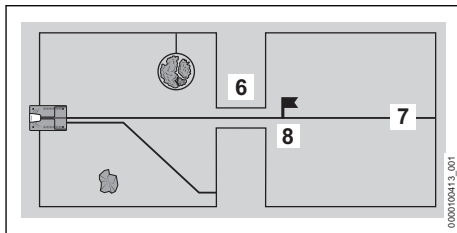


Se la carica della batteria è bassa, durante la falciatura il robot rasaerba cerca il filo guida più vicino (4). Una volta rilevato un filo guida (4), il robot rasaerba torna automaticamente alla docking station. La docking station ricarica la batteria. Nella superficie di falciatura deve essere posato almeno un filo guida (4). È possibile posare un massimo di tre fili guida. Se si desidera interrompere il taglio o caricare la batteria, è possibile inviare il robot rasaerba direttamente alla docking station tramite l'app "MYiMOW®" o premendo il pulsante "Home".



Su un filo guida (4) si possono impostare fino a tre punti iniziali (5). Il robot rasaerba può raggiungere direttamente il punto iniziale definito e iniziare la falciatura da qui.

Il filo guida (4) consente di suddividere la superficie di falciatura in varie zone (ad esempio: A e B) definite da un punto iniziale (5). Partendo dal punto iniziale, il robot rasaerba può essere indirizzato verso sinistra o destra nella zona desiderata ed eseguire la falciatura in modo mirato nella zona selezionata. I punti iniziali e le zone vengono gestiti tramite l'app "MYiMOW®" e possono essere inseriti nello schema di taglio.



Se sulla superficie di falciatura è presente una strettoia (6), il robot rasaerba percorre questo punto a condizione che venga rispettata una determinata distanza minima tra i fili perimetrali. Se non si riesce a rispettare la distanza minima, occorre posare un filo guida (7) attraverso la strettoia (6). Il filo guida (7) guida il robot in modo mirato attraverso la strettoia (6) fino a un punto iniziale (8). A partire dal punto iniziale (8) il robot rasaerba può falciare a valle della strettoia (6). La frequenza con cui il punto iniziale (8) viene raggiunto dal robot rasaerba può essere definita nell'app "MYiMOW®" e inserita nello schema di taglio.

6 Preparazione della superficie di falciatura e del robot rasaerba

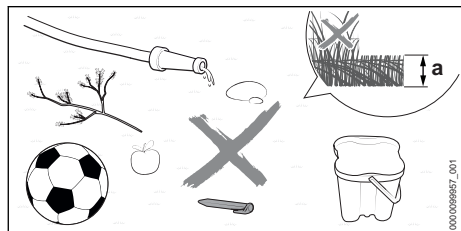
6.1 Pianificazione e preparazione della superficie di falciatura

Prima di mettere in funzione il robot rasaerba, è necessario pianificare e preparare la superficie di falciatura. In questo modo si ottengono un'installazione affidabile e un funzionamento discreto, eliminando possibili cause di guasto.

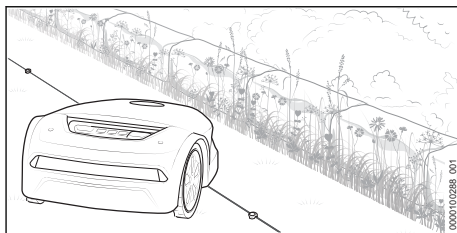
Pianificazione della superficie di falciatura

- ▶ Leggere attentamente le descrizioni relative alla docking station e alla posa dei fili nei capitoli seguenti.
- ▶ Trasferire le informazioni sul proprio giardino:
 - Profilo della superficie di falciatura
 - Posizione della docking station
 - Andamento del filo perimetrale (tenere presenti le distanze dai margini descritte e gli esempi di posa del filo)
 - Andamento del/dei filo/fili guida (minimo uno, massimo tre)

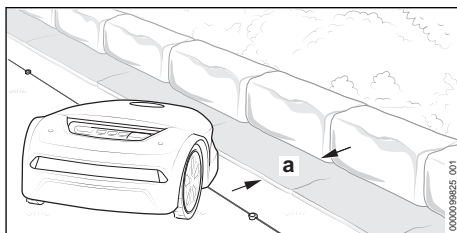
Preparazione della superficie di falciatura



- ▶ Rimuovere gli oggetti circostanti.
- ▶ Rimuovere metalli, materiali magnetici ed elettroconduttori e vecchi fili perimetrali.
- ▶ Falciare il prato con un rasaerba all'altezza di taglio che dovrà essere successivamente impostata anche per il funzionamento del robot rasaerba. L'altezza di taglio generalmente impostata sul robot rasaerba è $a = 6$ cm.
- ▶ Chiudere i buchi e livellare le irregolarità maggiori.
- ▶ In caso di terreno duro e secco, irrigare leggermente per facilitare l'inserimento dei chiodi di fissaggio.



- ▶ Grazie alla sua costruzione, il robot rasaerba non tocca le strisce di erba non falciate lungo superfici non transitabili. Queste strisce possono essere utilizzate, ad esempio, per la semina di sementi di piante da fiore per ottenere una zona fiorita per gli insetti.



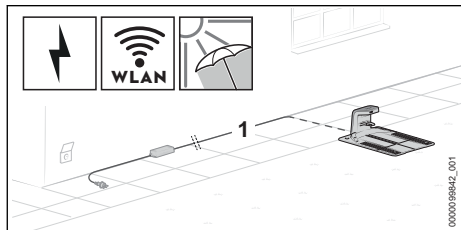
- ▶ Se lungo superfici non transitabili si desidera eseguire una falciatura senza bordi, posarvi longitudinalmente cordoli di aiuole o lastre di larghezza minima $a = 24$ cm.

6.2 Preparazione del robot rasaerba

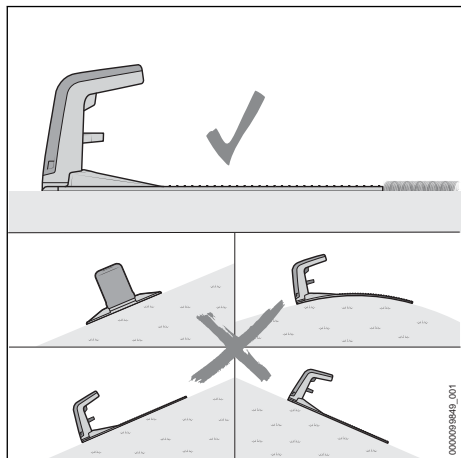
- ▶ Rimuovere il materiale di imballaggio e i fermi per il trasporto.
- ▶ Assicurarsi che i seguenti componenti siano in condizioni di sicurezza:
 - Robot rasaerba, [📖 4.6.1](#)
 - Lame, [📖 4.6.2](#)
 - Batteria, [📖 4.6.3](#)
 - Docking station e alimentatore, [📖 4.6.4](#)
- ▶ Installare la docking station, [📖 7](#)
- ▶ Posare il filo perimetrale, [📖 8](#)
- ▶ Completare la posa del filo perimetrale, [📖 9.1](#)
- ▶ Posare il filo guida, [📖 10.1](#)
- ▶ Collegare la docking station all'alimentazione elettrica, [📖 11.1](#)
- ▶ Caricare il robot rasaerba, [📖 12.1](#)
- ▶ Connettere l'interfaccia Bluetooth®, [📖 13.1](#)
- ▶ Se non è possibile eseguire queste operazioni, non usare il robot rasaerba e rivolgersi a un rivenditore STIHL.

7 Installazione della docking station

7.1 Indicazioni generali



- La posizione di installazione della docking station deve soddisfare le condizioni seguenti:
 - Il cavo di carica (1) può essere posato al di fuori della zona di falciatura fino all'alimentazione elettrica.
 - La docking station e l'alimentatore si trovano in una posizione ben visibile.
 - La docking station si trova nella superficie di falciatura più grande o che viene falciata più frequentemente.
 - Se possibile: la posizione di installazione deve essere protetta dalle intemperie e all'ombra.
 - Se possibile: la docking station si trova entro il raggio di ricezione di una rete wireless (connessione WLAN).
 - Se possibile: se la superficie di falciatura presenta una pendenza, la docking station si trova nella parte bassa della pendenza.



- Orientare la docking station in modo da soddisfare le condizioni seguenti:
 - La docking station si trova su una superficie piana.

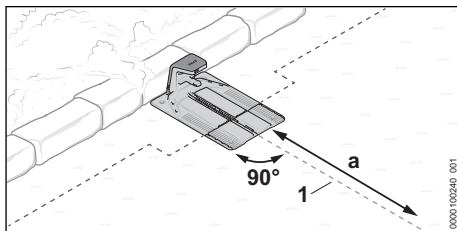
- L'apertura della docking station è rivolta verso la superficie di falciatura.
- La docking station è in posizione orizzontale e non è inclinata di lato, in avanti o indietro.
- La piastra di base non è curvata ed è in posizione piatta sul terreno.

7.2 Posizionamento della docking station

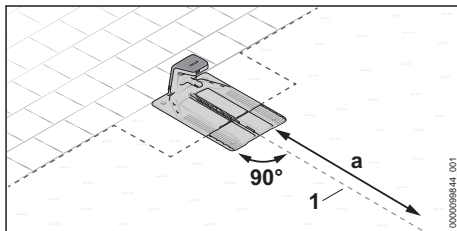
Il corretto posizionamento della docking station dipende dall'ubicazione prevista e dal relativo ambiente.

- Scegliere un'ubicazione e installare la docking station come descritto.

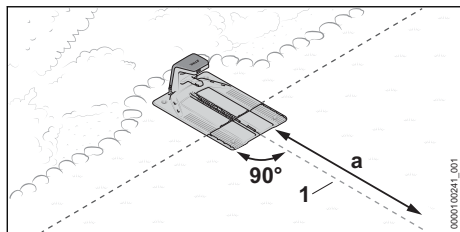
Installazione della docking station sulla superficie di falciatura



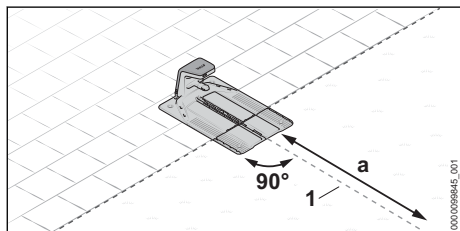
La docking station è appoggiata a una parete sul bordo della superficie di falciatura e il filo guida (1) può essere condotto per una lunghezza $a = 2$ m in direzione rettilinea dalla docking station nella superficie di falciatura.



La docking station si trova sul margine della superficie di falciatura. La superficie adiacente è transitabile e il filo guida (1) può essere condotto per una lunghezza $a = 2$ m in direzione rettilinea dalla docking station nella superficie di falciatura.



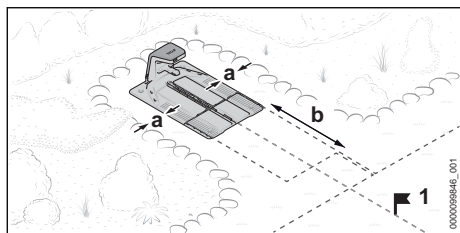
La docking station si trova in parte in un'aiuola e in parte sulla superficie di falciatura e il filo guida (1) può essere condotto per una lunghezza $a = 2$ m in direzione rettilinea dalla docking station nella superficie di falciatura.



La docking station si trova in parte su una superficie transitabile e in parte sulla superficie di falciatura e il filo guida (1) può essere condotto per una lunghezza $a = 2$ m in direzione rettilinea dalla docking station nella superficie di falciatura.

- Preparazione della docking station, 7.3.
- Installazione della docking station sulla superficie di falciatura, 7.4.

Installazione della docking station al di fuori della superficie di falciatura



La docking station si trova al di fuori della superficie di falciatura.

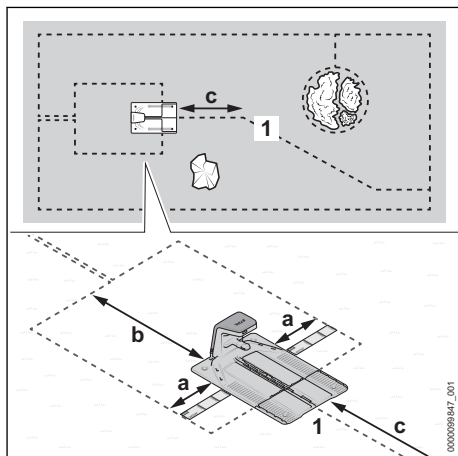
La distanza minima laterale dalle superficie adiacenti deve essere $a = 15$ cm.

La distanza minima del bordo anteriore della docking station dalla superficie di falciatura deve essere $b = 2$ m.

Nel caso di questa variante, al termine della messa in funzione è strettamente necessario impostare un punto iniziale (1) nella superficie di falciatura. Il robot rasaerba inizia quindi la falciatura da questo punto e non direttamente dalla docking station. I punti iniziali possono essere impostati tramite l'app "MYiMOW®". La frequenza di partenza dal punto iniziale (1) deve essere impostata nell'app al 100%.

- Preparazione della docking station, 7.3.
- Installazione della docking station al di fuori della superficie di falciatura, 7.5.

Installazione della docking station al centro della superficie di falciatura



La docking station viene posizionata come "isola" al centro della superficie di falciatura.

Nel caso di questa variante, il filo perimetrale viene condotto attorno alla docking station verso la parte posteriore sul margine della superficie di falciatura. Il filo guida viene condotto in avanti verso il margine della superficie di falciatura.

La distanza laterale minima dalle superfici adiacenti deve essere $a = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler).

La distanza minima del bordo posteriore della docking station dal margine della superficie di falciatura deve essere $b = 2$ m.

Deve essere possibile condurre il filo guida (1) per una lunghezza $a = 2$ m in direzione rettilinea dalla docking station nella superficie di falciatura.

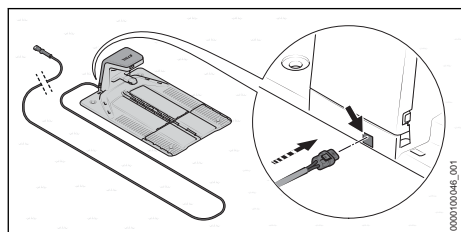
- Preparazione della docking station, 7.3.
- Installazione della docking station al centro della superficie di falciatura, 7.6.

7.3 Preparazione della docking station

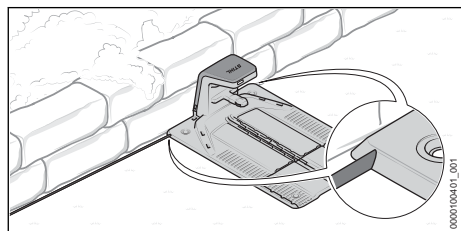
Collegamento del cavo di carica

AVVISO

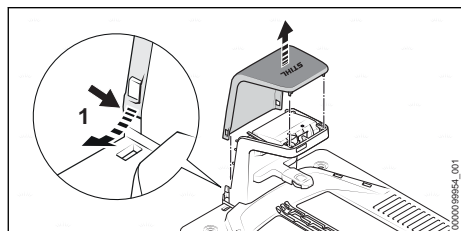
- Quando sono montati, i collegamenti a spina del cavo di carica sono protetti contro le impurità, ad esempio polvere e sporco. Se i collegamenti a spina sono sporchi, possono verificarsi malfunzionamenti della docking station.
 - ▶ Proteggere i collegamenti a spina aperti dalle impurità.
 - ▶ Pulire i collegamenti a spina sporchi come descritto nelle presenti istruzioni d'uso.



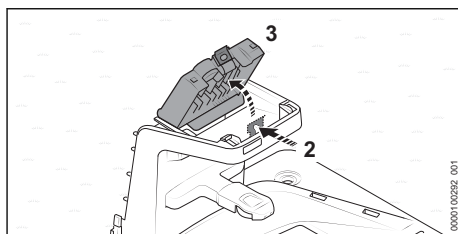
Il cavo di carica può essere generalmente collegato dalla parte posteriore.



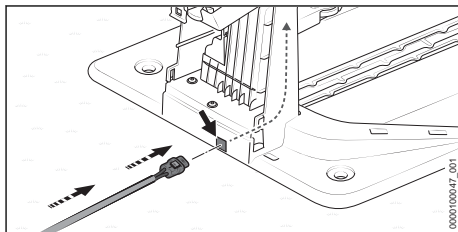
Se la docking station è appoggiata a un muro, il cavo di carica può essere posato anche sotto la piastra di base. Il cavo di carica può uscire a destra o a sinistra della piastra di base.



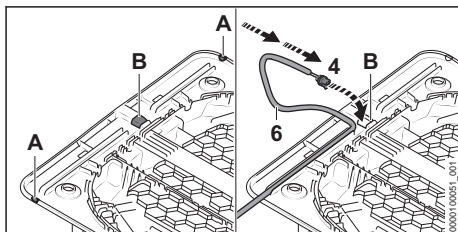
- ▶ Piegarlo leggermente la cappottatura (1) verso l'esterno su entrambi i lati e rimuoverla verso l'alto.



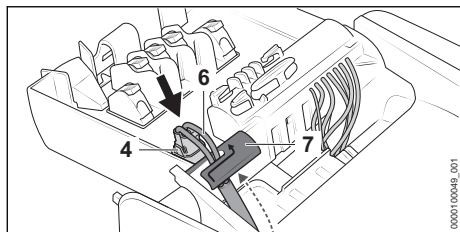
- ▶ Premere la leva di arresto (2) e ribaltare la copertura (3).



- ▶ Se si desidera collegare la docking station dalla parte posteriore:
 - ▶ Infilare la spina (4) nel passacavi (5) e fare scorrere il cavo di carica (6).
 - Spingere il cavo di carica (6) verso l'alto all'interno della docking station.

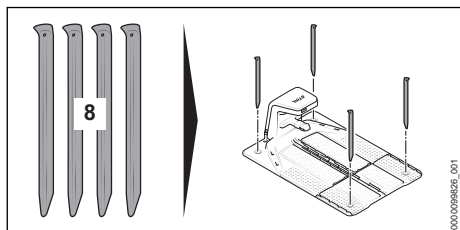


- ▶ Se la docking station è appoggiata a un muro o si desidera condurre il cavo di carica lateralmente sotto la piastra di base:
 - ▶ Aprire e sbavare il bordo sul lato desiderato della piastra di base nella posizione (A).
 - ▶ Tagliare e sbavare un'apertura (B) al centro della piastra di base.
 - ▶ Infilare la spina (4) nell'apertura (B) e far scorrere il cavo di carica (6).
 - Spingere il cavo di carica (6) verso l'alto all'interno della docking station.



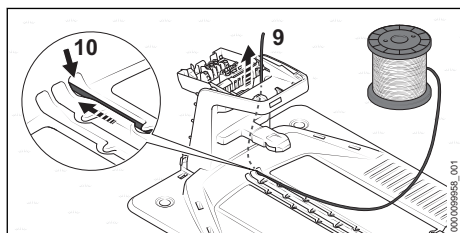
- Fissare il cavo di carica (6) nel fermacavi (7).
 - Inserire la spina (4).
- La spina (4) si innesta in modo percepibile su entrambi i lati.

Fissaggio della docking station

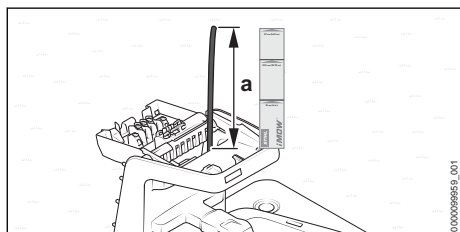


- Fissare la docking station a terra con quattro picchetti (8).

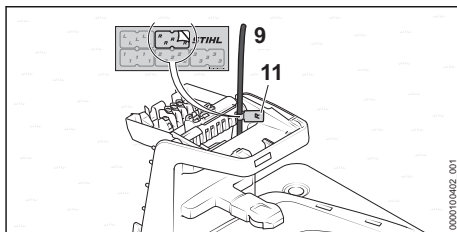
Introduzione del filo perimetrale



- Inserire l'inizio del filo (9) nel passacavi destro (10) e farlo scorrere.
- Spingere il filo perimetrale (9) verso l'alto all'interno della docking station.

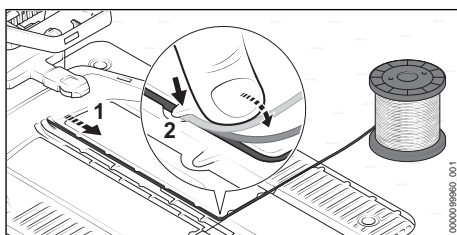


- Fare scorrere il filo perimetrale fino a farlo sporgere per una lunghezza $a = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) verso l'alto.

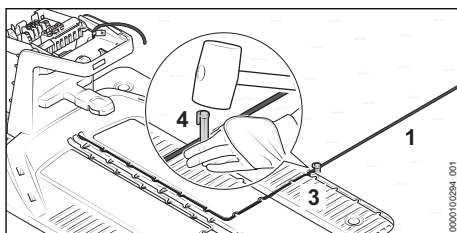


- Contrassegnare l'inizio del filo (9) vicino all'alloggiamento con il marcafile (11) adatto.
- Il contrassegno facilita il successivo collegamento al morsetto giusto.

7.4 Installazione della docking station sulla superficie di falciatura

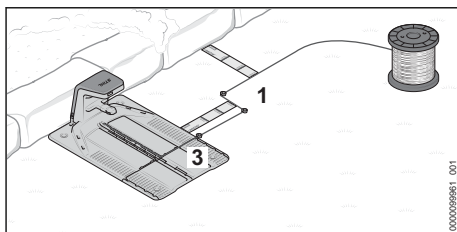



- Posare il filo perimetrale (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci (2).



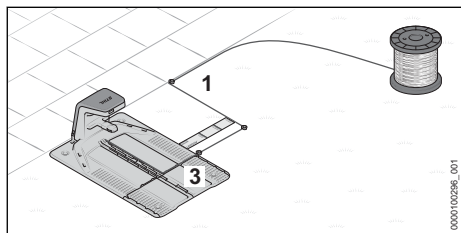
- Fissare il filo perimetrale (1) direttamente alla piastra di base (3) con un chiodo di fissaggio (4).


Se la docking station è appoggiata a una parete:



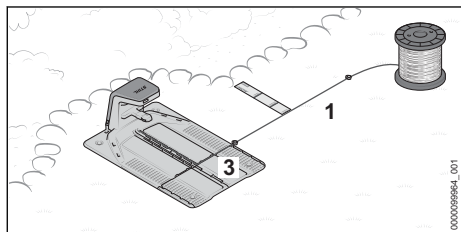
- Fare uscire il filo perimetrale (1) per 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) lateralmente dalla piastra di base (3).
- Condurre il filo perimetrale (1) parallelamente alla piastra di base (3) verso il margine della superficie di falciatura e mantenere la distanza di 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) dalla parete.
- Posare il filo perimetrale (1) attorno alla superficie di falciatura procedendo in senso orario,  8.


Se la docking station si trova su una superficie transitabile adiacente:



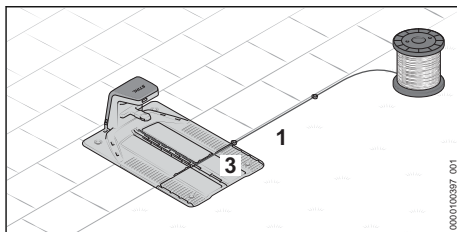
- Fare uscire il filo perimetrale (1) per 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) lateralmente dalla piastra di base (3).
- Condurre il filo perimetrale (1) parallelamente alla piastra di base (3) verso il margine della superficie di falciatura.
- Posare il filo perimetrale (1) attorno alla superficie di falciatura procedendo in senso orario,  8.


Se la docking station si trova in parte in un'aiuola e in parte sulla superficie di falciatura:



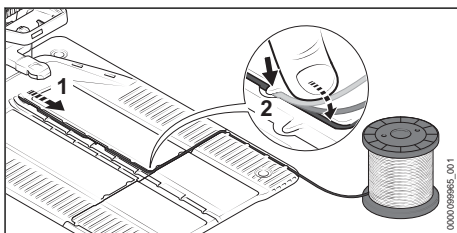
- Fare uscire il filo perimetrale (1) da un lato della piastra di base (3) e mantenere la distanza di 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) parallelamente all'aiuola.
- Posare il filo perimetrale (1) attorno alla superficie di falciatura procedendo in senso orario,  8.

Se la docking station si trova in parte su una superficie transitabile e in parte sulla superficie di falciatura:

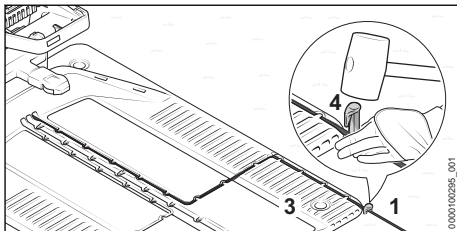


- Fare uscire il filo perimetrale (1) lateralmente dalla piastra di base (3) e posarlo lungo la superficie transitabile.
- Posare il filo perimetrale (1) attorno alla superficie di falciatura procedendo in senso orario,  8.

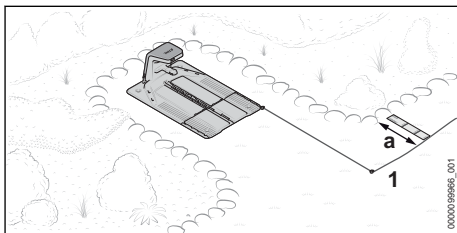
7.5 Installazione della docking station al di fuori della superficie di falciatura




- Posare il filo perimetrale (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci (2).

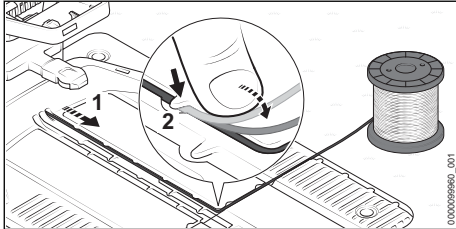


- Fissare il filo perimetrale (1) direttamente alla piastra di base (3) con un chiodo di fissaggio (4).

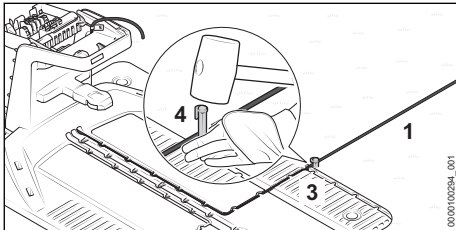


- Condurre il filo perimetrale (1) in avanti verso la superficie di falciatura.
- La distanza corretta dal margine della superficie di falciatura dipende dal fatto che il margine della superficie di falciatura è transitabile o è necessario rispettare una distanza $a = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler).
- Posare il filo perimetrale (1) attorno alla superficie di falciatura procedendo in senso orario,  8.

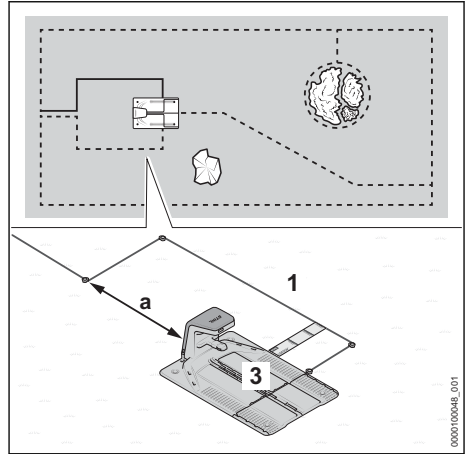
7.6 Installazione della docking station al centro della superficie di falciatura




- Posare il filo perimetrale (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci (2).



- Fissare il filo perimetrale (1) direttamente alla piastra di base (3) con un chiodo di fissaggio (4).

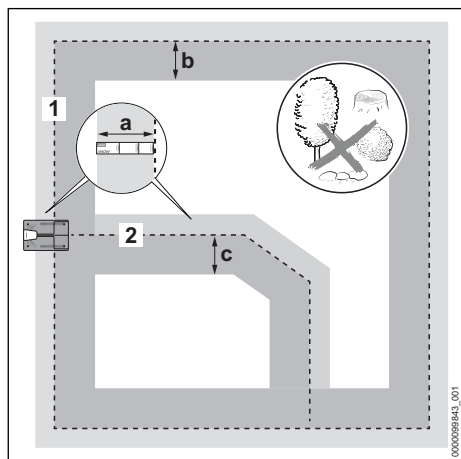


- Fare uscire il filo perimetrale (1) per almeno 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) lateralmente dalla piastra di base (3).
 - Condurre il filo perimetrale (1) a una distanza minima $a = 2$ m dietro la piastra di base (3).
 - Condurre il filo perimetrale (1) al centro dietro la docking station fino al margine della superficie di falciatura.
- La distanza corretta dal margine della superficie di falciatura deve essere rispettata in funzione della superficie adiacente.
- Posare il filo perimetrale (1) attorno alla superficie di falciatura procedendo in senso orario,  8.

8 Posa del filo perimetrale

8.1 Indicazioni generali

Controllo dell'andamento del filo perimetrale e del filo guida sulla superficie di falciatura



► Accertarsi che lungo il filo perimetrale e il filo guida la superficie di falciatura sia sufficientemente piana e possibilmente priva di ostacoli nelle larghezze seguenti:

Filo perimetrale (1)

- verso l'esterno: $a = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler)
- verso l'interno: $b = 1,2$ m

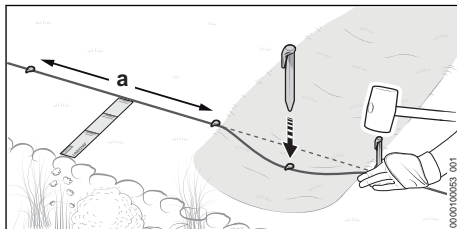
Filo guida (2)

- a destra in direzione di marcia verso la docking station: $a = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler)
- a sinistra in direzione di marcia verso la docking station: $c = 1,2$ m

Posa del filo perimetrale

- Posare il filo perimetrale in senso orario partendo dalla docking station.
- Non piegare, tagliare, tendere o incrociare il filo perimetrale.
- Accertarsi che il filo perimetrale non si incroci con un filo guida.
 - Eccezione: in caso di realizzazione di un corridoio, il filo guida deve incrociare il filo perimetrale.
- Rispettare una distanza minima di 1 m dai fili perimetrali di installazioni di robot rasaerba vicine.
- Accertarsi che la lunghezza del filo perimetrale non sia superiore a 850 m.

Fissaggio del filo perimetrale e del filo guida



- Fissare il filo perimetrale e il filo guida con i chiodi di fissaggio in modo da soddisfare le condizioni seguenti:
 - La distanza tra i chiodi di fissaggio è massimo $a = 1$ m.
 - In tutti i punti il filo perimetrale e il filo guida sono piatti sul terreno.
 - I chiodi di fissaggio sono conficcati completamente nel terreno.

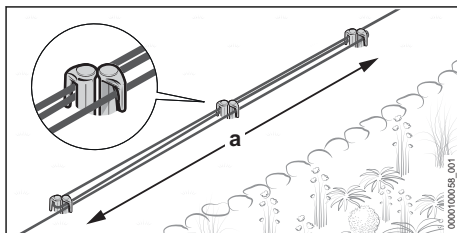
Posa di una riserva di filo

Le riserve di filo permettono di effettuare correzioni durante la posa e assicurano un margine di azione per adeguamenti successivi.

Esempi:

- Un'aiuola viene ampliata e deve essere delimitata di nuovo.
- Cespugli e arbusti crescono e il filo perimetrale deve essere posato compiendo un arco più ampio attorno alle piante.
- Il filo perimetrale è stato tagliato eccessivamente nella zona della docking station e non può essere collegato.

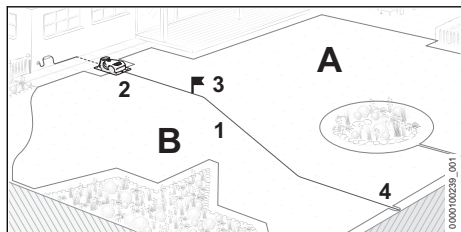
È possibile quindi pianificare e posare una o più riserve di filo.



- Posare un filo perimetrale su una lunghezza $a = 1$ m parallelo e molto vicino all'altro filo fissandolo con 2 chiodi, evitando che i fili si incrocino.
- Fissare la riserva di filo al centro con altri due chiodi di fissaggio.

8.2 Pianificazione della posa di un filo guida e posa di un punto di collegamento nel filo perimetrale

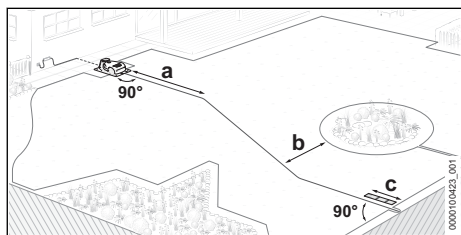
La posa di uno o più fili guida deve essere accuratamente pianificata in anticipo. Già durante la posa del filo perimetrale occorre tenere in considerazione la posizione di tutti i fili guida. Un filo guida è tassativamente necessario. È possibile però posare fino a tre fili guida.



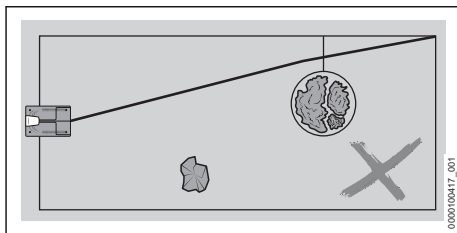
Il filo guida (1) svolge le funzioni seguenti:

- Orientamento per il ritorno alla docking station (2)
- Raggiungimento di un punto iniziale (3)
- Suddivisione della superficie di falciatura in zone (A e B)

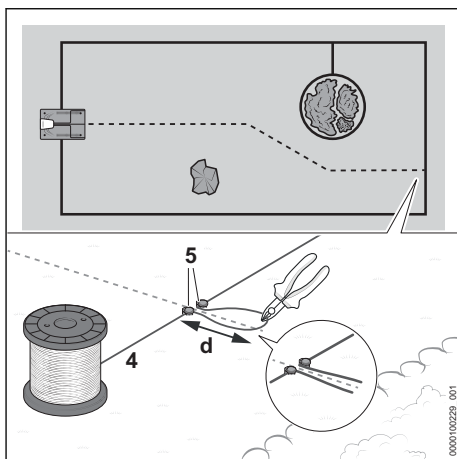
Il filo guida (1) viene posato attraverso la superficie di falciatura partendo dalla docking station (2) e collegato in un punto più lontano possibile al filo perimetrale (4). 10



- ▶ Pianificare la posa del filo guida in modo tale da soddisfare le seguenti condizioni:
 - Il filo guida viene condotto per una lunghezza $a = 2$ m in direzione rettilinea dalla docking station nella superficie di falciatura.
 - La distanza minima tra il filo guida e il filo perimetrale è $b = 27,5$ cm
 - Il filo guida viene condotto e collegato al filo perimetrale con una distanza minima $c = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) in direzione rettilinea e ad angolo retto.



- Il filo guida non deve incrociarsi con il collegamento di una superficie vietata.
- Il filo guida non deve essere collegato in un angolo del filo perimetrale.
- Il filo guida non deve incrociarsi con un filo perimetrale.
Eccezione: in caso di realizzazione di un corridoio, il filo guida deve incrociare il filo perimetrale.
- Il filo guida non deve essere piegato o teso e non deve incrociare se stesso.



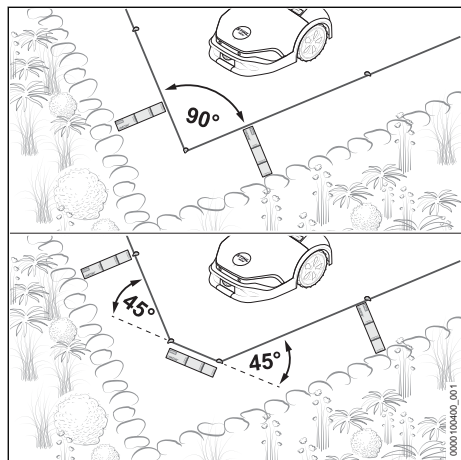
Durante l'installazione del filo perimetrale (4), è necessario posare il punto di collegamento per il filo guida:

- ▶ Fissare il filo perimetrale (4) ai punti previsti con un chiodo di fissaggio (5).
- ▶ Posare il filo perimetrale (4) formando un anello di lunghezza $d = 15$ cm e fissarlo con un altro chiodo di fissaggio (5).
- ▶ Tagliare il filo perimetrale (4) alla fine dell'anello, ad es. con una tronchese.
Al termine dell'installazione le estremità del filo devono essere collegate al filo guida. 10
- ▶ Continuare a posare il filo perimetrale (4) attorno alla superficie di falciatura.

8.3 Angoli

Angoli di 90°

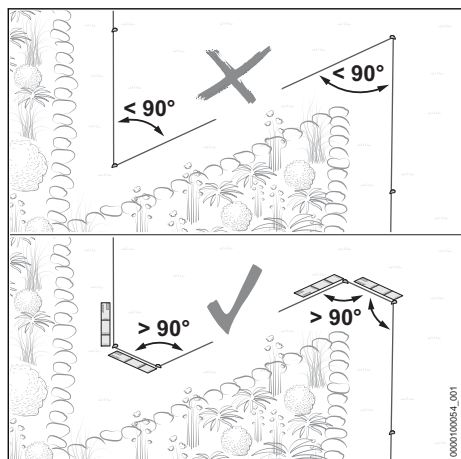
Gli angoli di 90° possono essere suddivisi in due parti da 45°. Così, in questa zona il robot rasaerba cambia direzione in modo più uniforme e con meno scatti.



- Posare il filo perimetrale trasversalmente nell'angolo su una lunghezza minima di 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler).

Angoli acuti < 90°

Suddividere gli angoli acuti < 90° in due parti. Così, in questa zona il robot rasaerba cambia direzione in modo più uniforme e con meno scatti.



- Accertarsi che gli angoli acuti non presentino una misura inferiore a 90°.

- Se la misura è inferiore a 90°, suddividere l'angolo.
- Posare un angolo di misura superiore a 90°. Successivamente posare il filo perimetrale in direzione rettilinea per almeno 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler).
- Poi posare un angolo di misura superiore a 90°. Successivamente posare il filo perimetrale in direzione rettilinea per almeno 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler).

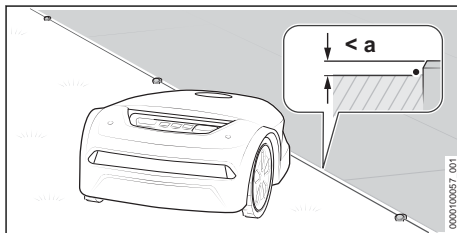
8.4 Superficie transitabile

Il robot rasaerba può transitare sulle superfici direttamente adiacenti alla superficie di falciatura, se la differenza di altezza tra la superficie transitabile e la superficie di falciatura non è superiore a 1,5 cm. Il fondo deve essere compatto e privo di ostacoli.

Esempi:

- Terrazza
- Vialetto piastrellato
- Cordoli di aiuole o lastre

Se la distanza tra il filo perimetrale e la superficie transitabile è ridotta, è possibile effettuare una falciatura senza bordi.



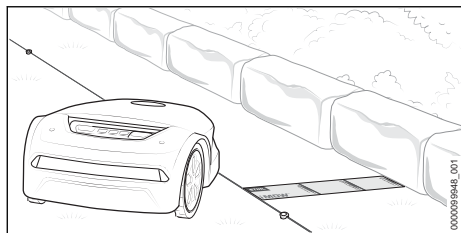
- Posare il filo perimetrale adiacente e parallelo alla superficie transitabile.
La differenza di altezza massima tra la superficie transitabile e la superficie di falciatura è $a = 1,5$ cm

8.5 Superficie non transitabile

Una superficie è definita non transitabile, se nella superficie di falciatura sporgono ostacoli vicini al terreno, se il fondo non è compatto o è molto irregolare e se la differenza di altezza tra la superficie di falciatura e la superficie adiacente è superiore a 1,5 cm.

Esempi:

- Muro o recinto
- Siepe o cespugli con rami molto bassi
- Giardino roccioso o sentiero ricoperto di ghiaia
- Terreno irregolare o che presenta molte radici sporgenti



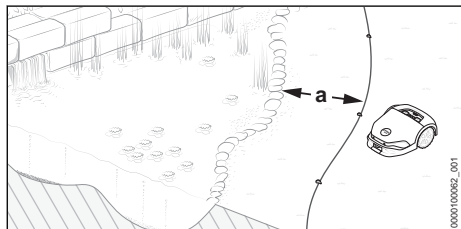
- ▶ Posare il filo perimetrale a una distanza di 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) parallelamente alla superficie non transitabile.
- ▶ Se la superficie non transitabile si trova sulla superficie di falciatura, delimitare la superficie non transitabile con una superficie vietata.

8.6 Specchi d'acqua

In presenza di specchi d'acqua il filo deve essere posato a una distanza maggiore, se lo specchio d'acqua non è delimitato da un ostacolo solido e alto almeno 10 cm.

Esempi:

- Stagno da giardino
- Piscina
- Ruscello o corso d'acqua



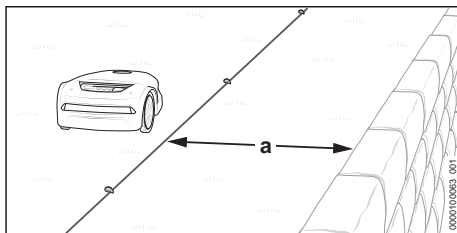
- ▶ Posare il filo perimetrale a una distanza $a = 1$ m parallelamente alla sponda dello specchio d'acqua.
- ▶ Se lo specchio d'acqua si trova sulla superficie di falciatura, delimitarlo con una superficie vietata.

8.7 Bordo di caduta

In presenza di bordi di caduta il filo deve essere posato a una distanza maggiore, se il bordo di caduta non è delimitato da un ostacolo solido e alto almeno 10 cm.

Esempi:

- Gradino
- Muro di sostegno
- Pendio moderato



- ▶ Posare il filo perimetrale a una distanza $a = 1$ m parallelamente al bordo di caduta.

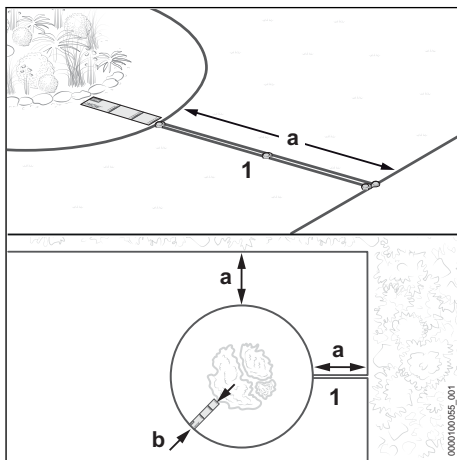
8.8 Superficie vietata

Le zone della superficie di falciatura sulle quali il robot rasaerba non può o non deve transitare devono essere delimitate mediante una superficie vietata.

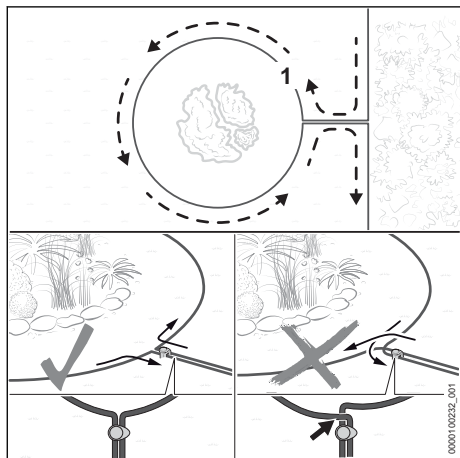
Esempi:

- Aiuola senza un bordo fisso e alto almeno 10 cm
- Stagno da giardino o piscina senza un bordo fisso e alto almeno 10 cm
- Ostacoli che non devono essere toccati
- Ostacoli non sufficientemente solidi
- Ostacoli più bassi di 10 cm

Per garantire un taglio perfetto, le superfici vietate non dovrebbero presentare forme concave.



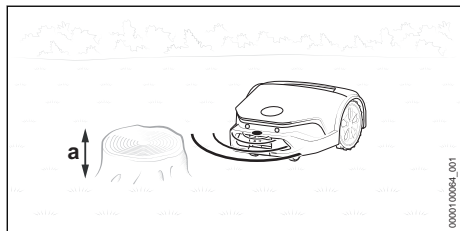
- Posare il filo perimetrale (1) partendo dal margine in direzione della superficie vietata. Accertarsi che per la superficie vietata vengano rispettate le misure seguenti:
 - Distanza minima da altri fili perimetrali $a = 55$ cm
 - Distanza del filo $b = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) (in presenza di specchi d'acqua e bordi di caduta $b = 1$ m)
 - Diametro minimo della superficie vietata 74 cm



- Posare il filo perimetrale (1) attorno all'area da delimitare.
- Ricondurre il filo perimetrale (1) molto vicino e parallelo alla prima parte riportandolo fino al margine, evitando che i fili si incrocino.

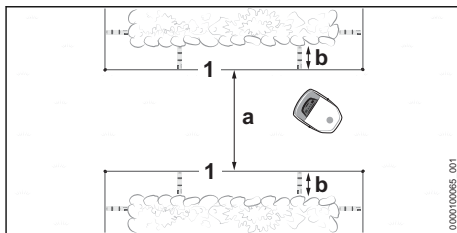
8.9 Ostacolo fisso

Un ostacolo fisso sulla superficie di falciatura non deve essere delimitato con una superficie vietata, se è più alto di 10 cm. L'ostacolo viene rilevato dai sensori a ultrasuoni e dal sensore antiurto.



- Un ostacolo fisso di altezza minima $a = 10$ cm non deve essere delimitato.

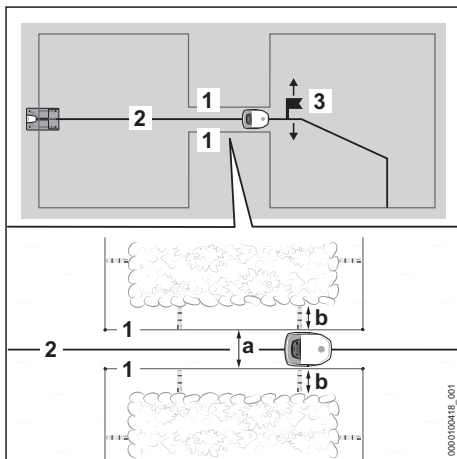
8.10 Strettoia



Il robot rasaerba attraversa tutte le strettoie, a condizione che venga rispettata una distanza minima (a) tra i fili perimetrali (1).

- Posare il filo perimetrale (1) come raffigurato e accertarsi che vengano rispettate le misure seguenti:
 - Distanza minima tra i fili perimetrali (1) nella strettoia: $a = 2$ m
 - Se la strettoia è circonscritta da ostacoli laterali, tenere conto di un'ulteriore distanza $b = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler)
- Se la distanza minima $a = 2$ m tra i fili perimetrali (1) non viene raggiunta: Posare un filo guida al centro della strettoia.


Strettoia con filo guida



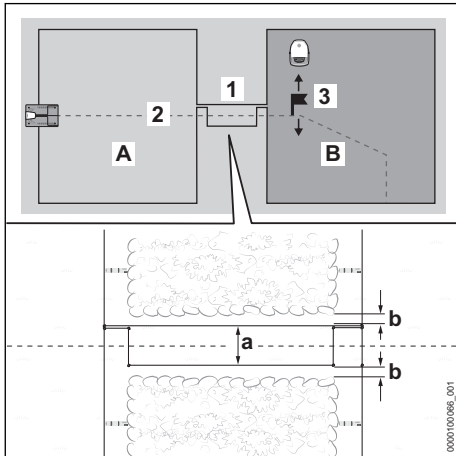
Un filo guida (2) guida il robot rasaerba esattamente attraverso la strettoia, a condizione che venga rispettata una distanza minima (a) tra i fili perimetrali (1).

Al termine della messa in funzione è necessario impostare un punto iniziale (3) a valle della strettoia e la relativa frequenza di partenza. In caso contrario il robot rasaerba non riuscirà a uscire

dalla strettoia. I punti iniziali possono essere impostati tramite l'app "MYiMOW®".

- ▶ Posare il filo perimetrale (1) come raffigurato e accertarsi che vengano rispettate le misure seguenti:
 - Distanza minima tra i fili perimetrali (1) nella strettoia: $a = 55$ m
 - Se la strettoia è circonscritta da ostacoli laterali, tenere conto di un'ulteriore distanza $b = 37$ cm (lunghezza: $1x$ iMOW® Ruler)
- ▶ Posare il filo guida (2) al centro della strettoia.
- ▶ Se la distanza minima $b = 37$ cm (lunghezza: $1x$ iMOW® Ruler) non viene raggiunta, realizzare un corridoio per guidare il robot rasaerba verso un'altra superficie di falciatura  8.11 oppure delimitare la zona della strettoia dalla superficie di falciatura.

8.11 Corridoio




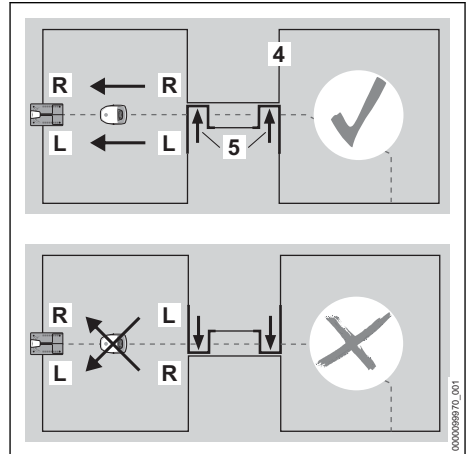
Un corridoio (1) consente di superare strettoie in modo mirato o definire attraversamenti.

- Un corridoio (1) collega la superficie di falciatura principale (A) a un'altra zona di falciatura (B).
- In un v (1) deve essere posato un filo guida (2).
- All'interno di un corridoio (1) la falciatura non viene eseguita.
- Un corridoio deve presentare una larghezza minima tra i fili perimetrali $a = 55$ cm.
- ▶ Se la strettoia è circonscritta da ostacoli laterali, tenere conto di una distanza minima $b = 15$ cm.

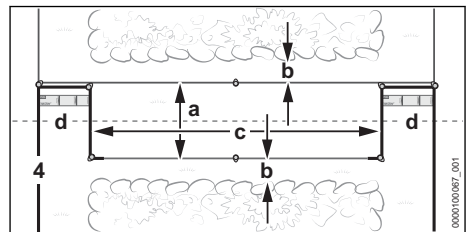
Al termine della messa in funzione è necessario impostare un punto iniziale (3) a valle del corri-

doio (1) e la relativa frequenza di partenza. In caso contrario il robot rasaerba non riuscirà a raggiungere l'altra zona di falciatura (B) dalla superficie di falciatura principale (A) attraversando il corridoio (1). I punti iniziali possono essere impostati tramite l'app "MYiMOW®".

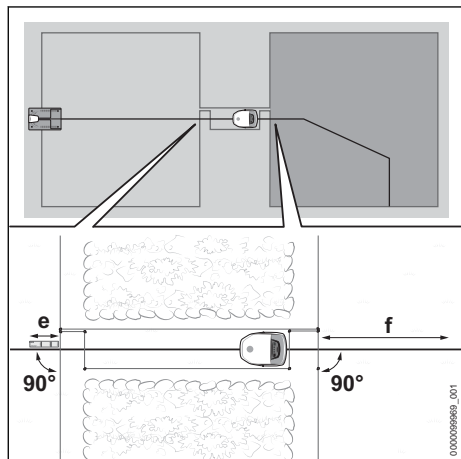
- ▶ Se la larghezza minima tra i fili perimetrali non può essere rispettata, delimitare l'altra zona di falciatura (B) e realizzare una superficie accessoria.  8.13



- ▶ Posare il filo perimetrale (4) come raffigurato e accertarsi che venga rispettata la posizione corretta dell'anello di filo (5):
 - Gli anelli di filo (5) devono essere posati in direzione di marcia verso la docking station a sinistra = (L).
 - La sezione in corrispondenza della quale i fili perimetrali (4) si trovano in posizione parallela e adiacenti l'uno rispetto all'altro si trova in direzione di marcia verso la docking station a destra = (R).



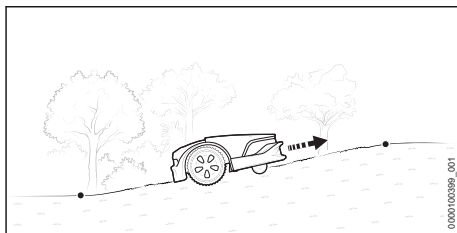
- ▶ Posare il filo perimetrale (4) come raffigurato e accertarsi che vengano rispettate le misure seguenti:
 - Larghezza tra i fili perimetrali nel corridoio: $a = 55 \text{ m}$
 - Distanza minima tra ostacoli laterali: $b = 15 \text{ cm}$
 - Lunghezza minima del corridoio: $c = 74 \text{ cm}$ (2x iMOW® Ruler)
 - Distanza dei fili perimetrali dell'anello di filo: $d = 37 \text{ cm}$ (lunghezza: 1x iMOW® Ruler)



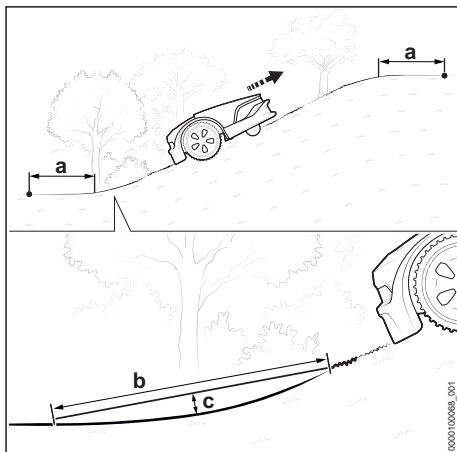
- ▶ Durante la posa del filo guida (2) accertarsi che vengano rispettate le misure e distanze seguenti:
 - Il filo guida (2) viene posato al centro del corridoio.
 - Condurre il filo guida (2) a monte del corridoio su una lunghezza minima $e = 37 \text{ cm}$ (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) in direzione rettilinea e ad angolo retto (90°) verso il corridoio.
 - Condurre il filo guida (2) a valle del corridoio su una lunghezza minima $f = 2 \text{ m}$ in direzione rettilinea e ad angolo retto (90°) dal corridoio.

8.12 Pendenze

Il robot rasaerba è in grado di transitare e falciare su pendenze fino al 45%. Con l'Upgrade Kit 10, le ruote di trazione consentono a iMOW® di transitare e falciare su pendenze fino al 60%. L'Upgrade Kit 10 è disponibile come accessorio.



- ▶ Se all'interno di una superficie di falciatura è presente una pendenza fino al 27%, posare il filo perimetrale normalmente.

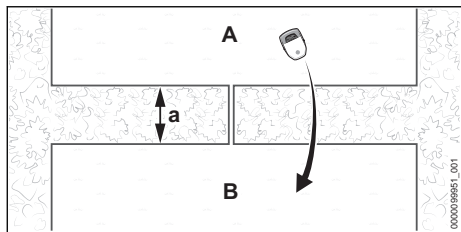


- ▶ Se all'interno di una superficie di falciatura è presente una pendenza superiore al 27%, a monte e a valle della pendenza posare il filo di guida con una distanza minima $a = 1,20 \text{ m}$.
- ▶ Per fare in modo che il robot rasaerba sia in grado di transitare nel tratto tra terreno in piano e pendenza, il raggio di curvatura in questo tratto deve permettere un passaggio a una distanza massima dal terreno $c = 10 \text{ cm}$ su una lunghezza $b = 1 \text{ m}$.

8.13 Superficie accessoria

Il robot rasaerba non può raggiungere da solo una superficie accessoria, ma deve essere collocato in questa superficie dal cliente.

Nella superficie accessoria non può essere posato alcun filo guida.



- Condurre e posare il filo perimetrale (1) dalla superficie principale (A) nella superficie accessoria (B).

Distanza minima dai fili perimetrali $a = 74$ cm

- Accertarsi che la lunghezza del filo perimetrale (1) non sia superiore a 850 m.
- Far ritornare il filo perimetrale (1) alla superficie di falciatura (A) posandolo parallelo e molto vicino all'altro filo, evitando che i fili si incrocino.

8.14 Superficie di falciatura di piccole dimensioni

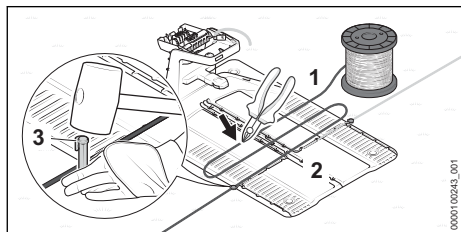
Nel caso di superfici di falciatura di piccole dimensioni, per le quali sono necessari meno di 20 m di filo perimetrale, deve essere utilizzato il modulo per piccole superfici STIHL AKM 100.

STIHL AKM 100 stabilizza il segnale del cavo e viene integrato nel filo perimetrale mediante appositi connettori.

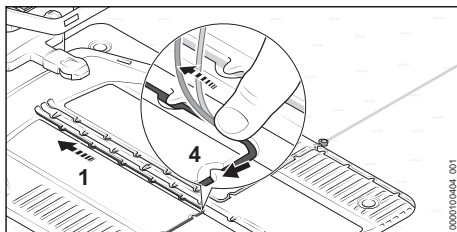
9 Completamento della posa del filo perimetrale

9.1 Completamento della posa del filo perimetrale

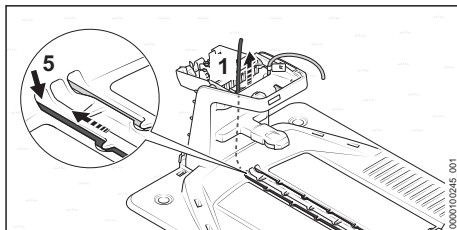
Docking station sul margine della superficie di falciatura, docking station sul margine del prato



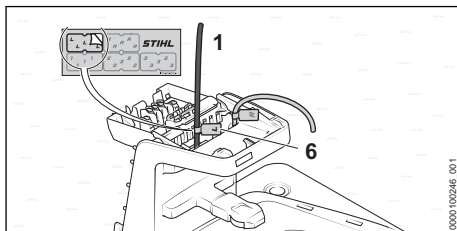
- Fissare il filo perimetrale (1) direttamente alla piastra di base (2) con un chiodo di fissaggio (3).
- Misurare con il filo perimetrale (1) due larghezze della piastra di base (2), quindi tagliare il filo perimetrale (1) con una tronchese.



- Posare il filo perimetrale (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci (4).

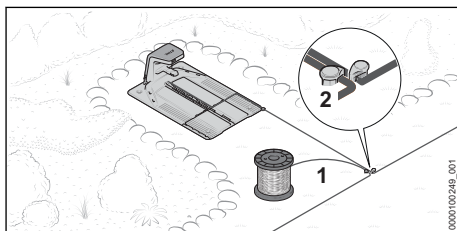


- Inserire il filo perimetrale (1) nel passacavi sinistro (5) e farlo scorrere. Spingere l'estremità del filo (1) verso l'alto all'interno della docking station.

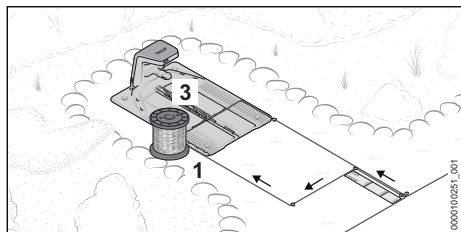


- Contrassegnare l'estremità del filo (1) vicino all'alloggiamento con il marcafilo (6) adatto.

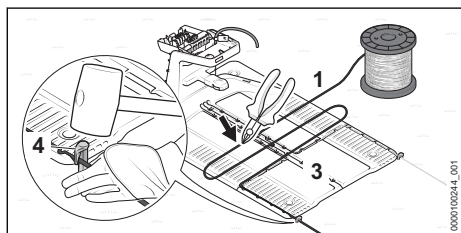
Docking station al di fuori della superficie di falciatura



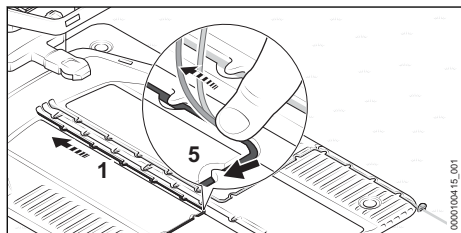
- Condurre il filo perimetrale (1) molto vicino al filo perimetrale già posato e fissarlo con un chiodo di fissaggio (2).



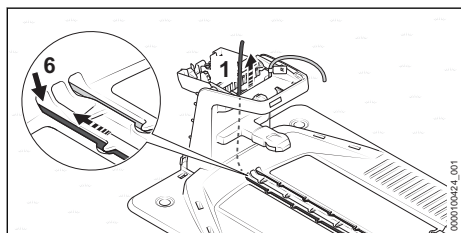
- ▶ Ricondurre il filo perimetrale (1) molto vicino e parallelo all'altro filo perimetrale su una lunghezza di 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) fino alla docking station, evitando che i fili si incrocino.
- ▶ Ricondurre il filo perimetrale (1) fino al margine e di nuovo fino alla piastra di base (3).



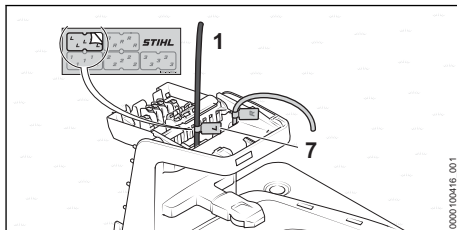
- ▶ Fissare il filo perimetrale (1) direttamente alla piastra di base (3) con un chiodo di fissaggio (4).
- ▶ Misurare con il filo perimetrale (1) due larghezze della piastra di base (3), quindi tagliare il filo perimetrale (1) con una tronchese.



- ▶ Posare il filo perimetrale (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci (5).



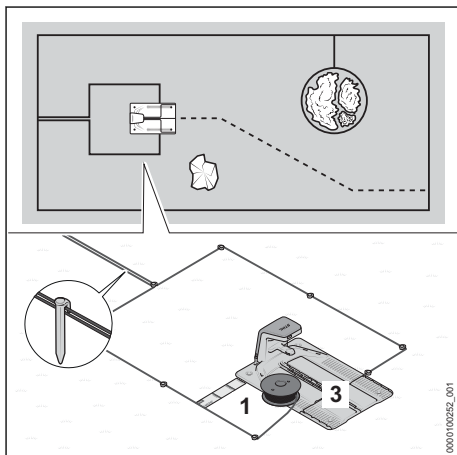
- ▶ Inserire il filo perimetrale (1) nel passacavi sinistro (6) e farlo scorrere. Spingere l'estremità del filo (1) verso l'alto all'interno della docking station.



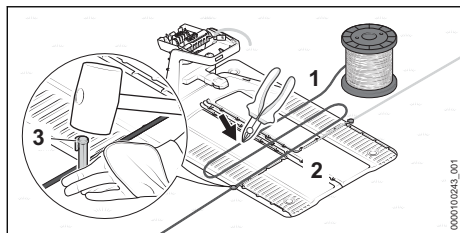
- ▶ Contrassegnare l'estremità del filo (1) vicino all'alloggiamento con il marcafilo (7) adatto.

Al termine della messa in funzione è strettamente necessario impostare un punto iniziale nella superficie di falciatura. In caso contrario il robot rasaerba non riuscirà a orientarsi sulla superficie di falciatura. I punti iniziali e la relativa frequenza di partenza possono essere impostati tramite l'app "MYiMOW®".

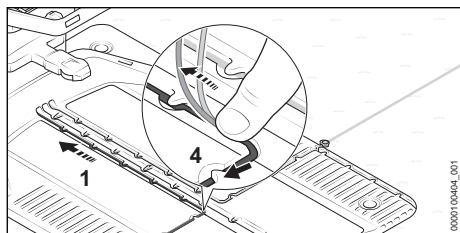
Installazione della docking station al centro della superficie di falciatura



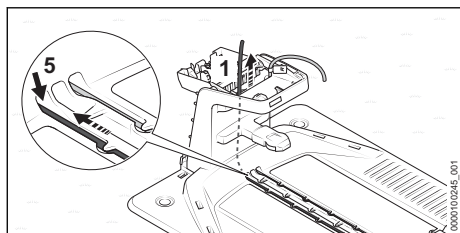
- ▶ Condurre il filo perimetrale (1) molto vicino al filo perimetrale già posato.
- ▶ Ricondurre il filo perimetrale (1) molto vicino e parallelo all'altro filo perimetrale fino alla docking station, evitando che i fili si incrocino.
- ▶ Condurre il filo perimetrale (1) a una distanza di 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) attorno alla piastra di base (3) in avanti.



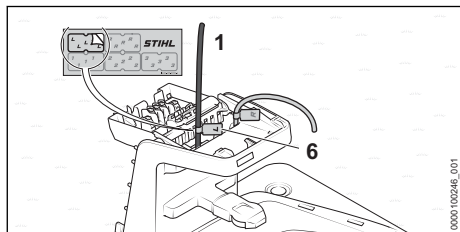
- Fissare il filo perimetrale (1) direttamente alla piastra di base (2) con un chiodo di fissaggio (3).
- Misurare con il filo perimetrale (1) due larghezze della piastra di base (2), quindi tagliare il filo perimetrale (1) con una tronchese.



- Posare il filo perimetrale (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci (4).



- Inserire il filo perimetrale (1) nel passacavi sinistro (5) e farlo scorrere. Spingere l'estremità del filo (1) verso l'alto all'interno della docking station.



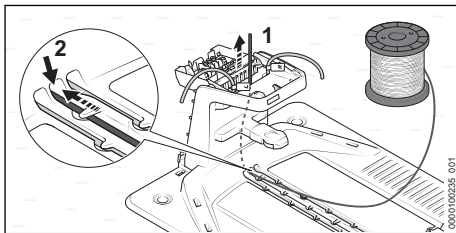
- Contrassegnare l'estremità del filo (1) vicino all'alloggiamento con il marcafilo (6) adatto.

10 Posa del filo guida

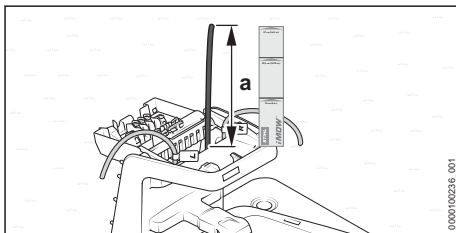
10.1 Posa del filo guida

Già durante la posa del filo perimetrale occorre tenere in considerazione la posizione di tutti i fili guida.

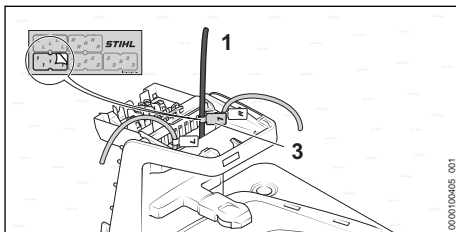
- Leggere le indicazioni generali sulla posa del filo guida 8.1.



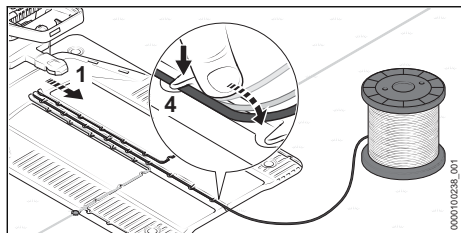
- Infilare l'inizio del filo guida (1) nel passacavi centrale (2) e farlo scorrere. Spingere il filo guida (1) verso l'alto all'interno della docking station.



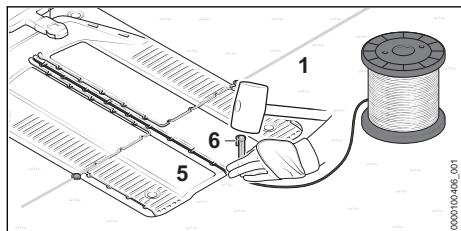
- Fare scorrere il filo guida (1) fino a farlo sporgere per una lunghezza $a = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) verso l'alto.



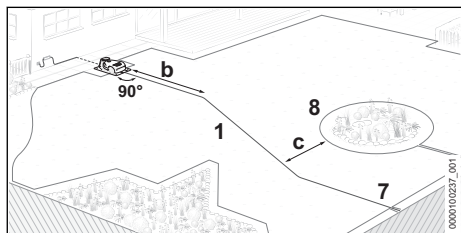
- Contrassegnare il filo guida (1) vicino all'alloggiamento con il marcafilo (3) adatto. Il contrassegno facilita il successivo collegamento al morsetto giusto.



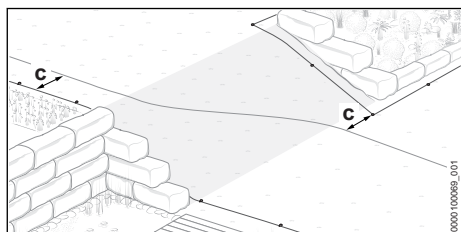
- Posare il filo guida (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci (4).



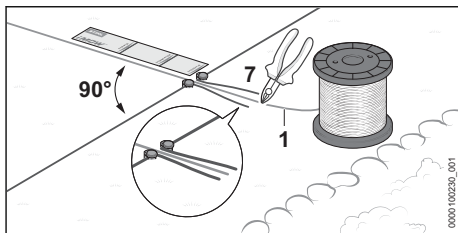
- Fissare il filo guida (1) direttamente alla piastra di base (5) con un chiodo di fissaggio (6).



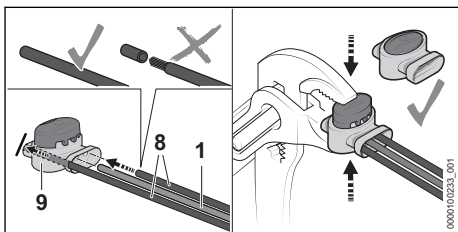
- Condurre il filo guida (1) su una lunghezza $b = 2$ m in direzione rettilinea e ad angolo retto (90°) dalla docking station nella superficie di falciatura.
- Condurre il filo guida (1) fino all'anello di filo (7) al margine della superficie di falciatura. La distanza minima dal filo perimetrale (8) deve essere $c = 27,5$ cm.



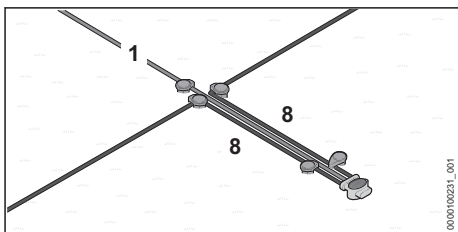
- Sui tratti in pendenza posare il filo guida in diagonale. La distanza minima dal filo perimetrale deve essere $c = 27,5$ cm.



- Condurre il filo guida (1) su una lunghezza minima di 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) in direzione rettilinea e ad angolo retto (90°) fino all'anello di filo (7).
- Posare il filo guida (1) al centro dell'anello di filo (7).
- Tagliare il filo guida (1) alla fine dell'anello di filo (7) con una tronchese e portare tutte le estremità del filo alla stessa lunghezza.



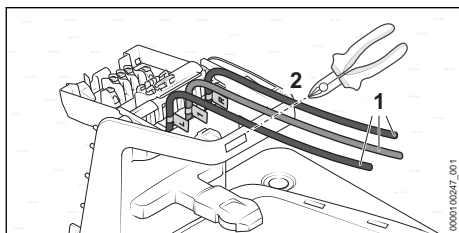
- Infilare le estremità dei fili perimetrali (8) e del filo guida (1) fino alla battuta nel connettore (9). Le estremità dei fili non devono essere spelate.
- Chiudere il connettore (1) con una pinza fino alla battuta.



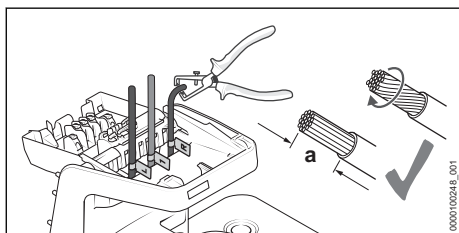
- Condurre i fili perimetrali (8) e il filo guida (1) paralleli e molto vicini tra loro, evitando che i fili si incrocino.
- Fissare i fili con altri chiodi di fissaggio.

11 Collegamento elettrico della docking station

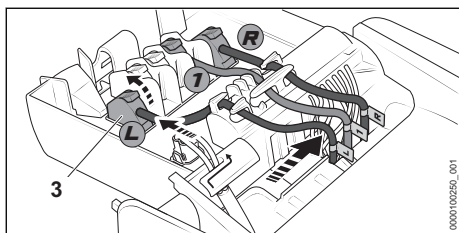
11.1 Collegamento del filo perimetrale e del filo guida



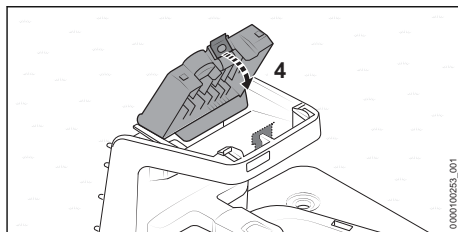
- ▶ Tendere leggermente le estremità dei fili (1) e tagliarli con una tronchese lungo il bordo (2).



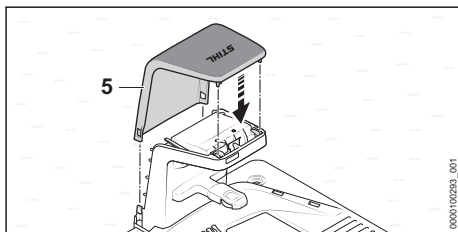
- ▶ Spelare le estremità dei fili per una lunghezza $a = 10$ mm.
- ▶ Torcere i trefoli in modo che non sporgano.



- ▶ Abbinare le estremità dei fili etichettate ai rispettivi morsetti.
- ▶ Ribaltare indietro le leve dei morsetti corrispondenti (3).
- ▶ Introdurre l'estremità del filo spelato nel morsetto corrispondente (3) e riportare in avanti la leva per chiudere.
- ▶ Fissare il filo perimetrale e il filo guida nei fermacavi come raffigurato e spingerli verso destra.

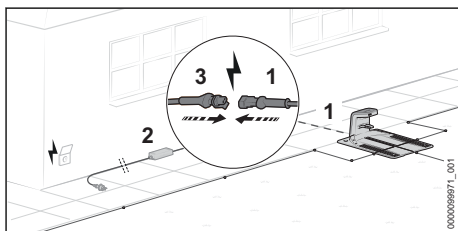


- ▶ Ribaltare in avanti la copertura (4). La copertura (4) scatta in posizione in modo percepibile.



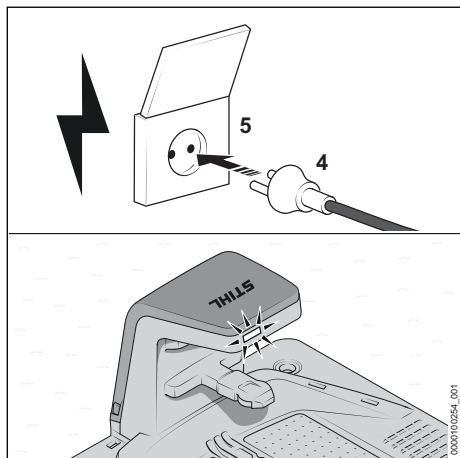
- ▶ Applicare la cappottura (5). La cappottura (5) scatta in posizione in modo percepibile.

11.2 Posa del cavo di carica e collegamento dell'alimentatore



- ▶ Posare il cavo di carica (1) fino all'ubicazione dell'alimentatore (2).
- ▶ Scegliere l'ubicazione dell'alimentatore (2) in modo che siano soddisfatte le condizioni seguenti:
 - L'alimentatore (2) e il cavo di collegamento si trovano al di fuori della superficie di falciatura.
 - Una presa adatta si trova vicino all'alimentatore (2).
 - L'alimentatore (2) si trova su una superficie piana.
 - L'alimentatore (2) non si trova su una superficie costantemente bagnata.
 - Se possibile: la posizione di installazione deve essere protetta dalle intemperie e all'ombra.

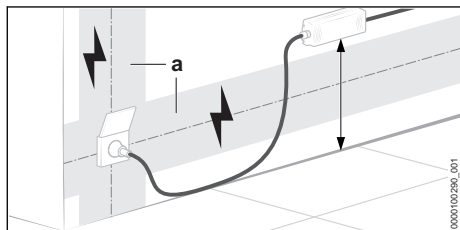
- ▶ Posare il cavo di carica in modo tale da soddisfare le condizioni seguenti:
 - Il cavo di carica (1) si trova al di fuori della superficie di falciatura.
 - Il cavo di carica (1) è posato in modo tale da evitare che le persone vi inciampino.
 - Il cavo di carica (1) non è teso o ingarbugliato.
 - Il cavo di carica (1) è completamente avvolto e non si trova sotto la docking station.
 - Il cavo di carica (1) non si trova su una superficie costantemente bagnata.
- ▶ Collegare il cavo di carica (1) alla spina (3) dell'alimentatore (2).



- ▶ Innestare la spina di rete (4) in una presa installata correttamente (5).
Il LED sulla docking station si accende in verde.

11.3 Montaggio dell'alimentatore su una parete

L'alimentatore può essere montato su una parete.

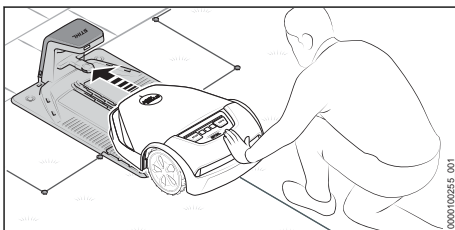


- ▶ Montare l'alimentatore in modo che siano soddisfatte le seguenti condizioni:

- Usare un sistema di fissaggio adeguato.
- L'alimentatore è orizzontale.
Rispettare le seguenti distanze:
 - L'alimentatore si trova lontano dalla zona (a) dove sono presenti possibili installazioni elettriche.
 - Una presa adatta si trova vicino all'alimentatore.
- Se possibile: la posizione di installazione deve essere protetta dalle intemperie e all'ombra.

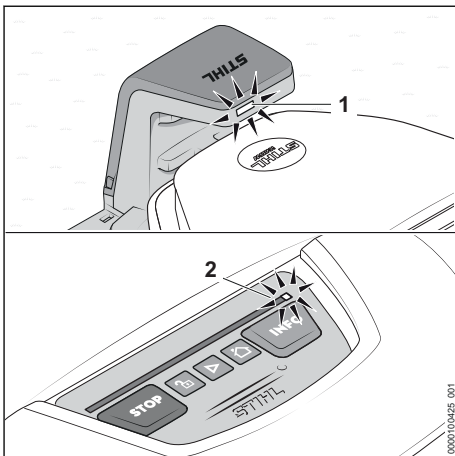
12 Carica del robot rasaerba

12.1 Carica del robot rasaerba



- ▶ Spingere il robot rasaerba fino all'arresto nella docking station.
Il robot rasaerba esegue un avvio del sistema e viene caricato.

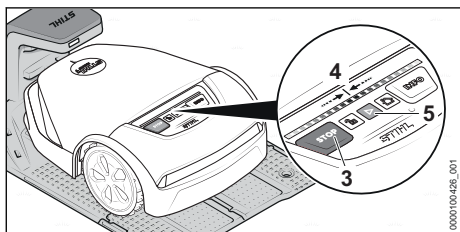
Il tempo di carica dipende da diverse condizioni, ad esempio dalla temperatura della batteria o dalla temperatura ambiente. Per un rendimento ottimale, rispettare l'intervallo di temperatura raccomandato, 23.7.



I LED (1) sulla docking station si accendono in bianco. Sulla barra luminosa del robot rasaerba si accende un LED (2) bianco.

Carica a risparmio energetico

Per caricare la batteria del robot rasaerba consumando la minore quantità di energia, oltre alla funzione di carica è possibile disattivare tutte le funzioni di ricarica e i funzionari supplementari non necessarie del robot rasaerba e della docking station.



► Se la funzione "Protezione antifurto" è attivata nell'app "MYiMOW®", disattivarla.

Premere le seguenti combinazioni di tasti in successione:

► Premere "STOP" (3).

Il robot rasaerba viene arrestato e bloccato.

► Premere e tenere premuto "STOP" (3) finché la barra luminosa (4) si accende completamente in rosso.

► Premere "STOP" (1).

La barra luminosa (4) lampeggia due volte. Il blocco del robot rasaerba è attivato.

► Premere e tenere premuto "STOP" (3) finché la barra luminosa (4) si accende completamente in rosso e successivamente lampeggia due volte in rosso.

La modalità "Carica a risparmio energetico" è attivata. La batteria del robot rasaerba viene caricata completamente. Tutte le funzioni supplementari sono disattivate.

Dopo la carica il robot rasaerba deve essere attivato affinché sia di nuovo pronto per l'uso:

► Premere il tasto "START" (5).

Il robot rasaerba è pronto per l'uso.

13 Collegamento dell'interfaccia Bluetooth®

13.1 Configurazione dell'interfaccia Bluetooth®

Il robot rasaerba invia regolarmente un segnale Bluetooth® per potersi connettere a un dispositivo mobile. L'interfaccia wireless non è protetta da password al momento della consegna.

- Scaricare l'app "MYiMOW®" dall'App Store del dispositivo mobile e creare un account.
- Aggiungere il robot rasaerba all'account.

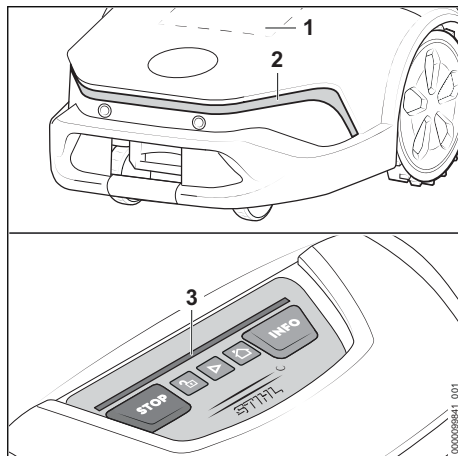
- Seguire le istruzioni sullo schermo e proteggere l'interfaccia Bluetooth® con una password.

Dopo l'assegnazione della password, il dispositivo mobile è autorizzato a controllare e configurare il robot rasaerba.

Un altro dispositivo mobile può essere autorizzato solo inserendo la password scelta. In questo modo il robot rasaerba è protetto contro l'accesso non autorizzato.

14 Sequenze luminose sul robot rasaerba e sulla docking station

14.1 Barre luminose sul robot rasaerba



Il display a matrice (1) e le barre luminose (2 e 3) indicano lo stato del robot rasaerba ed eventuali guasti.

Sequenza luminosa bianca:

- nessuna falciatura attiva.

Sequenza luminosa verde:

- una falciatura attiva.

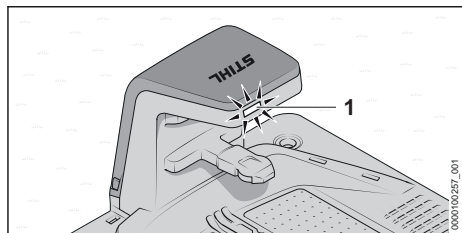
Sequenza luminosa blu:

- il robot rasaerba sta ricevendo un aggiornamento di sistema o il sistema si sta riavviando.

Sequenza luminosa rossa:

- il blocco dell'apparecchio è attivo.
- Segnalazione di guasto.

14.2 LED sulla docking station



Il LED (1) indica lo stato della docking station ed eventuali guasti.

Il LED (1) si accende in bianco:

- La docking station è pronta per l'uso.
- Il robot rasaerba si trova nella docking station senza falciatura attiva.
- Il robot rasaerba viene caricato senza falciatura attiva.

Il LED (1) si accende in verde:

- Il robot rasaerba ha interrotto la falciatura per caricarsi.

Il LED (1) si accende in rosso:

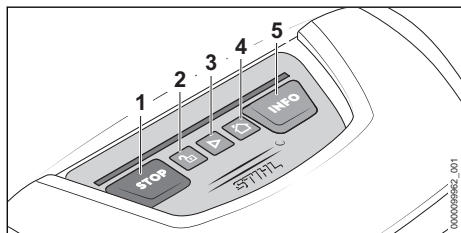
- È presente un guasto.

Il LED (1) si accende in blu:

- Comunicazione con il robot rasaerba in corso.

15 Uso e regolazione del robot rasaerba

15.1 Quadro di comando



Usando i pulsanti (1 - 5) è possibile comandare il robot rasaerba nelle sue funzioni di base. Tutte le funzioni sono disponibili tramite l'app "MYiMOW®".

Avvio della falciatura

- Premere "START" (3).

Il robot rasaerba inizia la falciatura e, al termine, torna automaticamente alla docking station.

Arresto della falciatura e blocco del robot rasaerba

- Premere "STOP" (1).

Il robot rasaerba e il gruppo di falciatura si arrestano. Il robot rasaerba viene bloccato.

Invio del robot rasaerba alla docking station

- Premere "HOME" (4).

Il robot rasaerba torna alla docking station.

Sblocco del robot rasaerba

- Premere il pulsante con il "LUCCHETTO" (2).
- Premere la combinazione di tasti visualizzata.

Consultazione di informazioni

- Premere "INFO" (5).
- Il robot rasaerba riproduce informazioni acustiche sullo stato corrente.

15.2 App "MYiMOW®"

Per poter utilizzare comodamente il robot rasaerba, è necessario disporre dell'app "MYiMOW®". Il robot rasaerba può essere comandato e impostato dall'app "MYiMOW®". Il robot rasaerba può essere connesso con un dispositivo mobile tramite una connessione di rete wireless (WLAN) e una connessione radiomobile o tramite Bluetooth®. Il robot rasaerba può essere comandato e impostato da un computer desktop tramite la web app "MYiMOW®".

Funzioni (elenco non esaustivo):

- Avvio e arresto della falciatura
- Schema di taglio
 - Impostazione dei tempi di falciatura (tramite una procedura guidata o manualmente)
 - Impostazione dei punti iniziali (opzionale)
 - Selezione delle zone (opzionale)
- Regolazione dell'altezza di taglio
- Accesso remoto al robot rasaerba tramite una connessione di rete wireless (WLAN)
- Accesso remoto al robot rasaerba tramite una connessione radiomobile.
- Guida

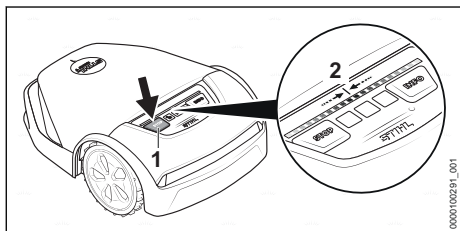
16 Arresto del robot rasaerba e attivazione del blocco dell'apparecchio

16.1 Arresto del robot rasaerba e attivazione del blocco dell'apparecchio



**AVVERTENZA**

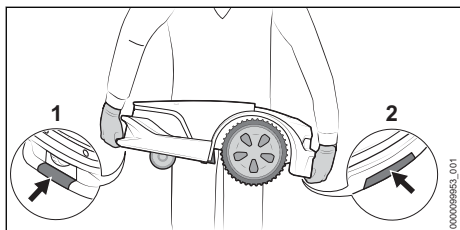
- Se il robot rasaerba non si arresta come descritto nelle presenti istruzioni d'uso e non viene fermato attivando il blocco dell'apparecchio, può accendersi inavvertitamente. Questo può causare gravi lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio durante il trasporto, la conservazione, la pulizia, la manutenzione, la riparazione o in caso di cambiamenti di funzionamento o comportamento insolito.



- ▶ Premere "STOP" (1).
Il robot rasaerba viene arrestato e bloccato.
- ▶ Premere e tenere premuto "STOP" (1) finché la barra luminosa (2) si accende completamente in rosso.
- ▶ Premere "STOP" (1).
La barra luminosa (2) lampeggia due volte. Il blocco del robot rasaerba è attivato. Il robot rasaerba può essere trasportato, riposto per la conservazione, pulito o sottoposto a manutenzione.

17 Trasporto**17.1 Trasporto del robot rasaerba**

- ▶ Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio.

Trasporto del robot rasaerba a mano

- ▶ Indossare guanti da lavoro in materiale resistente.

- ▶ Afferrare il robot rasaerba dal punto di presa anteriore (1) e posteriore (2).

Trasporto del robot rasaerba in un veicolo

- ▶ Fissare il robot rasaerba in modo che non possa ribaltarsi e muoversi.

17.2 Trasporto della batteria

La batteria è integrata nel robot rasaerba e può essere smontata solo da un rivenditore STIHL.


- ▶ Accertarsi che la batteria sia in condizioni di sicurezza.
- ▶ Sistemare la batteria nell'imballaggio in modo che non possa muoversi.
- ▶ Fissare l'imballaggio in modo da evitare che si muova.

La batteria è soggetta ai requisiti per il trasporto di sostanze pericolose. La batteria è classificata come UN 3480 (batterie agli ioni di litio) ed è stata testata secondo il Manuale ONU Prove e criteri, Parte III Sottosezione 38.3.

Le regole di trasporto sono riportate in www.stihl.com/safety-data-sheets.

18 Conservazione**18.1 Smontaggio della docking station, del cavo di carica e dell'alimentatore**

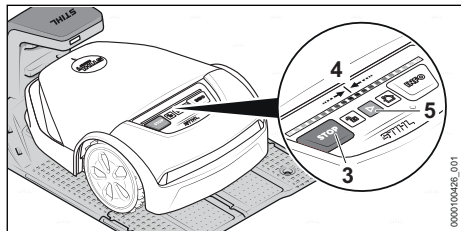
In caso di interruzioni prolungate dell'esercizio, ad es. durante la pausa invernale, STIHL consiglia di smontare la docking station, il cavo di carica e l'alimentatore.

- ▶ Staccare la spina di rete dell'alimentatore dalla presa.
- ▶ Pulire tutti i componenti  19
- ▶ Staccare il cavo di carica dalla docking station e dall'alimentatore e avvolgerlo.
- ▶ Smontare l'alimentatore e avvolgere il cavo di collegamento.
- ▶ Staccare il filo perimetrale e il filo guida dalla docking station.
 - ▶ Ingrassare le estremità dei fili per proteggerle dalla corrosione e metterle al riparo dalle intemperie.
- ▶ Smontaggio della docking station

18.2 Preparazione del robot rasaerba per la conservazione

In caso di interruzioni prolungate dell'esercizio, ad es. durante la pausa invernale, STIHL consiglia di mettere il robot rasaerba in "letargo". Il "letargo" disattiva tutte le funzioni supplementari

non necessarie del robot rasaerba e garantisce una scarica ridotta della batteria.



► Se la funzione "Protezione antifurto" è attivata nell'app "MYiMOW®", disattivarla.

Premere le seguenti combinazioni di tasti in successione:

- Premere "STOP" (3).
Il robot rasaerba viene arrestato e bloccato.
- Premere e tenere premuto "STOP" (3) finché la barra luminosa (4) si accende completamente in rosso.
- Premere "STOP" (1).
La barra luminosa (4) lampeggia due volte. Il blocco del robot rasaerba è attivato.
- Premere e tenere premuto "STOP" (3) finché la barra luminosa (4) si accende completamente in rosso e successivamente lampeggia due volte in rosso.
La modalità "Letargo" è attivata. La batteria del robot rasaerba viene caricata completamente. Tutte le funzioni supplementari sono disattivate.

Dopo la pausa invernale il robot rasaerba deve essere attivato affinché sia di nuovo pronto per l'uso:

- Posizionare il robot rasaerba nella superficie di falciatura.
- Premere il tasto "START" (5).
La modalità "Letargo" è disattivata e il robot rasaerba è di nuovo pronto per l'uso.

18.3 Conservazione del robot rasaerba, della docking station, del cavo di carica e dell'alimentatore

- Conservare il robot rasaerba, la docking station, il cavo di carica e l'alimentatore in modo tale da soddisfare le seguenti condizioni:
 - Robot rasaerba, docking station, cavo di carica e alimentatore si trovano fuori dalla portata dei bambini.
 - Robot rasaerba, docking station, cavo di carica e alimentatore sono asciutti e puliti.

- Robot rasaerba, docking station, cavo di carica e alimentatore si trovano in un ambiente chiuso.
- La batteria del robot rasaerba è carica.
- Tutti i componenti non sono conservati al di fuori dell'intervallo di temperatura consigliato, 23.6.
- Robot rasaerba, docking station, cavo di carica e alimentatore non possono ribaltarsi.
- Il robot rasaerba non può muoversi.
- Il robot rasaerba è in posizione orizzontale sulle ruote.
- Sul robot rasaerba non sono appoggiati oggetti.

Il robot rasaerba può essere conservato anche su un supporto a parete. Il supporto a parete è disponibile come accessorio.

AVVISO

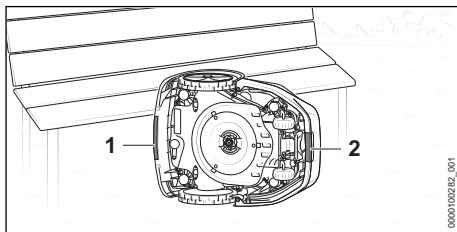
- Se non viene conservato come descritto in queste istruzioni d'uso, il robot rasaerba potrebbe subire una scarica profonda e danneggiarsi irreparabilmente.
 - Caricare la batteria prima di riparla per la conservazione.

19 Pulizia

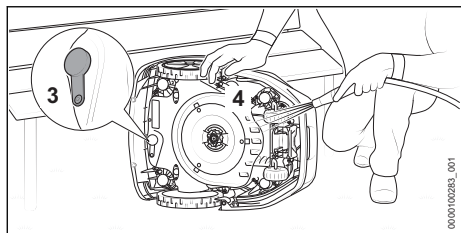
19.1 Pulizia del robot rasaerba

! AVVERTENZA

- I bordi di taglio delle lame sono affilati. L'utente potrebbe tagliarsi.
 - Indossare guanti da lavoro in materiale resistente.
- Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio.
- Pulire la cappottatura e il quadro di comando con un panno umido
- Pulire i contatti di carica con un panno umido.



- Afferrare il robot rasaerba dal punto di presa anteriore (1) e posteriore (2).
- Posizionare il robot rasaerba su un lato e bloccarlo per evitare che si ribalti.



- ▶ Controllare che il tappo (3) della presa di diagnosi non sia danneggiato e che sia correttamente inserito in sede.
- ▶ Pulire il gruppo di falciatura (4) con un leggero getto di acqua.
- ▶ Rimuovere lo sporco ostinato con un bastoncino di legno o una spazzola morbida e lavare con un leggero getto d'acqua.

19.2 Pulizia della docking station, dell'alimentatore, del cavo di carica e dei collegamenti a spina

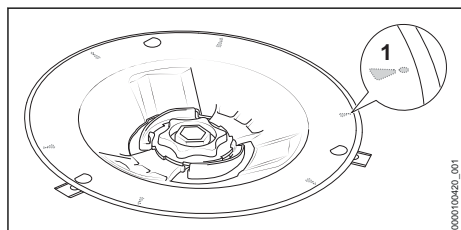
- ▶ Staccare la spina di rete dell'alimentatore dalla presa.
- ▶ Pulire la docking station, l'alimentatore e il cavo di carica con un panno umido.
 - ▶ Se necessario, rimuovere lo sporco ostinato con una spazzola morbida.
- ▶ Pulire i collegamenti a spina con un panno asciutto e privo di pelucchi.
 - ▶ Se necessario, rimuovere lo sporco ostinato con un pennello.

20 Manutenzione

20.1 Controllo visivo

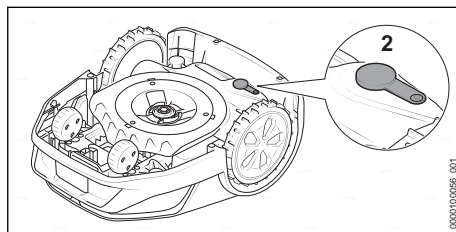
Controllare regolarmente il robot rasaerba:

- Pulizia dei contatti di carica
- Controllare che la cappottatura e il listello di protezione non siano danneggiati.
- Controllare la libertà di movimento delle ruote.
- Controllare che le lame non siano danneggiate, usurate e che girino liberamente.



- Controllare che il gruppo di falciatura non sia danneggiato e usurato.

- Se le tacche di usura (1) sul disco portalamme sono visibili, sostituire il disco.

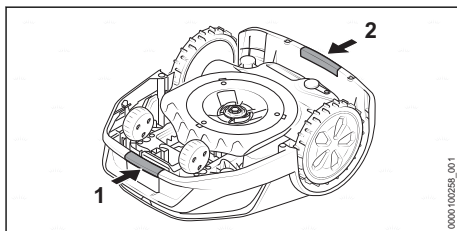


- Controllare che il tappo (2) della presa di diagnosi non sia danneggiato e che sia correttamente inserito in sede.

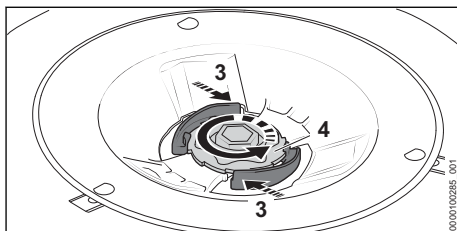
20.2 Sostituzione delle lame

! AVVERTENZA

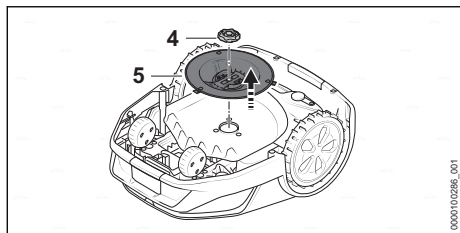
- I bordi di taglio delle lame sono affilati. L'utente potrebbe tagliarsi.
 - ▶ Indossare guanti da lavoro in materiale resistente.
- ▶ Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio.



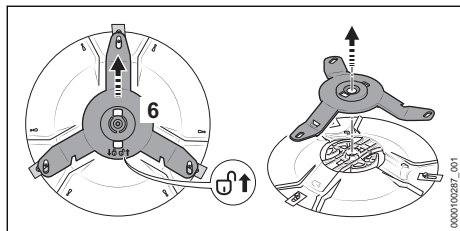
- ▶ Afferrare il robot rasaerba dal punto di presa anteriore (1) e posteriore (2).
- ▶ Capovolgere il robot rasaerba.



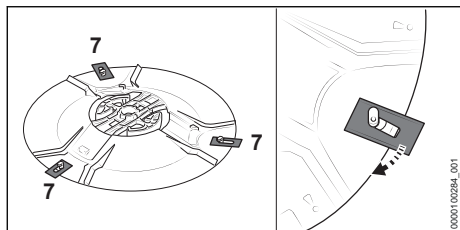
- ▶ Premere e tenere premute le leve (3).
- ▶ Ruotare il dado (4) in senso antiorario fino a rimuoverlo.



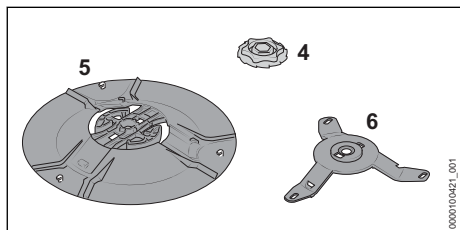
- ▶ Togliere il dado (4).
- ▶ Togliere il disco portalame (5).



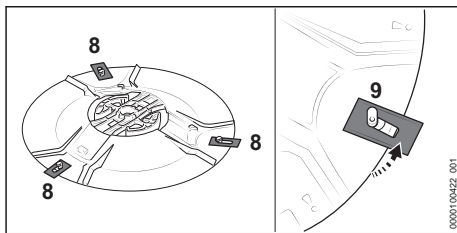
- ▶ Estrarre il supporto (6) sfilandolo in direzione della freccia . Il supporto (6) si sblocca.
- ▶ Estrarre il supporto (6).



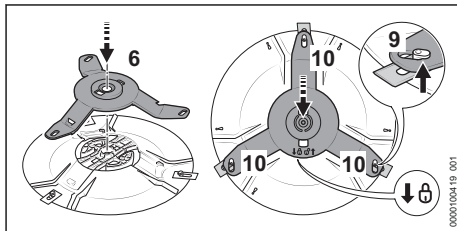
- ▶ Sganciare le vecchie lame (7).



- ▶ Pulire il disco portalame (5), il supporto (6) e il dado (4).



- ▶ Agganciare le nuove lame (8). Utilizzare solo una lama per perno (9).



- ▶ Rimontare il supporto (6).
 - ▶ Spingere il supporto (6) in direzione della freccia e accertarsi che i tre bracci (10) siano posizionati sotto i perni (9). Il supporto (6) è bloccato.
 - ▶ Montare il disco portalame (5) sul robot rasaerba.
 - ▶ Premere e tenere premute le leve (3).
 - ▶ Avvitare il dado (4) in senso orario.
 - ▶ Rilasciare le leve (3) e serrare il dado (4) in senso orario.
- Le leve (3) si incastrano in modo percepibile.

21 Riparazione

21.1 Riparazione del robot rasaerba, della batteria, delle lame, della docking station e dell'alimentatore

L'utente non può riparare autonomamente il robot rasaerba, la batteria, la docking station e l'alimentatore.

Le lame danneggiate o usurate possono essere sostituite.

- ▶ Se il robot rasaerba, la batteria, la docking station, il cavo di carica, l'alimentatore o il cavo di collegamento presentano danni, non utilizzarli e rivolgersi a un rivenditore STIHL.
- ▶ Se una lama è danneggiata o usurata:
 - ▶ Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio.
 - ▶ Sostituire tutte le lame. Le lame non possono essere riaffilate.

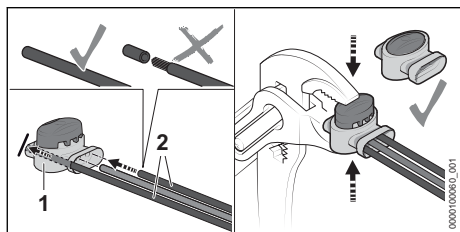
- ▶ Se le targhette di avvertimento sono illeggibili o danneggiate, farle sostituire da un rivenditore STIHL.

21.2 Allungamento o riparazione del filo perimetrale o del filo guida

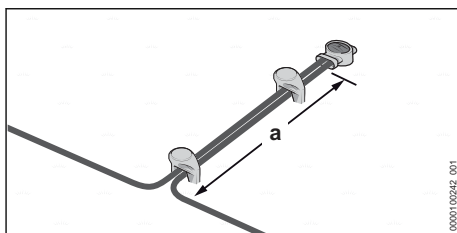
Il filo perimetrale o il filo guida possono essere allungati o riparati mediante connettori.

I connettori sono riempiti di gel per evitare l'usura o la corrosione precoci delle estremità dei fili.

- ▶ Accertarsi che la lunghezza totale dei fili perimetrali non superi la lunghezza massima di 850 m.



- ▶ Infilare le estremità dei fili (2) nel connettore (1).
Le estremità dei fili non devono essere spegate.
- ▶ Chiudere il connettore (1) con una pinza fino alla battuta.



- ▶ Condurre i fili perimetrali almeno su una lunghezza $a = 5$ cm parallelamente e molto vicini gli uni agli altri, evitando che si incrocino.

22 Eliminazione dei guasti

22.1 Eliminazione dei guasti del robot rasaerba

La maggior parte dei guasti viene visualizzata nell'app "MYiMOW®" e tramite sequenze luminose sul robot rasaerba o sulla docking station.

Per eliminare i guasti, procedere come indicato di seguito:

- ▶ Seguire le istruzioni nell'app "MYiMOW®".
oppure
- ▶ Premere il pulsante "INFO" sul quadro di comando e seguire le istruzioni acustiche.

Guasto	Barra luminosa sul robot rasaerba e sulla docking station	Causa	Rimedio
Il robot rasaerba rimane fermo durante il ritorno alla docking station.		La batteria è scarica.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Accertarsi che la lunghezza del filo perimetrale non sia superiore a 850 m. ▶ Ottimizzare la posa del filo guida. ▶ Posare un altro filo guida nella superficie di falciatura. ▶ Portare il robot rasaerba nella docking station per la ricarica. ▶ Se possibile: se la superficie di falciatura presenta una pendenza, installare la docking station nella parte bassa della pendenza.
Il robot rasaerba non inizia la falciatura come previsto.	Le barre luminose si accendono in blu.	Il robot rasaerba esegue un riavvio del sistema.	▶ Attendere il completamento del riavvio. Al termine il robot rasaerba inizia la falciatura.
	Le barre luminose si accendono in rosso. Il LED sulla docking station	È presente un guasto al filo perimetrale o al filo guida.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Accertarsi che il filo perimetrale e il filo guida non siano danneggiati. ▶ Accertarsi che il filo perimetrale o il filo guida siano collegati correttamente alla docking station.

Guasto	Barra luminosa sul robot rasaerba e sulla docking station	Causa	Remedio
	si accende in rosso.		<ul style="list-style-type: none"> ▶ Accertarsi che il filo perimetrale e il filo guida siano collegati correttamente al connettore. ▶ Seguire le istruzioni nell'app "MYi-MOW®".
Il robot rasaerba non si carica.	Le barre luminose si accendono in rosso. Il LED sulla docking station si accende in rosso.	È presente un guasto al robot rasaerba, alla batteria, all'alimentatore o alla docking station.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Accertarsi che i contatti di carica della docking station e del robot rasaerba siano puliti. ▶ Seguire le istruzioni nell'app "MYi-MOW®". ▶ Se il guasto persiste: non continuare a tentare di caricare il robot rasaerba, staccare la spina di rete del cavo di collegamento dalla presa e rivolgersi a un rivenditore STIHL.

23 Dati tecnici

23.1 Robot rasaerba STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

Dati tecnici

- Larghezza di taglio: 28 cm
- Altezza di taglio - elettrica: da 20 mm a 60 mm
- Regime di rotazione del disco portalamina: 2400 giri/min
- Velocità di falciatura
 - iMOW® 5.0 EVO: 0,5 m/s
 - iMOW® 6.0 EVO: 0,5 m/s
 - iMOW® 7.0 EVO: 0,5 m/s
- Dimensioni:
 - Larghezza: 291 mm
 - Altezza: 525 mm
 - Lunghezza: 705 mm
- Peso:
 - iMOW® 5.0 EVO: 15 kg
 - iMOW® 6.0 EVO: 15 kg
 - iMOW® 7.0 EVO: 16 kg
- Classe di protezione: III
- Tipo di protezione: IP56
- Superficie di falciatura massima:
 - iMOW® 5.0 EVO: 1500 m²
 - iMOW® 6.0 EVO: 3000 m²
 - iMOW® 7.0 EVO: 5000 m²
- Tempo di attività 1000 m² (a settimana)⁴
 - iMOW® 5.0 EVO: 35 h
 - iMOW® 6.0 EVO: 30 h
 - iMOW® 7.0 EVO: 20 h

- Lunghezza massima del filo perimetrale: 850 m
- Pendenza massima: 45%

Bluetooth®

- Collegamento dati: Bluetooth® 5.1. Il terminale mobile deve essere compatibile con Bluetooth® Low Energy 5.0 e supportare Generic Access Profile (GAP).
- Banda di frequenza: Banda ISM 2,4 GHz
- Potenza di invio massima trasmessa: 1 mW
- Portata del segnale: approx. 10 m. L'intensità del segnale dipende dalle condizioni ambientali e dal terminale mobile. La portata può variare fortemente a seconda delle condizioni esterne, compreso l'apparecchio ricevitore. All'interno di ambienti chiusi e in presenza di barriere metalliche (ad esempio pareti, scaffali, valigie), la portata può risultare decisamente ridotta.
- Requisiti del sistema operativo del terminale mobile: Android o iOS (versione attuale o superiore)

Rete wireless (WLAN)

- Standard di rete: IEEE 802.11b/g/n
- Banda di frequenza: 2,4 GHz
- Potenza di invio massima trasmessa: 100 mW

Connessione radiomobile

- Formato della scheda SIM: eSIM
- Bande di frequenza
 - LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66

⁴In condizioni ideali (pochi ostacoli, geometria semplice e poche pendenze nel giardino, crescita del prato moderata)

- UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
- GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
- Potenza di trasmissione massima: 2 W
- Media dei dati trasmessi al mese: vedere le FAQ alla pagina <https://support.stihl.com>

23.2 Lame

- Numero lame: 3

23.3 Batteria STIHL AAI

La batteria è integrata nel robot rasaerba e può essere smontata solo da un rivenditore STIHL.

- Tecnologia della batteria: ioni di litio
- Tensione: 36 V
- Capacità in Ah: v. targhetta dati tecnici
- Contenuto energetico in Wh: v. targhetta dati tecnici
- Peso in kg: v. targhetta dati tecnici

23.4 Docking station e alimentatore

Docking station

- Classe di protezione: III
- Tipo di protezione: IPX5
- Peso: 4,0 kg
- Filo perimetrale e filo guida
 - Tensione: 42 V c.c.
 - Intervallo di frequenza: da 1,4 kHz a 20 kHz
 - Intensità di campo massima (campo B): 92 nT
 - Intensità di campo massima (campo H): 97,4 dBuA/m

Alimentatore

- Versioni specifiche per i diversi mercati:
 - DM160E-420A
 - DM160E-420AS
 - DM160K-420A
 - DM160S-420A
 - DM210E-420A
 - DM210E-420AS
 - DM210K-420A
 - DM210S-420A
- Peso:
 - Versione da 160 W: 1,6 kg
 - Versione da 210 W: 2,0 kg
- Tensione nominale: v. targhetta dati tecnici
- Frequenza: v. targhetta dati tecnici
- Potenza nominale: v. targhetta dati tecnici
- Corrente di carica: v. targhetta dati tecnici
- Classe di protezione: II
- Tipo di protezione: IP 67

23.5 Cavi di prolunga

Se si usa un cavo di prolunga, i fili dello stesso devono avere almeno le seguenti sezioni, in funzione della lunghezza del cavo:

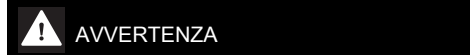
Se la tensione nominale sulla targhetta dati tecnici è compresa tra 220 V e 240 V:

- Lunghezza del cavo fino a 20 m: AWG 15 / 1,5 mm²
- Lunghezza del cavo da 20 m fino a 50 m: AWG 13 / 2,5 mm²

Se la tensione nominale sulla targhetta dati tecnici è compresa tra 100 V e 127 V:

- Lunghezza del cavo fino a 10 m: AWG 14 / 2,0 mm²
- Lunghezza del cavo da 10 m fino a 30 m: AWG 12 / 3,5 mm²

23.6 Limiti di temperatura



AVVERTENZA

- La batteria del robot rasaerba non è protetta da tutte le condizioni ambientali. Se la batteria viene esposta a determinate condizioni ambientali, può incendiarsi o esplodere. Questo può causare gravi lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Non caricare la batteria a temperature inferiori a +5 °C o superiori a +40 °C.
 - ▶ Non utilizzare il robot rasaerba a temperature inferiori a +5 °C o superiori a +40 °C.
 - ▶ Non utilizzare la docking station e l'alimentatore a temperature inferiori a +5 °C o superiori a +40 °C.
 - ▶ Non conservare il robot rasaerba a temperature inferiori a 0 °C o superiori a +40 °C.
 - ▶ Non conservare la docking station e l'alimentatore a temperature inferiori a -20 °C o superiori a +60 °C.

23.7 Intervalli di temperatura consigliati

Per prestazioni ottimali della batteria integrata nel robot rasaerba, della docking station e dell'alimentatore, osservare i seguenti intervalli di temperatura:

- Carica: da 5 °C a 40 °C
- Impiego: da +5 °C a +40 °C
- Conservazione del robot rasaerba: da +0 °C a +40 °C
- Conservazione della docking station e dell'alimentatore: da -20 °C a +60 °C

Se la batteria viene caricata, usata o conservata al di fuori degli intervalli di temperatura consigliati, le prestazioni possono essere ridotte.

23.8 Valori acustici

Il valore K per il livello di potenza acustica è di 2 dB(A).

- Livello di potenza sonora misurato secondo 2000/14 CE: 59 dB(A)
- Livello di potenza acustica garantito secondo 2000/14 CE: 61 dB(A).

23.9 REACH

REACH indica una direttiva CE per la registrazione, la classificazione e l'omologazione dei prodotti chimici.

Per informazioni sull'adempimento della direttiva REACH ved. www.stihl.com/reach.

24 Ricambi e accessori

24.1 Ricambi e accessori

STIHL  Questi simboli contrassegnano i ricambi originali STIHL e gli accessori originali STIHL.

STIHL raccomanda l'uso di ricambi originali STIHL e accessori originali STIHL.

I ricambi e gli accessori di altri fabbricanti non possono essere controllati da STIHL in merito ad affidabilità, sicurezza e idoneità nonostante le attuali osservazioni del mercato, pertanto STIHL non può garantire nulla in merito all'uso di tali prodotti.

I ricambi originali STIHL e gli accessori originali STIHL sono disponibili presso i rivenditori STIHL.

25 Smaltimento

25.1 Smaltimento del robot rasaerba

Le informazioni sullo smaltimento sono disponibili presso l'amministrazione locale o i rivenditori specializzati STIHL.

Uno smaltimento scorretto può nuocere alla salute e all'ambiente.

Il robot rasaerba è dotato di una batteria integrata, che deve essere smaltita separatamente.

- ▶ Fare smaltire il robot rasaerba da un rivenditore STIHL.
Il rivenditore STIHL smaltisce la batteria incorporata separatamente dal robot rasaerba.
- ▶ Smaltire i prodotti STIHL, incluso l'imballaggio, nel rispetto delle norme locali in materia

presso un centro di raccolta idoneo per il riciclaggio.

- ▶ Non smaltire con i rifiuti domestici.

26 Dichiarazione di conformità UE

26.1 Robot rasaerba STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Germania

dichiara sotto la propria esclusiva responsabilità che

Tipo di costruzione: Robot rasaerba

- Marchio di fabbrica: STIHL
- Modello: iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO
- N. di identificazione serie: IA01
- Tipo di costruzione: Docking station
- Marchio di fabbrica: STIHL
- Modello: Docking station
- N. di identificazione serie: IA01

è conforme alle disposizioni pertinenti di cui alle direttive 2006/42/CE, 2011/65/UE, 2006/66/CE, 2014/53/UE ed è stato sviluppato e fabbricato conformemente alle versioni delle seguenti norme valevoli alla rispettiva data di produzione: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 301 489-3 V 2.1.2 (2021-03), ETSI EN 303 447 V1.2.0 (2020-07), ETSI EN 301 489-52 V1.1.2 (2020-12), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.1.1 (2019-04), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07).

Organismo notificato: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, Nr. 0366; questo organismo ha verificato la conformità ai sensi dell'allegato III modulo B della direttiva 2014/53/UE e ha emesso il seguente certificato di esame UE del tipo: 40055521.

La documentazione tecnica è conservata presso ANDREAS STIHL AG & Co. KG Produktzulasung.

L'anno di costruzione, il paese di produzione e il numero di matricola sono indicati sul robot rasaerba.

Waiblingen, 02/01/2023

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

p.p. 

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs
& Global Governmental Relations

27 Dichiarazione di conformità UKCA

27.1 Robot rasaerba STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO



ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Germania

dichiara sotto la propria esclusiva responsabilità che

Tipo di costruzione: Robot rasaerba
– Marchio di fabbrica: STIHL
– Modello: iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO
– N. di identificazione serie: IA01
Tipo di costruzione: Docking station
– Marchio di fabbrica: STIHL
– Modello: Docking station
– N. di identificazione serie: IA01

è conforme alle disposizioni pertinenti di cui ai regolamenti del Regno Unito The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 ed è stato sviluppato e fabbricato conformemente alle versioni delle seguenti norme valide alla rispettiva data di produzione:

EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 301 489-3 V 2.1.2 (2021-03), ETSI EN 303 447 V1.2.0 (2020-07), ETSI EN 301 489-52 V1.1.2 (2020-12), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09),

ETSI EN 301 489-19 V2.1.1 (2019-04),
ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07).

Organismo notificato: Intertek Testing & Certification Ltd, Academy Place, 1 – 9 Brook Street, Brentwood Essex, CM14 5NQ, United Kingdom; questo organismo ha verificato la conformità ai sensi dell'allegato III modulo B della direttiva 2014/53/UE.

La documentazione tecnica è conservata presso ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

L'anno di costruzione, il paese di produzione e il numero di matricola sono indicati sul robot rasaerba.

Waiblingen, 02/01/2023

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

p.p. 

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs
& Global Governmental Relations

28 Software Open Source

28.1 Software Open Source

Questo prodotto contiene software Open Source protetto da copyright pubblicato con determinate condizioni di licenza, come ad es. le licenze "GNU General Public License" (GPL), "GNU Lesser General Public License" (LGPL), "Apache License" o simili. Se nelle presenti istruzioni d'uso si fa riferimento a informazioni sul copyright, condizioni di utilizzo o termini di licenza in contrasto con una licenza Open Source applicabile, tali informazioni non hanno valore. L'utilizzo e la diffusione del software Open Source sono soggetti esclusivamente alla rispettiva licenza Open Source. Se la licenza applicabile concede all'utente il diritto a usare il codice sorgente di questo software e/o altri dati supplementari, può riceverlo da noi per un periodo di tre anni dalla nostra ultima fornitura del prodotto e, se previsto dai termini di licenza, per tutto il tempo in cui sarà fornita l'assistenza clienti per il prodotto. Per ricevere da noi il codice sorgente corrispondente, è possibile inviare una richiesta indicando il nome del prodotto, il numero di serie e la versione del rispettivo software al seguente indirizzo: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, casella postale 17 71, 71307 Waiblingen, Germania. Ci riserviamo il diritto di addebitare i costi del supporto dati e i costi di spedizione. Ulteriori informazioni sono

disponibili sul seguente sito web: <https://open-source.stihl.com>

Inhoudsopgave

1	Voorwoord.....	184
2	Informatie met betrekking tot deze handleiding.....	184
3	Overzicht.....	185
4	Veiligheidsinstructies.....	187
5	Beschrijving van de werking.....	196
6	Maaivlak en maairobot gereed maken voor gebruik.....	197
7	Dockingstation opbouwen.....	198
8	Begrenzingsdraad neerleggen.....	204
9	Neerleggen van de begrenzingsdraad voltooiën.....	211
10	Leidraad neerleggen.....	214
11	Dockingstation elektrisch aansluiten.....	215
12	Maairobot opladen.....	217
13	Bluetooth®-interface sluiten.....	218
14	Verlichtingspatroon op maairobot en dockingstation.....	218
15	Maairobot bedienen en instellen.....	219
16	Maairobot stoppen en vergrendeling activeren.....	219
17	Vervoeren.....	220
18	Opslaan.....	220
19	Reinigen.....	221
20	Onderhoud.....	222
21	Repareren.....	223
22	Storingen opheffen.....	224
23	Technische gegevens.....	225
24	Onderdelen en toebehoren.....	227
25	Milieuverantwoord afvoeren.....	227
26	EU-conformiteitsverklaring.....	227
27	UKCA-conformiteitsverklaring.....	228
28	Open Source-software.....	228

1 Voorwoord

Geachte cliënt(e),

Wij zijn blij dat u hebt gekozen voor STIHL. Wij ontwikkelen en produceren onze producten in topkwaliteit in overeenstemming met de behoeften van onze klanten. Zo ontstaan producten met een hoge betrouwbaarheid, ook bij extreme belasting.

STIHL staat ook voor service met topkwaliteit. Onze dealers staan garant voor deskundig advies en instructie alsmede een uitgebreide technische begeleiding.

STIHL kiest uitdrukkelijk voor een duurzame en verantwoordelijke omgang met de natuur. Deze gebruiksaanwijzing is voor u bedoeld als ondersteuning om uw STIHL-product gedurende een lange levensduur veilig en milieuvriendelijk te gebruiken.

Wij danken u voor uw vertrouwen in ons en wensen u veel plezier met uw STIHL product.



Dr. Nikolas Stihl

BELANGRIJK! VOOR GEBRUIK GOED DOORLEZEN EN BEWAREN.

2 Informatie met betrekking tot deze handleiding

2.1 Geldende documenten

De lokale veiligheidsvoorschriften zijn van kracht.

- ▶ Lees naast deze handleiding de volgende documenten, zorg dat u alles begrijpt en bewaar ze:
 - veiligheidsinformatie voor STIHL accu's en producten met een ingebouwde accu: www.stihl.com/safety-data-sheets

Meer informatie over STIHL maairoboten, compatibele toebehoren en veelgestelde vragen is te vinden op support.stihl.com, myimow.stihl.com/ systems of verkrijgbaar bij een STIHL dealer.

Het Bluetooth®-woordlogo en het Bluetooth®-beeldmerk (logo's) zijn geregistreerde handelsmerken en eigendom van Bluetooth SIG, Inc. Elk gebruik van dit woordlogo/beeldmerk door STIHL gebeurt onder licentie.

De maairobot is voorzien van een draadloze Bluetooth®-interface, een draadloze netwerkinterface en met een interface voor mobiele communicatie. Er moet rekening worden gehouden met plaatselijke gebruiksbependingen (bijv. in vliegtuigen of ziekenhuizen).

2.2 Aanduiding van de waarschuwingen in de tekst



- De aanwijzing duidt op gevaren die leiden tot ernstig letsel of zelfs tot de dood.
 - ▶ De genoemde maatregelen kunnen ernstig letsel of de dood voorkomen.

**WAARSCHUWING**

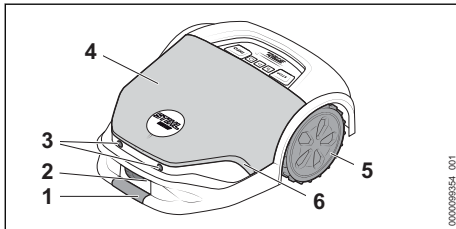
- De aanwijzing duidt op gevaren die **kunnen** leiden tot ernstig letsel of zelfs tot de dood.
 - ▶ De genoemde maatregelen kunnen ernstig letsel of de dood voorkomen.

LET OP

- De aanwijzing duidt op gevaren die kunnen leiden tot materiële schade.
 - ▶ De genoemde maatregelen kunnen materiële schade voorkomen.

2.3 Symbolen in de tekst

Dit symbool verwijst naar een hoofdstuk in deze handleiding.

3 Overzicht**3.1 Maairobot****1 Voorste handgreep**

Door de voorste en achterste handgreep tegelijkertijd vast te pakken, kan de maairobot worden opgetild en vervoerd.

2 Laadcontacten

De laadcontacten verbinden de maairobot met het dockingstation.

3 Ultrasoundsensoren

De ultrasoundsensoren herkennen obstakels.

4 Kap

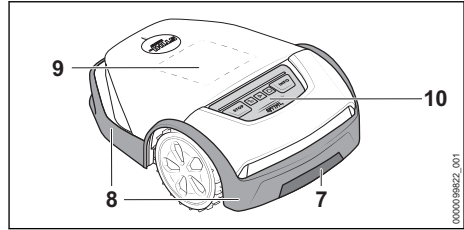
De kap is verend gelagerd en via een stootsensor worden obstakels op het maaivlak herkend.

5 Aandrijfwielen

De aandrijfwielen drijven de maairobot aan.

6 Lichtstrook

De lichtstrook geeft de status van de maairobot aan.

**7 Achterste handgreep**

Door de voorste en achterste handgreep tegelijkertijd vast te pakken, kan de maairobot worden opgetild en vervoerd.

8 Beschermstrip

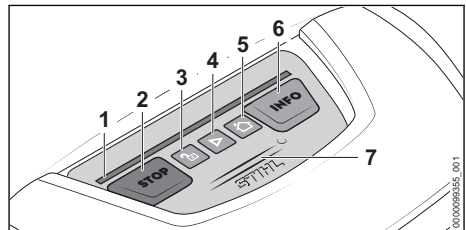
De beschermstrip beschermt de gebruiker tegen omhoog geslingerde voorwerpen en tegen het contact met de messen.

9 Matrixdisplay

Het matrixdisplay geeft de status van de maairobot aan.

10 Bedieningspaneel

Het bedieningspaneel bevat de druktoetsen en de regensensor.

3.2 Bedieningspaneel**1 Lichtstrook**

De lichtstrook geeft de status van de maairobot aan en geeft aan welke toetsencombinatie voor een bepaalde actie moet worden ingedrukt.

2 Druktoets „STOP“

De druktoets stopt de maairobot en het maaiwerk. De druktoets is ook bedoeld om de vergrendeling te activeren.

3 Druktoets „SLOT“

De druktoets ontgrendelt de maairobot in combinatie met een getoonde toetsencombinatie.

4 Druktoets „START“

De druktoets start het maaien.

5 Druktoets „HOME“

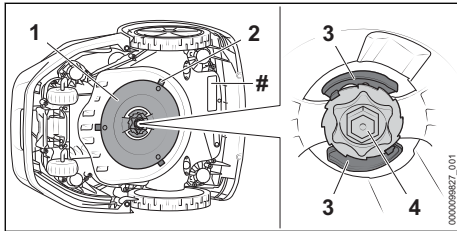
De druktoets laat de maairobot terugrijden naar het dockingstation of stopt de huidige maaitaak als de maairobot in het dockingstation staat.

6 Druktoets „INFO“

De druktoets laat de maairobot informatie over de huidige status uitspreken.

7 Regensensor

De regensensor reageert op vocht. Al naargelang de instelling kan de maairobot in zijn maaischema rekening houden met de weersomstandigheden.

3.3 Maaiwerk**1 Messchijf**

De messchijf is bedoeld voor het bevestigen van de messen/klingen.

2 Messen/klingen

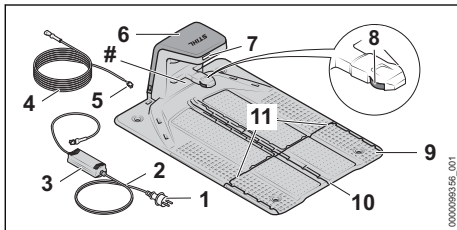
De messen/klingen maaien het gras.

3 Hendel

De hendels borgen de moer.

4 Moer

De moer zet de messchijf vast.

Typeplaatje met machinenummer**3.4 Dockingstation en adapter****1 Netstekker**

De netstekker verbindt de aansluitkabel met een contactdoos.

2 Aansluitkabel

De aansluitkabel verbindt de adapter met de netstekker.

3 Adapter

De adapter voorziet het dockingstation van spanning.

4 Laadkabel

De laadkabel verbindt de adapter met het dockingstation.

5 Stekker

De stekker verbindt de laadkabel met het dockingstation.

6 Kap

De kap dekt het dockingstation af en beschermt de interne elektronica.

7 Led

De led's geven de status van het dockingstation aan.

8 Laadcontacten

De laadcontacten verbinden het dockingstation met de maairobot.

9 Bodemplaat

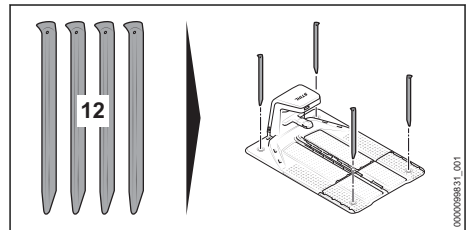
De bodemplaat is het fundament van het dockingstation.

10 Kabelgoot

De leidraad wordt in de middelste kabelgoot gelegd.

11 Kabelgoot

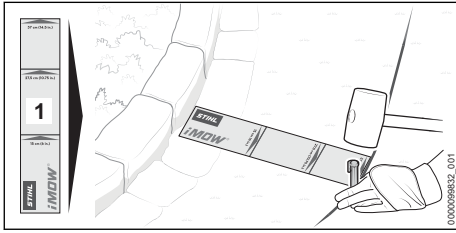
De begrenzingsdraad wordt in de kabelgoten aan de buitenkant gelegd.

Typeplaatje met machinenummer**12 Grondpen**

De vier grondpenen bevestigen het dockingstation op de grond.

3.5 iMOW® Ruler en installatieset

iMOW® Ruler

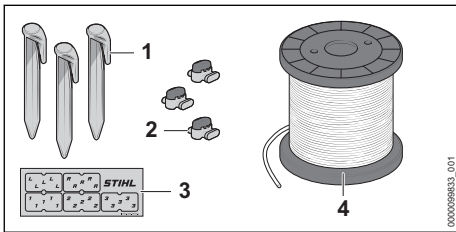


1 iMOW® Ruler

Met de Ruler wordt het leggen van de draad makkelijker en kan de juiste afstand worden aangehouden.

Installatieset

Voor de ingebruikname van de maairobot is een installatieset nodig die niet bij de leveringsomvang van de maairobot is inbegrepen. Geschikte installatiesets zijn voor tuinen van verschillende grootte als toebehoren verkrijgbaar.



1 Bevestigingsspijker

De bevestigingsspijker bevestigt de begrenzingsdraad en de leidraad op de bodem.

2 Draadverbinder

De draadverbinder verbindt de draadeinden met elkaar.

3 Kabelmarkeerder

De kabelmarkeerders zijn bedoeld als markering van de draadeinden in het dockingstation. Ze vergemakkelijken de toewijzing van de draadeinden bij de aansluiting op de juiste klem.

4 Draadrol

De draadrol is nodig voor het leggen van de begrenzingsdraad en de leidraad.

3.6 Pictogrammen

De pictogrammen kunnen op de maairobot, het dockingstation, de adapter of de ingebouwde accu staan en hebben de volgende betekenis:

Dit pictogram geeft de diameter van de messchijf aan.

Dit pictogram geeft bij de vervanging van messen/klingen de richting aan die nodig is om de messendrager te ontgrendelen.

Dit pictogram geeft bij de vervanging van messen/klingen de richting aan die nodig is om de messendrager te vergrendelen.

Beveiligingsklasse 2, dubbel geïsoleerd.

Het product niet met het huisvuil afvoeren.

De aanduiding naast het pictogram geeft de energie-inhoud van de accu aan volgens specificatie van de fabrikant van de accu's. De tijdens het gebruik beschikbare energie-inhoud is lager.

1 led brandt rood. De accu is te warm of te koud.

4 leds knipperen rood. In de accu bevindt zich een storing.

4 Veiligheidsinstructies

4.1 Waarschuwingssymbolen

De waarschuwingssymbolen op de maairobot, het dockingstation, de adapter of de ingebouwde accu hebben de volgende betekenis:

Op de veiligheidsinstructies en de maatregelen hierin letten.

De handleiding lezen, begrijpen en bewaren.



Op de veiligheidsinstructies voor opgeslingerde voorwerpen en de maatregelen hier tegen letten.

Houd de veiligheidsafstand aan.

De draaiende messchijf met messen/klingen niet aanraken.

Niet op de maairobot stappen of erop gaan zitten.



De maairobot tijdens het transport, de opslag, de reiniging, het onderhoud, de reparatie of bij gewijzigd of ongebruikelijk gedrag stoppen en de vergrendeling activeren.



Houd kinderen uit de buurt van de maairobot en het maaivlak.



Houd dieren uit de buurt van de maairobot en het maaivlak.



De accu niet onderdompelen in vloeistoffen.



De accu tegen hitte en vuur beschermen.

4.2 Gebruik conform de voorschriften

De maairobot

STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO is bedoeld voor het maaien en mulchen van gras.

Het STIHL dockingstation en de meegeleverde adapter DM160X-420X of DM210X-420X zijn bedoeld voor het opladen van de maairobot STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO.

De maairobot, het dockingstation en de adapter kunnen bij regen worden gebruikt.

De maairobot wordt van energie voorzien door een accu STIHL AAI. De accu is in de maairobot ingebouwd en mag alleen door een STIHL dealer worden uitgebouwd.

De maairobot kan via de app „MYiMOW“ worden geconfigureerd en bediend.

▲ WAARSCHUWING

- Dockingstations, adapters en accu's die niet door STIHL voor de maairobot zijn vrijgegeven, kunnen leiden tot brand en explosiegevaar. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Gebruik de maairobot met de ingebouwde accu STIHL AAI.
 - ▶ Laad de maairobot
 - STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO met het STIHL dockingstation en een STIHL adapter DM160X-420X of DM210X-420X.

- Als de maairobot, de accu, het dockingstation of de adapter niet volgens voorschrift worden gebruikt, kan dit leiden tot ernstig persoonlijk letsel of zelfs de dood en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Gebruik de maairobot, het dockingstation en de adapter zoals beschreven in deze handleiding.

4.3 Vereisten aan de gebruiker

▲ WAARSCHUWING

- Gebruikers die niet zijn geïnstrueerd kunnen de gevaren van de maairobot, het dockingstation en de adapter niet herkennen of niet inschatten. De gebruiker of andere personen kunnen ernstig of zelfs dodelijk letsel oplopen.



- ▶ De handleiding lezen, begrijpen en bewaren.
- ▶ Als de maairobot, het dockingstation of de adapter aan een andere persoon worden doorgegeven: de handleiding meegeven.
- ▶ Zorg ervoor dat de gebruiker aan de volgende vereisten voldoet:
 - De gebruiker is uitgerust.
 - De gebruiker is lichamelijk, sensorisch en geestelijk in staat de maairobot, het dockingstation en de adapter te bedienen en te gebruiken. Als de gebruiker met lichamelijke, sensorische of geestelijke beperkingen daartoe in staat is, mag de gebruiker alleen onder toezicht of na instructie door een verantwoordelijke persoon met de maairobot werken. Dit omvat ook alle werkzaamheden met en aan de maairobot, het dockingstation, de adapter, de laadkabel, de leidraad en de begrenzingsdraad.
 - De gebruiker kan de gevaren van de maairobot, het dockingstation en de adapter herkennen en inschatten.
 - De gebruiker is meerderjarig of de gebruiker wordt conform nationale regelgeving onder toezicht voor een beroep opgeleid.
 - De gebruiker is geïnstrueerd door een STIHL dealer of een andere hiertoe vakkundig persoon, voordat deze voor de eerste keer de maairobot, het dockingstation en de adapter in gebruik neemt.
 - De gebruiker is niet onder invloed van alcohol, medicijnen of drugs.
 - Houd tijdens installatie, bediening, reiniging, onderhoud en transport van de

maairobot uw evenwicht, zorg voor stabiliteit en ren niet.

- De begrippen "Bediening" en "Gebruik" omvatten alle werkzaamheden aan de maairobot, aan het dockingstation, aan de adapter, aan de laadkabel, aan de leidraad en begrenzingsdraad en aan alle iMOW® toebehoren.

- ▶ Als er onduidelijkheid bestaat: neem contact op met een STIHL dealer.

4.4 Kleding en uitrusting

▲ WAARSCHUWING

- Tijdens het leggen van de begrenzingsdraad of de leidraad en tijdens de bevestiging van het dockingstation kunnen als gevolg van het inslaan van bevestigingspijkers of grondpenen in de bodem voorwerpen op hoge snelheid omhoog worden geslingerd. De gebruiker kan letsel oplopen.

- ▶ Draag een nauwsluitende veiligheidsbril. Geschikte veiligheidsbrillen zijn aan de hand van de norm EN 166 of de nationale voorschriften getest en met de betreffende codering te koop.

- ▶ Draag werkhandschoenen van slijtvast materiaal.

- Tijdens de maaiwerkzaamheden kunnen voorwerpen met een hoge snelheid naar boven worden geslingerd. De gebruiker kan letsel oplopen.

- ▶ Als het maaivlak tijdens de maaiwerkzaamheden wordt betreden:
 - Draag een lange broek van stevig materiaal.
 - Draag stevige, dichte schoenen met stroeve zool.

- Ongeschikte kleding kan vast blijven zitten in hout, struikgewas en in de maairobot. Gebruikers zonder geschikte kleding kunnen ernstig letsel oplopen.

- ▶ Draag nauwsluitende kleding.
- ▶ Doe sjaals en sieraden af.

- Tijdens het reinigen, onderhoud uitvoeren of transporteren kan de gebruiker in contact komen met de messen/klingen. De gebruiker kan letsel oplopen.

- ▶ Draag werkhandschoenen van slijtvast materiaal.

- Als de gebruiker ongeschikte schoenen draagt, kan hij uitglijden. De gebruiker kan letsel oplopen.

- ▶ Als het maaivlak tijdens de maaiwerkzaamheden wordt betreden: draag stevige, dichte schoenen met een stroeve zool.

4.5 Werkgebied en -omgeving

4.5.1 Maairobot en maaivlak

▲ WAARSCHUWING

- Buitenstaanders, kinderen en dieren kunnen de gevaren van de maairobot en de omhoog geslingerde voorwerpen niet herkennen en de gevaren hiervan niet inschatten. Buitenstaanders, kinderen en dieren kunnen ernstig letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.



- ▶ Houd buitenstaanders, kinderen en huisdieren tijdens de maaiwerkzaamheden bij het maaivlak vandaan.

- ▶ Als de maairobot op openbaar toegankelijk terrein wordt gebruikt: zet het maaivlak af en plaats bordjes met de waarschuwende tekst: "Waarschuwing! Automatische grasmaaier! Houd kinderen en huisdieren uit de buurt en onder toezicht!". Houd u aan de plaatselijke voorschriften.
- ▶ Zorg ervoor dat kinderen niet met de maairobot kunnen spelen.
- ▶ Definieer het maaivlak met behulp van de begrenzingsdraad zoals in deze handleiding is beschreven. Aangewezen gebieden waar de maairobot niet mag komen of maaien, moeten met begrenzingsdraad worden gescheiden van het maaivlak.
- ▶ Gebruik de maairobot niet op terrein met kiezels of grind.
- Personen kunnen over de begrenzingsdraad, de leidraad of de bevestigingspijkers struikelen. Personen kunnen letsel oplopen en er kan beschadiging optreden.
 - ▶ Leg de begrenzingsdraad en leidraad plat op de grond.
 - ▶ Sla de bevestigingspijkers volledig in de grond.
- Als er met een tuinapparaat of met tuingereedschap in het maaivlak wordt gewerkt, kan het gereedschap de begrenzingsdraad, de leidraad of de bevestigingspijkers raken en beschadigen. Voorwerpen kunnen op hoge snelheid omhoog worden geslingerd. Personen kunnen letsel oplopen en er kan beschadiging optreden.
 - ▶ Werk niet met een tuinapparaat of met tuingereedschap rond de begrenzingsdraad of de leidraad.
- Elektrische componenten van de maairobot kunnen vonken veroorzaken. Vonken kunnen in een makkelijk brandbare of explosieve omgeving brand of een explosie veroorzaken.

Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.

- ▶ Gebruik de maairobot niet in een licht ontvlambare en ook niet in een explosieve omgeving.
- Als gevolg van onweer kan de maairobot beschadigd zijn of kunnen er voorwerpen op het maaivlak liggen. De maairobot kan zich in een onveilige toestand bevinden en voorwerpen kunnen tijdens het maaien omhoog worden geslingerd. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Controleer de maairobot na onweer op de veilige toestand.
 - ▶ Controleer de toestand van het maaivlak, verwijder voorwerpen van het maaivlak.

4.5.2 Accu


De accu is in de maairobot ingebouwd en mag alleen door een STIHL dealer worden uitgebouwd.

▲ WAARSCHUWING

- Buitenstaanders, kinderen en dieren kunnen de gevaren van de accu niet herkennen en de gevaren hiervan niet inschatten. Buitenstaanders, kinderen en dieren kunnen ernstig letsel oplopen.
 - ▶ Buitenstaanders, kinderen en huisdieren op afstand houden.
 - ▶ Laat de accu niet zonder toezicht achter.
 - ▶ Zorg ervoor dat kinderen niet met de accu kunnen spelen.
- De accu is niet beschermd tegen alle invloeden van buitenaf. Als de accu blootstaat aan bepaalde invloeden van buitenaf kan de accu in brand vliegen, exploderen of onherstelbaar beschadigd raken. Personen kunnen ernstig letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.



- ▶ De accu tegen hitte en vuur beschermen.
- ▶ De accu niet in het vuur werpen.

- ▶ De accu niet buiten de aangegeven temperatuurgrenzen opladen, gebruiken en opbergen,  23.6.




- ▶ De accu niet onderdompelen in vloeistoffen.

- ▶ De accu bij kleine metalen voorwerpen van daan houden.
- ▶ De accu niet blootstellen aan hoge druk.
- ▶ De accu niet in de magnetron plaatsen.

- ▶ De accu tegen chemicaliën en zouten beschermen.

4.5.3 Dockingstation en adapter

▲ WAARSCHUWING

- Buitenstaanders, kinderen en dieren kunnen de gevaren van het dockingstation en de adapter niet herkennen en ook niet inschatten. Buitenstaanders, kinderen en dieren kunnen ernstig of fataal letsel oplopen.
 - ▶ Buitenstaanders, kinderen en huisdieren op afstand houden.
 - ▶ Zorg ervoor dat kinderen niet met het dockingstation of de adapter kunnen spelen.
- Het dockingstation en de adapter zijn niet beschermd tegen alle invloeden van buitenaf. Als het dockingstation of de adapter worden blootgesteld aan bepaalde invloeden van buitenaf, kunnen het dockingstation of de adapter in brand vliegen of exploderen. Personen kunnen ernstig letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Gebruik het dockingstation en de adapter niet in een licht ontvlambare of in een explosieve omgeving.
 - ▶ Gebruik de adapter niet op een licht ontvlambare ondergrond.
 - ▶ Gebruik het dockingstation en de adapter niet buiten de aangegeven temperatuurgrenzen en bewaar ze niet buiten die grenzen,  23.6.
 - ▶ Haal de adapter voorafgaand aan onweer of bij kans op blikseminslag van het elektriciteitsnet.
- Personen kunnen over het dockingstation, de laadkabel, de adapter of de aansluitkabel struikelen. Personen kunnen letsel oplopen en het dockingstation, de laadkabel, de adapter of de aansluitkabel kunnen worden beschadigd.
 - ▶ Plaats het dockingstation en de adapter op een locatie met goed zicht.
 - ▶ Leg de aansluitkabel en de laadkabel plat op de grond.
- Bij direct zonlicht kan de behuizing van de adapter zeer heet worden. De gebruiker kan bij contact hiermee brandwonden oplopen.
 - ▶ Raak de hete adapter niet aan.



4.6 Veilige staat

4.6.1 Maairobot

De maairobot verkeert in een veilige staat als aan de volgende voorwaarden is voldaan:

- De maairobot is onbeschadigd.
- De bedieningselementen werken en zijn niet gewijzigd.
- De messen/klingen zijn correct gemonteerd en onbeschadigd.
- Er is origineel STIHL toebehoren voor deze maairobot gemonteerd.
- Het toebehoren is correct gemonteerd.

▲ WAARSCHUWING

- In een niet-veilige toestand kunnen onderdelen niet meer naar behoren functioneren en kunnen veiligheidsvoorzieningen buiten werking worden gezet. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen.
 - ▶ Gebruik een onbeschadigde en correct werkende maairobot.
 - ▶ Breng geen wijzigingen aan de maairobot aan.
 - ▶ Als het bedieningspaneel niet werkt: gebruik de maairobot niet.
 - ▶ Monteer origineel STIHL toebehoren voor deze maairobot.
 - ▶ Monteer de messen/klingen zoals in deze handleiding staat beschreven.
 - ▶ Monteer het toebehoren zoals in deze handleiding of in de handleiding van het toebehoren beschreven staat.
 - ▶ Steek geen voorwerpen in de openingen van de maairobot.
 - ▶ Verbind de laadcontacten niet met metalen voorwerpen en sluit ze niet kort.
 - ▶ Versleten of beschadigde stickers vervangen.
 - ▶ Als er onduidelijkheid bestaat: neem contact op met een STIHL dealer.

4.6.2 Messen/klingen

De messen/klingen verkeren in de veilige staat als aan de volgende voorwaarden is voldaan:

- De messen/klingen, messschijf en messendrager zijn onbeschadigd.
- De messen/klingen zijn niet vervormd.
- De messen/klingen zijn correct gemonteerd.

▲ WAARSCHUWING

- In een onveilige staat kunnen onderdelen van de messen/klingen losraken en worden weggeslingerd. Personen kunnen ernstig letsel oplopen.

- ▶ Werk met onbeschadigde messen/klingen, een onbeschadigde messschijf en een onbeschadigde messendrager.
- ▶ Monteer de messen/klingen op de juiste manier.
- ▶ Als er onduidelijkheid bestaat: neem contact op met een STIHL dealer.

4.6.3 Accu

De accu is in de maairobot ingebouwd en mag alleen door een STIHL dealer worden uitgebouwd.

De accu verkeert in een veilige staat als aan de volgende voorwaarden is voldaan:

- De accu is onbeschadigd.
- De accu is schoon en droog.
- De accu functioneert en is niet gemodificeerd.

▲ WAARSCHUWING

- In een niet-veilige staat kan de accu niet meer correct functioneren. Personen kunnen ernstig letsel oplopen.
 - ▶ Alleen met een onbeschadigde en goed werkende accu werken.
 - ▶ Een beschadigde of defecte accu niet laden.
 - ▶ Als de accu vuil is: de accu reinigen.
 - ▶ Als de accu nat of vochtig is: laat de accu drogen.
 - ▶ Geen wijzigingen aanbrengen aan de accu.
 - ▶ Geen voorwerpen in de openingen van de accu steken.
 - ▶ Elektrische contacten van de accu niet met metalen voorwerpen met elkaar verbinden en kortsluiten.
 - ▶ Accu niet openmaken.
 - ▶ Versleten of beschadigde stickers vervangen.
- Uit een beschadigde accu kan vloeistof weglekken. Als de vloeistof in contact komt met de huid of de ogen, kunnen de huid of de ogen geïrriteerd raken.
 - ▶ Contact met de vloeistof voorkomen.
 - ▶ Als contact met de huid heeft plaatsgevonden: was de betreffende plekken op de huid met veel water en zeep.
 - ▶ Als contact met de ogen heeft plaatsgevonden: was de ogen ten minste 15 minuten met veel water en raadpleeg een arts.
- Een beschadigde of defecte accu kan een ongewone geur veroorzaken, roken of branden. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.

- ▶ Als de accu vreemd ruikt of rookt: de accu niet gebruiken en bij brandbare stoffen van-
daan houden.
- ▶ Als de accu brandt: probeer de accu met
een brandblusser of water te blussen.

4.6.4 Dockingstation, laadkabel, adapter en aansluitkabel

Het dockingstation, de laadkabel, de adapter, de aansluitkabel en de stekkerverbindingen verke-
ren in de veilige staat als aan de volgende voor-
waarden is voldaan:

- Het dockingstation, de laadkabel, de adapter,
de aansluitkabel en de stekkerverbindingen
zijn onbeschadigd.
- Het dockingstation, de laadkabel, de adapter,
de aansluitkabel en de stekkerverbindingen
zijn schoon.
- Er is origineel STIHL toebehoren voor dit doc-
kingstation gemonteerd.
- Het toebehoren is correct gemonteerd.
- Het dockingstation en de adapter zijn tijdens
het bedrijf niet afgedekt.

▲ WAARSCHUWING

- In een niet-veilige toestand kunnen onderde-
len niet meer veilig functioneren en kunnen
veiligheidsvoorzieningen buiten werking wor-
den gezet. Personen kunnen ernstig of dode-
lijk letsel oplopen.
 - ▶ Gebruik een onbeschadigd dockingstation,
een onbeschadigde laadkabel, een onbe-
schadigde adapter, een onbeschadigde
aansluitkabel en onbeschadigde stekker-
verbindingen.
 - ▶ Als het dockingstation, de adapter of de
stekkerverbindingen vervuild zijn: reinig het
dockingstation, de adapter en de stekker-
verbindingen.
 - ▶ Breng geen wijzigingen aan het dockingsta-
tion, de laadkabel, de adapter, de aansluit-
kabel en de stekkerverbindingen aan.
 - ▶ Steek geen voorwerpen in de openingen
van het dockingstation en de adapter.
 - ▶ Verbind elektrische contacten van het doc-
kingstation, de adapter en de stekkerverbin-
dingen niet met metalen voorwerpen en
sluit ze niet kort.
 - ▶ Open het dockingstation en de adapter niet.
 - ▶ Dek het dockingstation en de adapter niet
af.
 - ▶ Graaf de adapter niet in de grond in.
 - ▶ Ga niet op het dockingstation staan.
 - ▶ Ga niet op de grondplaat van het docking-
station staan.

4.7 Maaien

▲ WAARSCHUWING

- De messen/klingen van de draaiende mes-
schijf kunnen de gebruiker verwonden. De
gebruiker kan hierdoor ernstig letsel oplopen.



- ▶ Raak de draaiende messschijf en de
messen/klingen niet aan.
- ▶ Als de gebruiker de maairobot tij-
dens het maaien nadert of voordat
hij instellingen op het apparaat wil
aanbrengen: druk op de druktoets
"STOP".
- ▶ Kantel of til de maairobot tijdens het
maaien niet.
- ▶ Als de messschijf of de messen/klin-
gen door een voorwerp worden
geblokkeerd: stop de maairobot en
activeer de vergrendeling. Pas dan
het voorwerp dat de blokkade ver-
oorzaakt wegnemen.



- ▶ Houd kinderen uit de buurt van de
maairobot en het maaivlak.



- ▶ Houd dieren uit de buurt van de
maairobot en het maaivlak.



- ▶ Stap of zit niet op de maairobot en
vervoer geen kinderen, dieren of
voorwerpen op de maairobot.

- Wanneer de maairobot tijdens het werk veran-
dert of zich ongebruikelijk gedraagt, kan de
maairobot zich in een onveilige toestand
bevinden. Personen kunnen ernstig letsel
oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Druk op de druktoets "STOP" en activeer
de vergrendeling. Neem contact op met een
STIHL dealer.
- Als de messen/klingen tijdens het maaien op
een vreemd voorwerp stuiten, kunnen deze of
delen ervan beschadigd raken of met hoge
snelheid omhoog worden geslingerd. Perso-
nen kunnen letsel oplopen en er kan bescha-
diging optreden.
 - ▶ Verwijder vreemde voorwerpen van het
maaivlak.
 - ▶ Verwijder afgebroken messen/klingen of
delen daarvan van het maaivlak.
- Als de druktoets "STOP" wordt ingedrukt, blijft
de messschijf met de messen/klingen nog even
draaien. Personen kunnen ernstig letsel opla-
pen.
 - ▶ Wacht totdat de messschijf niet meer draait.
- Als de messen/klingen tijdens het maaien een
hard voorwerp raken, kunnen er vonken ont-
staan en kunnen de messen/klingen bescha-

digd raken. Vonken kunnen in een makkelijk brandbare omgeving brand veroorzaken. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.

- ▶ Werk niet in een makkelijk brandbare omgeving.
- ▶ Zorg ervoor dat de messen/klingen in een veilige toestand verkeren.

▲ GEVAAR

- Als in de buurt van onder spanning staande kabels met de maairobot wordt gewerkt, kunnen de messen/klingen in contact komen met de onder spanning staande kabels en deze beschadigen. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen.
 - ▶ Gebruik de maairobot niet in de buurt van onder spanning staande leidingen.

4.8 Laden

▲ WAARSCHUWING

- Tijdens het laden kan een beschadigde of een defecte adapter stinken of roken. Personen kunnen letsel oplopen en er kan beschadiging optreden.
 - ▶ Trek de netstekker uit de contactdoos.
- De adapter kan bij een ontoereikende warmteafvoer oververhit raken en in brand raken. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Dek de adapter niet af.

4.9 Elektriciteit aansluiten

Contact met stroomvoerende componenten kan ontstaan door de volgende oorzaken:

- De aansluitkabel of de verlengkabel is beschadigd.
- De netstekker van de aansluitkabel of de verlengkabel is beschadigd.
- De contactdoos is niet correct geïnstalleerd.

▲ GEVAAR


- Contact met stroomvoerende componenten kan leiden tot een stroomschok. De gebruiker kan ernstig of dodelijk letsel oplopen.
 - ▶ Controleer of de aansluitkabel, de verlengkabel en de netstekker ervan niet zijn beschadigd.



Als de aansluitkabel of de verlengkabel beschadigd zijn:

- ▶ raak de beschadigde plaats niet aan.
- ▶ Trek de netstekker uit de contactdoos.

- ▶ Pak de aansluitkabel, verlengkabel en de netstekkers ervan met droge handen vast.

- ▶ Steek de netstekker van de aansluitkabel of de verlengkabel in een correct geïnstalleerde en beveiligde contactdoos met rand-aarde.
- ▶ Als de contactdoos zich buiten een gebouw bevindt: waarborg dat de contactdoos is goedgekeurd voor gebruik buitenshuis.
- ▶ Sluit de netvoeding via een aardlekschakelaar (30 mA, 30 ms) aan.
- ▶ Als de aansluitkabel of verlengkabel wordt aangesloten of losgekoppeld: pak deze altijd bij de stekker vast en trek niet aan de kabel.
- Een beschadigde of niet geschikte verlengkabel kan leiden tot een elektrische schok. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen.
 - ▶ Gebruik een verlengkabel met de juiste kabeldoorsnede,  23.5.
 - ▶ Gebruik een spatwaterdichte en voor buitengebruik goedgekeurde verlengkabel.
 - ▶ Bescherm de stekkerverbinding tussen adapter en verlengkabel tegen water.
 - ▶ Gebruik een verlengkabel met dezelfde eigenschappen als de aansluitkabel van de adapter.

▲ WAARSCHUWING

- Onjuiste netspanning of een onjuiste netfrequentie kan leiden tot overspanning in de adapter. De netvoeding kan hierbij worden beschadigd.
 - ▶ Controleer of de netspanning en de netfrequentie van het lichtnet corresponderen met de gegevens op het typeplaatje van de adapter.
- Als de adapter op een meervoudige contactdoos is aangesloten, kunnen de elektrische onderdelen tijdens het opladen worden overbelast. De elektrische componenten kunnen warm worden en in brand vliegen. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Zorg ervoor dat de vermogensgegevens op de meervoudige contactdoos niet worden overschreden door het totaal van de gegevens op het typeplaatje van de adapter en alle op de meervoudige contactdoos aangesloten elektrische apparaten.
- Een verkeerd gelegde aansluitkabel, verlengkabel of een verkeerd gelegde laadkabel kan beschadigd raken en personen kunnen hierover struikelen. Personen kunnen ernstig letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.

- ▶ Leg de aansluitkabel, verlengkabel en laadkabel zo dat ze zich buiten het maaivlak bevinden.
- ▶ Leg en markeer de aansluitkabel, verlengkabel en laadkabel zo, dat ze niet door werkzaamheden met een tuinapparaat of tuingereedschap worden beschadigd.
- ▶ Leg en markeer de aansluitkabel, verlengkabel en laadkabel zo, dat personen er niet over kunnen struikelen.
- ▶ Leg de aansluitkabel, verlengkabel en laadkabel zo, dat ze niet onder spanning staan of verweekeld zijn.
- ▶ Leg de aansluitkabel, verlengkabel en laadkabel zo, dat ze niet kunnen worden beschadigd, geknikt of geplet, en niet schuren.
- ▶ Bescherm de aansluitkabel, verlengkabel en laadkabel tegen hitte, olie en chemicaliën.
- ▶ Leg de aansluitkabel, verlengkabel en laadkabel zo, dat ze niet op een permanent natte ondergrond liggen.
- Als er elektrische bedrading en leidingen in de muur zitten, kunnen deze worden beschadigd als de adapter op de muur wordt bevestigd. Contact met elektrische bedrading kan leiden tot een elektrische schok. Personen kunnen ernstig letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Controleer of er op de geplande plaats geen elektrische bedrading en leidingen in de muur zitten.
 - ▶ Monteer de adapter zo op de wand als in deze handleiding staat beschreven.
- Als de adapter op een generator wordt aangesloten, kan de stroomvoorziening niet permanent worden gewaarborgd en kan de maairobot niet correct werken. Door schommelingen in de stroomvoorziening kan de adapter beschadigd raken.
 - ▶ Sluit de adapter alleen aan op een contactdoos die volgens de voorschriften is geïnstalleerd.

4.10 Vervoeren

4.10.1 Maairobot

▲ WAARSCHUWING

- Tijdens het vervoer kan de maairobot kantelen of verschuiven. Personen kunnen letsel oplopen en er kan beschadiging optreden.



- ▶ Stop de maairobot en activeer de vergrendeling.

- ▶ Beveilig de maairobot zodanig met spanbanden, riemen of een net dat deze niet kan kantelen en niet kan bewegen.

4.10.2 Accu

De accu is in de maairobot ingebouwd en mag alleen door een STIHL dealer worden uitgebouwd.

▲ WAARSCHUWING

- De accu is niet beschermd tegen alle invloeden van buitenaf. Als de accu aan bepaalde invloeden van buitenaf wordt blootgesteld, kan de accu worden beschadigd en kan er materiële schade ontstaan.
 - ▶ Een beschadigde accu niet vervoeren.
- Tijdens het vervoer kan de accu omvallen of verschuiven. Personen kunnen letsel oplopen en er kan beschadiging optreden.
 - ▶ De accu in de verpakking zo verpakken dat deze niet kan bewegen.
 - ▶ Verpakking zo borgen dat deze niet kan vallen en verschuiven.

4.10.3 Dockingstation en adapter

▲ WAARSCHUWING

- Tijdens het vervoer kan het dockingstation of de adapter kantelen of verschuiven. Personen kunnen letsel oplopen en er kan beschadiging optreden.
 - ▶ Trek de netstekker uit de contactdoos.
 - ▶ Neem de maairobot uit het dockingstation.
 - ▶ Beveilig het dockingstation en de adapter zodanig met spanbanden, riemen of een net dat ze niet kunnen kantelen en niet kunnen verschuiven.
- De aansluitkabel en de laadkabel zijn niet bedoeld om de adapter of het dockingstation daaraan te dragen. De aansluitkabel, de adapter, de laadkabel of het dockingstation kunnen beschadigd raken.
 - ▶ Scheid de laadkabel van de adapter en het dockingstation en rol de kabel op.
 - ▶ Pak het dockingstation aan de grondplaat vast en houd het vast.
 - ▶ Rol de aansluitkabel op en bevestig deze aan de adapter.
 - ▶ Pak de adapter bij de behuizing vast en houd deze vast.

4.11 Opslaan

4.11.1 Maairobot

▲ WAARSCHUWING

- Kinderen kunnen de gevaren van de maairobot niet herkennen en ook niet inschatten. Kinderen kunnen ernstig letsel oplopen.



- ▶ Stop de maairobot en activeer de vergrendeling.

- ▶ Bewaar de maairobot buiten bereik van kinderen.
- De elektrische contacten op de maairobot en metalen onderdelen kunnen door vocht corroderen. De maairobot kan beschadigd raken.
 - ▶ Bewaar de maairobot schoon en droog.
- Als de vergrendeling van de maairobot voor de opslag niet wordt geactiveerd, kan de maairobot onbedoeld worden ingeschakeld en in beweging komen. Personen kunnen ernstig letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.



- ▶ Stop de maairobot en activeer de vergrendeling.

- Als de maairobot op hellingen wordt bewaard, kan deze onbedoeld weggrollen. Personen kunnen letsel oplopen en er kan beschadiging optreden.
 - ▶ Bewaar de maairobot alleen op vlakke ondergronden.
- De kap en de grepen zijn niet bedoeld om de maairobot daaraan op te hangen. Veiligheidsinrichtingen kunnen buiten werking worden gesteld en de maairobot kan beschadigd raken.
 - ▶ Bewaar de maairobot zoals in deze handleiding staat beschreven.

4.11.2 Accu

De accu is in de maairobot ingebouwd en mag alleen door een STIHL dealer worden uitgebouwd.

▲ WAARSCHUWING

- Kinderen kunnen de gevaren van de accu niet herkennen en ook niet inschatten. Kinderen kunnen ernstig letsel oplopen.
 - ▶ De accu buiten het bereik van kinderen opslaan.
- De accu is niet beschermd tegen alle invloeden van buitenaf. Als de accu aan bepaalde

invloeden van buitenaf wordt blootgesteld, kan de accu onherstelbaar worden beschadigd.

- ▶ De accu schoon en droog opslaan.
- ▶ Berg de accu in een gesloten ruimte op.
- ▶ De accu niet buiten de aangegeven temperatuurgrenzen bewaren, 23.6.

4.11.3 Dockingstation en adapter

▲ WAARSCHUWING

- Kinderen kunnen de gevaren van een dockingstation of adapter niet herkennen en ook niet inschatten. Kinderen kunnen ernstig of zelfs dodelijk letsel oplopen.
 - ▶ Neem de maairobot uit het dockingstation.
 - ▶ Bewaar het dockingstation en de adapter buiten bereik van kinderen.
- Het dockingstation en de adapter zijn niet beschermd tegen alle invloeden van buitenaf. Als het dockingstation of de adapter aan bepaalde invloeden van buitenaf wordt blootgesteld, kan het dockingstation of de adapter beschadigd raken.
 - ▶ Neem de maairobot uit het dockingstation.
 - ▶ Als de adapter warm is: laat de adapter afkoelen.
 - ▶ Bewaar het dockingstation en de adapter schoon en droog.
 - ▶ Bewaar het dockingstation en de adapter in een gesloten ruimte.
 - ▶ Bewaar de adapter niet buiten de aangegeven temperatuurgrenzen, 23.6.
- De aansluitkabel en de laadkabel zijn niet bedoeld om de adapter of het dockingstation daaraan te dragen. De aansluitkabel, de adapter, de laadkabel of het dockingstation kunnen beschadigd raken.
 - ▶ Scheid de laadkabel van de adapter en het dockingstation en rol de kabel op.
 - ▶ Pak het dockingstation aan de grondplaat vast en houd het vast.
 - ▶ Rol de aansluitkabel op en bevestig deze aan de adapter.
 - ▶ Pak de adapter bij de behuizing vast en houd deze vast.

4.12 Reiniging, onderhoud en reparatie

▲ WAARSCHUWING

- Als tijdens de reinigings-, onderhouds- of reparatiewerkzaamheden de vergrendeling van de maairobot niet geactiveerd is, kan de maairobot onbedoeld worden ingeschakeld. Personen kunnen ernstig letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.



► Stop de maairobot en activeer de vergrendeling.

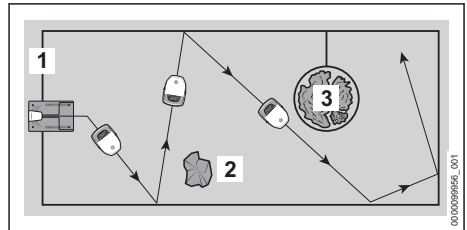
- Aggressive reinigingsmiddelen, het reinigen met een hogedrukreiniger of het reinigen met puntige of scherpe metalen voorwerpen kunnen de maairobot beschadigen. Als de maairobot niet op de juiste wijze wordt gereinigd, kunnen componenten niet meer correct functioneren en kunnen de veiligheidsinrichtingen buiten werking worden gesteld. Personen kunnen ernstig letsel oplopen.
 - Reinig de maairobot zoals in deze handleiding staat beschreven.
- Aggressive reinigingsmiddelen, het reinigen met een hogedrukreiniger of het reinigen met puntige of scherpe metalen voorwerpen kunnen het dockingstation, de adapter, de aansluitkabel, de laadkabel en de stekkerverbindingen beschadigen. Als het dockingstation, de adapter, de aansluitkabel, de laadkabel en de stekkerverbindingen niet op de juiste wijze werden gereinigd, kunnen componenten niet meer correct functioneren en kunnen de veiligheidsinrichtingen zijn uitgeschakeld. Personen kunnen ernstig letsel oplopen.
 - Trek de netstekker van de adapter uit de contactdoos.
 - Reinig dockingstation, adapter, aansluitkabel, laadkabel en stekkerverbindingen zoals in deze handleiding staat beschreven.
- Als de maairobot, het dockingstation of de adapter niet correct werden onderhouden of gerepareerd, kunnen componenten niet meer correct functioneren en kunnen de veiligheidsinrichtingen zijn uitgeschakeld. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen.
 - Voer nooit zelf onderhoud of reparaties aan de maairobot, het dockingstation en de adapter uit.
 - Als aan de maairobot, het dockingstation of de adapter onderhouds- of reparatiewerkzaamheden moeten worden uitgevoerd: neem contact op met een STIHL dealer.
 - Voer onderhoud aan de messen/klingen uit zoals in deze handleiding staat beschreven.
- Tijdens de reinigings- of onderhoudswerkzaamheden aan het maaiwerk kan de gebruiker zich verwonden aan de scherpe snijkanten van de messen/klingen. De gebruiker kan letsel oplopen.
 - Draag werkhandschoenen van slijtvast materiaal.
- Als de aansluitkabel van de adapter defect of beschadigd is:

► Vervang de adapter.

- Als de stop van de diagnose-aansluiting aan de onderkant van de maairobot niet goed zit, kan vocht en vuil de maairobot binnendringen. De maairobot kan beschadigd raken.
 - Controleer tijdens elke reinigingsbeurt en tijdens het vervangen van de klingen/messen of de stop goed vastzit.
 - Gebruik de maairobot niet bij een ontbrekende of beschadigde stop.

5 Beschrijving van de werking

5.1 Beschrijving van de werking



De maairobot maait het gras in toevallig gekozen banen. Om ervoor te zorgen dat de maairobot de grenzen van het maaivlak herkent, moet er een begrenzingsdraad (1) om het maaivlak heen worden gelegd.

De begrenzingsdraad (1) draagt een signaal aan de maairobot over. Het signaal wordt door het dockingstation gegenereerd.

Vaste obstakels (2) in het maaivlak worden dankzij ultrasoundsensoren en een stootsensor door de maairobot herkend.

Als de maairobot een vast obstakel (2) herkent, wordt de maairobot langzamer, stoot tegen het vaste obstakel aan en beweegt daarna weer een andere kant op.

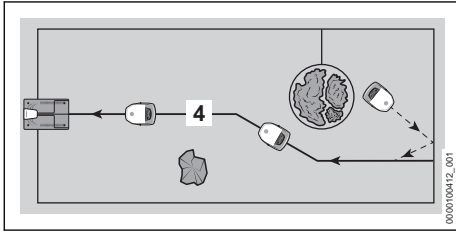
Gebieden (3) waar de maairobot niet mag komen en obstakels die de maairobot niet mag raken, moeten met behulp van de begrenzingsdraad (1) van het resterende maaivlak worden afgegrensd.

Als de maairobot een afgebakend gebied (3) herkent, wordt deze langzamer en beweegt vervolgens een andere kant op.

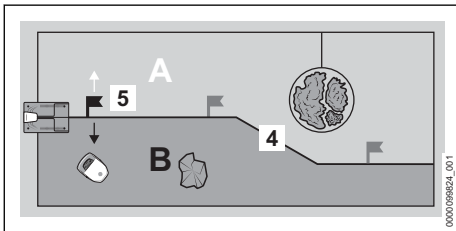
In maaimodus verlaat de maairobot het dockingstation automatisch en maait deze het gras.

De bediening van de maairobot vindt plaats via de app „MYiMOW[®]“ en via de toetsen op het bedieningspaneel van de maairobot. Lichtstro-

ken en het matrixdisplay op de maairobot en een kunstmatige spraakberichten geven informatie over de actuele status van de maairobot.

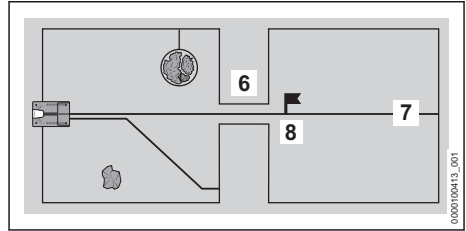


Als het laadniveau van de accu laag is, gaat de maairobot tijdens het maaien op zoek naar de dichtstbijzijnde leidraad (4). Als er een leidraad (4) wordt herkend, beweegt de maairobot automatisch langs de leidraad terug naar het dockingstation. Het dockingstation laadt de accu weer op. Er moet ten minste één leidraad (4) in het maaivlak zijn gelegd. Er kunnen maximaal drie leidraden worden gelegd. Als de maaierwerkzaamheden moeten worden onderbroken of de accu moet worden opgeladen, kan de maairobot via de app „MYiMOW®“ of de druktoets „Home“ ook direct terug naar het dockingstation worden gestuurd.



Op een leidraad (4) kunnen maximaal drie startpunten (5) worden aangegeven. De maairobot kan het betreffende startpunt doelgericht benaderen en vanaf dat punt met het maaien beginnen.

Door de leidraad (4) kan het maaivlak in meerdere zones (voorbeeld: A en B) worden opgedeeld. De zones worden gedefinieerd door een startpunt (5). Vanaf het gekozen startpunt kan de maairobot naar links of rechts naar de gewenste zone worden gestuurd. De maairobot kan dan in de gekozen zone doelgericht maaien. Startpunten en zones worden beheerd via de app „MYiMOW®“ en kunnen in het maaischema worden opgenomen.



Als er in het maaivlak sprake is van een versmalling (6), rijdt de maairobot door de versmalling heen zolang er een bepaalde minimumafstand tussen de begrenzsdraden wordt aangehouden. Als de minimumafstand wordt overschreden, moet er een leidraad (7) door de versmalling (6) heen worden gelegd. De leidraad (7) leidt de maairobot daarna doelgericht door de versmalling (6) heen naar een startpunt (8). Vanaf het startpunt (8) kan de maairobot het maaivlak achter de versmalling (6) maaien. Hoe vaak de maairobot naar het startpunt (8) rijdt, kan worden beheerd in de app „MYiMOW®“ en kan in het maaischema worden opgenomen.

6 Maaivlak en maairobot gereed maken voor gebruik

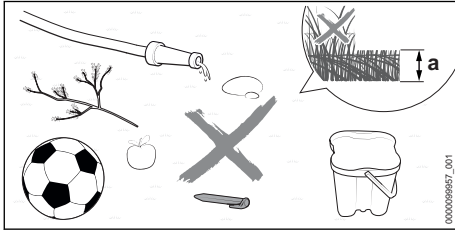
6.1 Maaivlak plannen en voorbereiden

Voor de ingebruikname van de maairobot moet het maaivlak worden gepland en voorbereid. Dat zorgt voor een robuuste installatie en een onopvallend bedrijf en worden mogelijke storingsbronnen opgeruimd.

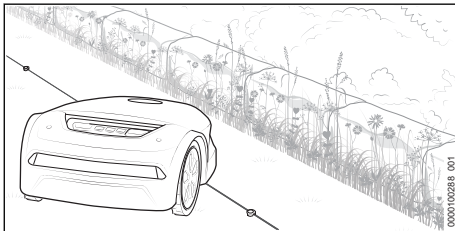
Maaivlak plannen

- ▶ Maak uzelf vertrouwd met de beschrijvingen over het dockingstation en over het leggen van draden in de volgende hoofdstukken.
- ▶ Pas de informatie toe op uw eigen tuin:
 - Omtrek van het maaivlak
 - Positie van het dockingstation
 - Verloop van de begrenzsdraad (de beschreven randafstanden en gevallen over het leggen van de draad in acht nemen)
 - Verloop van de leidraad/leidraden (ten minste één, maximaal drie)

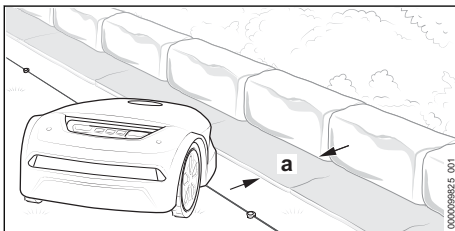
Maaivlak voorbereiden



- ▶ Verwijder rondslingerende voorwerpen.
- ▶ Verwijder metalen, magnetisch en elektrisch geleidende materialen en oude begrenzingsdraden.
- ▶ Maai het gras met een grasmaaiër tot de snijhoogte resteert die later ook voor het gebruik van de maairobot wordt ingesteld. De standaard ingestelde snijhoogte op de maairobot bedraagt $a = 6$ cm.
- ▶ Egaliseer gaten en grove oneffenheden.
- ▶ Besproei het maaivlak iets als de bodem hard en droog is om de bevestigingsspijkers makkelijker in de bodem te kunnen slaan.



- ▶ Als gevolg van de constructie laat een maairobot langs niet-berijdbare gebieden een strook met niet-gemaaid gras staan. Deze strook kan bijvoorbeeld worden gebruikt voor het zaaien van bloemenzadjes om zo een bloeiende strook voor insecten te creëren.



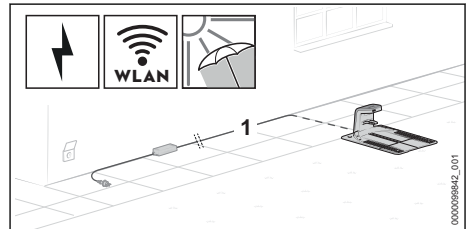
- ▶ Als maaien zonder rand langs niet-berijdbare gebieden gewenst is: leg stenen langs de grasrand of platen met een breedte van ten minste $a = 24$ cm langs deze gebieden.

6.2 Maairobot klaar maken voor gebruik

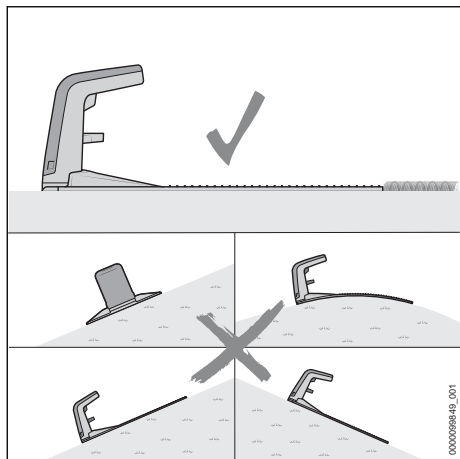
- ▶ Verwijder het verpakkingsmateriaal en de transportbeveiliging.
- ▶ Zorg ervoor dat de volgende componenten zich in een veilige toestand bevinden:
 - Maairobot, 4.6.1
 - Messen/klingen, 4.6.2
 - Accu, 4.6.3
 - Dockingstation en adapter, 4.6.4
- ▶ Dockingstation opstellen, 7
- ▶ Begrenzingsdraad leggen, 8
- ▶ Leggen van de begrenzingsdraad voltooiën, 9.1
- ▶ Leidraad leggen, 10.1
- ▶ Dockingstation elektrisch aansluiten, 11.1
- ▶ Maairobot opladen, 12.1
- ▶ Bluetooth®-interface sluiten, 13.1
- ▶ Als deze handelingen niet kunnen worden uitgevoerd: gebruik de maairobot niet en neem contact op met een STIHL dealer.

7 Dockingstation opbouwen

7.1 Algemene specificaties



- ▶ Kies de locatie voor het dockingstation zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:
 - De laadkabel (1) kan buiten het maaivlak naar de voedingsspanning worden gelegd.
 - Het dockingstation en de adapter bevinden zich op een goed zichtbare locatie.
 - Het dockingstation staat op het maaivlak dat het grootst is of het vaakst wordt gemaaid.
 - Indien mogelijk: de locatie is beschermd tegen weersinvloeden en bevindt zich in de schaduw.
 - Indien mogelijk: het dockingstation bevindt zich binnen het bereik van een draadloos netwerk (wifi-verbinding).
 - Indien mogelijk: het dockingstation staat in een maaivlak met een helling onderaan die helling.



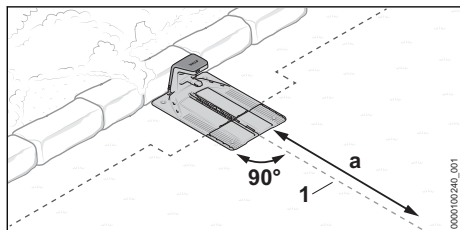
- ▶ Plaats het dockingstation zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:
 - Het dockingstation staat op een vlakke ondergrond.
 - Het dockingstation wijst met de opening naar voren richting het maaivlak.
 - Het dockingstation is waterpas afgesteld en is niet naar de zijkant, de voor- of achterzijde gekanteld.
 - De grondplaat buigt niet door en ligt plat op de grond.

7.2 Dockingstation positioneren

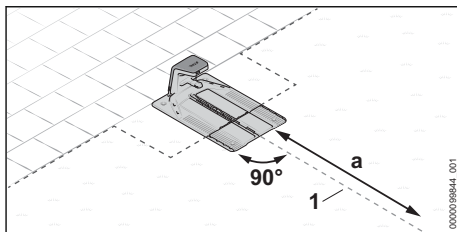
De juiste positionering van het dockingstation is afhankelijk van de geplande locatie en de omgeving daarvan.

- ▶ Kies de locatie en stel het dockingstation op zoals beschreven.

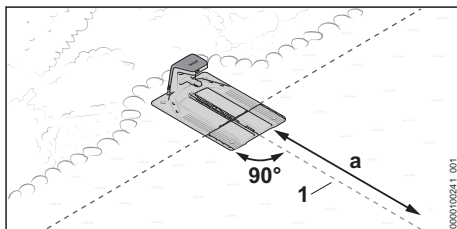
Dockingstation op het maaivlak plaatsen



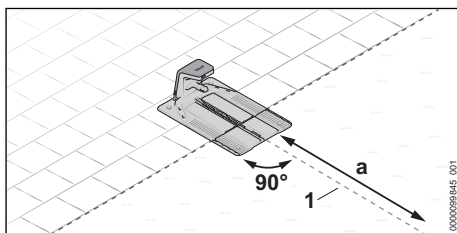
Het dockingstation staat aan de rand van het maaivlak tegen een muur en de leidraad (1) kan over een lengte $a = 2$ m in een rechte lijn vanaf het dockingstation naar het maaivlak worden geleid.



Het dockingstation staat aan de rand van het maaivlak. Het aangrenzende vlak is berijdbaar en de leidraad (1) kan over een lengte van $a = 2$ m in een rechte lijn vanaf het dockingstation naar het maaivlak worden geleid.



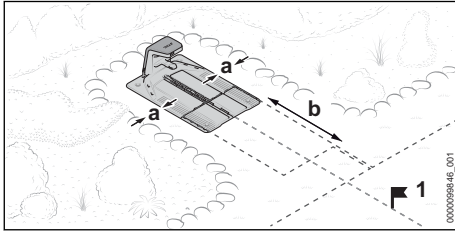
Het dockingstation staat deels in een border en deels op het maaivlak en de leidraad (1) kan over een lengte van $a = 2$ m in een rechte lijn vanaf het dockingstation naar het maaivlak worden geleid.



Het dockingstation staat deels op een berijdbaar gebied en deels op het maaivlak en de leidraad (1) kan over een lengte van $a = 2$ m in een rechte lijn vanaf het dockingstation naar het maaivlak worden geleid.

- ▶ Dockingstation voorbereiden, 7.3.
- ▶ Dockingstation op het maaivlak plaatsen, 7.4.

Dockingstation buiten het maaivlak opstellen



Het dockingstation staat buiten het maaivlak.

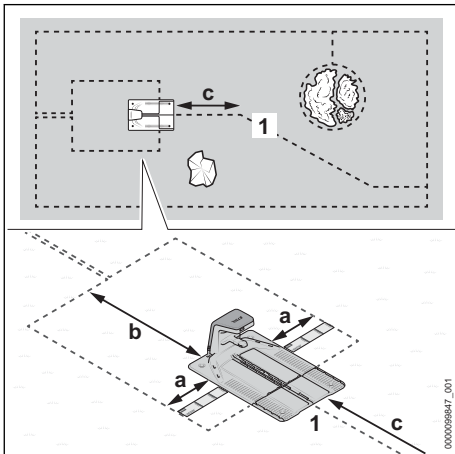
De zijdelingse afstand tot aan aangrenzende gebieden moet ten minste $a = 15$ cm bedragen.

De afstand van de voorste rand van het dockingstation tot aan het maaivlak moet ten minste $b = 2$ m bedragen.

Bij deze variant moet voor de voltooiing van de ingebruikname altijd een startpunt (1) in het maaivlak worden ingesteld. De maairobot start dan vanaf dit punt met maaien en niet direct vanaf het dockingstation. Startpunten kunnen via de app „MYiMOW®“ worden ingesteld. De frequentie waarmee naar het startpunt (1) wordt gereden, moet in de app op 100% worden ingesteld.

- ▶ Dockingstation voorbereiden, [7.3](#).
- ▶ Dockingstation buiten het maaivlak opstellen, [7.5](#).

Dockingstation midden op het maaivlak opstellen



Het dockingstation wordt als "eiland" midden op het maaivlak gepositioneerd.

Bij deze variant wordt de begrenziingsdraad rondom het dockingstation naar achteren naar de rand van het maaivlak geleid. De leidraad wordt naar voren naar de rand van het maaivlak geleid.

De zijdelingse afstand tot aan aangrenzende gebieden moet ten minste $a = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) bedragen.

De afstand van de achterste rand van het dockingstation tot aan de rand van het maaivlak moet ten minste afstand $b = 2$ m bedragen.

De leidraad (1) moet over een lengte van $a = 2$ m in een rechte lijn vanaf het dockingstation naar het maaivlak kunnen worden geleid.

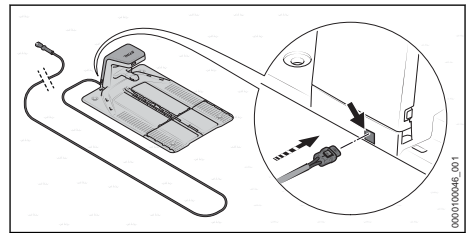
- ▶ Dockingstation voorbereiden, [7.3](#).
- ▶ Dockingstation midden op het maaivlak plaatsen, [7.6](#).

7.3 Dockingstation voorbereiden

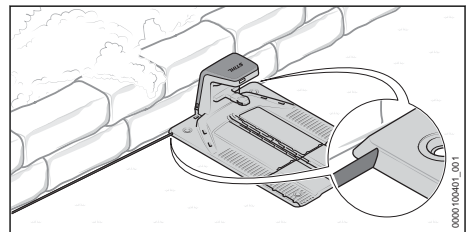
Laadkabel aansluiten

LET OP

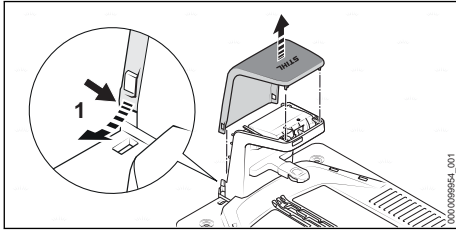
- De stekkerverbindingen van de laadkabel zijn in gemonteerde toestand tegen vervuiling door bijvoorbeeld stof en vuil beschermd. Als de stekkerverbindingen vervuild zijn, kunnen er storingen in het dockingstation ontstaan.
 - ▶ Bescherm open stekkerverbindingen tegen vervuiling.
 - ▶ Reinig vervuilde stekkerverbindingen zoals in deze handleiding staat beschreven.



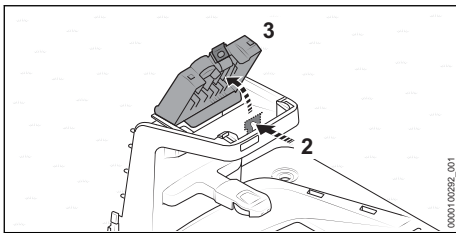
De laadkabel kan standaard aan de achterkant worden aangesloten.



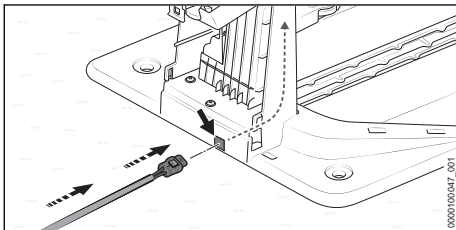
Als het dockingstation direct tegen een muur staat, kan de laadkabel ook onder de grondplaat door worden gelegd. De laadkabel kan links of rechts uit de grondplaat komend worden gelegd.



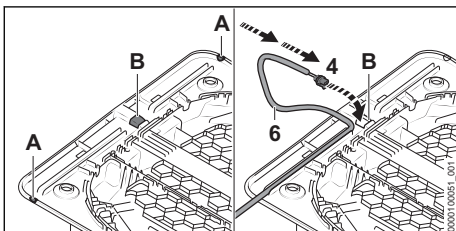
- Buig de kap (1) aan beide zijden iets naar buiten toe en neem de kap naar boven toe weg.



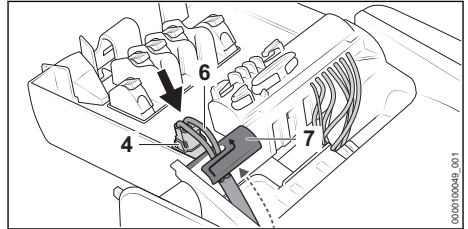
- Druk de arrêteerhendel (2) in en klap de kap (3) omhoog.



- Als het dockingstation van achteren moet worden aangesloten:
 - Steek de stekker (4) in de doorvoer (5) en leid de laadkabel (6) verder. De laadkabel (6) wordt binnen in het dockingstation omhoog geschoven.

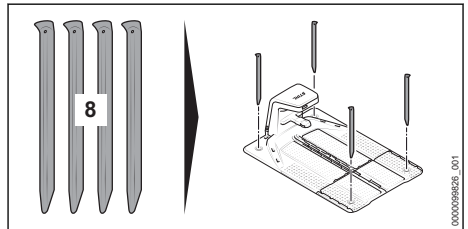


- Als het dockingstation direct tegen de muur staat of als de laadkabel onder de grondplaat naar de zijkant moet worden geleid:
 - Open de rand aan de gewenste zijde van de grondplaat bij positie (A) en ontbraam de rand.
 - Snijd in het midden van de grondplaat een opening (B) uit en ontbraam de randen.
 - Steek de stekker (4) in de opening (B) en leid de laadkabel (6) verder. De laadkabel (6) wordt binnen in het dockingstation omhoog geschoven.



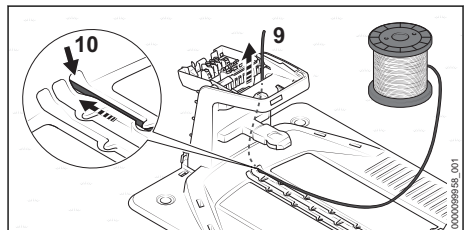
- Fixeer de laadkabel (6) in de kabelhouder (7).
- Steek de stekker (4) erin. De stekker (4) klikt aan beide zijden hoorbaar en merkbaar vast.

Dockingstation bevestigen

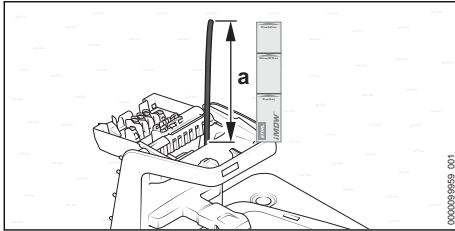


- Bevestig het dockingstation met vier grondpennen (8) in de grond.

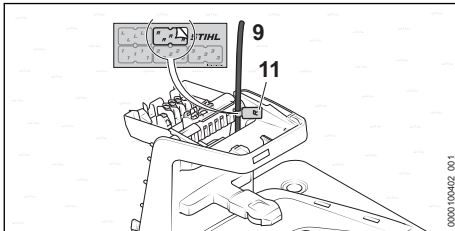
Begrenzingsdraad inbrengen



- Steek het begin van de draad (9) in de rechter doorvoer (10) en leid de draad verder. De begrenzingsdraad (9) wordt binnen in het dockingstation omhoog geschoven.

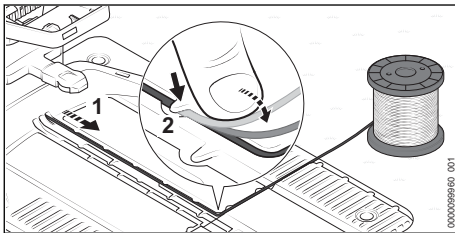


- ▶ Leid de begrenzingsdraad net zolang verder totdat deze over een lengte van $a = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) naar boven toe uitsteekt.

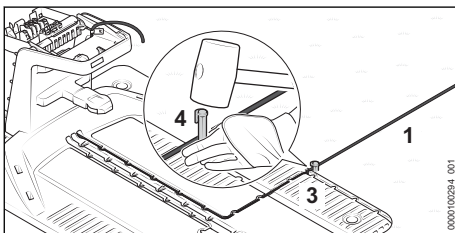


- ▶ Markeer het begin van de draad (9) nabij de behuizing met de passende kabelmarkeerder (11). Met de markering is de aansluiting op de juiste klem op een later moment eenvoudiger.

7.4 Dockingstation op het maaivlak plaatsen

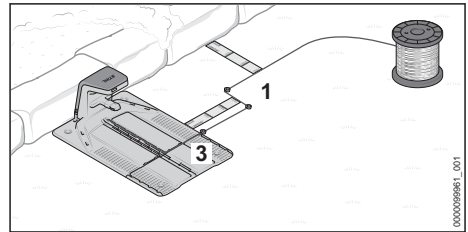



- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) zo in de grondplaat dat deze plat in de kabelgoot ligt en door de haken (2) wordt gefixeerd.



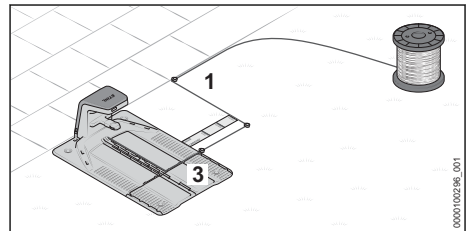
- ▶ Bevestig de begrenzingsdraad (1) direct aan de grondplaat (3) met een bevestigingsspijker (4).


Als het dockingstation tegen een muur staat:



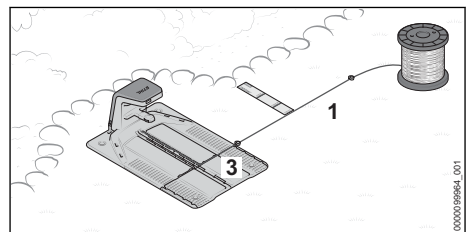
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) aan de zijkant bij de grondplaat (3) vandaan.
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) parallel aan de grondplaat (3) naar de rand van het maaivlak en houd de afstand tot de muur van 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) aan.
- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) met de wijsers van de klok mee om het maaivlak heen,  8.


Als het dockingstation op een aangrenzend, berijdbaar gazon staat:



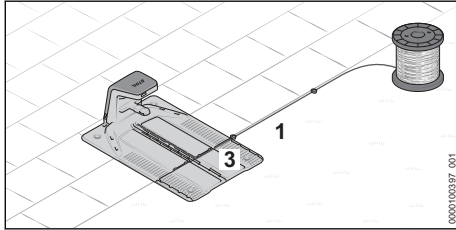
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) aan de zijkant bij de grondplaat (3) vandaan.
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) parallel aan de grondplaat (3) naar de rand van het maaivlak.
- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) met de wijsers van de klok mee om het maaivlak heen,  8.


Als het dockingstation deels in een border en deels op het maaivlak staat:



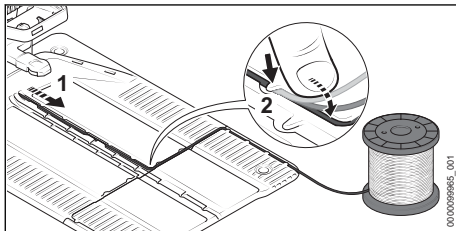
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) aan de zijkant bij de grondplaat (3) vandaan en houd de afstand van 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) parallel aan de border aan.
- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) met de wijsers van de klok mee om het maaivlak heen,  8.

Als het dockingstation deels op een berijdbaar gazon en deels op het maaivlak staat:

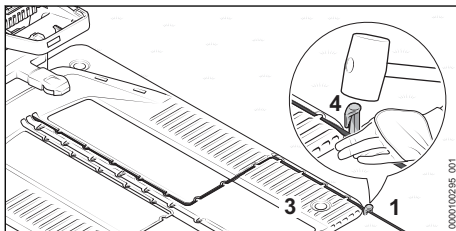


- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) aan de zijkant bij de grondplaat (3) vandaan en leg deze langs het berijdbare gazon.
- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) met de wijsers van de klok mee om het maaivlak heen,  8.

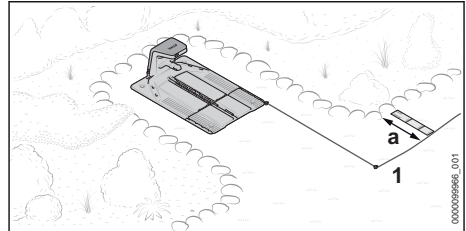
7.5 Dockingstation buiten het maaivlak opstellen




- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) zo in de grondplaat dat deze plat in de kabelgoot ligt en door de haken (2) wordt gefixeerd.

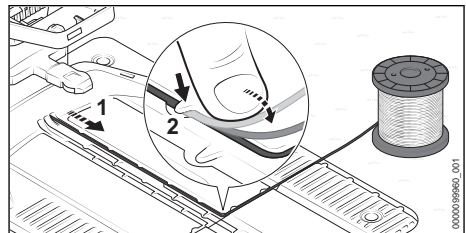


- ▶ Bevestig de begrenzingsdraad (1) direct aan de grondplaat (3) met een bevestigingsspijker (4).

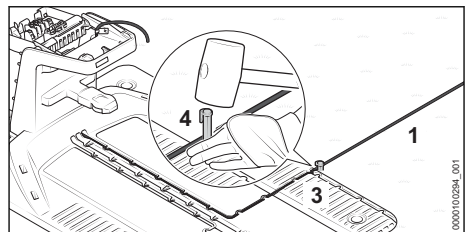


- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) naar voren richting het maaivlak.
De juiste afstand tot aan de rand van het maaivlak is afhankelijk van het gegeven of de rand van het maaivlak berijdbaar is of dat er een afstand van $a = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) moet worden aangehouden.
- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) met de wijsers van de klok mee om het maaivlak heen,  8.

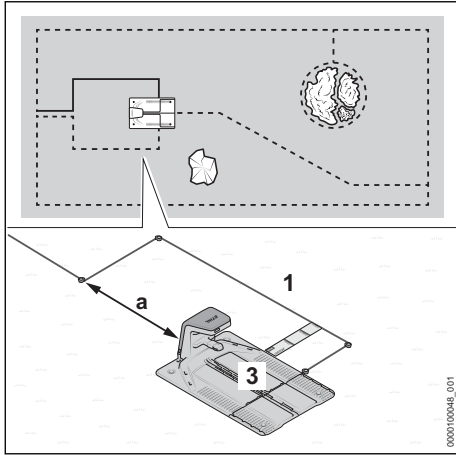
7.6 Dockingstation midden op het maaivlak opstellen




- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) zo in de grondplaat dat deze plat in de kabelgoot ligt en door de haken (2) wordt gefixeerd.



- ▶ Bevestig de begrenzingsdraad (1) direct aan de grondplaat (3) met een bevestigingsspijker (4).

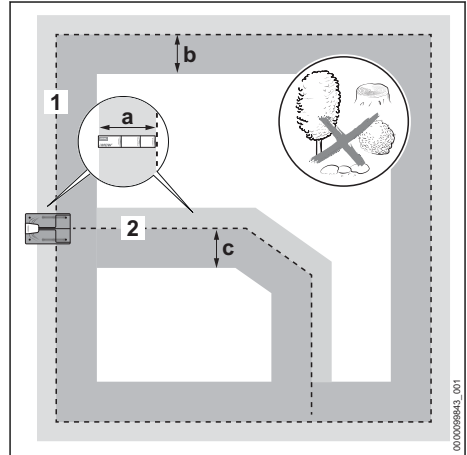


- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) ten minste 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) aan de zijkant bij de grondplaat (3) vandaan.
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) met een afstand van ten minste $a = 2$ m achter de grondplaat (3) langs.
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) in het midden achter het dockingstation naar de rand van het maaivlak.
De juiste afstand tot aan de rand van het maaivlak moet afhankelijk van het aangrenzende gebied worden aangehouden.
- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) met de wijzers van de klok mee om het maaivlak heen,  8.

8 Begrenzingsdraad neerleggen

8.1 Algemene specificaties

Verloop van begrenzingsdraad en leidraad in het maaivlak controleren



- ▶ Waarborg dat het maaivlak langs de begrenzingsdraad en de leidraad over de volgende breedtes vlak en indien mogelijk vrij van obstakels is:

Begrenzingsdraad (1)

- naar buiten: $a = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler)
- naar binnen: $b = 1,2$ m

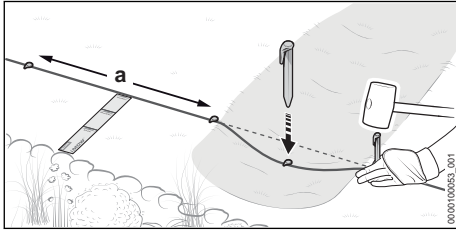
Leidraad (2)

- rechts in rijrichting naar het dockingstation:
 $a = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler)
- links in rijrichting naar het dockingstation:
 $c = 1,2$ m

Begrenzingsdraad neerleggen

- ▶ Leg de begrenzingsdraad vanaf het dockingstation met de wijzers van de klok mee.
- ▶ De begrenzingsdraad mag niet worden geknikt, doorgeknipt, gespannen of gekruist.
- ▶ Waarborg dat de begrenzingsdraad geen leidraad kruist.
 - ▶ Uitzondering: bij het aanleggen van een doorgang moet de leidraad de begrenzingsdraad kruisen.
- ▶ Houd een afstand van ten minste 1 m ten opzichte van begrenzingsdraden van naburige maairobotsystemen aan.
- ▶ Waarborg dat de begrenzingsdraad niet langer is dan 850 m.

Begrenzingsdraad en leidraad bevestigen



- ▶ Bevestig de begrenzingsdraad en de leidraad zodanig met de bevestigingsspijkers dat aan de volgende voorwaarden is voldaan:
 - De afstand tussen de bevestigingsspijkers bedraagt maximaal $a = 1$ m.
 - De begrenzingsdraad en de leidraad liggen overal plat op de grond.
 - De bevestigingsspijkers zijn volledig in de grond geslagen.

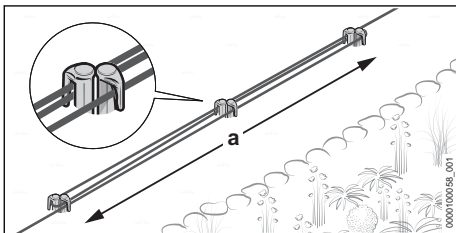
Reservedraad leggen

Met reservedraden zijn correcties bij het leggen van de draad eenvoudiger en ontstaat er speelruimte voor toekomstige aanpassingen.

Voorbeelden:

- Een border wordt vergroot en moet opnieuw worden afgebakend.
- Planten en struiken groeien en de begrenzingsdraad moet met een grotere boog om de beplanting heen worden geleid.
- De begrenzingsdraad is bij het dockingstation te kort afgeknipt en kan niet worden aangesloten.

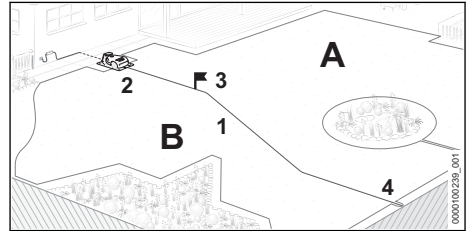
Eén of meerdere reservedraden kunnen worden ingepland en gelegd.



- ▶ Leid de begrenzingsdraden over een lengte $a = 1$ m parallel en vlak naast elkaar om 2 bevestigingsspijkers heen zonder dat de begrenzingsdraden elkaar kruisen.
- ▶ Bevestig de reservedraad in het midden met twee andere bevestigingsspijkers.


8.2 Leidraad inplannen en aansluitpunt in de begrenzingsdraad leggen

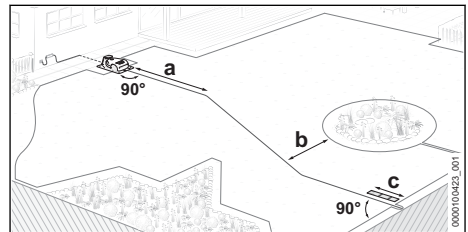
Het leggen van de leidraad of van meerdere leidraden moet van tevoren zorgvuldig worden gepland. Reeds tijdens het leggen van de begrenzingsdraad moet de positie van alle leidraden in acht worden genomen. Er moet ten minste één leidraad worden gelegd en er kunnen drie leidraden worden gelegd.



Een leidraad (1) heeft de volgende functies:

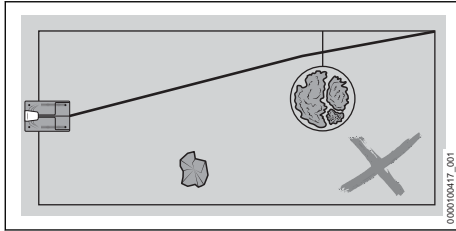
- Oriëntatie voor het terugrijden naar het dockingstation (2)
- Rijden naar een startpunt (3)
- Verdeelt het maaivlak in de zones (A en B)

De leidraad (1) wordt vanaf het dockingstation (2) door het maaivlak heen gelegd en op een zo ver mogelijk verwijderd punt op de rondlopende begrenzingsdraad (4) aangesloten.  10

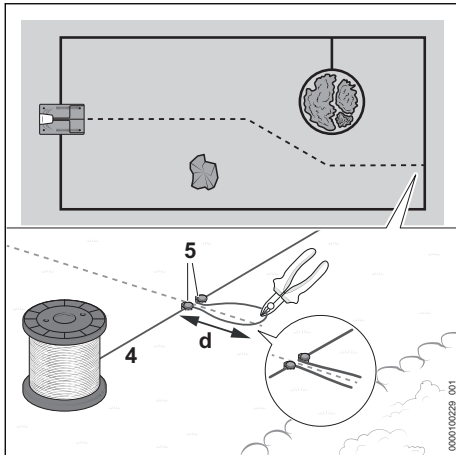


▶ Plan de leidraad zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:


- De leidraad wordt over een lengte van $a = 2$ m in een rechte lijn vanaf het dockingstation naar het maaivlak geleid.
- De minimumafstand tussen de leidraad en de rondlopende begrenzingsdraad bedraagt $b = 27,5$ cm
- De leidraad wordt met een minimumafstand van $c = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) recht en in een rechte hoek naar de begrenzingsdraad geleid en daarop aangesloten.



- De leidraad mag geen verbinding tussen afgebakende gebieden kruisen.
- De leidraad mag niet in een hoek op de begrenzingsdraad worden aangesloten.
- De leidraad mag geen begrenzingsdraad kruisen.
Uitzondering: bij het aanleggen van een doorgang moet de leidraad de begrenzingsdraad kruisen.
- De leidraad mag niet geknikt of gespannen zijn en mag zichzelf niet kruisen.



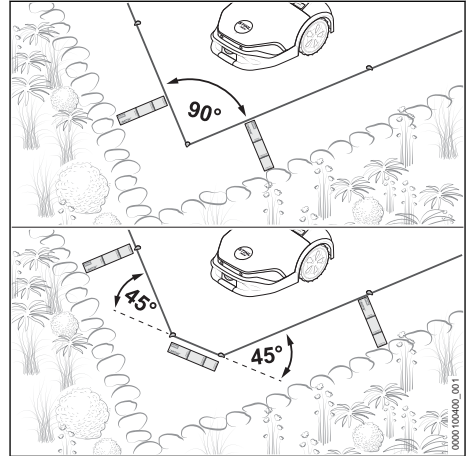
Bij het leggen van de rondlopende begrenzingsdraad (4) moet het aansluitpunt voor de leidraad worden gelegd:

- Bevestig de begrenzingsdraad (4) op de daarvoor bedoelde plaatsen met een bevestigingsspijker (5).
- Maak van de begrenzingsdraad (4) een lus met een lengte van $d = 15$ cm en bevestig met een bevestigingspijker (5).
- Knip de begrenzingsdraad (4) aan het einde van de draadlus door met bijvoorbeeld een zijknijptang.
De draadeinden worden aan het einde van de installatie met de leidraad verbonden.  10
- Leg de begrenzingsdraad (4) verder om het maaivlak heen.

8.3 Hoeken

Hoeken van 90°

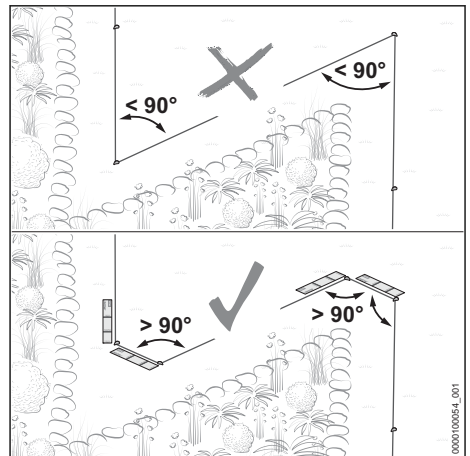
Hoeken van 90° kunnen worden verdeeld in twee hoeken van 45°. De maairobot verandert zijn richting in dit gebied daardoor gelijkmatig en schokt daarbij minder.



- Leg de begrenzingsdraad in de hoek over een lengte van 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) schuin.

Hoeken van < 90° die in een punt eindigen

Verdeel hoeken van < 90° die in een punt eindigen in twee hoeken. De maairobot verandert zijn richting in dit gebied gelijkmatiger en schokt daarbij minder.



- ▶ Zorg ervoor dat bij hoeken die in een punt eindigen, een hoek van 90° niet wordt onderschreden.
- ▶ Als de hoek van 90° wordt onderschreden: verdeel de hoek.
 - ▶ Leg een hoek met hoeken groter dan 90°. Leg de begrenzingsdraad vervolgens over een lengte van ten minste 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) rechtdoor.
 - ▶ Leg vervolgens een hoek met een hoek die groter is dan 90°. Leg de begrenzingsdraad aansluitend over een lengte van ten minste 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) recht.

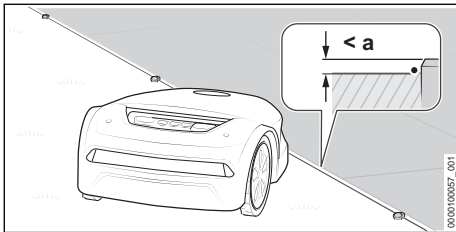
8.4 Berijdbaar gebied

De maairobot kan gebieden berijden die direct aan het maaivlak grenzen als het hoogteverschil tussen het berijdbare gebied en het maaivlak niet meer dan 1,5 cm bedraagt. De ondergrond moet stevig en vrij van obstakels zijn.

Voorbeelden:

- Terras
- Bestrating
- Stenen langs de grasrand of platen

Door de afstand tussen de begrenzingsdraad en het berijdbaar gebied klein te houden, kan zonder randen worden gemaaid.



- ▶ Leg de begrenzingsdraad zonder afstand parallel aan het berijdbare gebied. Het maximale hoogteverschil tussen het berijdbare gebied en het maaivlak bedraagt $a = 1,5$ cm

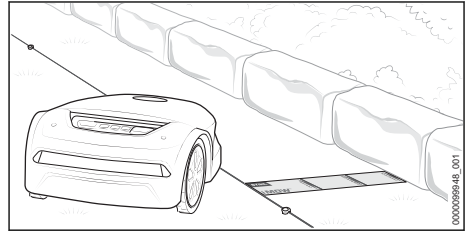
8.5 Niet-berijdbaar gebied

Een gebied kan niet worden bereiden als er obstakels dicht bij de grond uit het maaivlak steken, de ondergrond niet stevig of zeer ongelijk is en als het hoogteverschil tussen het maaivlak en het aangrenzende gebied meer dan 1,5 cm bedraagt.

Voorbeelden:

- Muur of omheining
- Heg of struik met laag groeiende takken
- Tuin met stenen of grindpad

- Bodem met veel wortels of een zeer ongelijke bodem



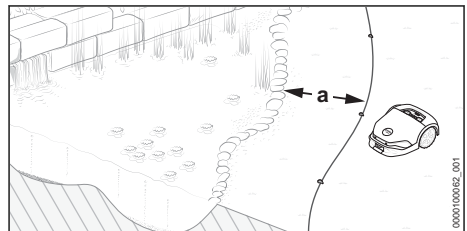
- ▶ Leg de begrenzingsdraad over een afstand van 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) parallel aan het niet-berijdbare gebied.
- ▶ Als het niet-berijdbare gebied zich binnen het maaivlak bevindt: begrenst het niet-berijdbare gebied door middel van een geblokkeerd gebied.

8.6 Water

Er moet een grotere draadafstand tot aan water worden aangehouden als het water niet door een vast obstakel met een hoogte van ten minste 10 cm van het maaivlak is gescheiden.

Voorbeelden:

- Vijver in de tuin
- Zwembad
- Beek of stroompje



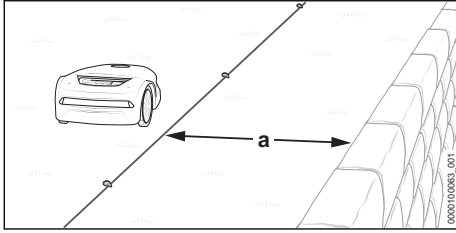
- ▶ Leg de begrenzingsdraad met een afstand van $a = 1$ m parallel aan de oever.
- ▶ Als het water zich binnen het maaivlak bevindt: begrenst het water door middel van een geblokkeerd gebied.

8.7 Rand van een afgrond

Er moet een grotere draadafstand tot aan randen van afgronden worden aangehouden als de rand van een afgrond niet door een vast obstakel met een hoogte van ten minste 10 cm van het maaivlak is gescheiden.

Voorbeelden:

- Trap
- Steenmuur
- Helling met trap treden



- Leg de begrenzingsdraad met een afstand van $a = 1$ m parallel aan de rand van de afgrond.

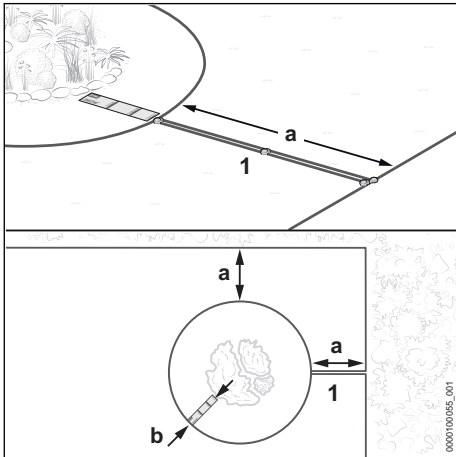
8.8 Afgebakend gebied

Gebieden op het maaivlak waar de maairobot niet kan of mag komen, moeten door middel van een geblokkeerd gebied worden afgebakend.

Voorbeelden:

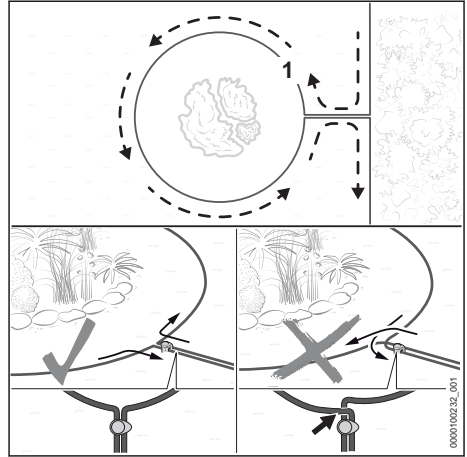
- Border zonder een vaste en ten minste 10 cm hoge afscheiding
- Vijver of zwembad zonder een vaste en ten minste 10 cm hoge afscheiding
- Obstakels die niet mogen worden geraakt
- Obstakels die niet voldoende stevig zijn
- Obstakels die lager zijn dan 10 cm

Voor robuust maaien mogen afgebakende gebieden geen vormen hebben met een werving het gebied in.



- Leid de begrenzingsdraad (1) bij de rand vandaan richting het afgebakende gebied. Controleer of voor het afgebakende gebied de volgende maten zijn aangehouden:
 - Minimumafstand tot aan andere begrenzingsdraden $a = 55$ cm

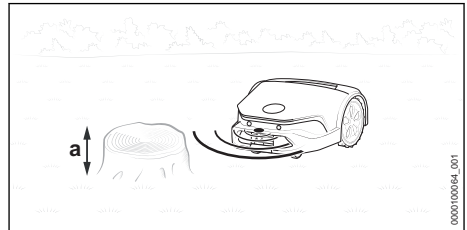
- Draadafstand $b = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) (bij water en randen van afronden $b = 1$ m)
- Minimale diameter van het afgebakende gebied 74 cm



- Leg de begrenzingsdraad (1) rond het af te bakenen gebied.
- Leid de begrenzingsdraad (1) parallel en vlak naast elkaar terug naar de rand, zonder dat de begrenzingsdraden elkaar kruisen.

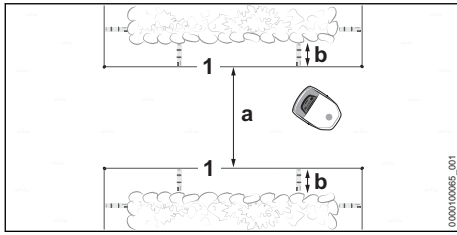
8.9 Vast obstakel

Een vast obstakel op het maaivlak hoeft niet door een afgebakend gebied te worden begrensd als het obstakel ten minste 10 cm hoog is. Het obstakel wordt door de ultrasoonsensoren en de stootsensor herkend.



- Een vast obstakel met een hoogte van ten minste $a = 10$ cm hoeft niet te worden afgebakend.

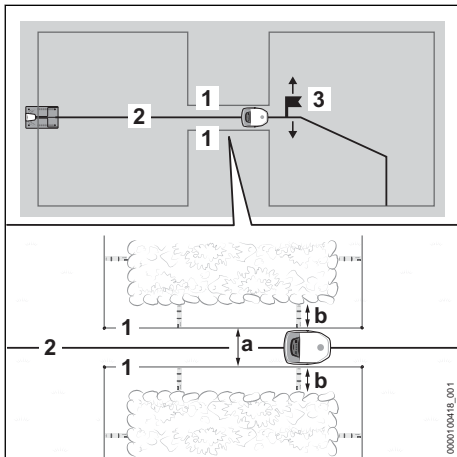
8.10 Versmalling



De maairobot rijdt door alle versmallingen heen, voor zover er een minimumafstand (a) tussen de begrenzingsdraden (1) wordt aangehouden.

- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) zoals afgebeeld en controleer of de volgende maten zijn aangehouden:
 - Minimumafstand tussen de begrenzingsdraden (1) in de versmalling: $a = 2\text{ m}$
 - Als de versmalling door obstakels aan de zijkant wordt omgeven: houd aanvullend een afstand van $b = 37\text{ cm}$ (lengte: 1x iMOW® Ruler) aan
- ▶ Als de minimumafstand $a = 2\text{ m}$ tussen de begrenzingsdraden (1) wordt overschreden: Leg een leidraad in het midden van de versmalling.


Versmalling met leidraad



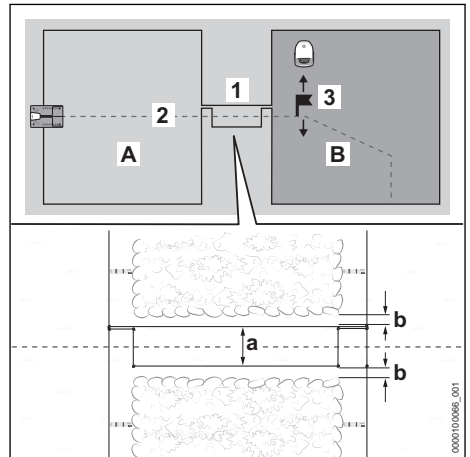
Een leidraad (2) leidt de maairobot doelgericht door een versmalling heen, voor zover er een minimumafstand (a) tussen de begrenzingsdraden (1) wordt aangehouden.

Om de ingebruikname te voltooien, moet er een startpunt (3) achter de versmalling inclusief de frequentie van benadering worden ingesteld.

Anders komt de maairobot niet goed door de versmalling heen. Startpunten kunnen via de app „MYiMOW®“ worden ingesteld.

- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) zoals afgebeeld en controleer of de volgende maten zijn aangehouden:
 - Minimumafstand tussen de begrenzingsdraden (1) in de versmalling: $a = 55\text{ cm}$
 - Als de versmalling door obstakels aan de zijkant wordt omgeven: houd aanvullend een afstand van $b = 37\text{ cm}$ (lengte: 1x iMOW® Ruler) aan
- ▶ Leg de leidraad (2) in het midden van de versmalling.
- ▶ Als de zijdelingse afstand $b = 37\text{ cm}$ (lengte: 1x iMOW® Ruler) wordt overschreden: maak een doorgang om de maairobot naar een ander maaivlak te kunnen leiden  8.11 of om de versmalling van het maaivlak te begrenzen.


8.11 Doorgang

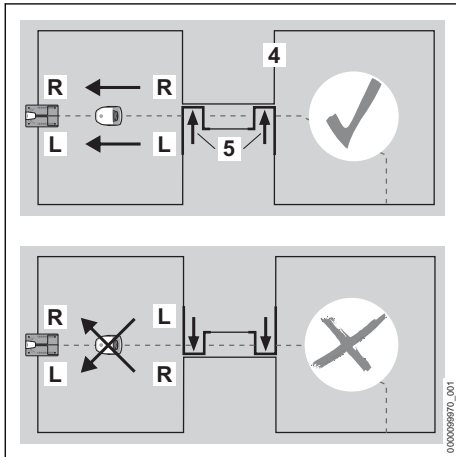


Met een doorgang (1) kunnen versmallingen doelgericht worden overwonnen of passages worden ingericht.

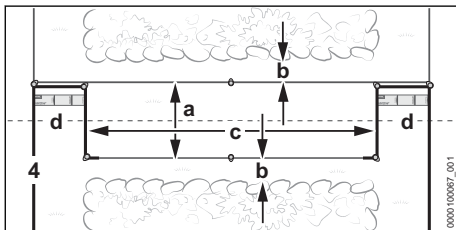
- Een doorgang (1) verbindt het belangrijkste maaivlak (A) met een ander maaivlak (B).
- In een doorgang (1) moet een leidraad (2) worden gelegd.
- Binnen een doorgang (1) wordt niet gemaaid.
- Een doorgang moet een minimumbreedte tussen de begrenzingsdraden van $a = 55\text{ cm}$ hebben.
- ▶ Als de versmalling door obstakels aan de zijkant wordt omgeven: houd aanvullend een minimumafstand van $b = 15\text{ cm}$ aan

Om de ingebruikname te voltooien, moet er een startpunt (3) achter de doorgang (1) inclusief de frequentie van benadering ervan worden ingesteld. Anders kan de maairobot de weg van het belangrijkste maaivlak (A) door de doorgang (1) heen naar het andere maaivlak (B) niet vinden. Startpunten kunnen via de app „MYiMOW®“ worden ingesteld.

- Als de minimumbreedte tussen de begrenszingsdraden niet kan worden aangehouden: scheidt het andere maaivlak (B) van het belangrijkste maaivlak (A) en configureer een naastgelegen vlak.  8.13

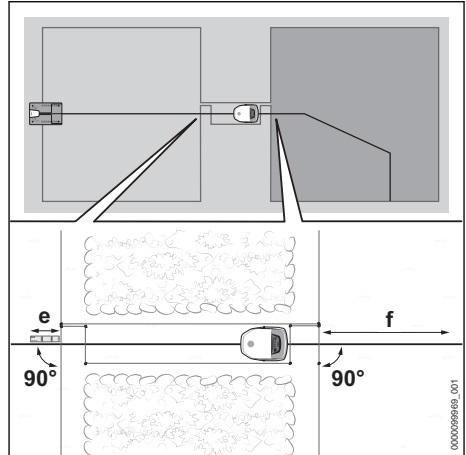


- Leg de begrenszingsdraad (4) zoals afgebeeld en waarborg dat de juiste positie van de draadlussen (5) wordt aangehouden:
 - De draadlussen (5) moeten in de rijrichting naar het dockingstation aan de linkerkant = (L) worden gelegd.
 - Het gedeelte waarop de begrenszingsdraden (4) vlak naast elkaar en parallel aan elkaar liggen bevindt zich in rijrichting naar het dockingstation aan de rechterkant = (R).



- Leg de begrenszingsdraad (4) zoals afgebeeld en controleer of de volgende maten zijn aangehouden:

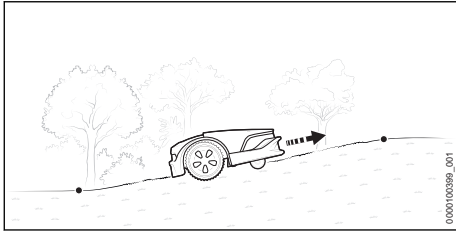
- Breedte tussen de begrenszingsdraden in de doorgang: $a = 55$ cm
- Minimumafstand tot obstakels aan de zijkant: $b = 15$ cm
- Minimumlengte van de doorgang: $c = 74$ cm (2x iMOW® Ruler)
- Afstand van de begrenszingsdraden van de draadlussen: $d = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler)



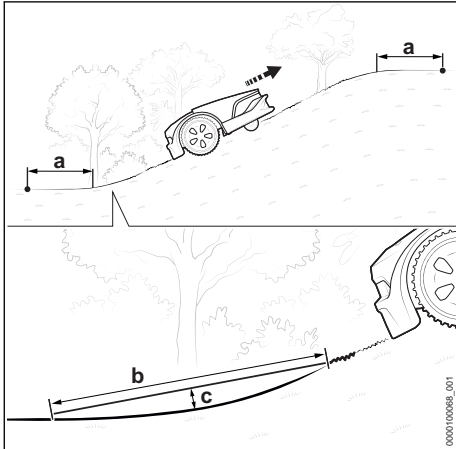
- Zorg ervoor dat bij het leggen van de leidraad (2) de volgende maten en afstanden zijn aangehouden:
 - De leidraad (2) wordt in het midden van de doorgang gelegd.
 - Leid de leidraad (2) vóór de doorgang over een lengte van ten minste $e = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) recht en in een rechte hoek (90°) naar de doorgang.
 - Leid de leidraad (2) na de doorgang over een lengte van ten minste $f = 2$ m recht en in een rechte hoek (90°) bij de doorgang vandaan.

8.12 Hellingen/taluds

De maairobot kan rijden op hellingen tot 45% en kan deze maaien. Met de upgradeset 10, iMOW®-tractiewielen kunnen hellingen tot 60 % worden bereiden en gemaaid. Het upgradeset 10 is als toebehør leverbaar.



- ▶ Als er binnen het maaivlak sprake is van een helling/talud tot 27%: leg de begrenzingsdraad normaal.

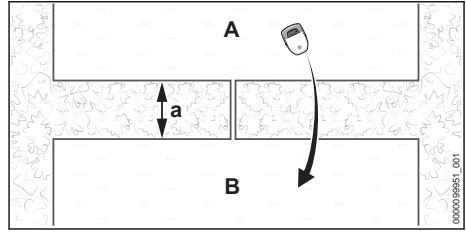


- ▶ Als er binnen het maaivlak sprake is van een helling/talud van meer dan 27%: leg de begrenzingsdraad vóór en na de helling/het talud met een afstand $a =$ ten minste 1,20 m.
- ▶ Om ervoor te zorgen dat de maairobot de overgang tussen vlak terrein en helling/verval kan berijden, moet de radius van de overgang zodanig zijn dat over een lengte van $b = 1$ m de afstand naar de bodem $c = 10$ cm niet wordt overschreden.

8.13 Aangrenzende gazons

De maairobot kan een aangrenzend gazon niet zelf bereiken. De maairobot moet door de gebruiker in het aangrenzende gazon worden geplaatst.

In een aangrenzend gazon mag geen leidraad zijn gelegd.



- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) van het belangrijkste maaivlak (A) naar het aangrenzende gazon (B) en leg de draad. Minimumafstand tot aan de begrenzingsdraden $a = 74$ cm
- ▶ Zorg ervoor dat de begrenzingsdraad (1) niet langer is dan 850 m.
- ▶ Leid de begrenzingsdraden (1) parallel en vlak naast elkaar terug naar het maaivlak (A) zonder dat de begrenzingsdraden elkaar kruisen.

8.14 Klein maaivlak

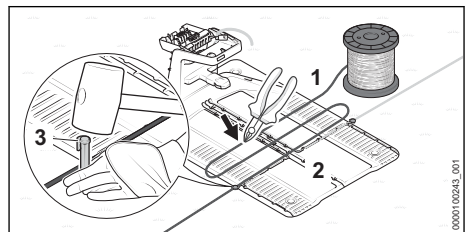
Bij een klein maaivlak, waarvoor minder dan 20 m begrenzingsdraad nodig is, moet de module voor kleine oppervlakken STIHL AKM 100 worden gebruikt.

De STIHL AKM 100 stabiliseert het draadsignaal en wordt met behulp van draadverbinders in de begrenzingsdraad geïntegreerd.

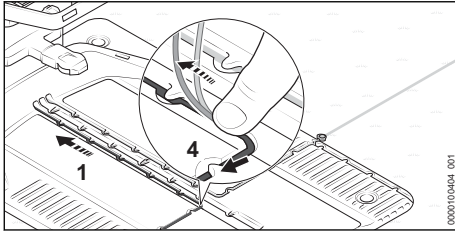
9 Neerleggen van de begrenzingsdraad voltooiën

9.1 Neerleggen van de begrenzingsdraad voltooiën

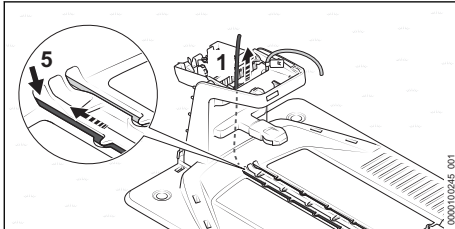
Dockingstation aan de rand van het maaivlak, dockingstation aan de rand van het grasveld



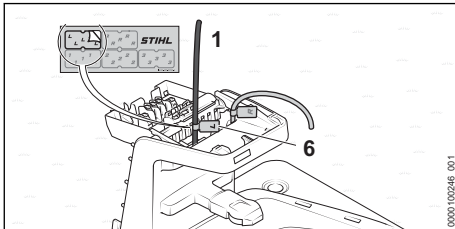
- ▶ Bevestig de begrenzingsdraad (1) direct aan de grondplaat (2) met een bevestigingsspijker (3).
- ▶ Meet met de begrenzingsdraad (1) twee breedtes van de grondplaat (2) af en knip de begrenzingsdraad (1) daarna af met een zijknijptang.



- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) zo in de grondplaat dat deze plat in de kabelgoot ligt en door de haken (4) wordt gefixeerd.

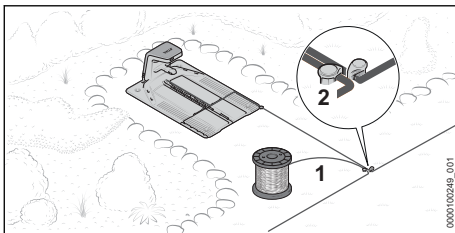


- ▶ Steek de begrenzingsdraad (1) in de linker doorvoer (5) en leid de draad verder. Het draadeinde (1) wordt binnen in het dockingstation omhoog geschoven.

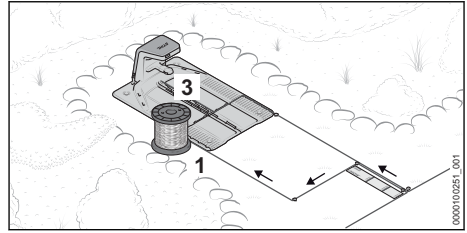


- ▶ Markeer het draadeinde (1) nabij de behuizing met de passende kabelmarkeerder (6).

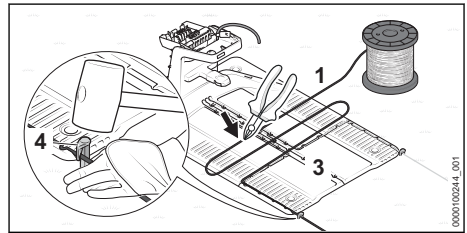
Dockingstation buiten het maaivlak



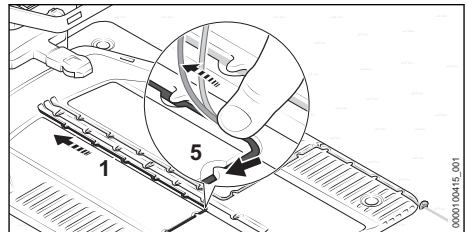
- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) vlak naast de reeds gelegde begrenzingsdraad en bevestig met een bevestigingsspijker (2).



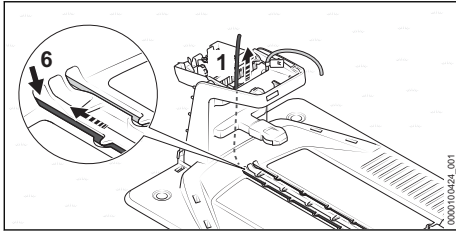
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) vlak bij en parallel aan de andere begrenzingsdraad over een lengte van 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) terug naar het dockingstation, zonder dat de begrenzingsdraden elkaar kruisen.
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) terug naar de rand en verder naar de grondplaat (3).



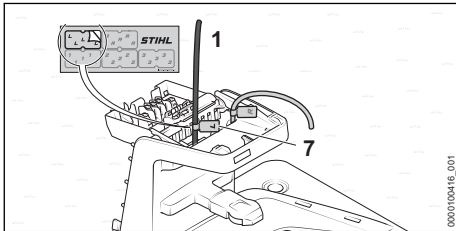
- ▶ Bevestig de begrenzingsdraad (1) direct aan de grondplaat (3) met een bevestigingsspijker (4).
- ▶ Meet met de begrenzingsdraad (1) twee breedtes van de grondplaat (3) af en knip de begrenzingsdraad (1) daarna af met een zijknijptang.



- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) zo in de grondplaat dat deze plat in de kabelgoot ligt en door de haken (5) wordt gefixeerd.



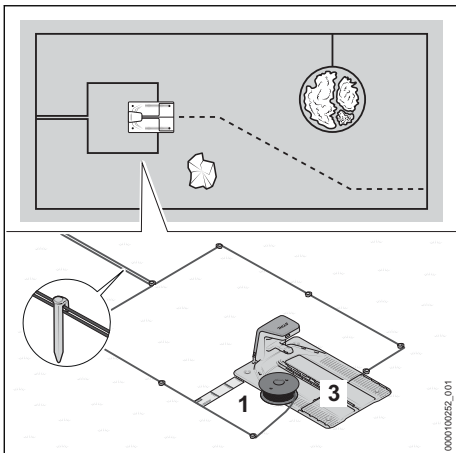
- ▶ Steek de begrenzingsdraad (1) in de linker doorvoer (6) en leid de draad verder. Het draadeinde (1) wordt binnen in het dockingstation omhoog geschoven.



- ▶ Markeer het draadeinde (1) nabij de behuizing met de passende kabelmarker (7).

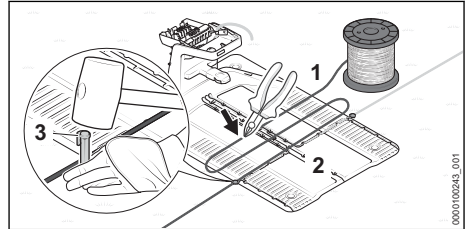
Om de ingebruikname te voltooien, moet er altijd een startpunt in het maaivlak zijn ingesteld. Anders kan de maairobot het maaivlak niet vinden. Startpunten en de frequentie waarmee ze benaderd worden, kunnen via de app „MYi-MOW®“ worden ingesteld.

Dockingstation midden op het maaivlak opstellen

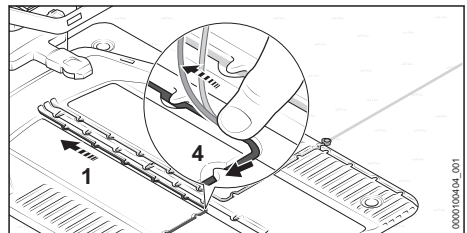


- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) vlak langs de reeds gelegde begrenzingsdraad.

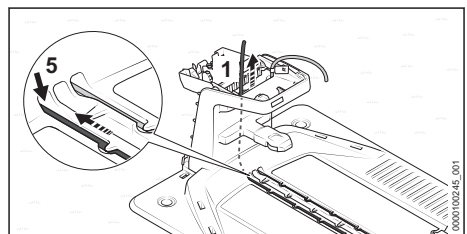
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) vlak langs en parallel aan de andere begrenzingsdraad terug naar het dockingstation, zonder dat de begrenzingsdraden elkaar kruisen.
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) over een afstand van 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) rondom de grondplaat (3) naar voren toe.



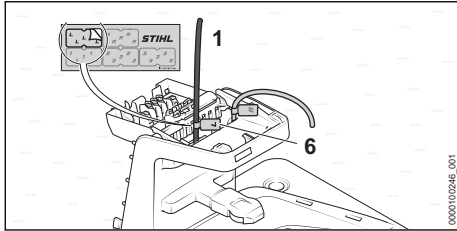
- ▶ Bevestig de begrenzingsdraad (1) direct aan de grondplaat (2) met een bevestigingsspijker (3).
- ▶ Meet met de begrenzingsdraad (1) twee breedtes van de grondplaat (2) af en knip de begrenzingsdraad (1) daarna af met een zijknijptang.



- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) zo in de grondplaat dat deze plat in de kabelgoot ligt en door de haken (4) wordt gefixeerd.



- ▶ Steek de begrenzingsdraad (1) in de linker doorvoer (5) en leid de draad verder. Het draadeinde (1) wordt binnen in het dockingstation omhoog geschoven.



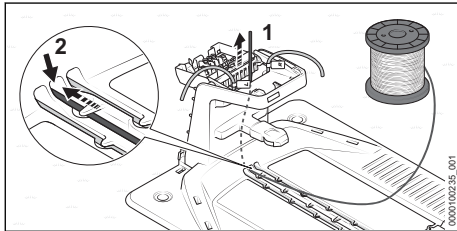
- ▶ Markeer het draadeinde (1) nabij de behuizing met de passende kabelmarkeerder (6).

10 Leidraad neerleggen

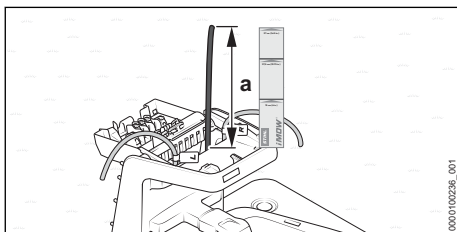
10.1 Leidraad neerleggen

Reeds tijdens het leggen van de begrenzingsdraad moet de positie van alle leidraden in acht worden genomen.

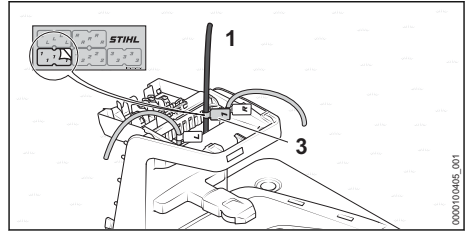
- ▶ Neem algemene voorschriften over het leggen van de leidraad in acht  8.1.



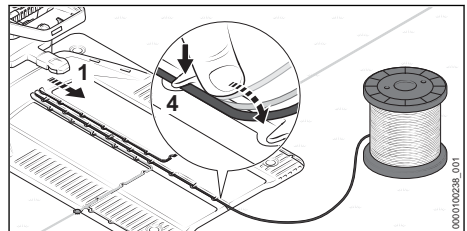
- ▶ Steek het begin van de leidraad (1) in de middelste doorvoer (2) en leid de leidraad erdoorheen. De leidraad (1) wordt binnen in het dockingstation omhoog geschoven.



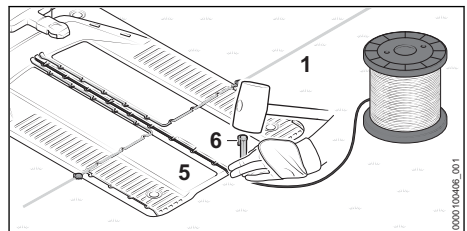
- ▶ Leid de leidraad (1) net zolang totdat deze over een lengte van $a = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) naar boven toe uitsteekt.



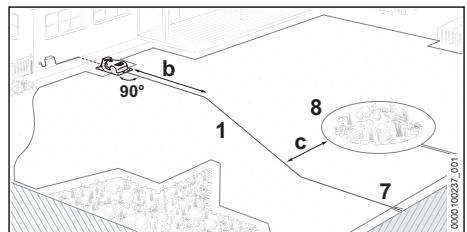
- ▶ Markeer de leidraad (1) dicht bij de behuizing met de passende kabelmarkeerder (3). Met de markering is de aansluiting op de juiste klem op een later moment eenvoudiger.



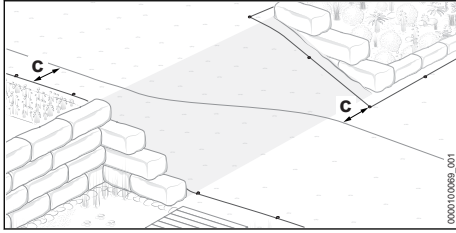
- ▶ Leg de leidraad (1) zo in de grondplaat dat deze plat in de kabelgoot ligt en door de haken (4) wordt gefixeerd.



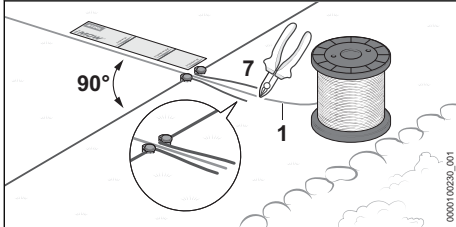
- ▶ Bevestig de leidraad (1) direct aan de grondplaat (5) met een bevestigingsspijker (6).



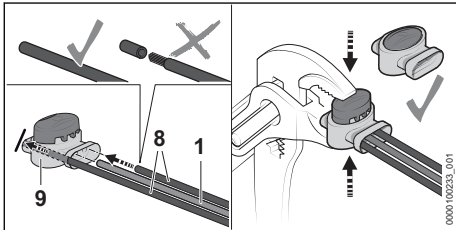
- ▶ Leid de leidraad (1) over een lengte van $b = 2$ m recht en in een rechte hoek (90°) van het dockingstation naar het maaivlak.
- ▶ Leid de leidraad (1) naar de draadlus (7) aan de rand van het maaivlak. De afstand naar de rondlopende begrenzingsdraad (8) moet ten minste $c = 27,5$ cm bedragen.



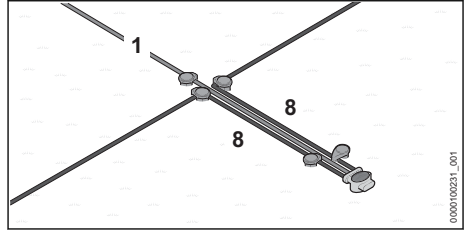
- ▶ Leg de leidraad diagonaal op hellingen. De afstand tot de begrenzingsdraad moet ten minste $c = 27,5$ cm bedragen.



- ▶ Leid de leidraad (1) over een lengte van ten minste 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) recht en in een rechte hoek (90°) naar de draadlus (7) toe.
- ▶ Leg de leidraad (1) door het midden van de draadlus (7).
- ▶ Knip de leidraad (1) aan het einde van de draadlus (7) door met een zijknijptang en zorg ervoor dat alle draadeinden dezelfde lengte hebben.



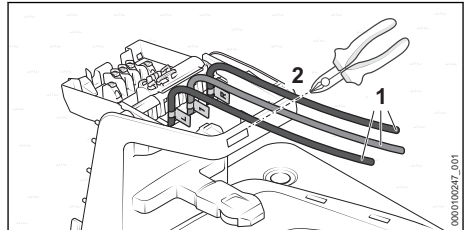
- ▶ Steek de uiteinden van de begrenzingsdraden (8) en van de leidraad (1) tot aan de aanslag in de draadverbinder (9). De draadeinden mogen niet worden gestript.
- ▶ Druk de draadverbinders (1) met een tang tot aan de aanslag in elkaar.



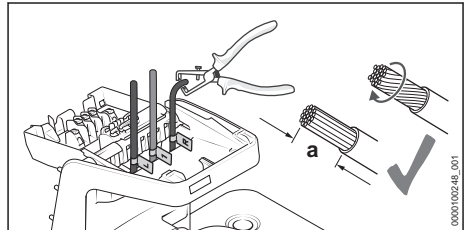
- ▶ Leid de begrenzingsdraden (8) en de leidraad (1) parallel en vlak naast elkaar, zonder dat de draden elkaar kruisen.
- ▶ Bevestig de draden met bevestigingsspijkers.

11 Dockingstation elektrisch aansluiten

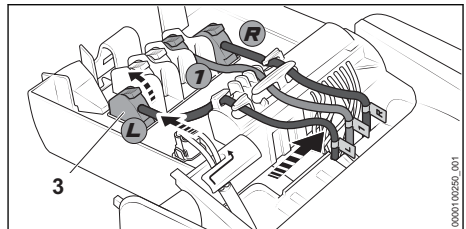
11.1 Begrenzingsdraad en leidraad aansluiten



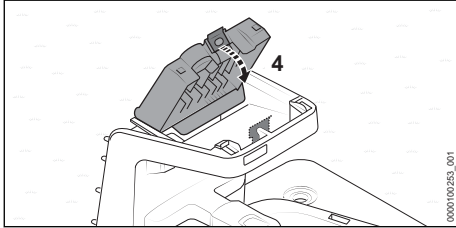
- ▶ Span de draadeinden (1) iets en knip ze langs de rand (2) af met een zijknijptang.



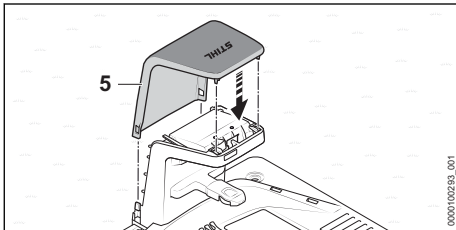
- ▶ Strip de draadeinden over een lengte van $a = 10$ mm.
- ▶ Verdraai de draadaders dusdanig dat er geen losse draden uitsteken.



- ▶ Wijs de draadeinden met opdruk aan de juiste klemmen toe.
- ▶ Klap de hendel van de bijbehorende klem (3) naar achteren open.
- ▶ Breng het gestripte draadeinde in de bijbehorende klem (3) in en klap de hendel weer naar voren om te sluiten.
- ▶ Fixeer de begrenszdraden en de leidraad zoals afgebeeld in de kabelhouders en druk ze naar rechts.

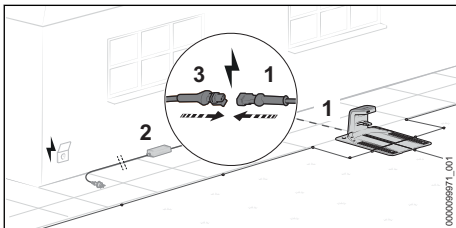


- ▶ Klap de kap (4) naar voren. De kap (4) klikt hoorbaar en merkbaar vast.



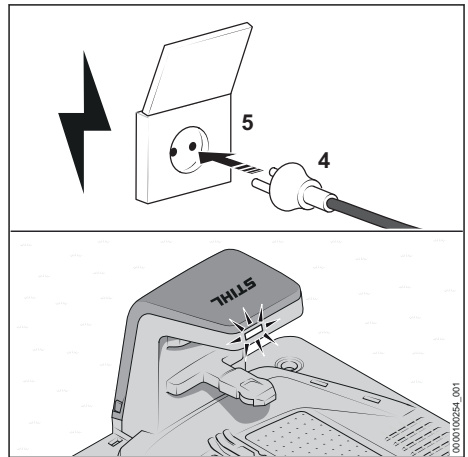
- ▶ Breng de kap (5) aan. De kap (5) klikt hoorbaar vast.

11.2 Laadkabel leggen en adapter aansluiten



- ▶ Leg de laadkabel (1) naar de locatie van de adapter (2) toe.
- ▶ Kies de locatie voor de adapter (2) zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:
 - De adapter (2) en de aansluitkabel bevinden zich buiten het maaivlak.
 - Een geschikte contactdoos bevindt zich binnen bereik van de adapter (2).

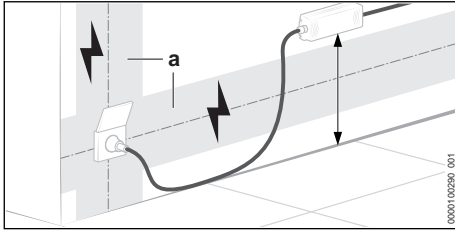
- De adapter (2) staat op een vlakke ondergrond.
- De adapter (2) staat niet op een permanent vochtige ondergrond.
- Indien mogelijk: de locatie is beschermd tegen weersinvloeden en bevindt zich in de schaduw.
- ▶ Leg de laadkabel zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:
 - De laadkabel (1) bevindt zich buiten het maaivlak.
 - De laadkabel (1) is zodanig gelegd dat personen er niet over kunnen struikelen.
 - De laadkabel (1) staat niet onder spanning of is in elkaar gewikkeld.
 - De laadkabel (1) is volledig afgerold en ligt niet onder het dockingstation.
 - De laadkabel (1) ligt niet op een permanent vochtige ondergrond.
- ▶ Verbind de laadkabel (1) met de stekker (3) van de adapter (2).



- ▶ Steek de netstekker (4) in een correct geïnstalleerde contactdoos (5). De led op het dockingstation brandt groen.

11.3 Adapter aan een muur monteren

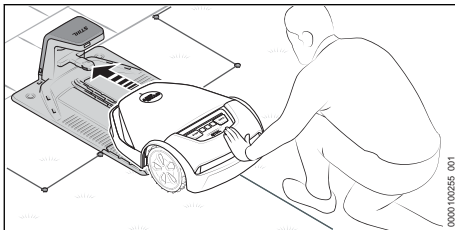
De adapter kan aan een muur worden gemonteerd.




- ▶ Monteer de adapter zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:
 - Juiste bevestigingsmaterialen zijn gebruikt.
 - De adapter is waterpas.
 - De volgende afstanden zijn aangehouden:
 - De adapter bevindt zich buiten het bereik (a) van mogelijke elektrische installaties.
 - Er bevindt zich een geschikte contactdoos binnen bereik van de adapter.
 - Indien mogelijk: de locatie is beschermd tegen weersinvloeden en bevindt zich in de schaduw.

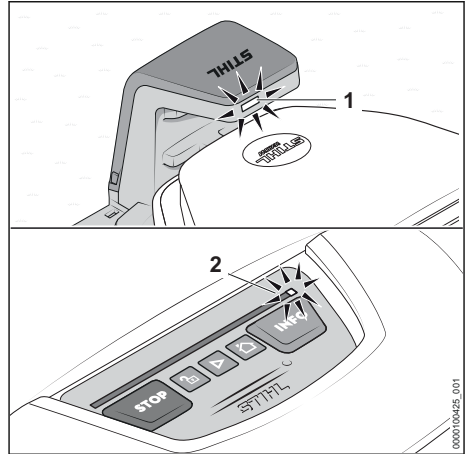
12 Maairobot opladen

12.1 Maairobot opladen



- ▶ Schuif de maairobot tot aan de aanslag in het dockingstation.
De maairobot voert een systeemstart uit en wordt opgeladen.

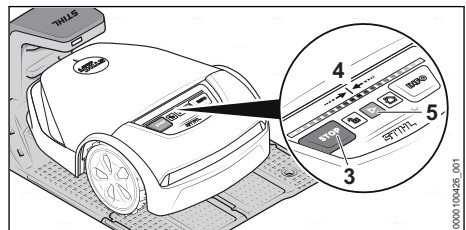
De laadtijd is afhankelijk van diverse invloeden, zoals bijv. de temperatuur van de accu of de omgevingstemperatuur. Voor een optimale prestatie moeten de aanbevolen temperatuurbereiken in acht worden genomen,  23.7.



De led (1) op het dockingstation brandt wit. Op de lichtstrook van de maairobot brandt een led (2) wit.

Energie-efficiënt opladen

Om de accu van de maairobot met zo min mogelijk energie op te laden, kunnen naast de laadfunctie alle niet noodzakelijke extra functies van de maairobot en van het dockingstation worden gedeactiveerd.



- ▶ Als de functie „Diefstalbeveiliging“ in de app „MYiMOW®“ geactiveerd is: deactiveer de „diefstalbeveiliging“.

Druk achtereenvolgens op de volgende toetsencombinatie:

- ▶ Druk op „STOP“ (3).
De maairobot wordt gestopt en geblokkeerd
- ▶ Druk op „STOP“ (3) en houd de knop net zolang ingedrukt totdat de lichtstrook (4) volledig rood brandt.
- ▶ Druk op „STOP“ (1).
De lichtstrook (4) knippert twee keer. De vergrendeling van de maairobot is geactiveerd.

- ▶ Druk op „STOP“ (3) en houd de knop net zolang ingedrukt totdat de lichtstrook (4) volledig rood brandt en ten slotte twee keer rood knippert.

De modus "energie-efficiënt opladen" is geactiveerd. De accu van de maairobot wordt volledig opgeladen. Alle extra functies zijn gedeactiveerd.

Na het opladen moet de maairobot worden geactiveerd, zodat deze gereed is voor gebruik:

- ▶ Druk op de toets "Start" (5).
De maairobot is gereed voor gebruik.

13 Bluetooth®-interface sluiten

13.1 Bluetooth®-interface configureren

De maairobot verzendt regelmatig een Bluetooth®-signaal om verbinding met een mobiel eindapparaat te kunnen maken. De draadloze interface is in de toestand van levering niet beveiligd door een wachtwoord.

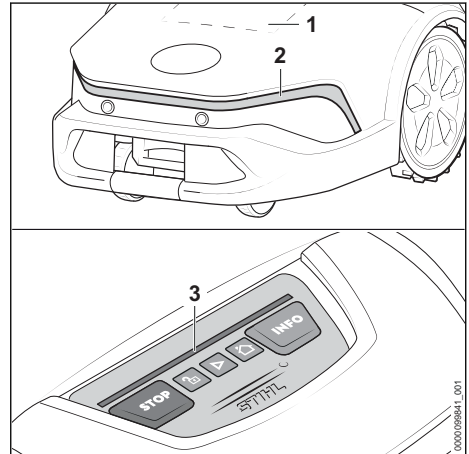
- ▶ Download de app „MYiMOW®“ in de App Store van het mobiele eindapparaat en maak een account aan.
- ▶ Voeg de maairobot aan het account toe.
- ▶ Volg de aanwijzingen op het display en beveilig de Bluetooth®-interface met een wachtwoord.

Na het instellen van een wachtwoord is het mobiele eindapparaat geautoriseerd voor de besturing en configuratie van de maairobot.

Een ander mobiel eindapparaat kan alleen worden geautoriseerd door het gekozen wachtwoord in te voeren. Op deze manier wordt de maairobot tegen onbevoegde toegang beschermd.

14 Verlichtingspatroon op maairobot en dockingstation

14.1 Lichtstroken op de maairobot



De matrixdisplay (1) en de lichtstroken (2 en 3) geven de status van de maairobot en storingen weer.

Wit verlichtingspatroon:

- Geen actieve maaiwerkzaamheden.

Groen verlichtingspatroon:

- Actieve maaiwerkzaamheden.

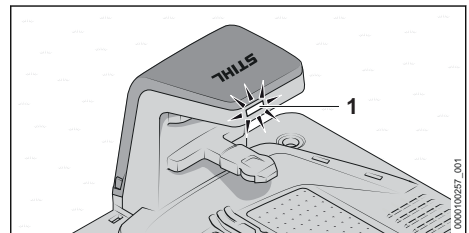
Blauw verlichtingspatroon:

- De maairobot krijgt een systeemupdate of het systeem start opnieuw op.

Rood verlichtingspatroon:

- De vergrendeling is actief.
- Storingsmelding.

14.2 Leds op het dockingstation



De led (1) geeft de status van het dockingstation en storingen aan.

Led (1) brandt wit:

- Het dockingstation is klaar voor gebruik.

- De maairobot staat in het dockingstation zonder actieve maaiwerkzaamheden.
- De maairobot wordt opgeladen zonder actieve maaiwerkzaamheden.

Led (1) brandt groen:

- De maairobot wordt tijdens de maaiwerkzaamheden bijgeladen.

Led (1) brandt rood:

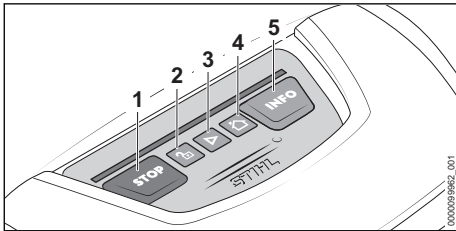
- Er is sprake van een storing.

Led (1) brandt blauw:

- Communicatie met de maairobot.

15 Maairobot bedienen en instellen

15.1 Bedieningspaneel



Via de druktoetsen (1 tot 5) kunnen de basisfuncties van de maairobot worden bediend. De volledige functie-omvang is beschikbaar via de app „MYiMOW®“.

Starten met maaien

- ▶ Druk op „START“ (3).

De maairobot start met maaien en keert vervolgens automatisch terug naar het dockingstation.

Stoppen met maaien en de maairobot vergrendelen

- ▶ Druk op „STOP“ (1).

De maairobot en het maaiwerk stoppen. De maairobot wordt vergrendeld.

Maairobot naar het dockingstation sturen

- ▶ Druk op „HOME“ (4).

De maairobot keert terug naar het dockingstation.

Maairobot ontgrendelen

- ▶ Druk op „SLOT“ (2).
- ▶ Druk de weergegeven toetsencombinatie in.

Informatie oproepen

- ▶ Druk op „INFO“ (5).

De maairobot geeft akoestische informatie over de actuele status.

15.2 App „MYiMOW®“

Om de maairobot comfortabel te kunnen gebruiken, is het gebruik van de app „MYiMOW®“ vereist. Via de app „MYiMOW®“ kan de maairobot worden bediend en ingesteld. De maairobot kan via een draadloze netwerkverbinding (wifi) en mobiele verbinding of via Bluetooth® met een mobiel eindapparaat worden verbonden. Op een computer kan de maairobot via de webapplicatie „MYiMOW®“ worden bediend en ingesteld. Functie-omvang (lijst niet volledig):

- Maaien starten en stoppen
- Maaischema
 - Maaitijden instellen (via een assistent of handmatig)
 - Startpunten instellen (optioneel)
 - Zones selecteren (optioneel)
- Snijhoogte instellen
- Toegang op afstand tot de maairobot via een draadloze netwerkverbinding (wifi)
- Toegang op afstand tot de maairobot via mobiele verbinding.
- Helpfunctie

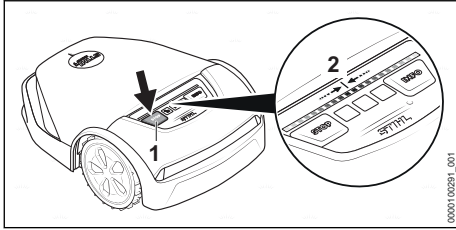
16 Maairobot stoppen en vergrendeling activeren

16.1 Maairobot stoppen en vergrendeling activeren



! WAARSCHUWING

- Als de maairobot niet zoals in deze handleiding beschreven wordt gestopt en via het activeren van de vergrendeling wordt stilgezet, kan de maairobot onbedoeld worden ingeschakeld. Personen kunnen ernstig letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ De maairobot tijdens het transport, de opslag, de reiniging, het onderhoud, de reparatie of bij gewijzigd of ongebruikelijk gedrag stoppen en de vergrendeling activeren.



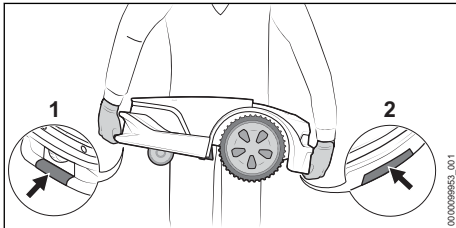
- ▶ Druk op „STOP“ (1).
De maairobot wordt gestopt en vergrendeld.
- ▶ Druk op „STOP“ (1) en houd de knop net zolang ingedrukt totdat de lichtstrook (2) volledig rood brandt.
- ▶ Druk op „STOP“ (1).
De lichtstrook (2) knippert twee keer. De vergrendeling van de maairobot is geactiveerd. De maairobot kan worden vervoerd, bewaard, gereinigd of onderhouden.

17 Vervoeren

17.1 Maairobot vervoeren

- ▶ Stop de maairobot en activeer de vergrendeling.

Maairobot dragen



- ▶ Draag werkhandschoenen van slijtvast materiaal.
- ▶ Draag de maairobot aan de voorste handgreep (1) en aan de achterste handgreep (2).

Maairobot in een voertuig vervoeren

- ▶ Zet de maairobot zodanig vast dat de maairobot niet kan omvallen en zich niet kan bewegen.

17.2 Accu vervoeren

De accu is in de maairobot ingebouwd en mag alleen door een STIHL dealer worden uitgebouwd.

- ▶ Controleer of de accu in de veilige, goede staat verkeert.
- ▶ De accu zo in de verpakking verpakken dat deze niet kan bewegen.

- ▶ Verpakking zo borgen dat deze niet kan vallen en verschuiven.


De accu is onderworpen aan de eisen voor het transport van gevaarlijke goederen. De accu is geclassificeerd als UN 3480 (lithium-ionaccu's) en is gecontroleerd volgens het UN-handboek Beproevingen en Criteria, deel III, subparagraaf 38.3.

De transportvoorschriften staan vermeld op www.stihl.com/safety-data-sheets.

18 Opslaan

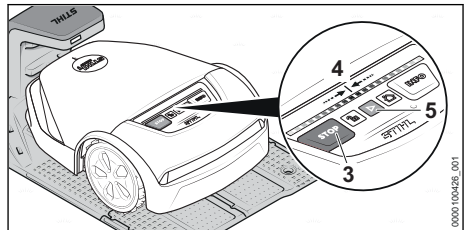
18.1 Dockingstation, laadkabel en adapter uit elkaar halen

STIHL adviseert om bij langere pauzes, bijv. in de winter, het dockingstation, de laadkabel en de adapter te demonteren.

- ▶ Trek de netstekker van de adapter uit de contactdoos.
- ▶ Alle componenten reinigen  19
- ▶ Haal de laadkabel van het dockingstation en de adapter en rol de kabel op.
- ▶ Verwijder de adapter en rol de aansluitkabel op.
- ▶ Haal de begrenziingsdraad en de leidraad van het dockingstation af.
 - ▶ Vet de draadeinden in ter bescherming tegen corrosie en bescherm ze tegen de weersinvloeden.
- ▶ Dockingstation demonteren

18.2 Maairobot op het bewaren voorbereiden

STIHL adviseert om de maairobot bij langere pauzes, bijv. in de winter, in een "winterslaap" te brengen. De "winterslaap" deactiveert alle niet benodigde extra functies van de maairobot en garandeert een geringe ontlading van de accu.



- ▶ Als de functie „Diefstalbeveiliging“ in de app „MYiMOW®“ geactiveerd is: deactiveer de „diefstalbeveiliging“.


Druk achtereenvolgens op de volgende toetsencombinatie:

- ▶ Druk op „STOP“ (3).
De maairobot wordt gestopt en geblokkeerd
- ▶ Druk op „STOP“ (3) en houd de knop net zolang ingedrukt totdat de lichtstrook (4) volledig rood brandt.
- ▶ Druk op „STOP“ (1).
De lichtstrook (4) knippert twee keer. De vergrendeling van de maairobot is geactiveerd.
- ▶ Druk op „STOP“ (3) en houd de knop net zolang ingedrukt totdat de lichtstrook (4) volledig rood brandt en ten slotte twee keer rood knippert.
De modus "winterslaap" is geactiveerd. De accu van de maairobot wordt volledig opgeladen. Alle extra functies zijn gedeactiveerd.

Na de winterpauze moet de maairobot worden geactiveerd, zodat deze weer gereed is voor gebruik:

- ▶ Plaats de maairobot in het maaivlak.
- ▶ Druk op de toets "Start" (5).
De modus "Winterslaap" is gedeactiveerd en de maairobot is weer gereed voor gebruik.

18.3 Maairobot, dockingstation, laadkabel en adapter bewaren

- ▶ Bewaar de maairobot, het dockingstation, de laadkabel en de adapter zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:
 - Maairobot, dockingstation, laadkabel en adapter bevinden zich buiten bereik van kinderen.
 - Maairobot, dockingstation, laadkabel en adapter zijn schoon en droog.
 - Maairobot, dockingstation, laadkabel en adapter bevinden zich in een gesloten ruimte.
 - De accu van de maairobot is opgeladen.
 - Alle componenten worden niet buiten de aangegeven temperatuurgrenzen bewaard,  23.6.
 - Maairobot, dockingstation, laadkabel en adapter kunnen niet kantelen.
 - De maairobot kan niet wegrijden.
 - De maairobot staat recht op de wielen.
 - Er liggen geen voorwerpen op de maairobot.

De maairobot kan ook aan een muurhouder worden bewaard. De muurhouder is als toebehoren verkrijgbaar.

LET OP

- Als de maairobot niet overeenkomstig de beschrijving in deze handleiding wordt opgeborgen, kan de accu diep ontladen en daardoor onherstelbaar beschadigd raken.
 - ▶ Laad de accu op voordat u deze bewaart.

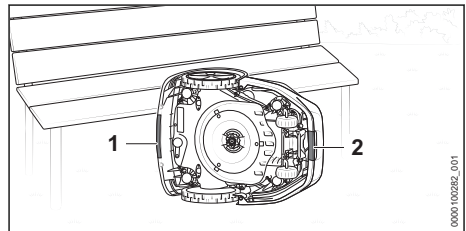
19 Reinigen

19.1 Maairobot reinigen

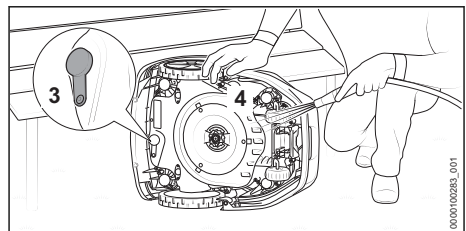


WAARSCHUWING

- De sijkanten van de messen/klingen zijn scherp. De gebruiker kan zich snijden.
 - ▶ Draag werkhandschoenen van slijtvast materiaal.
- ▶ Stop de maairobot en activeer de vergrendeling.
- ▶ Reinig de kap en het bedieningspaneel met een vochtige doek.
- ▶ Reinig de laadcontacten met een vochtige doek.



- ▶ Pak de maairobot aan de voorste handgreep (1) en aan de achterste handgreep (2) vast.
- ▶ Zet de maairobot op de zijkant en borg deze tegen omvallen.



- ▶ Controleer de stop (3) van de diagnose-aansluiting op beschadigingen en goed vastzitten.
- ▶ Reinig het maaierwerk (4) met een zachte straal water.
- ▶ Maak vastzittend vuil los met een houten stokje of een zachte borstel en spoel af met een zachte straal water.

19.2 Dockingstation, adapter, laadkabel en stekkerverbindingen reinigen

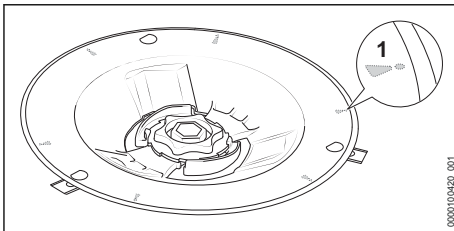
- ▶ Trek de netstekker van de adapter uit de contactdoos.
- ▶ Reinig het dockingstation, de adapter en de laadkabel met een vochtige doek.
 - ▶ Indien nodig: maak vastzittend vuil los met een zachte borstel.
- ▶ Reinig stekkerverbindingen met een droge, pluisvrije doek.
 - ▶ Indien nodig: maak vastzittend vuil los met een penseel.

20 Onderhoud

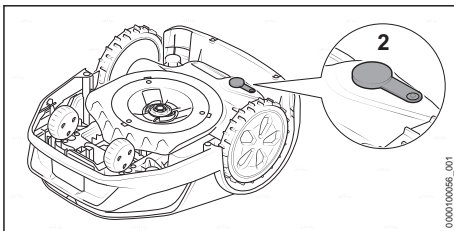
20.1 Visuele controle

Maairobot regelmatig controleren:

- Schone laadcontacten
- Kap en beschermstrip op beschadigingen controleren
- Soepel draaien van de wielen controleren
- Messen/klingen op beschadigingen, slijtage en soepel draaien controleren



- Maaiwerk op beschadigingen en slijtage controleren.
 - Als de slijtagemarkeringen (1) op de maaischijf zichtbaar zijn: vervang de maaischijf.



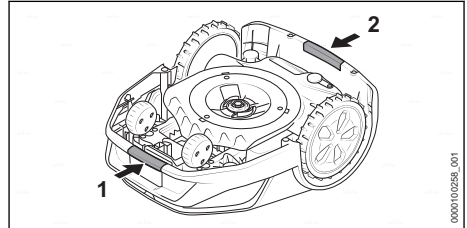
- Stop (2) van de diagnose-aansluiting op beschadigingen en goed vastzitten controleren

20.2 Messen/klingen vervangen

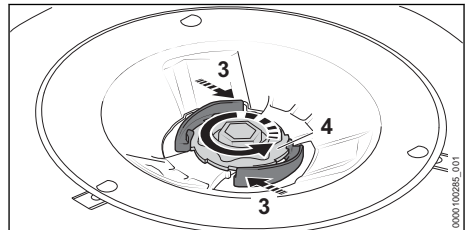


WAARSCHUWING

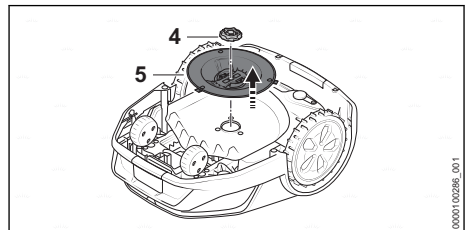
- De snijkanten van de messen/klingen zijn scherp. De gebruiker kan zich snijden.
 - ▶ Draag werkhandschoenen van slijtvast materiaal.
- ▶ Stop de maairobot en activeer de vergrendeling.



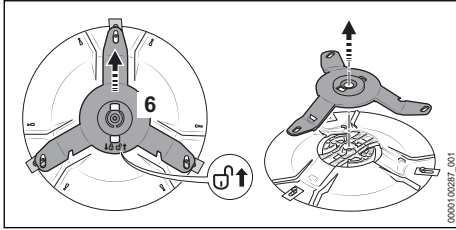
- ▶ Pak de maairobot aan de voorste handgreep (1) en aan de achterste handgreep (2) vast.
- ▶ Leg de maairobot op de achterkant.



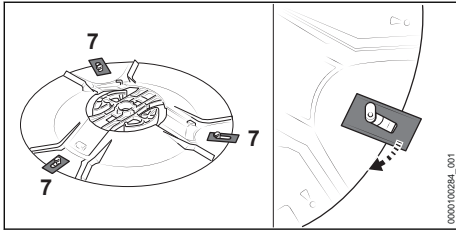
- ▶ Hendel (3) indrukken en ingedrukt houden.
- ▶ Draai de moer (4) net zolang linksom totdat deze kan worden weggenomen.



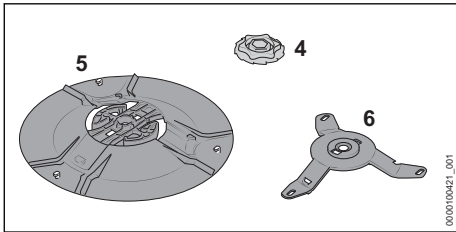
- ▶ Neem de moer (4) weg.
- ▶ Neem de messchijf (5) weg.



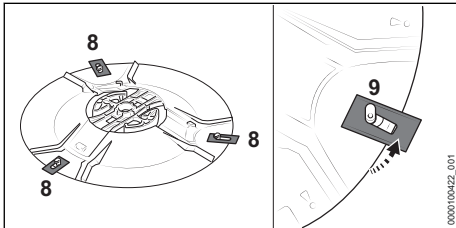
- ▶ Schuif de messendrager (6) in de richting van de pijl .
- De messendrager (6) wordt ontgrendeld.
- ▶ Neem de messendrager (6) weg.



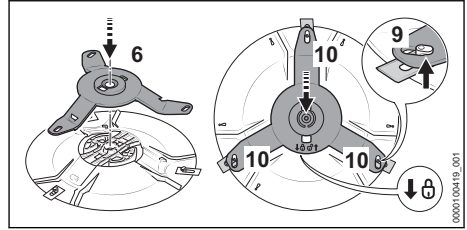
- ▶ Verwijder alle oude klingen/messen (7).



- ▶ Reinig de messschijf (5), de messendrager (6) en de moer (4).



- ▶ Bevestig de nieuwe klingen/messen (8). Plaats maximaal één kling/mes per pen (9).



- ▶ Breng de messendrager (6) aan.
- ▶ Schuif de messendrager (6) in de richting van de pijl en waarborg dat alle drie de armen (10) onder de pennen (9) zijn geïnstalleerd. De messendrager (6) is vergrendeld.
- ▶ Plaats de messenschijf (5) in de maairobot.
- ▶ Hendel (3) indrukken en ingedrukt houden.
- ▶ Draai de moer (4) met de wijzers van de klok mee los.
- ▶ Laat de hendel (3) los en draai de moer (4) rechtsom vast. De hendels (3) klikken hoorbaar vast.

21 Repareren

21.1 Maairobot, accu, messen/klingen, dockingstation en adapter repareren

De gebruiker kan de maairobot, de accu, het dockingstation en de adapter niet zelf repareren.

Beschadigde of versleten messen/klingen kunnen worden vervangen.

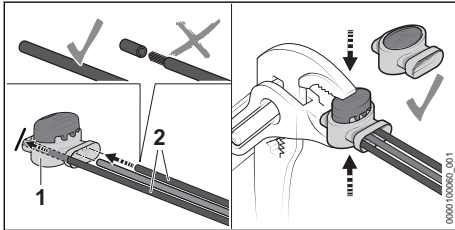
- ▶ Als de maairobot, de accu, het dockingstation, de laadkabel, de adapter of de aansluitkabel beschadigd zijn: gebruik de maairobot, de accu, het dockingstation, de laadkabel, de adapter of de aansluitkabel niet en neem contact op met een STIHL dealer.
- ▶ Als een mes/kling beschadigd of versleten is:
 - ▶ Stop de maairobot en activeer de vergrendeling.
 - ▶ Vervang alle messen/klingen. De messen/klingen kunnen niet worden geslepen.
- ▶ Als de waarschuwingstickers onleesbaar of beschadigd zijn: laat de waarschuwingstickers door een STIHL dealer vervangen.

21.2 Begrenzingsdraad of leidraad verlengen of repareren

De begrenzingsdraad of leidraad kan met behulp van draadverbinders worden verlengd of gerepareerd.

De draadverbinders zijn gevuld met gel om vroegtijdige slijtage of corrosie van de draadeinden te vermijden.

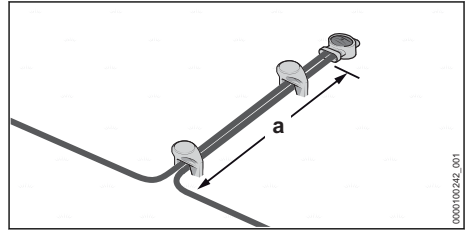
- ▶ Waarborg dat de begrenzsdraden in totaal niet langer zijn dan maximaal 850 m.



- ▶ Steek de draadeinden (2) in de draadverbinder (1).

De draadeinden mogen niet worden gestript.

- ▶ Druk de draadverbinders (1) met een tang tot aan de aanslag in elkaar.



- ▶ Leid de begrenzsdraden ten minste over een lengte van $a = 5$ cm parallel en vlak naast elkaar, zonder dat ze elkaar kruisen.

22 Storingen opheffen

22.1 Storingen van de maairobot oplossen

De meeste storingen worden in de app „MYiMOW®“ en door rode verlichtingspatronen op de maairobot of op het dockingstation aangegeven.

Ga als volgt te werk om storingen op te lossen:

- ▶ Volg de aanwijzingen in de app „MYiMOW®“.
- of
- ▶ Druk op de druktoets „INFO“ op het bedieningspaneel en volg de akoestische aanwijzingen.

Storing	Lichtstrook op de maairobot of het dockingstation	Oorzaak	Oplossing
De maairobot blijft tijdens het terugrijden naar het dockingstation stilstaan.		De accu is leeg.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Waarborg dat de begrenzsdraad niet langer is dan 850 m. ▶ Verbeter de positie van de gelegde leidraad. ▶ Leg nog een tweede leidraad in het maaivlak. ▶ Draag de maairobot naar het dockingstation om deze op te kunnen laden. ▶ Indien mogelijk: plaats het dockingstation in een maaivlak met een helling op het onderste deel van de helling.
De maairobot start niet zoals verwacht met maaien.	Lichtstroken branden blauw.	De maairobot wordt opnieuw opgestart.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Wacht totdat het proces is voltooid. De maairobot start vervolgens automatisch met maaien.
	Lichtstroken branden rood. Led op het dockingstation brandt rood.	Er is sprake van een storing van de begrenzsdraad of leidraad.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Waarborg dat de begrenzsdraad en de leidraad onbeschadigd zijn. ▶ Waarborg dat de begrenzsdraad of de leidraad correct op het dockingstation zijn aangesloten. ▶ Waarborg dat de begrenzsdraad en de leidraad correct op de draadverbinder zijn aangesloten. ▶ Volg de aanwijzingen in de app „MYiMOW®“.
De maairobot wordt niet opgeladen.	Lichtstroken branden rood.	Er is sprake van een storing in de maairobot, de accu, de adap-	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Waarborg dat de laadcontacten van dockingstation en maairobot schoon zijn.

Storing	Lichtstrook op de maairobot of het dockingstation	Oorzaak	Oplossing
	Led op het dockingstation brandt rood.	ter of het dockingstation.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Volg de aanwijzingen in de app „MYiMOW®“. ▶ Als er nog steeds sprake is van de storing: blijf niet proberen de maairobot op te laden, trek de netstekker van de aansluitkabel uit het stopcontact en neem contact op met een STIHL dealer.

23 Technische gegevens

23.1 Maairobot STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

Technische gegevens

- Snijbreedte: 28 cm
- Snijhoogte - elektrisch: 20 mm tot 60 mm
- Toerental van de messchijf: 2400 tpm
- Maaisnelheid
 - iMOW® 5.0 EVO: 0,5 m/s
 - iMOW® 6.0 EVO: 0,5 m/s
 - iMOW® 7.0 EVO: 0,5 m/s
- Afmetingen:
 - Breedte: 291 mm
 - Hoogte: 525 mm
 - Lengte: 705 mm
- Gewicht:
 - iMOW® 5.0 EVO: 15 kg
 - iMOW® 6.0 EVO: 15 kg
 - iMOW® 7.0 EVO: 16 kg
- Beschermingsklasse: III
- Beveiligingstype: IP56
- Maximaal maaivlak:
 - iMOW® 5.0 EVO: 1500 m²
 - iMOW® 6.0 EVO: 3000 m²
 - iMOW® 7.0 EVO: 5000 m²
- Actieve tijd 1000 m² (per week)⁵
 - iMOW® 5.0 EVO: 35 uur
 - iMOW® 6.0 EVO: 30 uur
 - iMOW® 7.0 EVO: 20 uur
- Maximale lengte van de begrenzingsdraad: 850 m
- Maximale helling: 45%

Bluetooth®

- Gegevensverbinding: Bluetooth® 5.1. Het mobiele eindtoestel moet geschikt zijn voor

Bluetooth® Low Energy 5.0 en Generic Access Profile (GAP) ondersteunen.

- Frequentieband: ISM-band 2,4 GHz
- Uitgezonden maximaal zendvermogen: 1 mW
- Signaalbereik: ca. 10 m. De signaalsterkte is afhankelijk van de omgevingsvoorwaarden en het mobiele eindtoestel. Het bereik kan sterk variëren, afhankelijk van externe omstandigheden, inclusief het gebruikte ontvangsttoestel. Binnen gesloten ruimten en door metalen barrières (bijvoorbeeld muren, kasten, koffers) kan het bereik aanzienlijk kleiner zijn.
- Eisen aan het besturingssysteem van het mobiele eindtoestel: Android of iOS (in de huidige versie of hoger)

Draadloos netwerk (wifi)

- Netwerkstandaard: IEEE 802.11b/g/n
- Frequentieband: 2,4 GHz
- Uitgezonden maximaal zendvermogen: 100 mW

Mobiele verbinding

- Formaat van de SIM-kaart: eSIM
- Frequentiebanden
 - LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
 - UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
 - GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
- Uitgezonden maximaal zendvermogen: 2 W
- Gemiddelde hoeveelheid gegenereerde gegevens per maand: zie FAQ onder <https://support.stihl.com>

23.2 Messen/klingen

- Aantal messen/klingen: 3

⁵Onder ideale omstandigheden (weinig obstakels, eenvoudige geometrie en geringe hellingen in de tuin, gemiddelde groei van het gazon)

23.3 Accu STIHL AAI

De accu is in de maairobot ingebouwd en mag alleen door een STIHL dealer worden uitgebouwd.

- Accutechnologie: lithium-ion
- Spanning: 36 V
- Capaciteit in Ah: zie typeplaatje
- Energie-inhoud in Wh: zie typeplaatje
- Gewicht in kg: zie typeplaatje

23.4 Dockingstation en adapter

Dockingstation

- Beschermingsklasse: III
- Beveiligingstype: IPX5
- Gewicht: 4,0 kg
- Begrenzingsdraad en leidraad
 - Spanning: 42 V DC
 - Frequentiebereik: 1,4 kHz tot 20 kHz
 - Maximale sterkte magnetisch veld (B-veld): 92 nT
 - Maximale sterkte magnetisch veld (H-veld): 97,4dBuA/m

Adapter

- Marktspecifieke uitvoeringen:
 - DM160E-420A
 - DM160E-420AS
 - DM160K-420A
 - DM160S-420A
 - DM210E-420A
 - DM210E-420AS
 - DM210K-420A
 - DM210S-420A
- Gewicht:
 - Uitvoering 160 W: 1,6 kg
 - Uitvoering 210 W: 2,0 kg
- Nominale spanning: zie typeplaatje
- Frequentie: zie typeplaatje
- Nominaal vermogen: zie typeplaatje
- Laadstroom: zie typeplaatje
- Beveiligingsklasse: II
- Beveiligingstype: IP 67

23.5 Verlengkabels

Als gebruik wordt gemaakt van een verlengkabel, moeten de aders, afhankelijk van de spanning en de lengte van de verlengkabel minimaal de volgende doorsnede hebben:

Als de nominale spanning op het typeplaatje 220 V tot 240 V bedraagt:

- Kabellengte tot 20 m: AWG 15/1,5 mm²
- Kabellengte 20 m tot 50 m: AWG 13/2,5 mm²

Als de nominale spanning op het typeplaatje

100 V tot 127 V bedraagt:

- Kabellengte tot 10 m: AWG 14/2,0 mm²
- Kabellengte 10 m tot 30 m: AWG 12/3,5 mm²

23.6 Temperatuurgrenzen



WAARSCHUWING

- De accu in de maairobot is niet beschermd tegen alle invloeden van buitenaf. Als de accu blootstaat aan bepaalde invloeden van buitenaf kan de accu in brand vliegen of exploderen. Personen kunnen ernstig letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Laad de accu niet bij temperaturen lager dan +5 °C of hoger dan +40 °C.
 - ▶ Gebruik de maairobot niet bij temperaturen lager dan + 5 °C of hoger dan + 40 °C.
 - ▶ Gebruik het dockingstation en de adapter niet bij temperaturen lager dan + 5 °C of hoger dan + 40 °C.
 - ▶ Bewaar de maairobot niet bij temperaturen lager dan 0 °C of boven + 40 °C.
 - ▶ Bewaar het dockingstation en de adapter niet bij temperaturen lager dan - 20 °C of hoger dan + 60 °C.

23.7 Aanbevolen temperatuurbereiken

Voor een optimale prestatie van de accu die in de maairobot is ingebouwd, van het dockingstation en van de adapter moeten de volgende temperatuurbereiken in acht worden genomen:

- Laden: + 5 °C tot + 40 °C
- Gebruik: + 5 °C tot + 40 °C
- Maairobot bewaren: + 0 °C tot + 40 °C
- Dockingstation en adapter bewaren: - 20 °C tot + 60 °C

Als de accu buiten de aanbevolen temperatuurbereiken wordt opgeladen, gebruikt of opgeborgen, kan de prestatie verminderd zijn.

23.8 Geluidswaarden

De K-waarde voor het geluidsvermogeniveau bedraagt 2 dB(A).

- Geluidsniveau gemeten volgens 2000/14/EG: 59 dB(A).
- Geluidsniveau gegarandeerd volgens 2000/14/EG: 61 dB(A).

23.9 REACH

REACH staat voor een EG voorschrift voor de registratie, classificatie en vrijgave van chemicaliën.

Informatie met betrekking tot het voldoen aan het REACH-voorschrift is onder www.stihl.com/reach weergegeven.

24 Onderdelen en toebehoren

24.1 Onderdelen en toebehoren

STIHL Deze symbolen kenmerken de originele STIHL onderdelen en het originele STIHL toebehoren.

STIHL adviseert alleen originele STIHL onderdelen en origineel STIHL toebehoren te gebruiken.

Reserveonderdelen en toebehoren van andere fabrikanten kunnen door STIHL wat betreft betrouwbaarheid, veiligheid en geschiktheid ondanks continue marktobservatie niet worden beoordeeld en STIHL kan ook niet borg staan voor het gebruik ervan.

Originele STIHL onderdelen en origineel STIHL toebehoren zijn leverbaar via de STIHL dealer.

25 Milieuverantwoord afvoeren

25.1 Maairobot afvoeren

Informatie over de afvoer is verkrijgbaar bij de gemeente of bij een STIHL dealer.

Een onjuiste afvoer kan schadelijk zijn voor de gezondheid en voor het milieu.

De maairobot is voorzien van een ingebouwde accu, die apart moet worden afgevoerd.

- ▶ Laat de maairobot door een STIHL dealer afvoeren.
De STIHL dealer voert de ingebouwde accu gescheiden van de maairobot af.
- ▶ De STIHL producten inclusief de verpakking volgens de plaatselijke voorschriften bij een geschikt verzamelpunt voor recycling inleveren.
- ▶ Niet bij het huisvuil afvoeren.

26 EU-conformiteitsverklaring

26.1 Maairobot STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Duitsland

verklaart op eigen verantwoording dat

constructie: maairobot

– merk: STIHL

– Type: iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

– serie-identificatie: IA01

constructie: dockingstation

– merk: STIHL

– type: dockingstation

– serie-identificatie: IA01

voldoet aan de betreffende bepalingen van de richtlijnen 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU en in overeenstemming met de ten tijde van de productiedatum geldende versies van de volgende normen is ontwikkeld en geproduceerd: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 301 489-3 V 2.1.2 (2021-03), ETSI EN 303 447 V1.2.0 (2020-07), ETSI EN 301 489-52 V1.1.2 (2020-12), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.1.1 (2019-04), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07).

Betrokken aangemelde instantie: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, nr. 0366, heeft de conformiteit overeenkomstig bijlage III module B van richtlijn 2014/53/EU gecontroleerd en het volgende certificaat van het EU-typeonderzoek opgesteld: 40055521.

De technische documentatie wordt bij de productgoedkeuring van ANDREAS STIHL AG & Co. KG bewaard.

Het productiejaar, het productieland en het machinenummer staan vermeld op de maairobot.

Waiblingen, 2-1-2023

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

Bij volmacht



Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

27 UKCA-conformiteitsverklaring

27.1 Maairobot STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO



ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Duitsland

verklaart op eigen verantwoordings dat
constructie: maairobot

- merk: STIHL
- Type: iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO
- serie-identificatie: IA01
- constructie: dockingstation
- merk: STIHL
- type: dockingstation
- serie-identificatie: IA01

voldoet aan de betreffende bepalingen uit de UK-verordeningen The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 en in overeenstemming met de ten tijde van de productiedatum geldende versies van de volgende normen is ontwikkeld en geproduceerd: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 301 489-3 V 2.1.2 (2021-03), ETSI EN 303 447 V1.2.0 (2020-07), ETSI EN 301 489-52 V1.1.2 (2020-12), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.1.1 (2019-04), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07).

Betrokken aangemelde instantie: Intertek Testing & Certification Ltd, Academy Place, 1 – 9 Brook Street, Brentwood Essex, CM14 5NQ, United Kingdom, heeft de conformiteit overeenkomstig bijlage III module B uit richtlijn 2014/53/EU gecontroleerd.

De technische documentatie wordt bij
ANDREAS STIHL AG & Co. KG bewaard.

Het productiejaar, het productieland en het
machinenummer staan vermeld op de maairobot.

Waiblingen, 2-1-2023

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

Bij volmacht 

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs
& Global Governmental Relations

28 Open Source-software

28.1 Open Source-software

Dit product bevat auteursrechtelijk beveiligde Open Source-software die door de respectievelijke auteurs onder bepaalde licentievoorzwaarden, zoals "GNU General Public License" (GPL), "GNU Lesser General Public License" (LGPL), "Apache License" of vergelijkbare licenties is gepubliceerd. Indien deze handleiding aanwezig is met betrekking tot het auteursrecht, gebruiksvoorwaarden of licentie bepalingen bevat die in strijd zijn met een toepasbare Open Source-licentie, zijn deze niet van toepassing. Het gebruik en de verspreiding van de inbegrepen Open Source-software is uitsluitend onderhevig aan de betreffende Open Source-licentie. Voor zover de van toepassing zijnde licentie u het recht tot de broncode van deze software en/of andere aanvullende gegevens verleent, kunt u deze gedurende een periode van drie jaar na onze laatste levering van het product en, voor zover de licentievoorzwaarden dit vereisen, gedurende de tijd waarbinnen wij klantenservice voor het product aanbieden, van ons ontvangen. Om de volledige corresponderende broncode van ons te verkrijgen, kunt u uw aanvraag onder vermelding van de productnaam, het serienummer en de versie van de betreffende software naar het volgende adres verzenden: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source-team/officer, postbus 17 71, 71307 Waiblingen, Germany. Wij behouden ons het recht voor u de kosten van de gegevensdrager en de verzendkosten in rekening te brengen. Meer informatie vindt u op de volgende website: <https://opensource.stihl.com>

www.stihl.com



0458-012-9601-A



0458-012-9601-A