



Stig 300  
Stig 600  
Stig 1200

NL Gebruiksaanwijzing



# NEDERLANDS - VERTALING VAN DE OORSPRONKELIJKE INSTRUCTIES

## INHOUDSOPGAVE

<b>1. MODELLEN EN TECHNISCHE GEGEVENS</b>	<b>1</b>
1.1. MODELLEN .....	1
1.2. TECHNISCHE GEGEVENS - STIGA STIG .....	2
<b>2. VEILIGHEID</b>	<b>3</b>
2.1. INFORMATIE IN VERBAND MET DE VEILIGHEID .....	3
2.2. VEILIGHEIDSINSTRUCTIES .....	5
2.2.1. VEILIGE WERKWIJZEN .....	5
2.2.2. WERKING .....	5
2.3. DE ROBOTMAAIER VEILIG STOPPEN EN UITSCHAKELEN .....	7
<b>3. INLEIDING</b>	<b>8</b>
3.1. ALGEMENE INLEIDING.....	8
3.1.1. DOEL VAN DE HANDLEIDING .....	8
3.1.2. INSTRUCTIES VOOR HET LEZEN VANAF EEN SMARTPHONE .....	8
3.2. OVERZICHT VAN HET PRODUCT .....	9
3.2.1. ALGEMENE BESCHRIJVING .....	9
3.2.2. BELANGRIJKSTE ONDERDELEN .....	10
3.3. UITPAKKEN.....	11
3.4. SYMBOLEN EN PLAATJES .....	12
3.5. ALGEMENE INSTRUCTIES VOOR HET LEZEN VAN DE HANDLEIDING .....	13
<b>4. INSTALLATIE</b>	<b>14</b>
4.1. ALGEMENE INFORMATIE VOOR DE INSTALLATIE .....	14
4.2. ONDERDELEN VOOR DE INSTALLATIE .....	14
4.3. CONTROLE VAN DE VEREISTEN VOOR DE INSTALLATIE.....	15
4.3.1. CONTROLE VAN DE TUIN: .....	15
4.3.2. CONTROLES VOOR DE INSTALLATIE VAN HET LAADSTATION EN DE VOEDING:.....	15
4.3.3. BELANGRIJKSTE CONTROLES VOOR DE INSTALLATIE VAN DE PERIMETERDRAAD:.....	17
4.4. CRITERIA VOOR DE INSTALLATIE VAN DE PERIMETERDRAAD .....	19
4.4.1. PLAATSING VAN DE PERIMETERDRAAD .....	19
4.4.2. AFBAKENING VAN OBSTAKELS: .....	21
4.4.3. PASSAGES TUSSEN VERSCHILLENDE DELEN VAN DE TUIN .....	23
4.5. IDENTIFICATIE VAN DE ONDERDELEN.....	23
4.5.1. PLAATSING VAN DE PERIMETERDRAAD .....	24
4.5.2. KOPPELING VAN DE GRENSDRAAD .....	25
4.5.3. INSTALLATIE VAN DE LAADBASIS .....	26
4.5.4. INSTALLATIE VAN DE RESISTOR VOOR KLEINE PERIMETERS .....	28
4.6. ROBOTMAAIER OPLADEN NA DE INSTALLATIE .....	29
4.7. INSTELLINGEN VAN HET PRODUCT .....	30
<b>5. WERKING</b>	<b>39</b>
5.1. CONTROLE VAN DE VEILIGHEIDSINRICHTINGEN VOOR HET STARTEN VAN DE ROBOTMAAIER .....	39
5.2. HANDMATIGE WERKING VAN DE ROBOTMAAIER .....	40
5.3. BESCHRIJVING VAN DE COMMANDO'S OP DE ROBOTMAAIER .....	41
5.3.1. VEILIG STOPPEN - STOP-KNOP .....	41

5.3.2.	VEILIG UITSCHAKELEN - VEILIGHEIDSSLEUTEL .....	42
5.3.3.	VEILIG UITSCHAKELEN - VEILIGHEIDSSLEUTEL .....	42
5.3.4.	SELECTIE GEPLAND PROGRAMMA / ENKELE WERKCYCLUS - KNOP GEPLAND PROGRAMMA .....	43
5.3.5.	WEERGAVE VAN DE BLUETOOTH-STATUS EN ONTKOPPELING - BLUETOOTH-KNOP .....	45
5.3.6.	WEERGAVE VAN DE ALARMSTATUSSEN - PICTOGRAM ALARM.....	45
5.3.7.	WEERGAVE VAN DE LAADSTATUS VAN DE ACCU – PICTOGRAM ACCU.....	46
5.3.8.	START VAN DE ROBOTMAAIER - START-KNOP.....	46
5.4.	WERKING VAN HET LAADSTATION.....	47
5.5.	ACCU OPLADEN.....	47
5.6.	AFSTELLING MAAIHOOGTE .....	48
<b>6.</b>	<b>ONDERHOUD .....</b>	<b>49</b>
6.1.	GEPLAND ONDERHOUD .....	49
6.2.	REINIGING PRODUCT.....	50
6.3.	VERVANGING MAAIMESSEN .....	52
6.4.	ONDERHOUD EN OPSLAG VAN DE ACCU IN DE WINTER.....	53
6.5.	VERVANGING ACCU .....	53
<b>7.</b>	<b>PROBLEEMOPLOSSEN .....</b>	<b>54</b>
7.1.	BELANGRIJKSTE MELDINGEN VAN DE APP .....	55
<b>8.</b>	<b>TRANSPORT, OPSLAG EN VERWIJDERING .....</b>	<b>57</b>
8.1.	TRANSPORT .....	57
8.2.	OPSLAG .....	57
8.3.	VERWIJDERING.....	57
<b>9.</b>	<b>TOEBEHOREN .....</b>	<b>58</b>
<b>10.</b>	<b>GARANTIE .....</b>	<b>59</b>
10.1.	GARANTIEDEKKING.....	59
<b>11.</b>	<b>CE-VERKLARING VAN OVEREENSTEMMING .....</b>	<b>60</b>

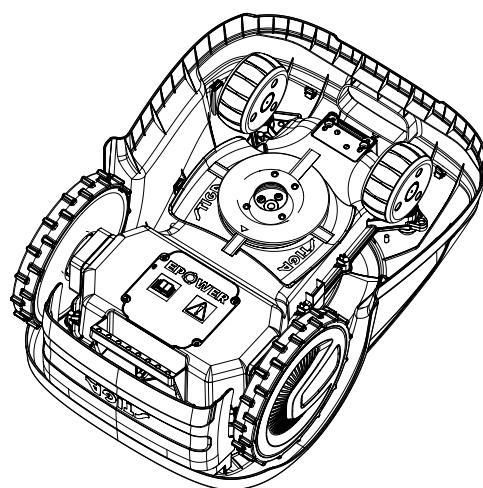
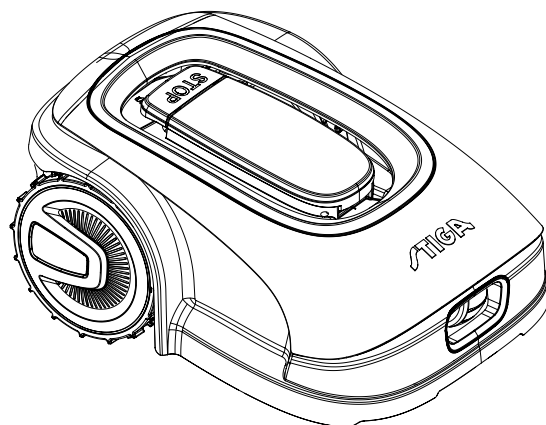




## 1. MODELLEN EN TECHNISCHE GEGEVENS

### 1.1. MODELLEN

Deze handleiding heeft betrekking op de modellen Stig 300, Stig 600, Stig 1200.



## 1.2. TECHNISCHE GEGEVENS - STIGA STIG

KENMERKEN	MAAT-EENHEID	STIGA Stig 300	STIGA Stig 600	STIGA Stig 1200
Afmetingen (BxHxD)	[mm]	413 x 252 x 560	413 x 252 x 560	413 x 252 x 560
Gewicht van de robotmaaier	[kg]	7.4	7.6	8
Maaihoogte (Min-Max)	[mm]	20-60	20-60	20-60
Diameter mes	[mm]	180	180	180
Maaisnelheid	[rpm]	2850+/-50	2850+/-50	2850+/-50
Bewegingssnelheid	[m/min]	22	22	22
Maximale helling	%	45	45	45
Maximale helling langs de omtrek	%	20	20	20
Type elektrische tractiemotor	-	Brushless	Brushless	Brushless
Type maaisysteem	-	4 draaibare snijmesses	4 draaibare snijmesses	4 draaibare snijmesses
Code snij-inrichting	-	322104105/0	322104105/0	322104105/0
Type elektrische maaimotor	-	Brushless	Brushless	Brushless
Gemeten geluidsniveau	[dB] (A)	57	57	57
Onzekerheid van geluidsemissies, KWA	[dB] (A)	1.47	1.47	1.47
Gegarandeerd geluidsniveau	[dB] (A)	59	59	59
Akoestisch niveau bij het oor van de operator	[dB] (A)	46.3	46.3	46.3
IP-classificatie van de robotmaaier	-	IPX5	IPX5	IPX5
IP-classificatie van het laadstation	-	IPX1	IPX1	IPX1
IP-classificatie van de voeding	-	IP67	IP67	IP67
Omgevingstemperatuur bedrijf robotmaaier [°C]	[°C]	0 - 50	0 - 50	0 - 50
Omgevingstemperatuur bedrijf laadstation [°C]	[°C]	-10 - 50	-10 - 50	-10 - 50
Omgevingstemperatuur bedrijf voeding [°C]	[°C]	-10 - 50	-10 - 50	-10 - 40
Werkcapaciteit	[m <sup>2</sup> ]	300	600	1200
Voeding	-	Input: 100-240Vac 1,2A Output: 30Vcc 2A	Input: 100-240Vac 1,2A Output: 30Vcc 2A	Input: 100-240Vac 1,2A Output: 30Vcc 2A
Model accu	-	25,2 - 25,9 V 2 Ah	25,2 - 25,9 V 2,5 Ah	25,2 - 25,9 V 5 Ah
Laadtijd	[min]	60	80	150
Bluetooth	-	4.2	4.2	4.2

## 2. VEILIGHEID

### 2.1. INFORMATIE OVER DE VEILIGHEID

Bij het ontwerp van de apparatuur is bijzondere aandacht besteed aan de aspecten die risico's kunnen opleveren voor de veiligheid en gezondheid van mensen. Het doel van deze informatie is om gebruikers te sensibiliseren om elk risico te voorkomen en om gedrag te vermijden dat niet voldoet aan de aangegeven vereisten.

**GEVAAR:**

Voordat u de robotmaaier gebruikt, moet u alle informatie in dit document kennen.

**GEVAAR:**

Deze robotmaaier is niet bedoeld voor gebruik door kinderen en mensen met verminderde fysieke, sensorische of mentale vermogens of gebrek aan ervaring en kennis.

**ELEKTRISCH GEVAAR:**

Schakel de stroomtoevoer uit en activeer de veiligheidsvoorziening voordat u afstellingen of onderhoud uitvoert.

**ELEKTRISCH GEVAAR:**

Gebruik de robotmaaier niet met een beschadigd netsnoer van de transformator. Een beschadigde kabel kan contact met de delen onder spanning veroorzaken. De kabel moet worden vervangen door de fabrikant of zijn assistentiedienst of door een persoon met voldoende kwalificaties om elk risico te voorkomen.

**ELEKTRISCH GEVAAR:**

Gebruik alleen de acculader en voeding die door de fabrikant zijn geleverd. Het gebruik van een ongeschikte oplader en voeding kan elektrische schokken en of oververhitting veroorzaken.

**WAARSCHUWING:**

Als er vloeistof uit de accu lekt, moeten de betreffende onderdelen worden gewassen met water/neutralisator.

Vermijd elk direct contact met accuvloeistof.

In geval van aanraking met de ogen, dient men een geneesheer te raadplegen.

**WAARSCHUWING:**

Tijdens de werking van de robotmaaier dient men zich ervan te verzekeren dat er in de werkzone geen personen, en vooral geen kinderen en/of huisdieren aanwezig zijn. Programmeer anders de activiteit van de robotmaaier tijdens de uren dat er geen mensen in dit gebied zijn.

**WAARSCHUWING:**

Het operationele gebied moet worden begrensd door een niet-overschrijdbare afrastering.

Maak de afrastering geschikt of houd toezicht op de robotmaaier tijdens het gebruik.

**WAARSCHUWING:**

Gebruik uitsluitend originele reserveonderdelen.

**WAARSCHUWING:**

Breng geen wijzigingen aan, knoei niet, omzeil de geïnstalleerde veiligheidsvoorzieningen niet en verwijder ze niet.

**LET OP:**

Controleer of er geen speelgoed, gereedschap, takken, kleding of andere voorwerpen op het gazon zijn die de apparatuur kunnen beschadigen.

**VERBOD:**

Ga niet op de grasmaaier zitten.

**VERBOD:**

Til de robotmaaier nooit op om het mes te inspecteren of om het te verplaatsen als hij in werking is. Plaats uw handen en voeten niet onder de apparatuur.

**VERBOD:**

Gebruik de robotmaaier niet als er een sproeier draait.

**VERBOD:**

Was de robotmaaier niet met waterstralen onder hoge druk en dompel hem niet geheel of gedeeltelijk onder in water.

**VERBOD:**

Gebruik de robotmaaier niet als deze niet volledig intact is in al zijn onderdelen. Vervang bij beschadiging de betreffende onderdelen.

**VERBOD:**

Het is absoluut verboden de robotmaaier op te laden of te gebruiken in explosieve of ontvlambare omgevingen.

**VERPLICHTING:**

Controleer de robotmaaier regelmatig visueel om u ervan te verzekeren dat de messen en het snijmechanisme niet versleten of beschadigd zijn. Zorg ervoor dat de robotmaaier in goede staat verkeert.

**VERPLICHTING:**

Lees de hele handleiding aandachtig, vooral alle veiligheidsinformatie, en zorg ervoor dat u deze volledig begrijpt. Volg de instructies voor bediening, onderhoud en reparatie strikt op.

**VERPLICHTING:**

Operators die onderhoud en reparaties uitvoeren, moeten volledig op de hoogte zijn van de specifieke kenmerken en veiligheidsnormen.

**HANDSCHOENEN VEREIST:**

Gebruik de persoonlijke beschermingsmiddelen die voorzien zijn door de Fabrikant en, in het bijzonder wanneer men aan het snijmechanisme werkt, dient men beschermende handschoenen te dragen.

## 2.2. VEILIGHEIDSINSTRUCTIES



### VERPLICHTING:

Voor gebruik zorgvuldig lezen en bewaren voor toekomstig gebruik.

### 2.2.1. VEILIGE WERKWIJZEN

#### Opleiding

- Lees de instructies aandachtig, ken de commando's en gebruik de machine correct.
- Sta nooit toe dat kinderen, mensen met verminderde fysieke, sensorische of mentale vermogens, of zonder ervaring en kennis, of mensen die niet bekend zijn met deze instructies, de machine gebruiken. Lokale voorschriften kunnen de leeftijd van de bediener beperken.
- De bediener of gebruiker moet verantwoordelijk worden gehouden voor ongevallen of gevaren waarbij apparatuur van derden of apparatuur van derden is betrokken.

#### Vorbereiding

- Zorg ervoor dat de automatische afrastering correct is geïnstalleerd zoals aangegeven.
- Inspecteer regelmatig het gebied waar de machine wordt gebruikt en verwijder stenen, stokken, kabels en andere vreemde voorwerpen die de werking ervan kunnen belemmeren.
- Voer regelmatig een visuele inspectie uit van de messen, van de bouten van de messen en van het maaielement om te controleren of ze niet versleten of beschadigd zijn. Vervang versleten of beschadigde messen en bouten per paar om de balans van de machine te behouden.
- Waarschuwborden moeten rond het werkgebied van de machine worden geplaatst als deze in openbare ruimtes wordt gebruikt of open is voor het publiek. De borden moeten de volgende tekst hebben: "Let op! Automatische grasmaaier! Houd u op afstand van de machine! Houd toezicht op de kinderen!".

### 2.2.2. WERKING

#### Algemene informatie

- Gebruik de machine niet met defecte afschermingen of veiligheidsvoorzieningen die niet aanwezig zijn, bijvoorbeeld zonder beveiligingen.
- Steek uw handen of voeten nooit nabij of onder de draaiende delen. Blijf steeds op afstand van de aflatopening.
- Raak de bewegende delen van de machine niet aan voordat ze volledig tot stilstand gekomen zijn.
- Draag altijd stevige schoenen en een lange broek wanneer u de machine bedient.
- Hef de robotmaaier niet op en vervoer hem niet terwijl de motor in werking is.
- Verwijder het uitschakelapparaat van het apparaat:
  - Voordat u een obstructie verwijdert;
  - Voordat u de machine controleert, reinigt of eraan werkt.
- Laat de machine niet onbeheerd achter in de buurt van huisdieren, kinderen of andere mensen.

#### Onderhoud en opslag

- Draai alle moeren, bouten en schroeven stevig vast om de machine veilig te bedienen.
- Controleer de robotmaaier regelmatig op slijtage of beschadiging.
- Om veiligheidsredenen is het noodzakelijk om versleten of beschadigde onderdelen te vervangen.
- Zorg ervoor dat de messen alleen worden vervangen door geschikte reserveonderdelen.
- Zorg ervoor dat de accu's opgeladen worden met de juiste oplader die door de fabrikant aanbevolen wordt. Onjuist gebruik kan elektrische schokken, oververhitting of lekkage van bijtende vloeistof uit de accu veroorzaken.
- In geval van elektrolytlekkage, wassen met water / neutralisatiemiddel en medische hulp inroepen in geval van contact met ogen, enz.
- Onderhoud van de machine moet worden uitgevoerd in overeenstemming met de instructies van de fabrikant.



### LET OP:

Lithium-ionaccu's kunnen exploderen of brand veroorzaken als ze worden gedemonteerd, worden blootgesteld aan water, vuur of hoge temperaturen of in geval van kortsluiting. Ga voorzichtig om met de accu, demonteer ze niet en vermijd elke vorm van onjuiste elektrische of mechanische belasting. Stel de accu niet bloot aan direct zonlicht.

---

OPMERKING: Het wordt aanbevolen om alleen en uitsluitend originele producten van de fabrikant te gebruiken. Niet-originele of niet geschikte producten kunnen schade aan de robotmaaier of gevaar voor mensen, dieren en dingen veroorzaken.

---

- a. De accu mag alleen door de dealer of een servicecentrum worden geïnstalleerd en/of verwijderd uit de robotmaaier.
- b. Bewaar de ongebruikte accu op een veilige plaats uit de buurt van warmtebronnen of voorwerpen die kortsluiting kunnen veroorzaken (haringen, schroeven, verschillende soorten metalen voorwerpen).
- c. Gebruik de acculader uit de buurt van brandbare oppervlakken of stoffen en bij voorkeur op droge plaatsen.
- d. Vervoer de accu en acculader in hun originele verpakking.

## Bescherming van de omgeving

---

OPMERKING: De milieubescherming moet een belangrijk en prioritair aspect vormen voor het gebruik van de machine, ten gunste van de civiele samenleving en de omgeving waarin we leven.

---

- a. Gooi de verpakking en beschadigde onderdelen weg zoals vereist door de plaatselijke voorschriften in het land van gebruik.
- b. Gooi elektrische apparatuur (robotmaaier, accu, voedingen, enz.) weg volgens de Europese richtlijn 2020/19/EU en in overeenstemming met de nationale normen. Neem voor meer gedetailleerde informatie over het weggooien contact op met de bevoegde autoriteit voor de verwijdering van huishoudelijk afval of met uw dealer.
- c. Gescheiden inzameling van producten en verpakkingen wordt aanbevolen.

### 2.3. DE ROBOTMAAIER VEILIG STOPPEN EN UITSCHAKELEN

**VERPLICHTING:**

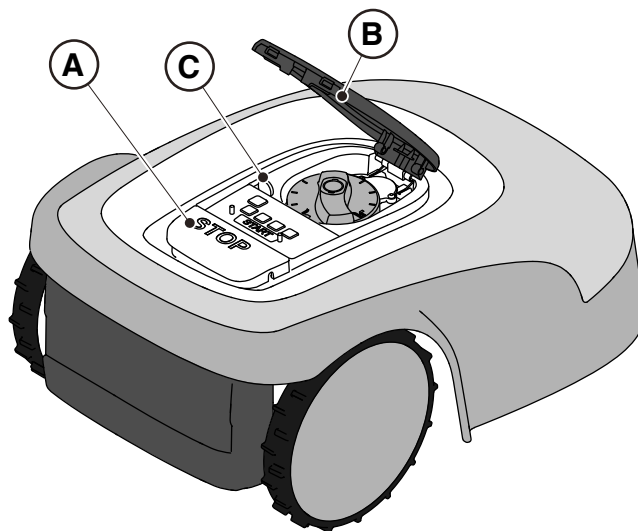
Schakel de robotmaaier altijd in veilige omstandigheden uit voordat u reinigings-, transport- of onderhoudswerkzaamheden uitvoert.

**Vereisten en verplichtingen:**

- Contactsleutel

**Procedure:**

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de robotmaaier veilig te stoppen en open de beschermkap (B).
2. Maak de veiligheidssleutel (C) los om de robotmaaier in veilige omstandigheden uit te schakelen.
3. Sluit de beschermkap (B).
4. De robotmaaier is veilig gestopt of uitgeschakeld.



## 3. INLEIDING

### 3.1. ALGEMENE INLEIDING

#### 3.1.1. DOEL VAN DE HANDLEIDING

Deze handleiding maakt integraal deel uit van de apparatuur en is bedoeld om de informatie te verstrekken die nodig is voor het gebruik ervan.

Bewaar deze handleiding gedurende de gehele levensduur van de apparatuur, zodat deze altijd beschikbaar is indien nodig.

De ontvanger van de handleiding is de gebruiker van de apparatuur, die de informatie erin zorgvuldig moet lezen en deze strikt moet toepassen om de veiligheid van mensen te beschermen en schade te voorkomen.

De informatie is geschreven in de oorspronkelijke taal van de fabrikant (Italiaans) en vertaald in andere talen voor wettelijke en/of commerciële vereisten.

De volgende symbolen zijn gebruikt om teksten van aanzienlijk belang te markeren.



#### GEVAAR \ WAARSCHUWING \ LET OP:

De pictogrammen in een driehoek met een gele achtergrond en een zwarte lijn geven een gevaar \ waarschuwing \ aandachtspunt aan.



#### VERBOD:

De pictogrammen in een doorgestreepte cirkel met een witte achtergrond en een rode streep geven een verbod aan.



#### VERPLICHTING:

De pictogrammen in een cirkel met een blauwe achtergrond geven een verplichting aan.

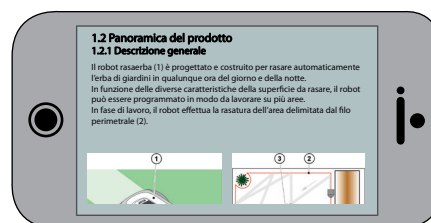
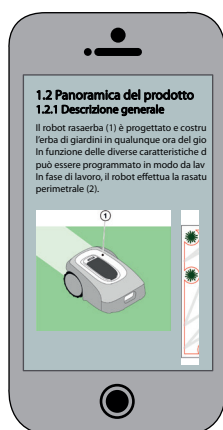
---

OPMERKING: De teksten in dit formulier geven technische informatie aan die van bijzonder belang is en die niet over het hoofd mag worden gezien.

---

#### 3.1.2. INSTRUCTIES VOOR HET LEZEN VANAF EEN SMARTPHONE

Voor een betere leesbaarheid van de gebruikershandleiding is het raadzaam om de smartphone horizontaal te houden, zoals weergegeven in de afbeelding.





### 3.2. OVERZICHT VAN HET PRODUCT

#### 3.2.1. ALGEMENE BESCHRIJVING

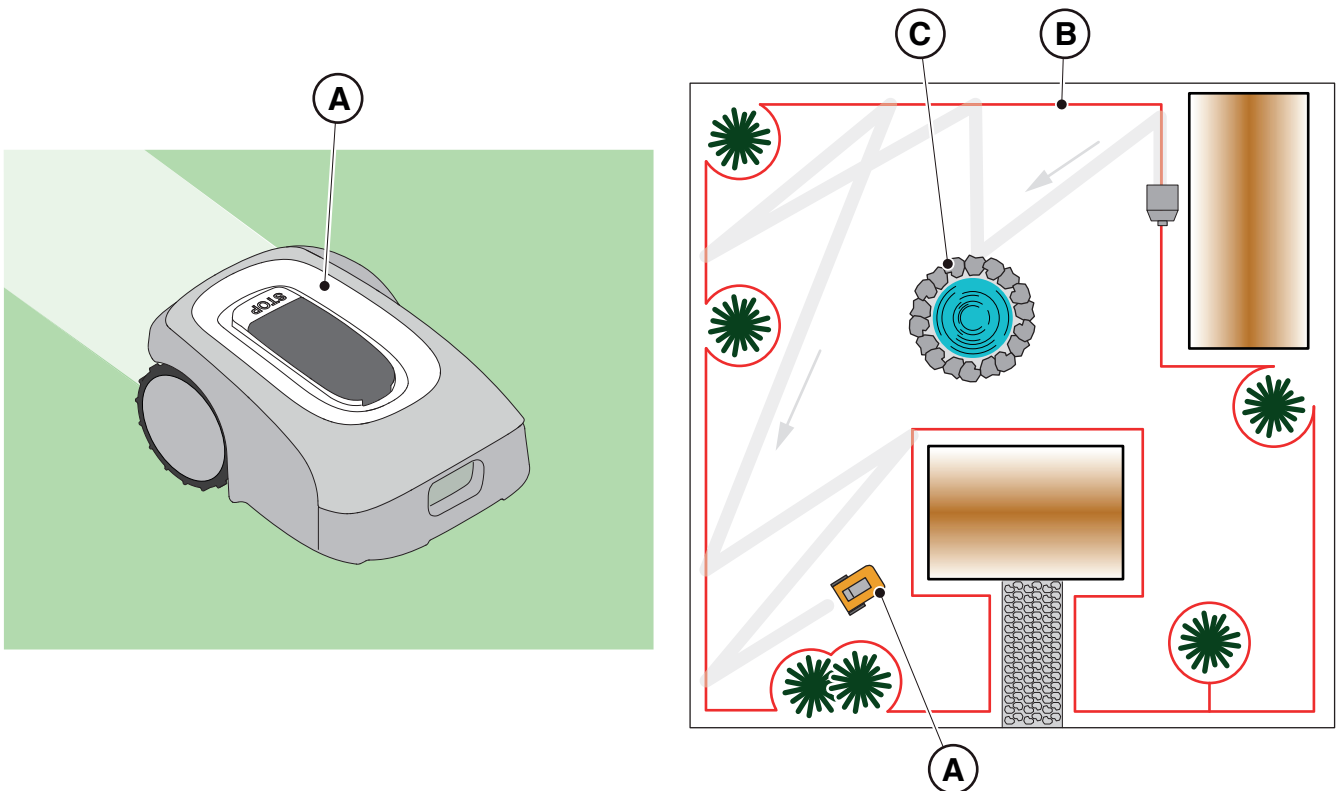
De robotmaaier (A) is ontworpen en gebouwd om automatisch het gras van tuinen op eender welk uur van de dag en van de nacht te maaien.

Afhankelijk van de verschillende kenmerken van het te maaien oppervlak, kan de robotmaaier geprogrammeerd worden om te werken op verschillende gebieden afgebakend door de perimeterdraad. Tijdens de werking, maait de robotmaaier het gras van de zone binnen de zone afgebakend door de perimeterdraad (B).

Als de robotmaaier de perimeterdraad (B) detecteert of een obstakel (C) tegenkomt, verandert hij willekeurig van pad.

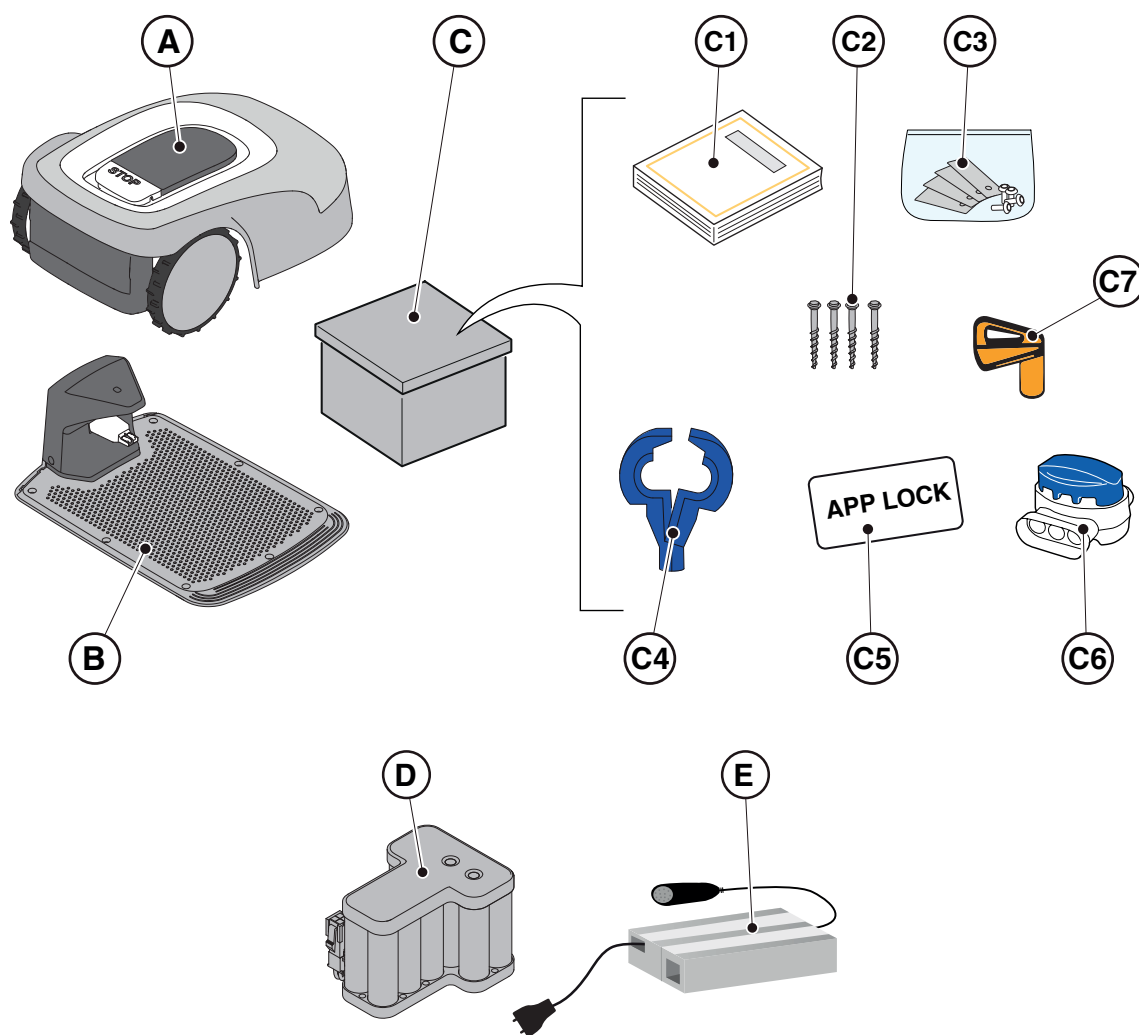
Op basis van het random werkprincipe, maait de robotmaaier het aangegeven grasveld automatisch en volledig.

Eender welk ander gebruik kan gevaarlijk zijn en schade berokkenen aan personen en/of zaken. Onder oneigenlijk gebruik vallen (als voorbeeld, maar niet uitsluitend): het vervoeren van mensen, kinderen of dieren op de machine; zich door de machine laten trekken; de machine gebruiken om lasten te trekken of te duwen; de machine gebruiken voor het maaien van niet-grasaardige vegetatie.



## 3.2.2. BELANGRIJKSTE ONDERDELEN

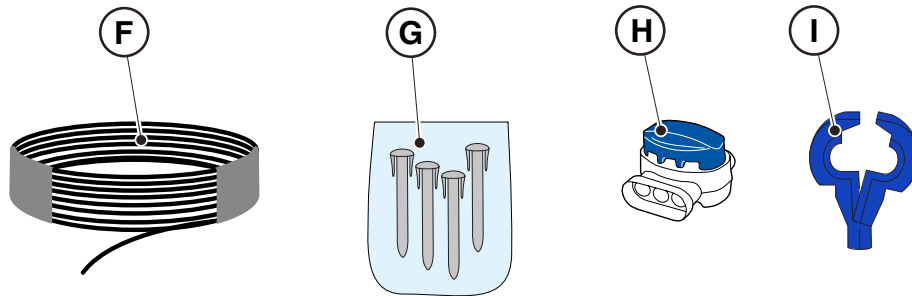
- (A) Robotmaaier
- (B) Laadstation
- (C) Starter Kit
- (D) Accu (binnenin de robotmaaier)
- (E) Voeding laadstation
- (C1) Handleiding
- (C2) Schroeven voor bevestiging aan het laadstation
- (C3) Blister met mesjes en borgschroeven
- (C4) Connectoren voor het laadstation
- (C5) Label App Lock
- (C6) Koppeling voor perimeterdraad
- (C7) Contactsleutel



• **Kit installatie (Optioneel voor Stig 600 en Stig 1200)**

- (F) Perimeterdraad
- (G) Borgpennen voor perimeterdraad
- (H) Koppeling voor perimeterdraad
- (I) Connectoren voor het laadstation

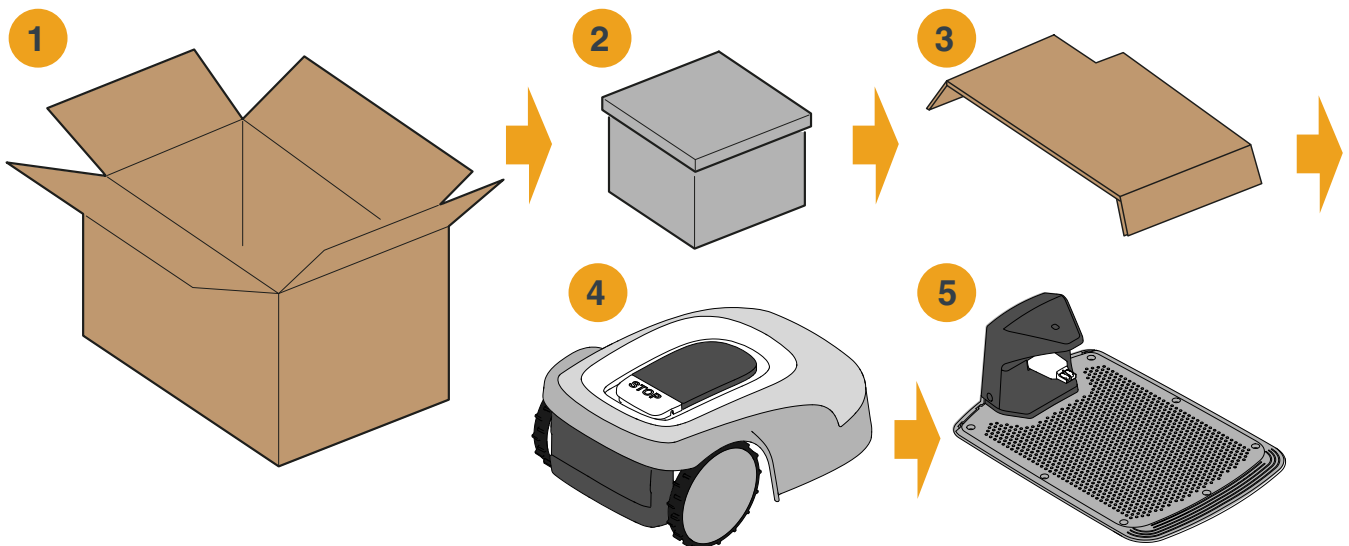
Zie Hfst. 9 "Toebehoren"



**3.3. UITPAKKEN**

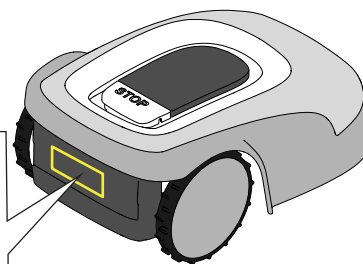
Hieronder staan alle stappen voor het correct uitpakken:

1. Open de doos van de robotmaaier;
2. Haal de doos "Starter Kit" uit;
3. Haal de bovenste doos uit;
4. Haal de grasmaaier uit;
5. Haal het laadstation uit.



## 3.4. SYMBOLEN EN PLAATJES

Hierna volgen alle symbolen op de robotmaaier:



**LET OP:**

Lees de gebruiksaanwijzingen voordat u met de bediening van het product begint.



**LET OP:**

Gevaar voor projecties van voorwerpen tegen het lichaam.

Houd tijdens het gebruik een veilige afstand tot de machine.



**LET OP:**

Steek uw handen en voeten niet in de holte van de snij-inrichting.

Verwijder het uitschakelmechanisme voordat u aan de machine gaat werken of deze optilt.



**LET OP:**

Steek uw handen en voeten niet in de holte van de snij-inrichting.

Klim niet op de machine.



**VERBOD:**

Gebruik geen hogedrukreinigers op de machine om deze schoon te maken of te wassen.

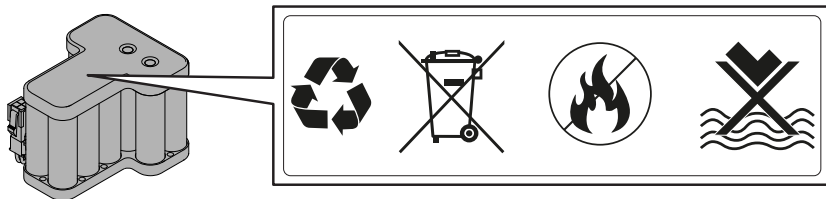


**VERBOD:**

Zorg ervoor dat er geen mensen (vooral kinderen, ouderen of gehandicapten) en huisdieren in het werkgebied zijn als de machine in werking is.

Houd kinderen, huisdieren en andere personen op veilige afstand wanneer de robotmaaier in werking is.

Hierna volgen alle symbolen op de accu:



**LET OP:**  
Lees de gebruiksaanwijzingen voordat u met de bediening van het product begint.



**Gooi de accu niet bij het normale huisvuil.**  
Deponeer de accu bij de daartoe erkende inzamelingscentra.



**Gooi de accu niet in vuur en stel ze niet bloot aan warmtebronnen.**

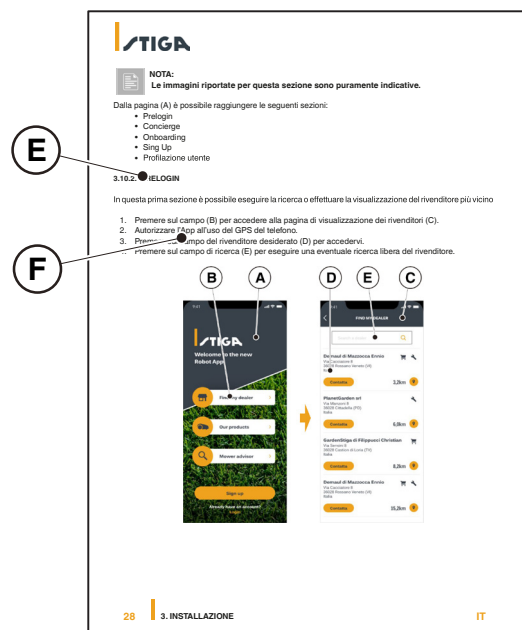
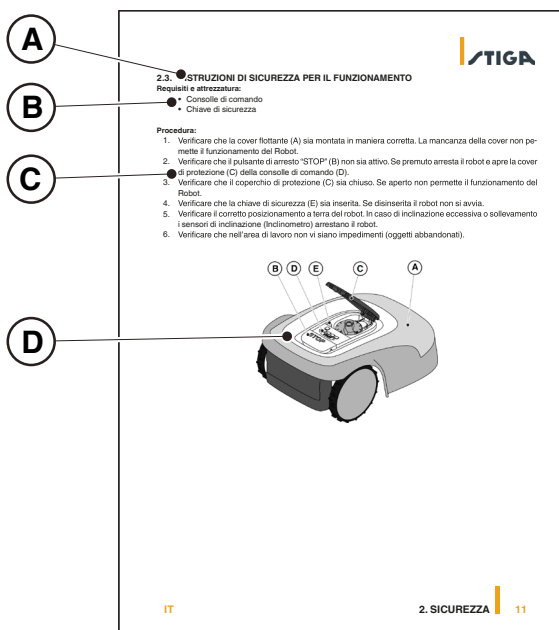


**Dompel de accu niet onder in water en stel ze niet bloot aan vocht.**

### 3.5. ALGEMENE INSTRUCTIES VOOR HET LEZEN VAN DE HANDLEIDING

De criteria die zijn gevolgd bij het opstellen van dit document worden hieronder beschreven.

1. Titel van het onderwerp (A)
2. Vereisten en uitrusting voor het uitvoeren van de procedure (B)
3. Beschrijving van de procedure (C)
4. Beschrijvende afbeeldingen van de procedure (D)
5. Titel van sectie App (E)
6. Navigatieprocedure App (F)



## 4. INSTALLATIE

### 4.1. ALGEMENE INFORMATIE VOOR DE INSTALLATIE



#### WAARSCHUWING:

Breng geen wijzigingen aan, knoei niet, omzeil de geïnstalleerde veiligheidsvoorzieningen niet en verwijder ze niet.

---

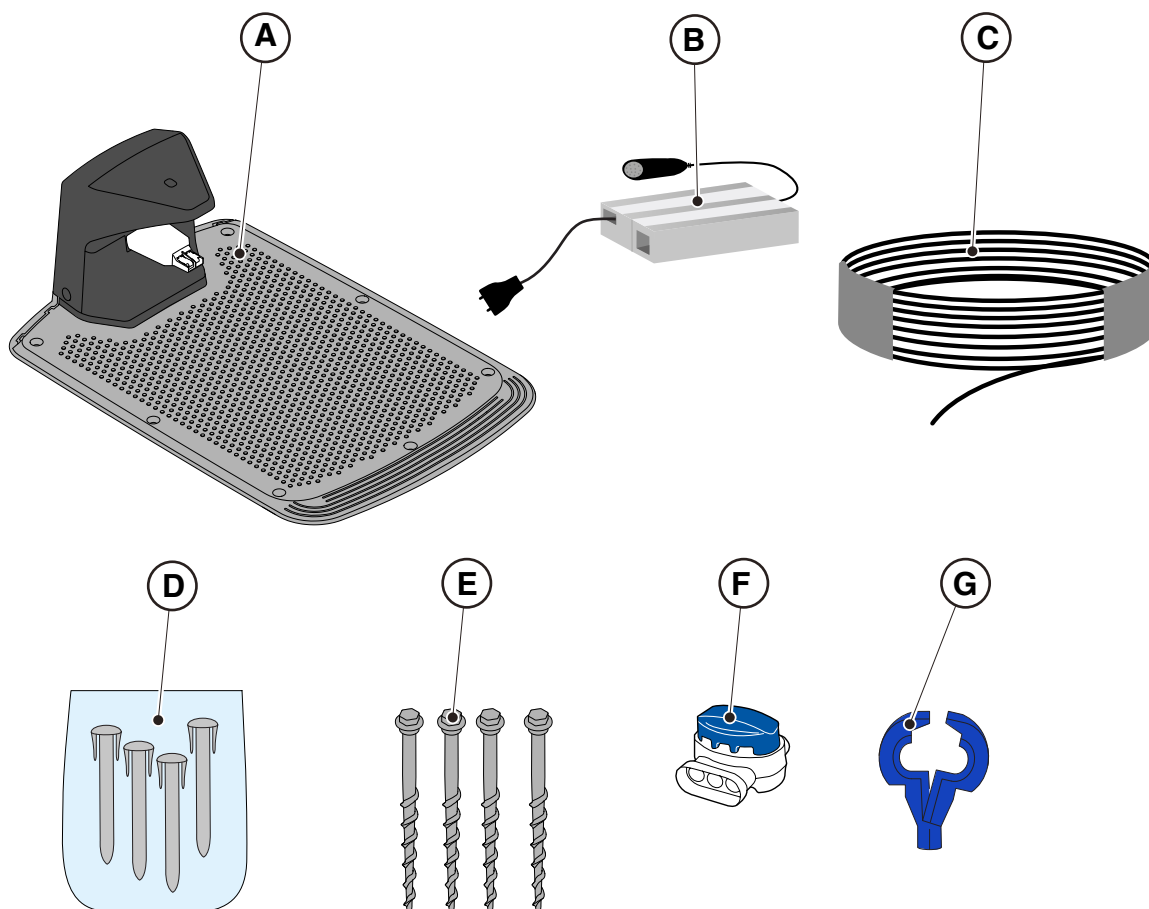
OPMERKING: Neem voor meer informatie over de installatie van het product contact op met een STIGA wederverkoper.

---

### 4.2. ONDERDELEN VOOR DE INSTALLATIE

- (A) Laadbasis
- (B) Toevoereenheid
- (C) Perimeterdraad (aanwezig in de basisset)
- (D) Bevestigingsshringen perimeterdraad (aanwezig in de basisset)
- (E) Bevestigingsschroeven laadbasis
- (F) Koppeling voor perimeterdraad (aanwezig in de basisset)
- (G) Connectoren voor laadstation (aanwezig in de installatieset)

Zie Hfst. 9 "Toebehoren"



### 4.3. CONTROLE VAN DE VEREISTEN VOOR DE INSTALLATIE

Hieronder ziet u hoe u de noodzakelijke vereisten kunt controleren en de tuin kunt voorbereiden voordat u doorgaat met de installatie.

#### 4.3.1. CONTROLE VAN DE TUIN:

- Voer een inspectie uit van het hele gebied voor een juiste detectie van de toestand van de tuin, obstakels en uit te sluiten gebieden.
- Controleer of het te maaien gazon gelijkmatig is, vrij van gaten, stenen of andere obstakels en voer indien nodig de nodige herstelwerkzaamheden uit.

---

OPMERKING: Egaliseer de grond zodat er geen plassen ontstaan als gevolg van regen.

---

OPMERKING: Bij de eerste installatie moet de aanvankelijke hoogte van het gras binnen het werkbereik van de robotmaaier liggen: 20-60 mm. Bereid indien nodig de tuin voor met een traditionele grasmaaier.

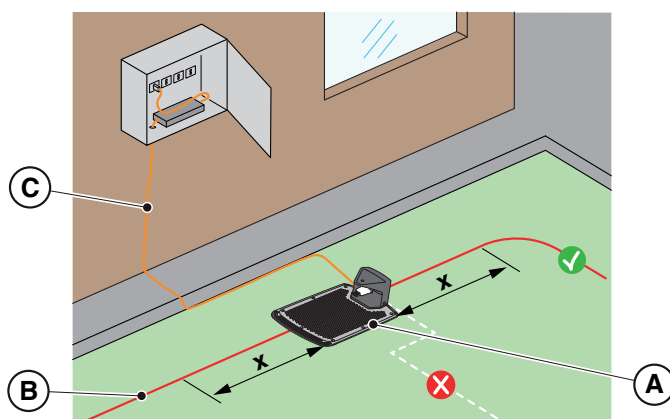
---

#### 4.3.2. CONTROLES VOOR DE INSTALLATIE VAN HET LAADSTATION EN DE TOEVOERENHEID

 <p><b>ELEKTRISCH GEVAAR:</b> Om de elektrische verbinding uit te voeren, moet er nabij de zone van installatie een stekker voorzien zijn. Verzekert u ervan dat de verbinding aan het voedingsnet overeenstemt met de geldende wetten van het Land van gebruik.</p>	 <p><b>ELEKTRISCH GEVAAR:</b> Sluit de voeding niet aan op een stopcontact als de stekker of de kabel beschadigd zijn. Sluit een beschadigde kabel niet aan en raak deze niet aan voordat deze is losgekoppeld van de voeding. Een beschadigde kabel kan contact met de delen onder spanning veroorzaken.</p>
 <p><b>ELEKTRISCH GEVAAR:</b> Het geleverde circuit moet worden beschermd door een differentiaalschakelaar (RCD) met een activeringsstroom van maximaal 30 mA.</p>	

#### Procedure:

1. Bereid een vlak gebied aan de rand van het gazon voor om het laadstation (A) te plaatsen, bij voorkeur in het grootste deel van de tuin en in de buurt van een stopcontact.
2. Zorg ervoor dat er voldoende ruimte is om het laadstation op een recht stuk van de perimeterdraad (B) te installeren, zodat de afstand van de basis tot eventuele bochten minimaal  $X = 200$  cm is, de grond moet perfect vlak en compact zijn om vervorming van het oppervlak van het laadstation te voorkomen.

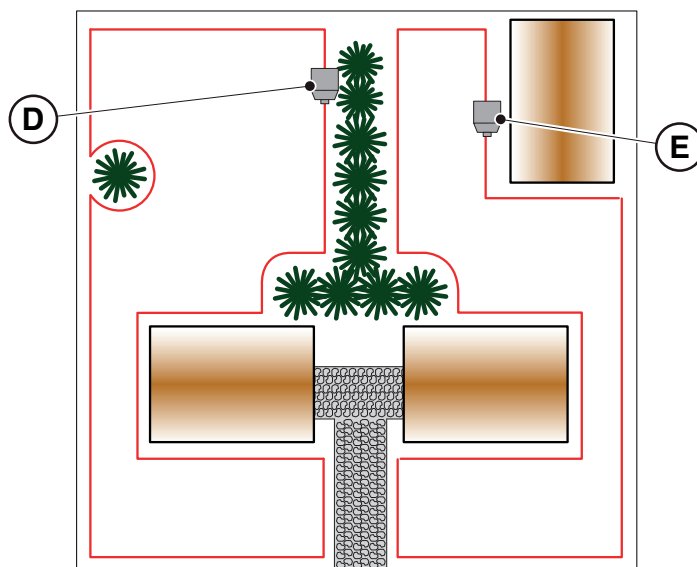




**LET OP:**

De voettekstbalk (C), de toevoereenheid, de verlengkabel en alle andere elektrische kabels die niet bij het product horen, moeten buiten het maaigebied blijven om ze uit de buurt van gevaarlijke bewegende delen te houden en om schade aan de kabels te voorkomen waardoor ze in contact kunnen komen met onder spanning staande onderdelen.

3. Zorg ervoor dat het gebied dat wordt gekozen voor de installatie van het laadstation (D), ten minste



400 cm verwijderd is van het laadstation (E) van een tweede robotmaaier.



**LET OP:**

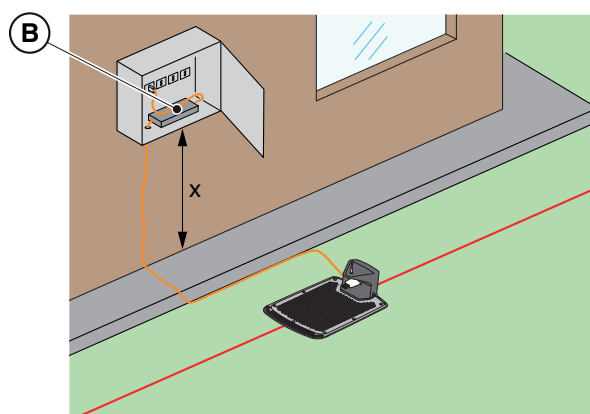
**Overmatige afstand tussen twee laadstations kan storing veroorzaken (Zie Par. 4.7.14)**

4. Bereid het installatiegebied van de stroomvoorziening (B) voor, zodat het onder geen enkele weersomstandigheden in water kan worden ondergedompeld.

---

**OPMERKING:** Het verdient de voorkeur en wordt aanbevolen om de voedingseenheid (B) in een afgesloten compartiment te installeren, beschermd tegen weersinvloeden, op een plaats die niet gemakkelijk toegankelijk is voor onbevoegde personen zoals kinderen ( $X > 160$  cm).

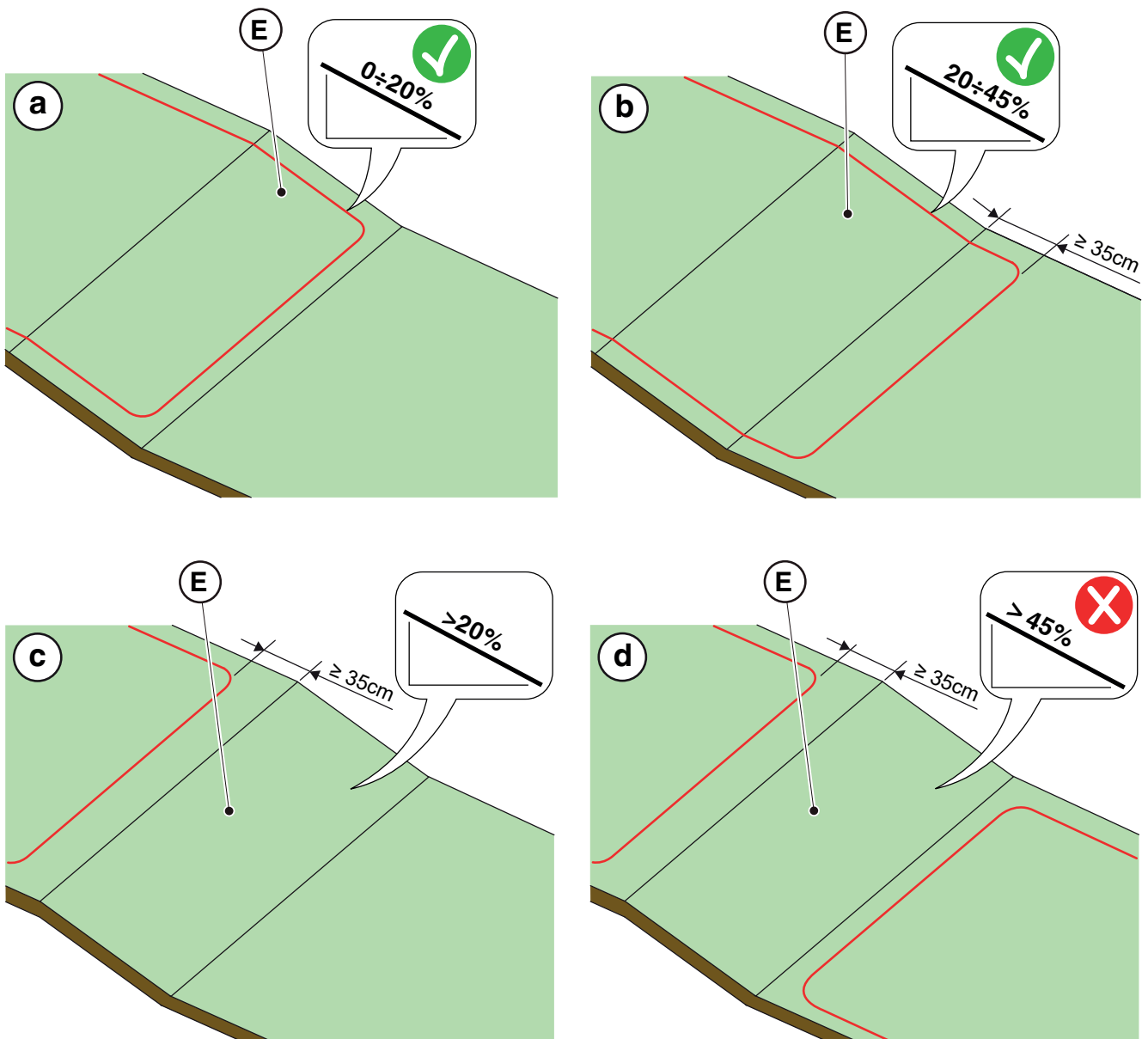
---





### 4.3.3. BELANGRIJKSTE CONTROLES VOOR DE INSTALLATIE VAN DE PERIMETERDRAAD:

1. Controleer of de maximale helling van het werkgebied kleiner is dan of gelijk is aan 45% (E) en respecteer de regels die in de onderstaande afbeeldingen worden weergegeven:
  - a) als de helling  $\leq 20\%$  is, kan de perimeterdraad erop geïnstalleerd worden zoals weergegeven in de afbeelding;
  - b) als de helling  $> 20\%$  en  $\leq 45\%$  is, moet de installatie het hellende gebied omvatten met inachtneming van de afstand aangegeven in de figuur;
  - c) indien de helling  $> 20\%$  is en het hellende gebied geen deel uitmaakt van het te maaien deel van de tuin, moet de afstand aangegeven in de afbeelding gerespecteerd worden;
  - d) als de helling  $> 45\%$  is, moet het hellende gebied uitgesloten worden met inachtneming van de afstand aangegeven in de figuur.





**LET OP:**

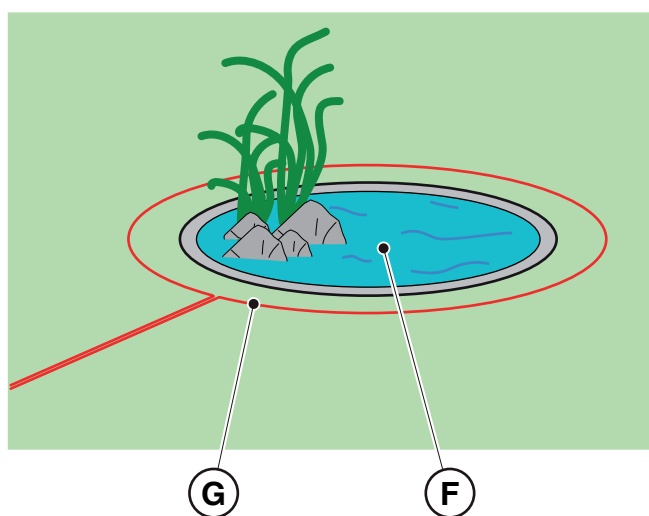
De robot kan oppervlakken maaien met een maximale helling van 45%. Als de instructies niet worden opgevolgd, kan de robot uitglijden en de werkzone verlaten



**LET OP:**

De zones met niet toegestane hellingen kunnen niet met de robot gemaaid worden. Plaats vervolgens de perimeterdraad vòòr de helling en sluit dat gebied van het gazon uit van het te maaien gebied.

2. Controleer het volledige werkkoppervlak: evalueer de obstakels en gebieden die moeten worden uitgesloten van het werkgebied (F), die afgebakend moeten worden met de perimeterdraad (G).

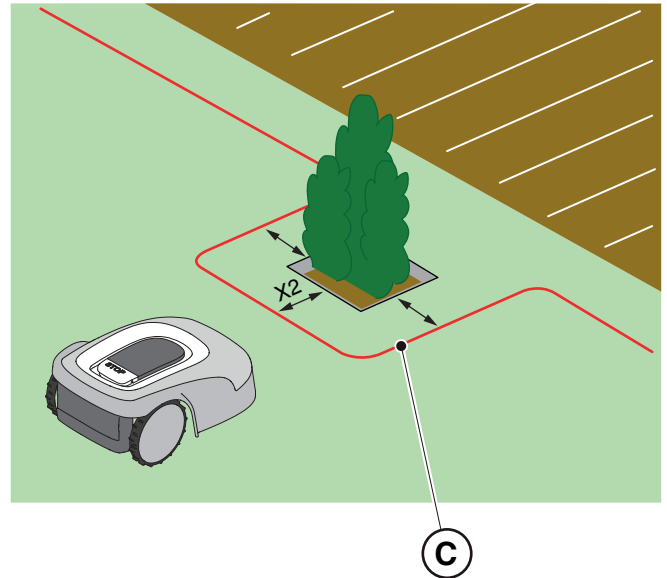
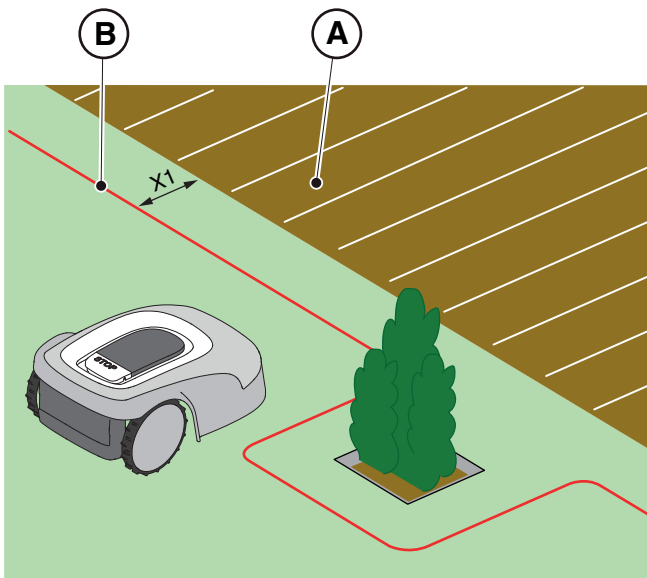


## 4.4. CRITERIA VOOR DE INSTALLATIE VAN DE GRENSKABEL

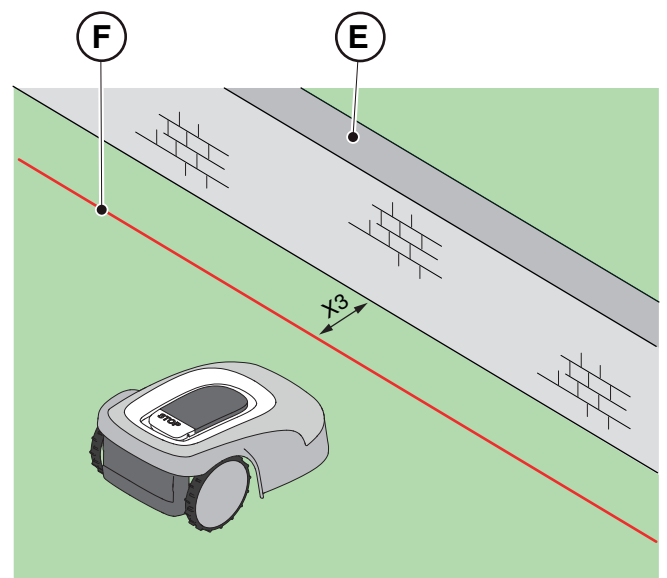
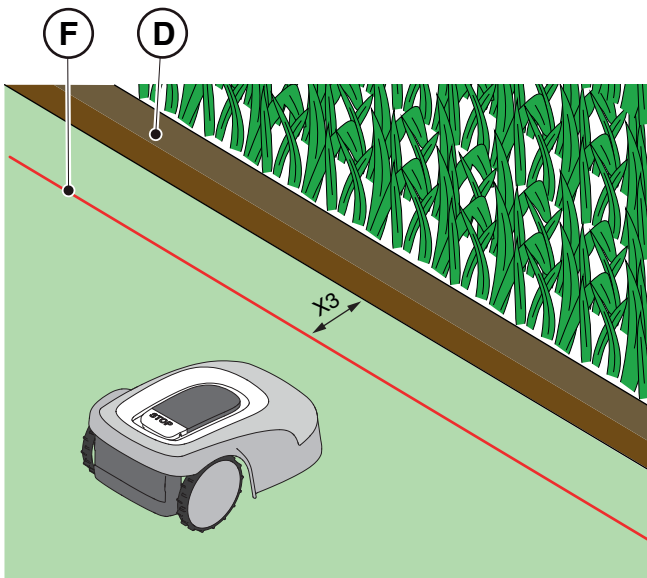
### 4.4.1. PLAATSIING VAN DE PERIMETERDRAAD

**Procedure:**

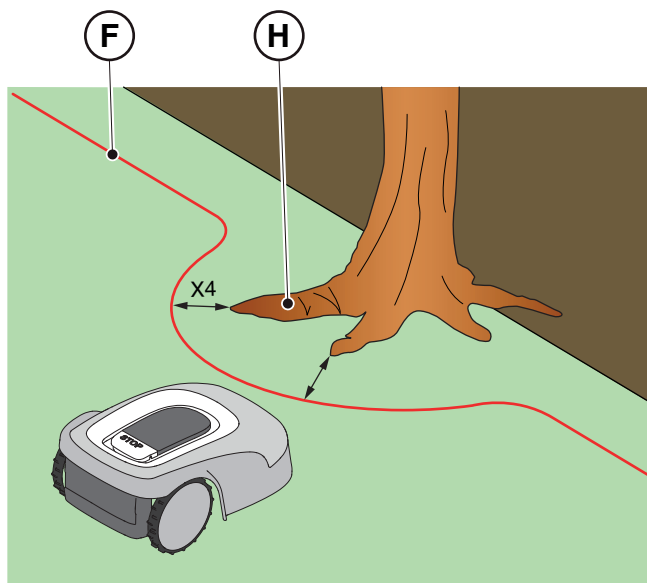
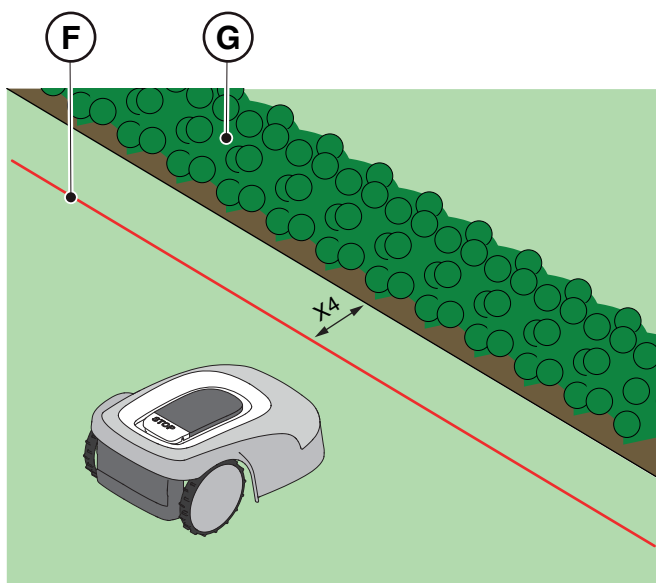
1. Als er een bevoering of pad (A) op hetzelfde niveau als het gazon is, leg de perimeterdraad (B) dan op  $X1 = 5$  cm van de rand van de bevoering.
2. In de buurt van een vlak bloembed, een metalen mangat, een douchevlak of elektrische kabels, moet de perimeterdraad (C) minstens  $X2 = 30$  cm verwijderd worden.



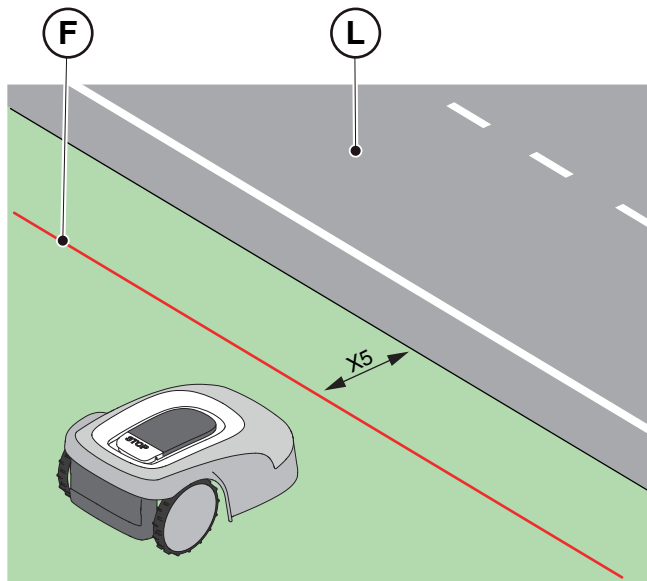
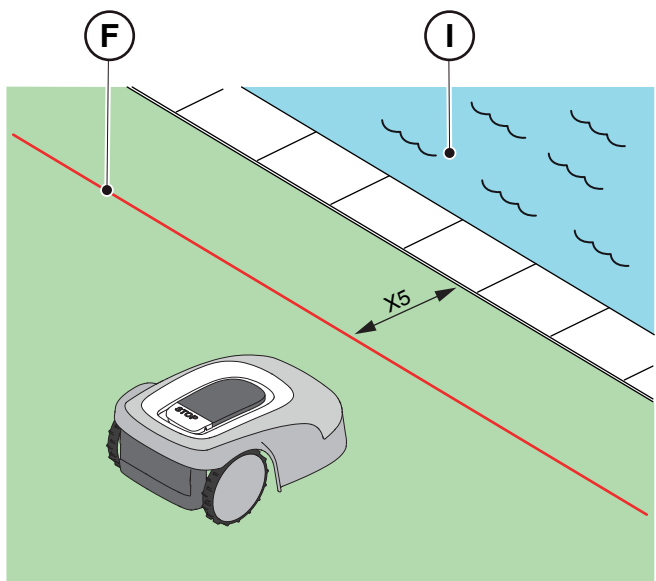
3. Als er een obstakel is, bijvoorbeeld een gracht (D), een muur of een lage muur (E), leg de perimeterdraad (F) dan minstens  $X3 = 35$  cm van het obstakel.



4. Als er een haag is (G) of een plant met uitstekende wortels (H), leg de perimeterdraad (F) dan minimaal  $X4 = 30$  cm.



5. Als er een overloopzwembad of vijver (I) is, onbeschermde openbare wegen (L), plaats de perimeterdraad (F) dan minstens  $X5 = 90$  cm.

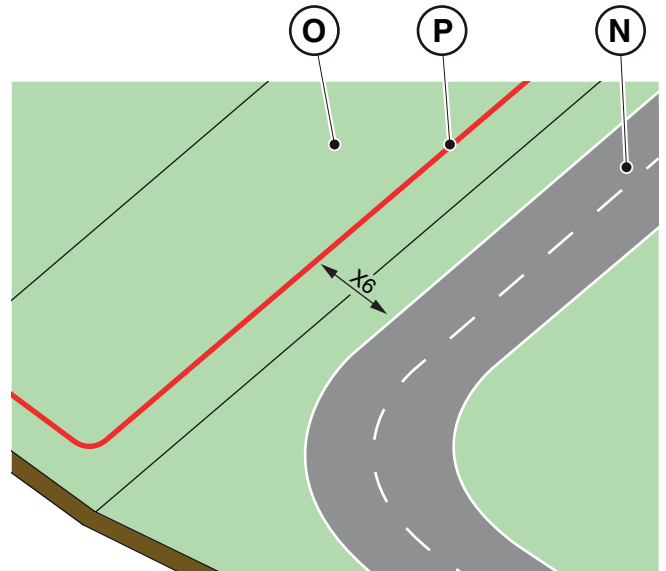
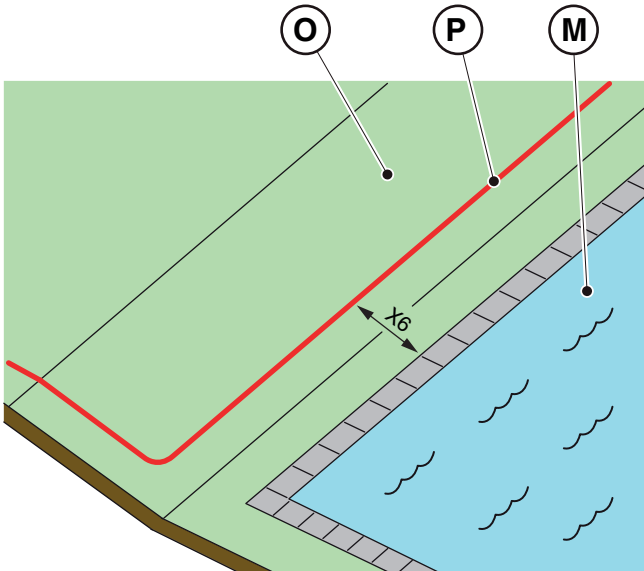


6. Als er een zwembad (M) of een weg (N) is aan het einde van een helling (O), leg de perimeterdraad (P) dan minstens  $X_6 = 150$  cm.



**LET OP:**

Als de helling groter is dan 45%, moet het hellende gebied worden uitgesloten van het maaigebied (Zie Par. 4.3).



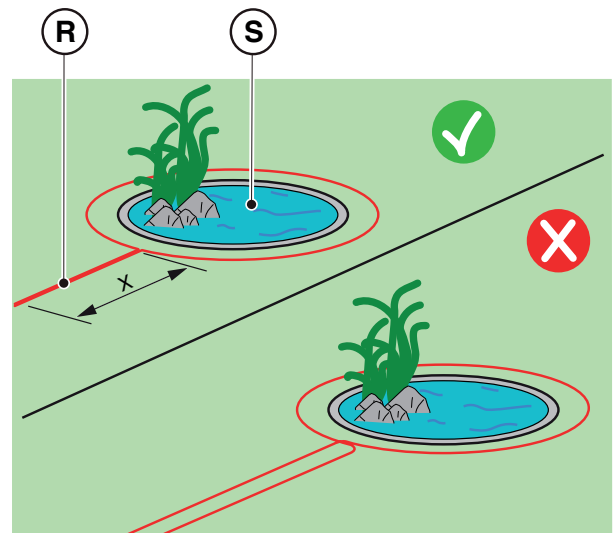
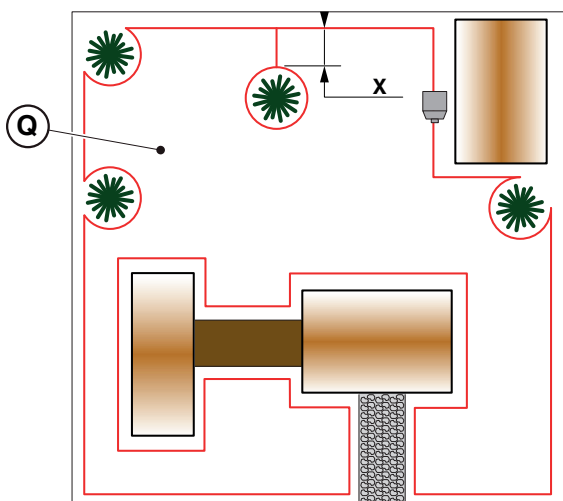
**WAARSCHUWING:**

Het operationele gebied moet worden begrensd door een niet-overschrijdbare afrastering. Maak de afrastering geschikt of houd toezicht op de robotmaaier tijdens het gebruik.

**4.4.2. AFBAKENING OBSTAKELS**

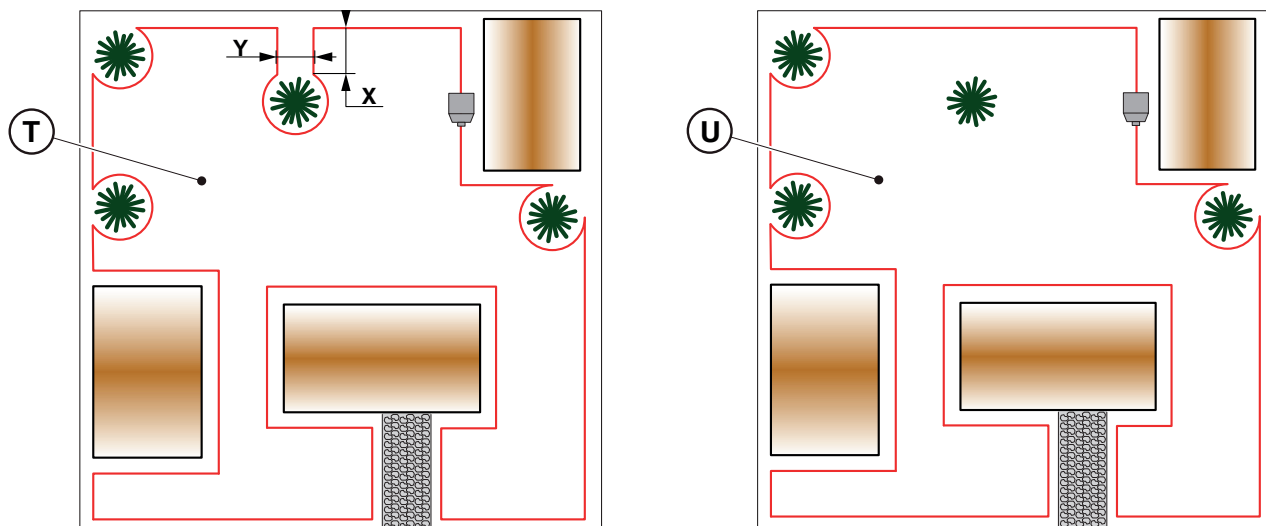
**Procedure:**

- Als de minimale doorgang tussen twee verschillende secties van de perimeterdraad  $X \geq 70$  cm is, kan het obstakel afgebakend worden zoals weergegeven in de afbeelding (Q), waarbij de secties van de naar buiten gerichte en retourkabels elkaar overlappen zonder ze te kruisen (R).
- Om het obstakel af te bakenen (S):
  - Plaats de perimeterdraad tot aan het obstakel en ga eromheen;
  - Breng de kabel terug langs het vorige pad en overlap hem onder dezelfde spijker, zonder kruisingen (R) te maken.

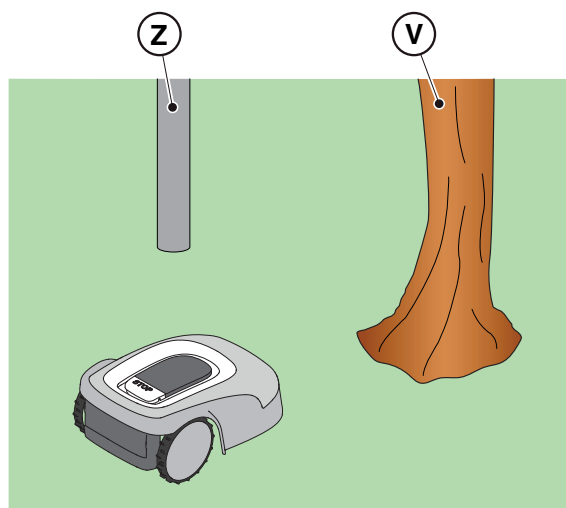


**OPMERKING:** Om de robotmaaier correct te laten werken, moet de minimumlengte van de bovenliggende perimeterdraad (R)  $X = 70$  cm zijn.

3. Als de minimale doorgang tussen twee verschillende secties van de perimeterdraad  $X < 70$  cm is, kan het obstakel afgebakend worden door de twee secties van de uitgaande en retourkabel op afstand te houden met een hoogte  $Y \geq 30$  cm zoals aangegeven in de afbeelding (T), of, als het obstakel sterk genoeg is, kan het onbeschermd gelaten worden zoals weergegeven in afbeelding (U).



4. In het algemeen is het raadzaam om obstakels af te bakenen, maar als er lokale obstakels zijn die bestand zijn tegen schokken, bijvoorbeeld bomen zonder uitstekende wortels (V) of palen (Z), is het mogelijk deze niet af te bakenen.

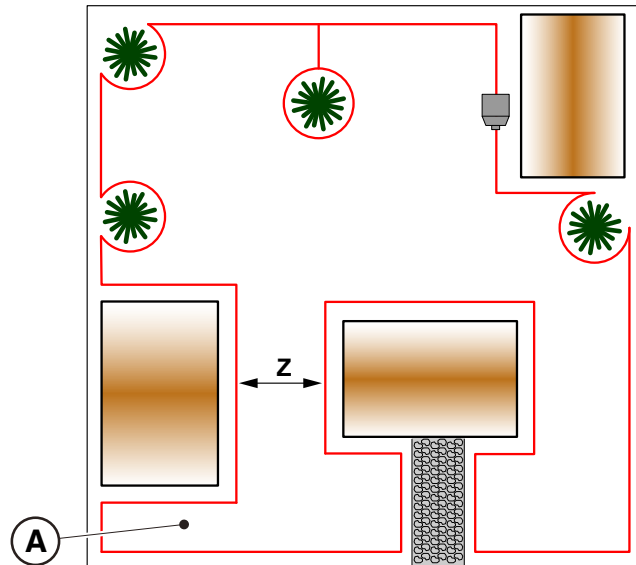


#### 4.4.3. PASSAGES TUSSEN VERSCHILLENDE DELEN VAN DE TUIN

**Procedure:**

1. In het geval van gangen moet de afstand tussen twee verschillende secties van de perimeterdraad  $Z \geq 70$  cm bedragen.
2. In geval van passage tussen twee verschillende kabeldelen  $Z < 70$  cm, moet het gebied (A) worden beschouwd als "Gesloten gebied" en kan het niet automatisch door de robotmaaier bereikt worden.

OPMERKING: Voor het programmeren van de robotmaaier met betrekking tot de configuratie van de tuin met "Gesloten gebied", zie de procedure in Par. 4.7.5 "Closed Area".



#### 4.5. IDENTIFICATIE VAN DE ONDERDELEN

 <p><b>ELEKTRISCH GEVAAR:</b> Gebruik alleen de acculader en voeding die door de fabrikant zijn geleverd. Oneigen gebruik kan elektrische schokken en of oververhitting veroorzaken.</p>	 <p><b>WAARSCHUWING:</b> Het geleverde circuit moet worden beschermd door een differentiaalschakelaar (RCD) met een activeringsstroom van maximaal 30 mA.</p>
 <p><b>ELEKTRISCH GEVAAR:</b> Om de elektrische verbinding uit te voeren, moet er nabij de zone van installatie een stekker voorzien zijn. Verzekert u ervan dat de verbinding aan het voedingsnet overeenstemt met de geldende wetten van het Land van gebruik.</p>	 <p><b>ELEKTRISCH GEVAAR:</b> Sluit de voeding pas aan aan het einde van alle installatiewerkzaamheden. Schakel indien nodig tijdens de installatie de algemene stroomtoevoer uit.</p>

## 4.5.1. PLAATSING VAN DE GRENSDRAAD

### PLAATSING MET HARINGEN

	<p><b>WAARSCHUWING:</b> Gevaar voor snijwonden aan de handen.</p>		<p><b>WAARSCHUWING:</b> Gevaar voor stof in de ogen.</p>
---	---	---	--

#### Vereisten en Verplichtingen:

- |   |   |
|---|---|
| <ul style="list-style-type: none"> <li>• Laag gras langs het hele traject</li> <li>• Perimeterdraad</li> <li>• Bevestigingsharingen</li> <li>• Koppelingen voor perimeterdraad</li> <li>• Tang</li> </ul> | <ul style="list-style-type: none"> <li>• Hamer</li> <li>• Handschoenen</li> <li>• Bril</li> <li>• Schaar voor elektriciens</li> </ul> |
|---|---|

	<p><b>HANDSCHOENEN VEREIST:</b> Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.</p>		<p><b>VERPLICHT EEN BRIL TE GEBRUIKEN:</b> Gebruik een beschermende bril om het gevaar voor stof in de ogen te voorkomen.</p>
---	---	---	---

#### Procedure:

1. Plaats de perimeterdraad (A) vanaf het installatiegebied van het laadstation.
2. Plaats de kabel langs het hele pad, zet hem vast met de daarvoor bestemde haringen (B) op een afstand van ongeveer 100 cm van elkaar, en respecteer de installatievereisten (zie Par. 4.3 en Par. 4.4).
3. Laat 2 m kabel over om deze in de laatste fase van de aansluiting op maat te knippen.

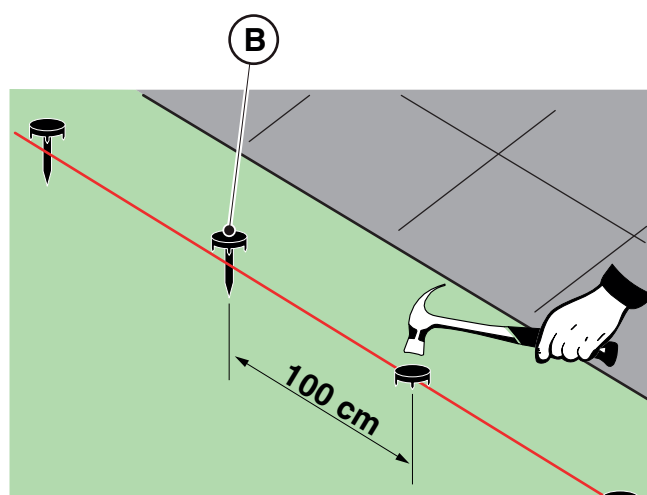
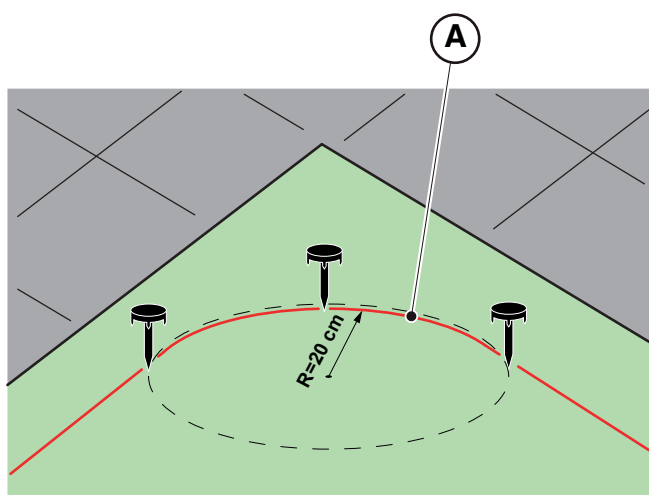
OPMERKING: Pas op dat de kabel (A) niet in de knoop raakt in niet-rechte stukken. Plaats de kabel zo dat er een regelmatige bocht ontstaat met een straal van ongeveer 20 cm.

OPMERKING: De perimeterdraad die voor de installatie wordt gebruikt, moet een lengte hebben van minimaal 40 m. Als de kabel korter is, is het noodzakelijk om de resistor voor kleine perimeters. (Zie Par. 4.5.4. en Hfst. 9 "Toebehoren").



#### LET OP:

Zorg ervoor dat de draad langs het hele pad contact maakt met de grond om te voorkomen dat de robotmaaier deze beschadigt.





## PLAATSING DOOR INGRAVEN

### (ALLEEN UITVOERBAAR DOOR DE GEAUTORISEERDE VERKOPER)

Richt u tot een STIGA-dealer om de perimeterdraad te laten installeren met een specifieke draadlegmachine, zonder gebruik te maken van haringen.

#### 4.5.2. KOPPELING VAN DE GRENSDRAAD.

	<b>WAARSCHUWING:</b> Gevaar voor snijwonden aan de handen.		<b>WAARSCHUWING:</b> Gevaar voor stof in de ogen.
--	---	--	--

#### Vereisten en Verplichtingen:

- Koppeling voor perimeterdraad
- Schaar voor elektriciens
- Tang
- Handschoenen
- Bril

	<b>HANDSCHOENEN VEREIST:</b> Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.		<b>VERPLICHT EEN BRIL TE GEBRUIKEN:</b> Gebruik een beschermende bril om het gevaar voor stof in de ogen te voorkomen.
--	---	--	---

Tijdens de installatie van de kabel of in geval van accidentele breuk, kan het nodig zijn om verbindingen uit te voeren.

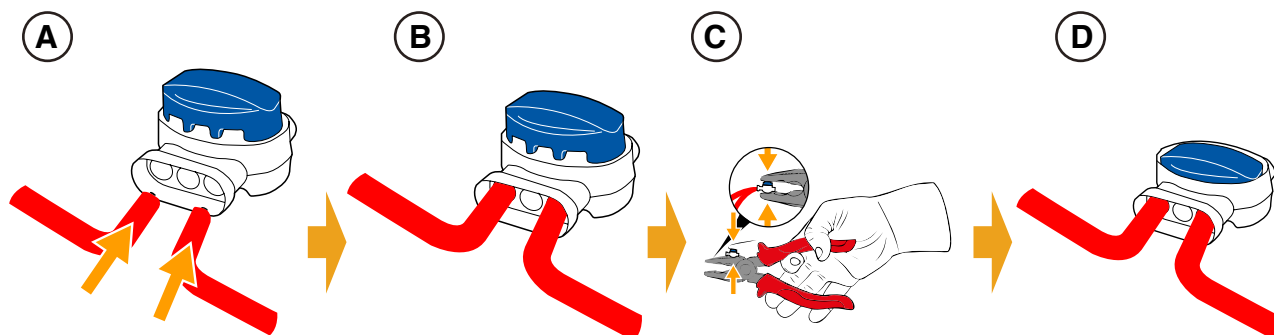
#### Procedure:

1. Koppel het laadstation los van de voeding.
2. Leid de perimeterdraad volgens positie (A).
3. Steek de uiteinden van de kabel in de verbinding volgens positie (B).
4. Druk de knop aan de bovenkant van de koppeling volledig in met een tang volgens positie (C).
5. De perimeterdraad is correct geïnstalleerd op de verbinding (D).






#### VERBOD:

Gebruik geen isoleerband of andere types van juncties die geen correcte isolatie garanderen (aansluitstrook, klemmen, enz.). Het vocht van het terrein veroorzaakt oxidatie en onderbreking van de perimeterdraad.



## 4.5.3. INSTALLATIE LAADSTATION

 <p><b>WAARSCHUWING:</b> Gevaar voor snijwonden aan de handen.</p>	 <p><b>WAARSCHUWING:</b> Gevaar voor stof in de ogen.</p>
 <p><b>ELEKTRISCH GEVAAR:</b> Sluit de voeding pas aan aan het einde van alle installatiewerkzaamheden. Schakel indien nodig tijdens de installatie de algemene stroomtoevoer uit.</p>	

### Vereisten en Verplichtingen:

- |  |   |
|--|---|
| <ul style="list-style-type: none"> <li>• Vlak terrein</li> <li>• Laadstation</li> <li>• Voedingseenheid</li> <li>• Schroevendraaier</li> <li>• Schaar voor elektriciens</li> <li>• Bril</li> </ul> | <ul style="list-style-type: none"> <li>• Compact terrein</li> <li>• Perimeterdraad</li> <li>• Bevestigingssharingen</li> <li>• Hamer</li> <li>• Handschoenen</li> </ul> |
|--|---|

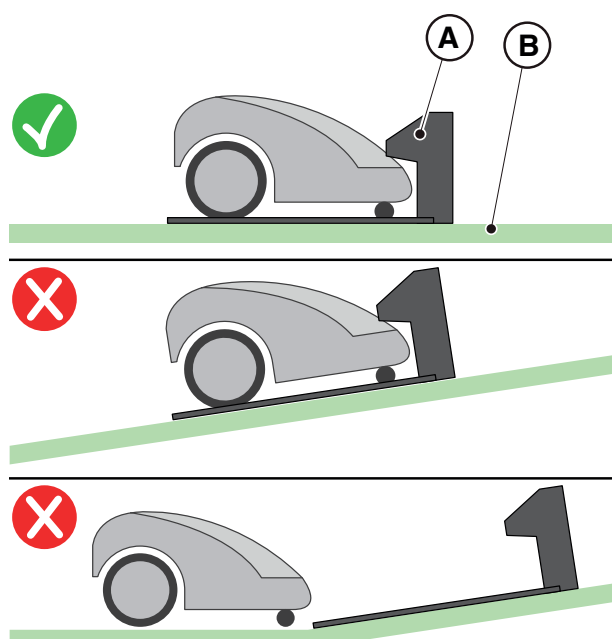
 <p><b>HANDSCHOENEN VEREIST:</b> Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.</p>	 <p><b>VERPLICHT EEN BRIL TE GEBRUIKEN:</b> Gebruik een beschermende bril om het gevaar voor stof in de ogen te voorkomen.</p>
---	---

Het laadstation kan worden geïnstalleerd:

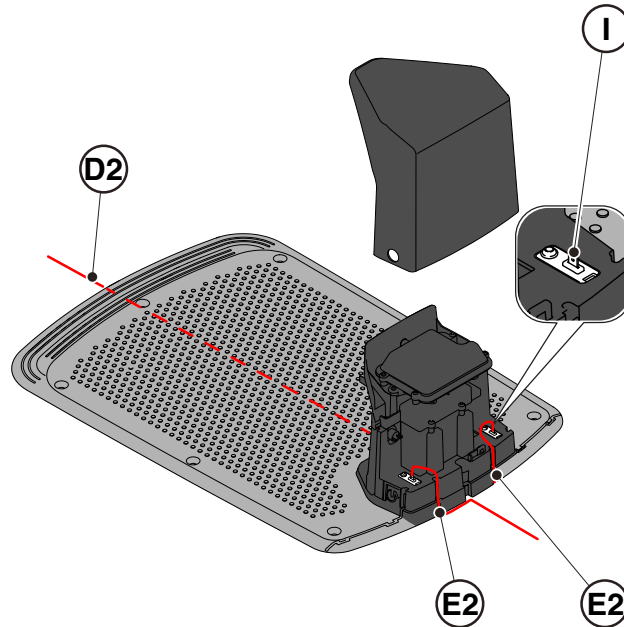
- bij installatie in lijn met de perimeterdraad zodat de robot er toegang toe heeft door met de klok mee langs de perimeterdraad te rijden.

### Procedure:

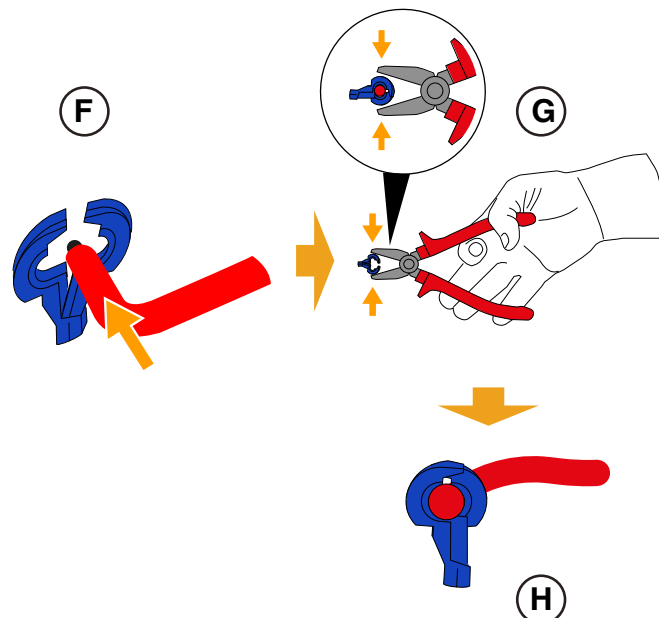
1. Controleer de installatievereisten zoals aangegeven in Par. 4.3.
2. Bereid indien nodig de grond voor zodat het oppervlak van het laadstation (A) gelijk is met het gazon (B), de grond moet perfect vlak en compact zijn om vervorming van het oppervlak van het laadstation te voorkomen.



3. Verwijder het deksel (C).
4. Plaats de laadbasis:
  - in lijn met de perimeterdraad (D2) zodat de robot er toegang toe heeft door met de klok mee langs de perimeterdraad te rijden.
5. Steek de twee uiteinden van de kabel in de daarvoor bestemde doorgangen (E2).



6. Snijd de uiteinden van de kabels op maat.
7. Breng de zelfborende connectoren aan op de kabel (F), (G), (H).
8. Verbind de connectoren met de klemmen (I).

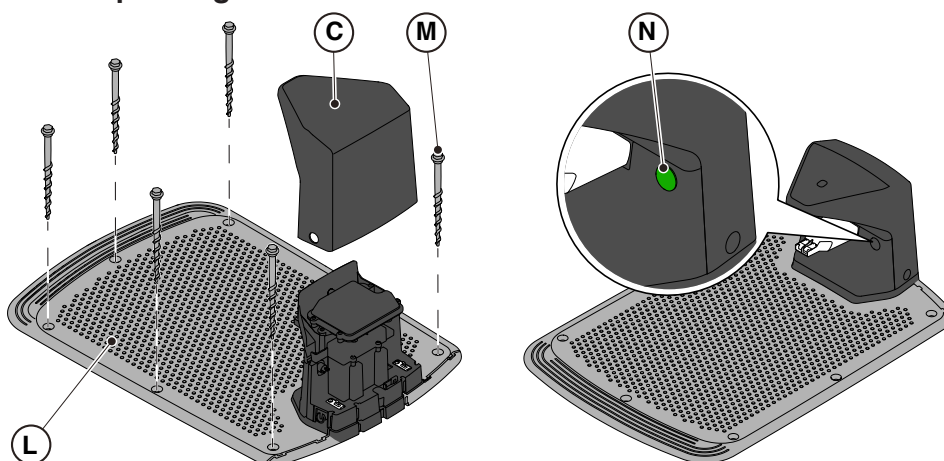


9. Bevestig het laadstation (L) op de grond met de borgschroeven (M).
10. Herplaats het deksel (C).
11. Sluit de connector van de toevoereenheid aan op het laadstation en steek vervolgens de stekker van de toevoereenheid in het stopcontact.
12. Controleer of wanneer de robotmaaier niet in het laadstation staat, het indicatielampje op het laadstation (N) vast brandt (zie Par. 5.4)



**LET OP:**

De voedingskabel, de voedingseenheid, de verlengkabel en alle andere elektrische kabels die niet bij het product horen, moeten buiten het maaigebied blijven om ze uit de buurt van gevaarlijke bewegende delen te houden en om schade aan de kabels te voorkomen waardoor ze in contact kunnen komen met onder spanning staande onderdelen.



OPMERKING: Indien nodig kunt u de kabel die het laadstation van stroom voorziet, verlengen met verlengkabels. Er kunnen maximaal twee verlengkabels van 5 meter gebruikt worden (Zie Hfst. 9 “Toebehoren”).

#### 4.5.4. INSTALLATIE VAN DE RESISTOR VOOR KLEINE PERIMETERS

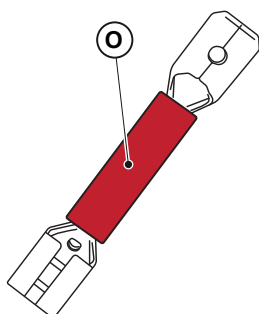
**Vereisten en verplichtingen:**

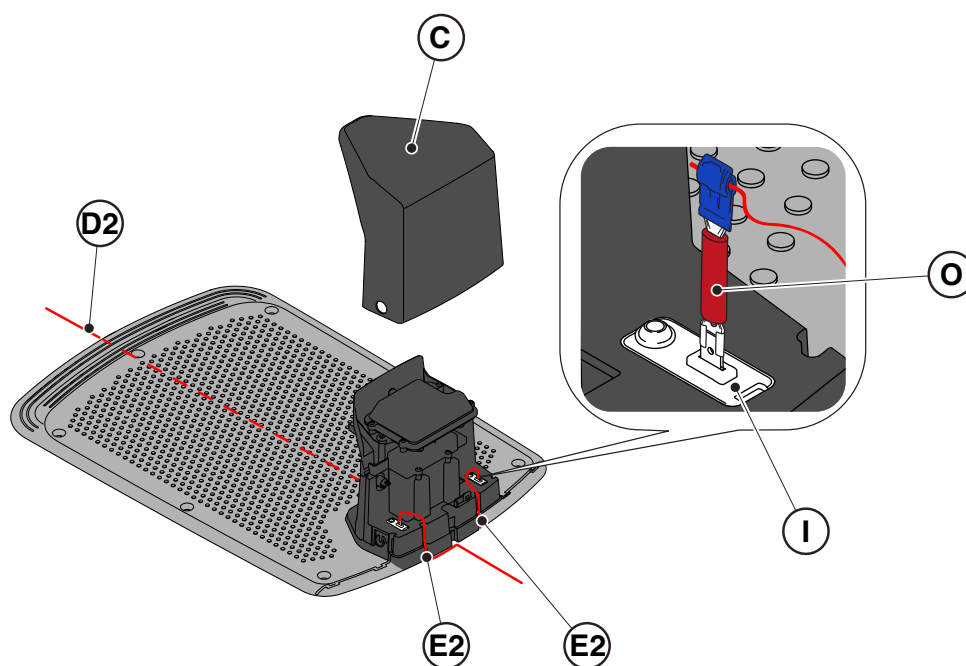
De perimeterdraad die voor de installatie van de robotmaaier wordt gebruikt, moet een lengte hebben van minstens 40 meter. Als de kabellengte minder is, moet de resistor geïnstalleerd worden (Zie Hfst.ap. 9 “Toebehoren”) in serie met de perimeterdraad.

**Procedure:**

Na het correct plaatsen en bevestigen van het laadstation (zie Par. 4.5.3), gaat u als volgt te werk:

1. Verwijder het deksel (C).
2. Snijd de uiteinden van de kabels op maat.
3. Breng de zelfborende connectoren aan op de kabel (F), (G), (H). (Zie par. 4.5.3).
4. Verbind de resistor (O) aan de klem (I) van de laadbasis.
5. Verbind de desbetreffende perimeterdraad aan de resistor (O).
6. Sluit de andere perimeterdraad rechtstreeks aan op de andere klem van het laadstation.





#### 4.6. ROBOTMAAIER OPLADEN NA DE INSTALLATIE

##### Vereisten en verplichtingen:

- Laadstation

##### Procedure:

1. Herlaad de robotmaaier (Zie Par. 5.5).

---

OPMERKING: De accu's moeten bij de eerste keer opladen minimaal 2 uur opgeladen blijven.

---

## 4.7. INSTELLINGEN VAN HET PRODUCT

### Vereisten en Verplichtingen:

De automatische werking van de robotmaaier vereist een reeks instellingen die kunnen worden gemaakt via een mobiel apparaat (smartphone), iOS of Android met de geïnstalleerde "STIGA.GO" -app. De iOS-app kan worden gedownload via iOS App Store. De Android-app kan worden gedownload via Google Play Store.

Vanuit de App kunt u de volgende functies instellen. Controleer de beschikbare functies voor uw model in de tabel:

- De robotmaaier starten, stoppen en forceren om terug te keren naar het laadstation.
- De werkmodus selecteren in een afgesloten gebied dat niet autonoom kan worden bereikt door de robotmaaier.
- Selecteer de modus Geplande taak/Enkele maaicyclus.
- Programmeer de Werkuren voor de dagen van de week.
- Stel de werkstartpunten in om de hele tuin gelijkmatig te bewerken.
- Stel de dagen van de week in om de randen bij te snijden.
- Schakel een energiezuinige eco-modus in.
- Schakel de gevoeligheid van de regensensor in en stel deze in.
- Stel verschillende gebruikers in staat om de robotmaaier te gebruiken via de app.
- Kies en neem contact op met uw plaatselijke dealer.

OPMERKING: De afbeeldingen die in deze sectie worden weergegeven, zijn louter indicatief en kunnen in de loop van de tijd afwijken van die van de App van het product.

	Stig 300	Stig 600	Stig 1200
Border Cut			
Run Beside Wire			
Go-To Cut Points	1	3	5
Eco Mode			
Rain Sensor			
Closed Area			

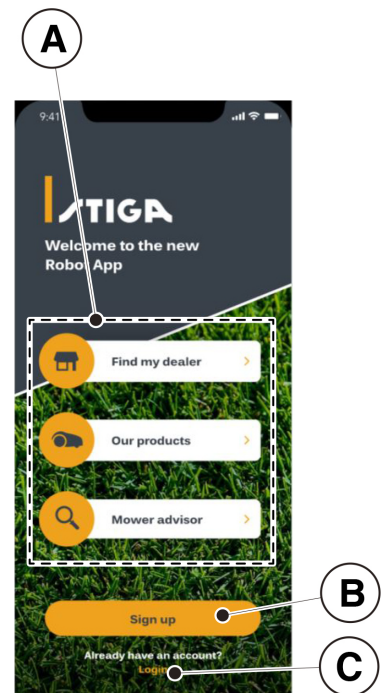
## INDEX INSTELLINGEN VAN HET PRODUCT

4.7.1. PRE-LOGIN .....	31
4.7.2. REGISTRATIE (SIGN UP).....	31
4.7.3. ASSOCIATIE (PAIRING).....	32
4.7.4. PAGINA PRODUCT (DEVICE PAGE) .....	33
4.7.5. GESLOTEN GEBIED (CLOSED AREA) .....	33
4.7.6. INSTELLINGEN (SETTINGS).....	33
4.7.7. ENKELE MAAIBEURT / GEPLAND MAAIEN (SPOT CUT / SCHEDULED) .....	34
4.7.8. MAAISESSIES (MOWING SESSIONS).....	34
4.7.9. GO-TO-CUT POINTS .....	35
4.7.10. DE RAND BIJSNIJDEN (BORDER CUT).....	36
4.7.11. ECO-MODUS.....	36
4.7.12. REGENSENSOR (RAIN SENSOR).....	36
4.7.13. BEHEER GEBRUIKER.....	37
4.7.14. VERKOPERS (DEALER).....	37
4.7.15. MELDINGEN (MESSAGES) .....	38
4.7.16. PROFIEL (PROFILE) .....	38

### 4.7.1. PRE-LOGIN

Bij de eerste toegang tot de app kunt u:

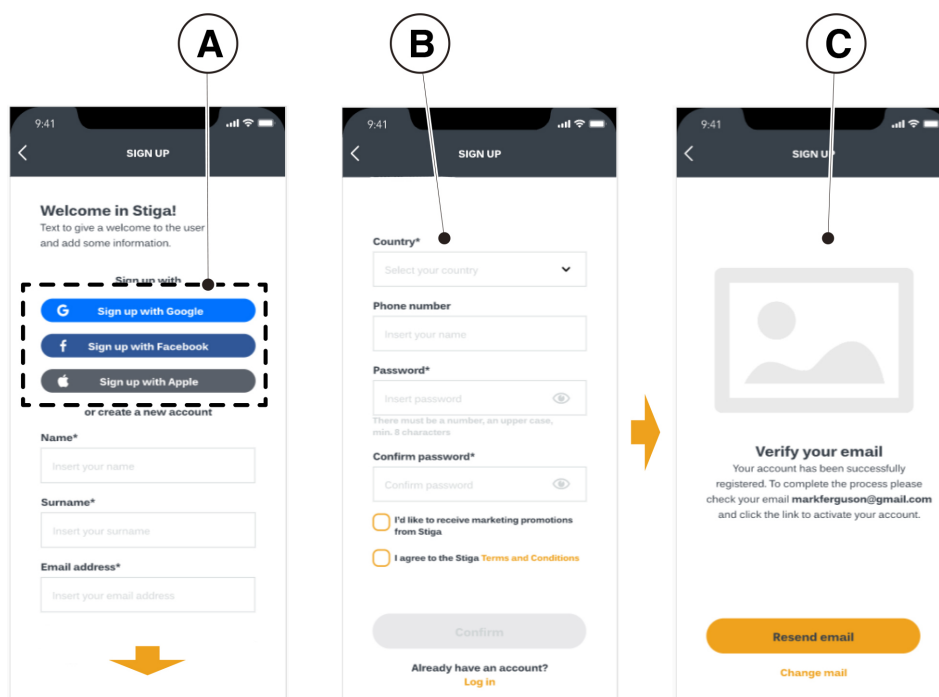
1. Toegang verkrijgen tot de informatiepagina's over verkopers en producten van STIGA (A).
2. De eerste registratie uitvoeren (B).
3. De Login uitvoeren voor reeds geregistreerde gebruikers (C).



### 4.7.2. REGISTRATIE (SIGN UP)

De sectie "Sign Up" maakt de gebruikersregistratie mogelijk en geeft toegang tot alle app-functies.

1. De gebruiker kan inloggen via zijn Google-, Facebook- en Apple (A) -accounts, of een nieuw account aanmaken door de verplichte velden (B) in te vullen.
2. De registratieprocedure vereist een e-mailverificatie (C).

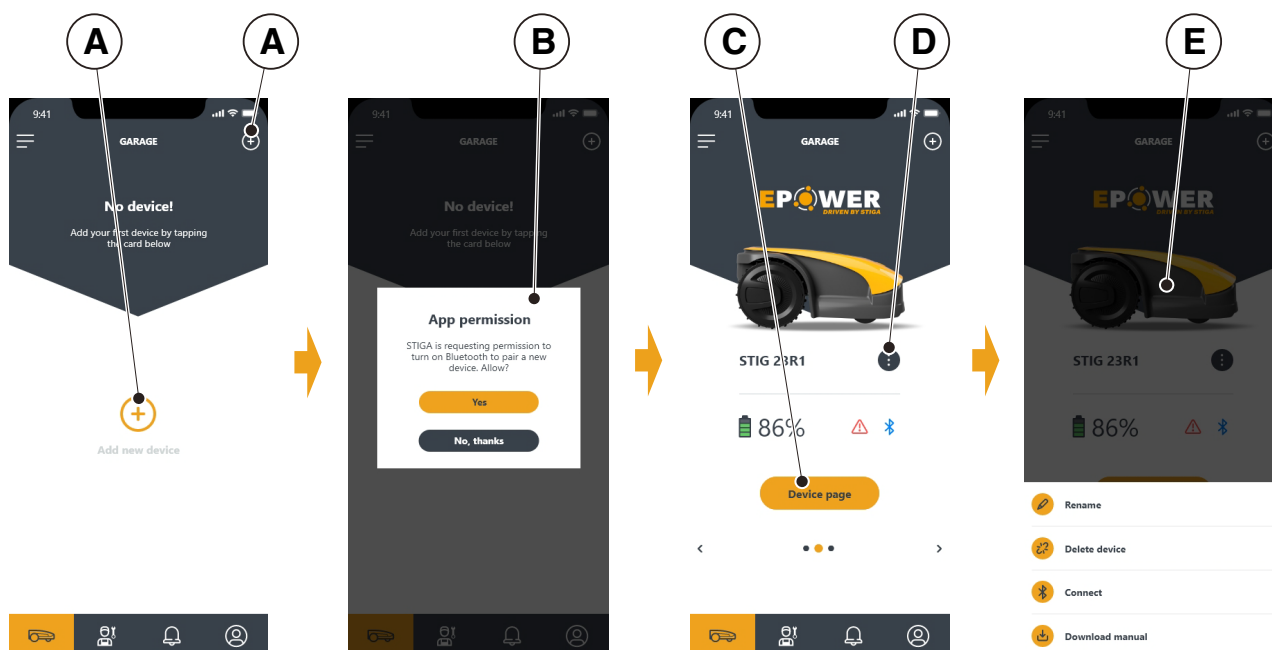


### 4.7.3. ASSOCIATIE (PAIRING)

In het gedeelte "Pairing" kunt u uw mobiele apparaat via een Bluetooth-verbinding met de robotmaaier koppelen.

1. Druk op de knop (A) om naar de bluetooth-koppelingspagina's te gaan.
2. Bevestig om de koppeling via bluetooth (B) te autoriseren.
3. Volg de begeleide procedure om het product te koppelen.
4. Zodra de koppeling is voltooid, wordt de hoofdpagina van het product weergegeven.
5. Druk op knop (C) voor toegang tot de productpagina.
6. Druk op de knop (D) om toegang te krijgen tot de menupagina (E) van waaruit u de robotmaaier een andere naam kunt geven, loskoppelen en aansluiten, of de gebruikershandleiding kunt downloaden.

**OPMERKING:** als de robotmaaier niet wordt gedetecteerd door het mobiele apparaat, controleer dan of de robotmaaier niet aan een ander apparaat is gekoppeld (zie Par. 5.3.5).

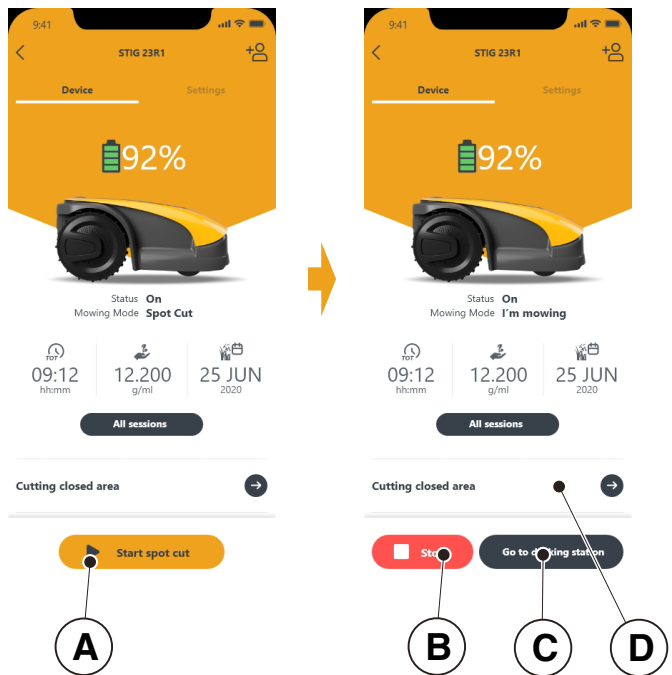




#### 4.7.4. PAGINA PRODUCT (DEVICE PAGE)

In het gedeelte "Device Page" kunt u de robotmaaier starten of de robotmaaier dwingen terug te keren naar het laadstation.

1. Druk op de knop (A) om de robotmaaier te starten.
2. Druk op de knop (B) om de robotmaaier te stoppen.
3. Druk op de knop (C) om de terugkeer naar de basis van de robotmaaier te forceren.
4. Druk op het veld (D) om de robotmaaier te laten werken in een gebied dat niet zelfstandig bereikt kan worden.  
(Zie Par. 4.7.5)



#### 4.7.5. AFGESLOTEN GEBIED (CLOSED AREA)

---

**OPMERKING:** Controleer de beschikbaarheid van deze functie op de App STIGA.GO.

---

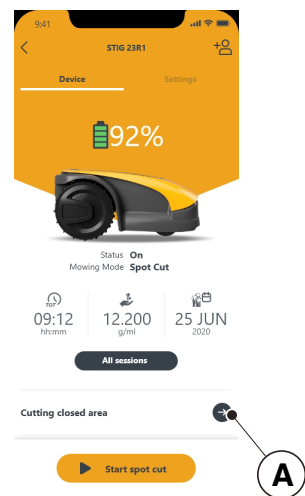
In het gedeelte "Closed Area" kunt u de robotmaaier starten in een afgesloten gebied dat normaal gesproken uitgesloten is van het werkgebied omdat het niet bereikbaar is, maar wel begrensd wordt door de perimeterdraad. (Zie Par. 4.3).

1. Druk op de knop (A) om de modus "Afgesloten gebied" te selecteren.
2. Plaats de robotmaaier in het afgesloten gebied en volg de begeleide procedure.

---

**OPMERKING:** De gebruiker kan ervoor kiezen om de robotmaaier de hele levensduur van de accu of een kortere ingestelde tijd te laten werken.

---



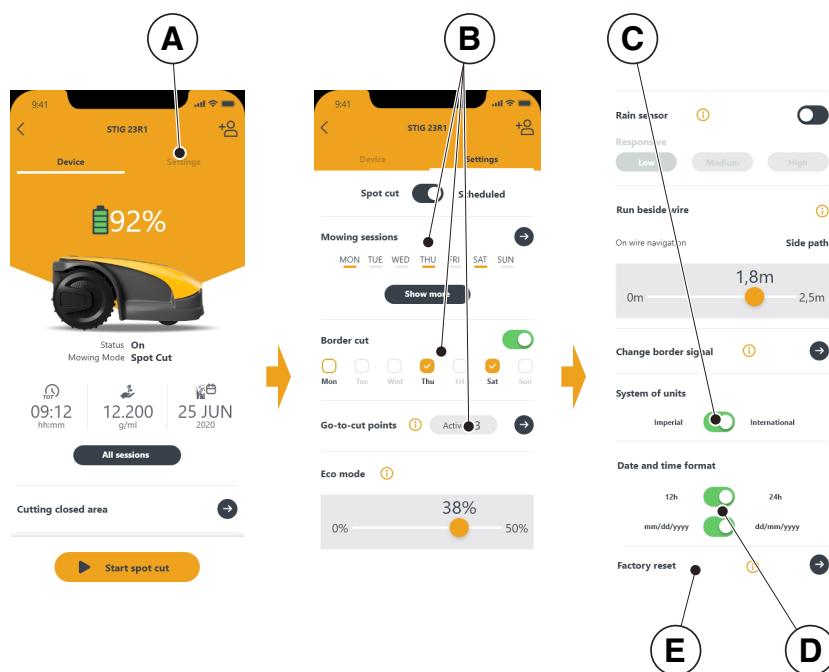
#### 4.7.6. INSTELLINGEN (SETTINGS)

Het gedeelte "Settings" geeft toegang tot het instellingscherm van de robotmaaier.

1. Druk op de knop (A) voor toegang tot de modus Instellingen.
2. Druk op functie (B) om de instelling uit te voeren.

vanuit het menu van de sectie "Settings" kan men ook:

- de maateenheid kiezen (C);
- het formaat Datum/uur kiezen (D);
- de robotmaaier naar de fabrieksinstellingen resetten (E).

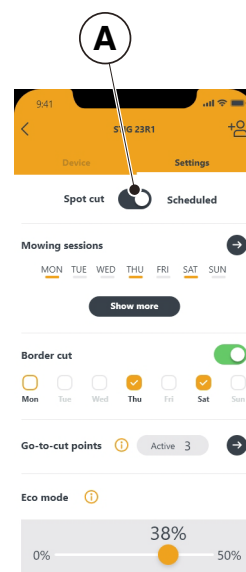


#### 4.7.7. ENKELE MAAIBEURT / GEPLAND MAAIEN (SPOT CUT / SCHEDULED)

Met de keuzeschakelaar "Spot Cut/Scheduled" (A) kunt u het geplande werkprogramma activeren of deactiveren.

Het aantal wekelijks te programmeren uren wordt door de app voorgesteld op basis van de grootte van de tuin.

1. Indien ingesteld op "Scheduled", werkt de robotmaaier volgens het geplande werkprogramma.
2. Indien ingesteld op "Spot Cut", voert de robotmaaier één enkele maaibeurt uit.

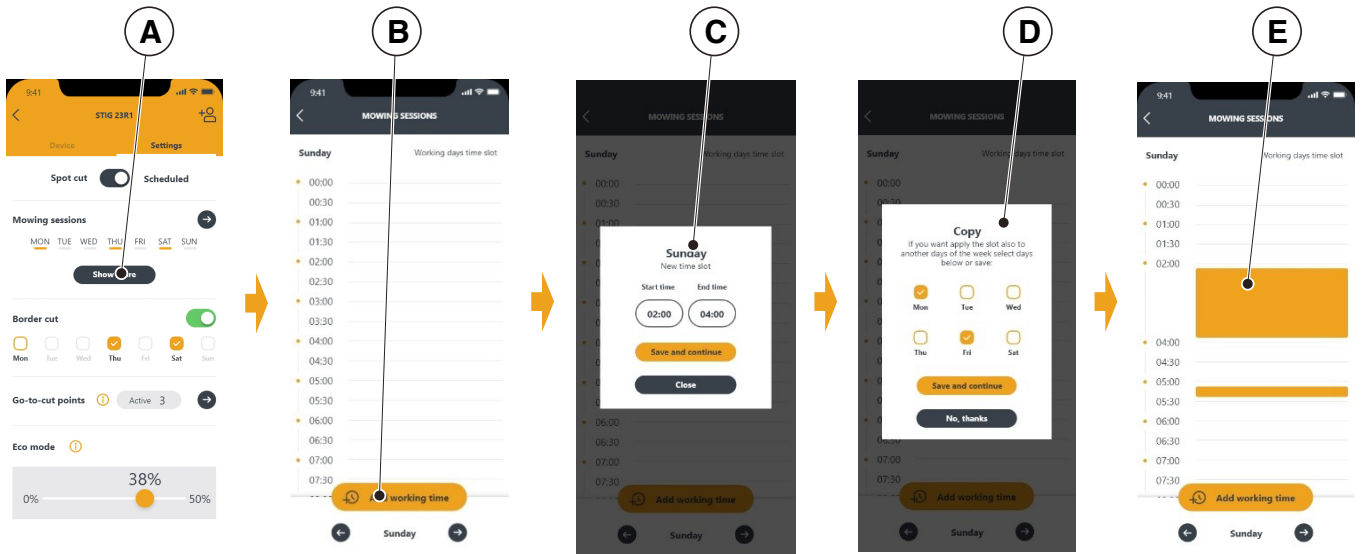


#### 4.7.8. MAAISESSIES (MOWING SESSIONS)

In het gedeelte "Mowing sessions" kunt u de werkuren en dagen van de robotmaaier programmeren.

Het aantal wekelijks te programmeren uren wordt door de app voorgesteld op basis van de grootte van de tuin.

1. Druk op knop (A) om het menu met de instellingen van de werkuren te openen en selecteer een dag van de week.
2. Druk op knop (B) om een nieuw werkprogramma toe te voegen.
3. Voer de begin- en eindtijd (C) in en sla op.
4. De gebruiker kan dezelfde werktijden op meerdere dagen van de week (D) toepassen.
5. De werktijd wordt weergegeven (E) binnen de dag waarop deze geprogrammeerd is. Door op elke werktijd te drukken is het mogelijk deze te kopiëren of te verwijderen.



#### 4.7.9. GO-TO CUT POINTS

**OPMERKING:** Controleer de beschikbaarheid van deze functie op de App STIGA.GO.

In het gedeelte "Go-To-Cut Points" kunt u een of meer startpunten instellen voor het werk van de robotmaaier om de dekking in de verschillende delen van de tuin te verbeteren (zie Par. 4.4). Het aantal startpunten dat kan worden ingesteld, is afhankelijk van het model robotmaaier.

De startpunten van het werk worden bepaald door de volgende parameters:

- Afstand van het startpunt tot het laadstation gemeten langs de perimeterdraad (G).
- Richting om het werkpunt te bereiken (met de klok mee of tegen de klok in) (G).
- Frequentie van het bereiken van het werkpunt uitgedrukt in % van de totale geprogrammeerde werktijd (H).

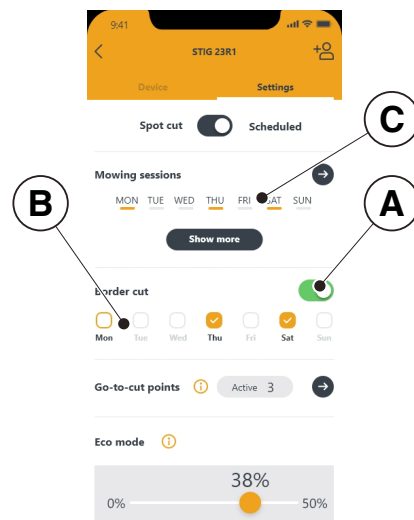


## 4.7.10. DE RAND BIJSNIJDEN (BORDER CUT)

In het gedeelte "Border cut" kunt u het bijsnijden van de rand in de tuin op een bepaalde dag programmeren.

1. Druk op de keuzeknop (A) om de functie in te schakelen.
2. Kies de dagen waarop de randen bijgesneden moeten worden (B).

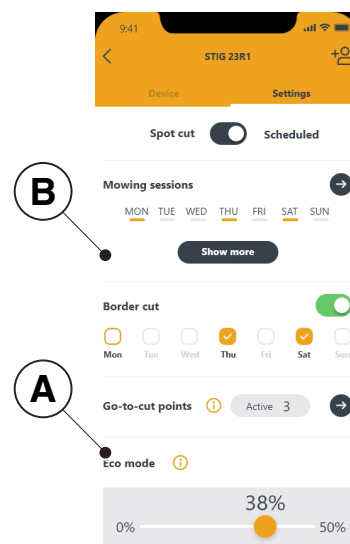
**OPMERKING:** Het bijsnijden van de rand kan alleen geactiveerd worden voor de dagen van de week waarop de robotmaaier geprogrammeerd is om te werken (C).



## 4.7.11. ECO MODE

**OPMERKING:** Controleer de beschikbaarheid van deze functie op de App STIGA.GO.

Met de functie "Eco mode" (A) kunt u een modus voor laag energieverbruik instellen waarbij de werktijd van de robotmaaier percentueel verminderd wordt ten opzichte van de programmering die door de gebruiker uitgevoerd wordt (B).

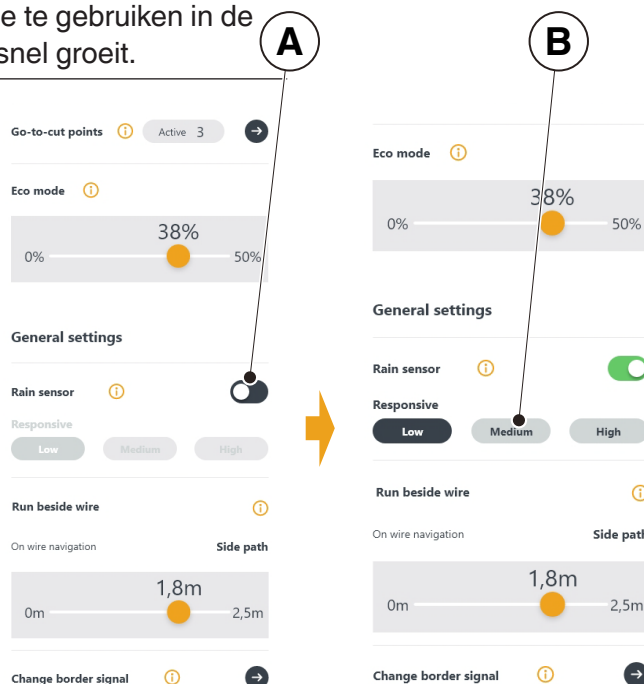


**OPMERKING:** Het is aan te raden deze functie te gebruiken in de periodes van het jaar waarin het gras minder snel groeit.

## 4.7.12. REGENSENSOR (RAIN SENSOR)

Met de functie "Rain sensor" kunt u de regensensor op de robotmaaier in- of uitschakelen.

1. Druk op de keuzeknop (A) om de functie in te schakelen.
2. Kies uit de drie beschikbare gevoeligheidsniveaus van de regensensor (B).



#### 4.7.13. BEHEER GEBRUIKER

OPMERKING: Controleer de beschikbaarheid van deze functie op de App STIGA.GO.

De hoofdgebruiker die de eerste registratie van het product heeft uitgevoerd, kan andere gebruikers uitnodigen om de robotmaaier te beheren via de procedure die toegankelijk is via knop (A).

OPMERKING: De toegevoegde gebruikers kunnen altijd worden bekeken en beheerd vanuit het menu (A).

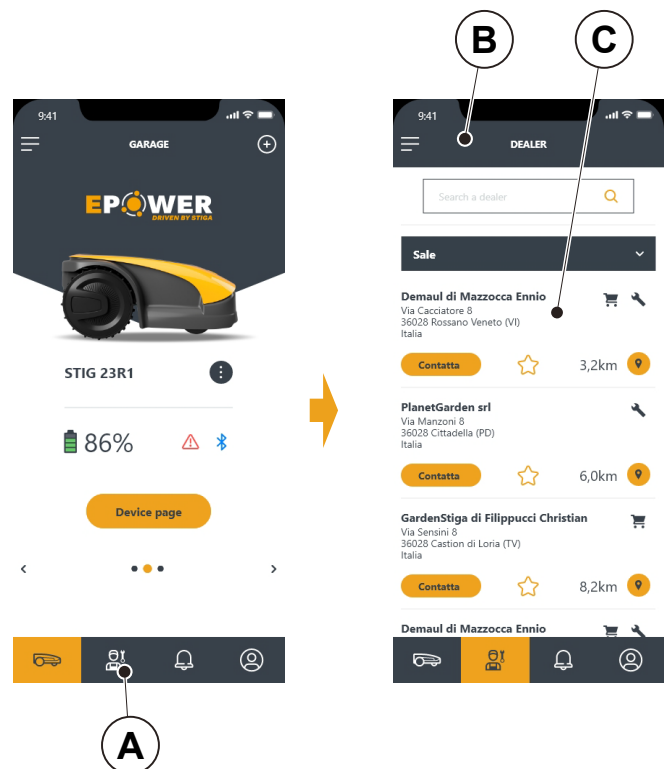
OPMERKING: De uitgenodigde gebruiker moet de app op zijn mobiele apparaat downloaden en zich registreren.



#### 4.7.14. WEDERVERKOPERS (DEALER)

Het gedeelte "Dealer" stelt u in staat het referentie-servicecentrum te kiezen.

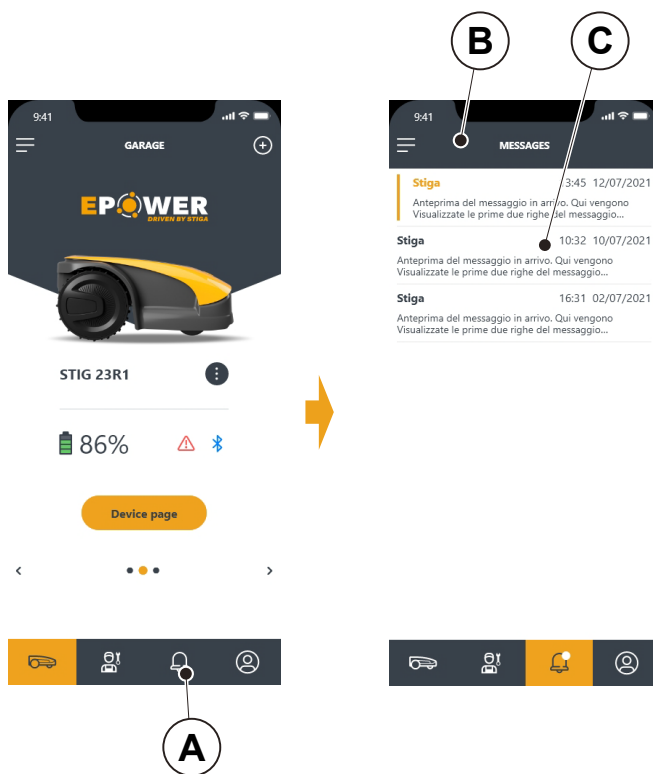
1. Door op de knop (A) te drukken, komt u op pagina (B) waar u, via een lijst, uw referentie-dealer kunt selecteren. (C).



## 4.7.15. MELDINGEN (MESSAGES)

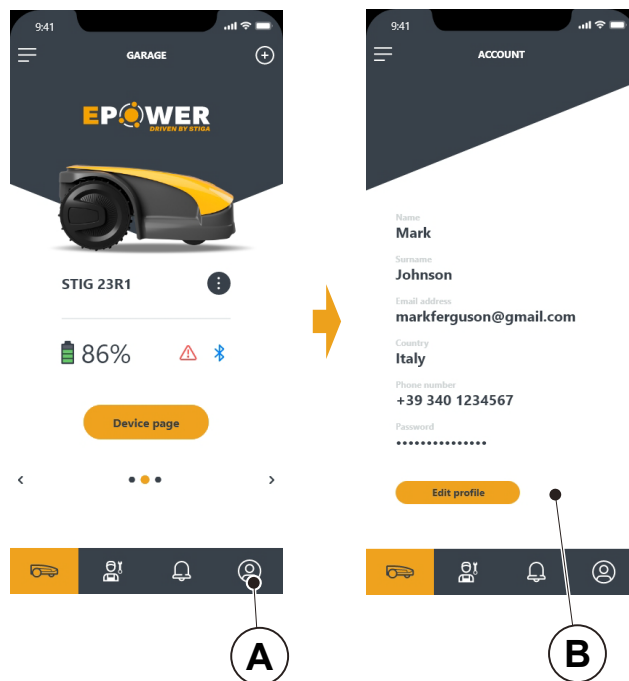
Het gedeelte "Messages" staat toe meldingen\ informatie weer te geven.

1. Door op knop (A) te drukken, gaat u naar pagina (B) waar u alle meldingen\ informatie (C) van STIGA kunt bekijken die bedoeld zijn voor de gebruiker.



## 4.7.16. PROFIEL (PROFILE)

Het gedeelte "Profile" (A) geeft u toegang tot het gebruikersprofiel van waaruit de gebruiker de accountgegevens en het wachtwoord kan wijzigen (B).



## 5. WERKING

### Vereisten en Verplichtingen:

- Installatie uitgevoerd volgens de instructies (Zie Hfst. 4)
- Gevoed laadstation
- Volle accu (Zie Par. 5.5)
- Programmering van de robotmaaier uitgevoerd volgens de instructies (Zie Par. 4.7 voor de automatische werking)
- Aanvankelijke hoogte van het gras in het werkbereik van de robotmaaier: 20-60 mm
- Maaihoogte correct afgesteld (Zie Par. 5.6).

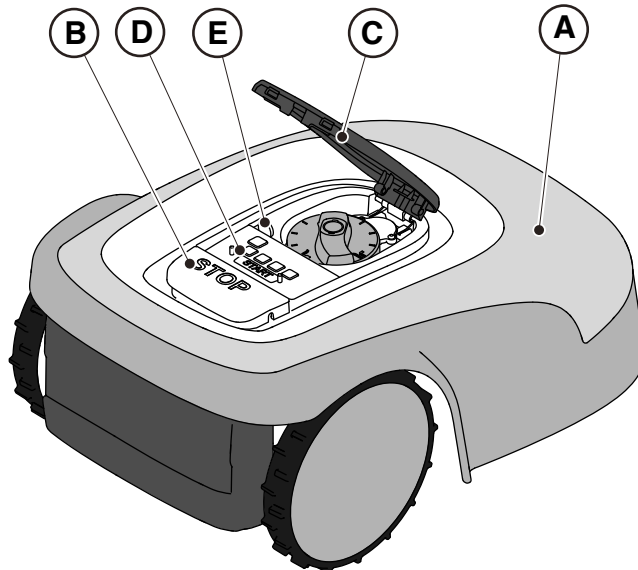
### 5.1. CONTROLE VAN DE VEILIGHEIDSINRICHTINGEN VOOR HET STARTEN VAN DE ROBOTMAAIER

#### Vereisten en verplichtingen:

- Contactsleutel

#### Procedure:

1. Controleer of de zwevende kap (A) correct gemonteerd is. Indien de kap ontbreekt, kan de robotmaaier niet werken.
2. Controleer of de veiligheidssleutel (E) geplaatst is. Indien uitgeschakeld, start de robotmaaier niet.
3. Controleer of de stopknop "STOP" (B) niet actief is. Als deze knop wordt ingedrukt, wordt de robotmaaier gestopt en wordt de beschermkap (C) van de bedieningsconsole (D) geopend.
4. Controleer of de robotmaaier correct op de grond is geplaatst. In geval van overmatig kantelen ( $\geq 45\%$ ) of heffen, stoppen de kantelsensoren (inclinometer) de robotmaaier.

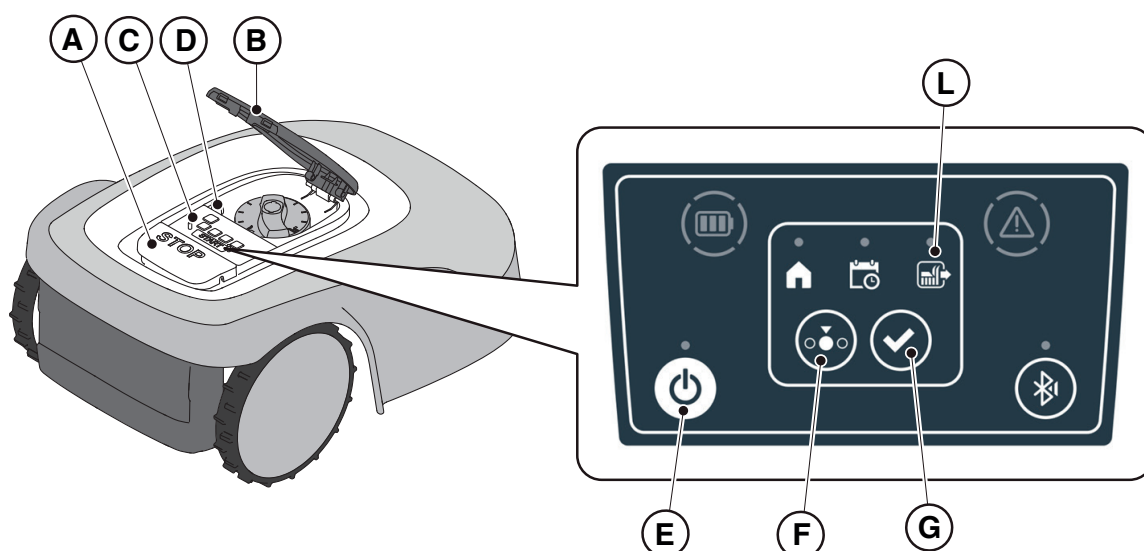


## 5.2. HANDMATIGE WERKING VAN DE ROBOTMAAIER

De robotmaaier kan worden gebruikt zonder de programmatie beschreven in Par. 4.7. In deze modus voert de robotmaaier een werkcyclus uit, keert terug naar het laadstation en blijft daar tot de volgende handmatige start.

### Procedure:

1. Plaats de robotmaaier op het laadstation of in ieder geval binnen de omtrek van de installatie.
2. Druk op de **"STOP"** -knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
3. Druk gedurende 3 seconden op de **"ON/OFF"** -knop (E) om de robotmaaier in te schakelen.
4. Druk op de **"SELECTIE MODUS"**-knop (F), tot enkel het pictogram (L) knippert.
5. Druk op de knop **"BEVESTIGEN"** (G). Het pictogram (L) gaat vast branden om de actie te bevestigen.
6. Sluit de kap (B).
7. De robotmaaier begint te werken.



**OPMERKING:** deze modus garandeert mogelijk geen voldoende dekking van de tuin, zowel in termen van benodigde tijd als in termen van gelijkmatigheid van het maieresultaat, vooral als de tuin een onregelmatige vorm heeft. Om een maximale efficiëntie van de robotmaaier te bereiken, wordt aanbevolen de programmering uit te voeren (zie Par. 4.7).

**OPMERKING:** als na het indrukken van de **"BEVESTIGING"**-knop (G), de **"SELECTIE MODUS"**-knop (F) wordt ingedrukt, zullen de pictogrammen die betrekking hebben op de geselecteerde functies opnieuw beginnen te knipperen en om bevestiging van de zojuist geselecteerde functie vragen. Druk op de knop **"BEVESTIGEN"** (G). De pictogrammen gaan vast branden.

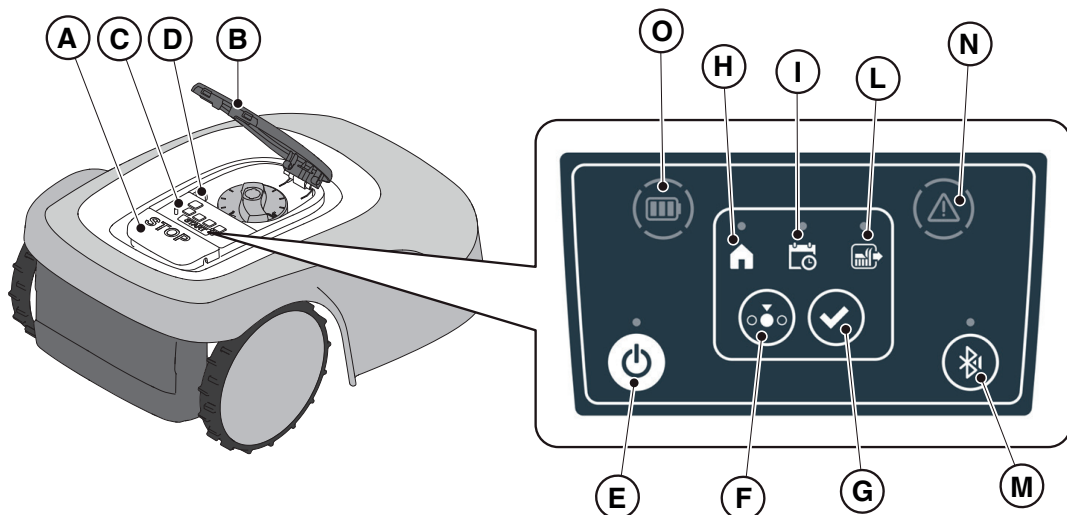
**OPMERKING:** als het deksel (B) geopend wordt, zowel tijdens het werk als met de robot in de basis, knipperen de pictogrammen met betrekking tot de geselecteerde functies om aan te geven dat het nodig is om de handeling te bevestigen voordat het deksel wordt gesloten. Als de cover gesloten wordt zonder te drukken op de **"BEVESTIGING"**-knop (G), zal de robot geen bewerking uitvoeren tot een nieuw commando van de gebruiker.



### 5.3. BESCHRIJVING VAN DE COMMANDO'S OP DE ROBOTMAAIER

Lijst met commando's, indicatoren en hun functie:

- Knop “**STOP**” (A): wordt gebruikt voor de veiligheidsstop van de robotmaaier.
- “**VEILIGHEIDSSLEUTEL**” (D): wordt gebruikt voor het veilig uitschakelen van de robotmaaier.
- Knop “**ON/OFF**” (E): dient om de robotmaaier in- en uit te schakelen.
- Knop “**SELECTIE MODUS**” (F): wordt gebruikt om de bedrijfsmodus van de robotmaaier te selecteren en om de terugkeer naar het laadstation te forceren.
- Knop “**BEVESTIGING**” (G): wordt gebruikt om de ingestelde bedrijfsmodus te bevestigen.
- Verlicht pictogram “**GEPLAND PROGRAMMA**” (I): wordt gebruikt om de instelling van het geplande programma te bekijken.
- Verlicht icoon “**ENKELE WERKCYCLUS**” (L): wordt gebruikt om de instelling van de enkele werkcyclus weer te geven.
- Verlicht pictogram “**TERUG NAAR BASIS**” (H): wordt gebruikt om de instelling van de geforceerde terugkeer van de robotmaaier naar het laadstation weer te geven.
- Knop “**BLUETOOTH**” (M): wordt gebruikt om de bluetooth-status weer te geven en te ontkoppelen.
- Verlicht pictogram “**ALARM**” (N): dient voor de weergave van de alarmstatussen.
- Verlicht pictogram “**ACCU**” (O): dient voor de weergave van de laadstatus van de accu.

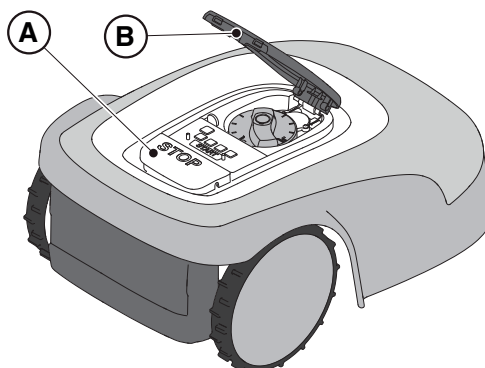


#### 5.3.1. VEILIG STOPPEN - STOP-KNOP

De “**STOP**” -knop (A) is een commando dat de robotmaaier in veilige omstandigheden stopt, ongeacht zijn werkingsconditie.

##### Procedure:

1. Druk op de knop “**STOP**” (A) terwijl de robotmaaier in beweging of reeds gestopt is.
2. Wanneer de “**STOP**” -knop (A) wordt ingedrukt, stopt de robotmaaier en gaat de kap (B) open, zodat u toegang hebt tot de andere opdrachten van de robot.



## 5.3.2. VEILIG UITSCHAKELEN - VEILIGHEIDSSLEUTEL

Door de veiligheidssleutel (D) uit te schakelen, kan de robotmaaier veilig worden uitgeschakeld.

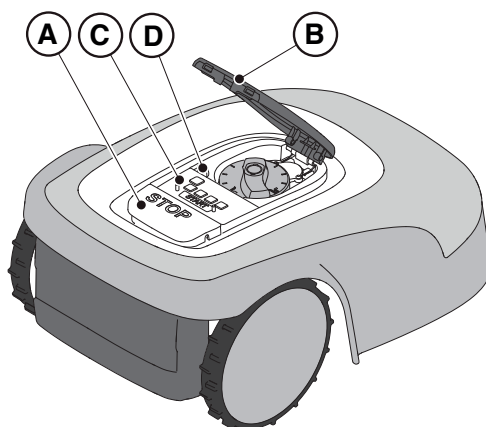


### VERPLICHTING:

Verwijder altijd de veiligheidssleutel voordat u werkzaamheden voor de instelling van de maaihoogte, de reiniging, het transport en het onderhoud uitvoert

### Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
2. Verwijder de veiligheidssleutel (D) en bewaar deze op een veilige plaats.
3. Na het uitvoeren van de onderhoudswerkzaamheden, steekt u de veiligheidssleutel in om de robotmaaier in te schakelen.



## 5.3.3. AAN- EN UITSCHAKELEN - ON/OFF KNOP

De knop "ON/OFF" (E): dient om de robotmaaier handmatig in- en uit te schakelen.

### Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
2. Druk gedurende 3 seconden op de "ON/OFF" -knop (E) om de robotmaaier in- of uit te schakelen.

---

OPMERKING: Om de robotmaaier in te schakelen, moet de veiligheidssleutel (D) ingestoken zijn.

---



---

OPMERKING: Als u de veiligheidssleutel (D) verwijdert, wordt de robotmaaier uitgeschakeld, zelfs als deze niet eerder uitgeschakeld werd met de "ON/OFF" -knop.

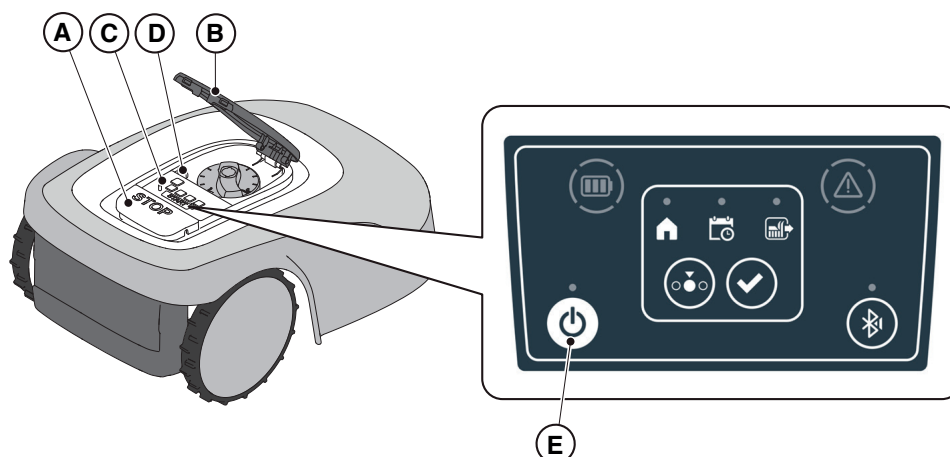
---



---

OPMERKING: Bij actieve alarmen reset een dubbele druk op de "ON/OFF"-knop de alarmen.

---



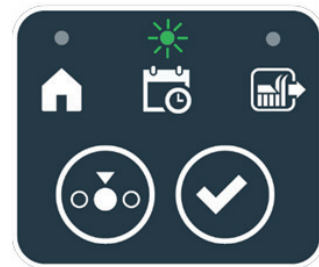
### 5.3.4. SELECTIE GEPLAND PROGRAMMA / ENKELE WERKCYCLUS / GEDWONGEN RETOUR NAAR LAADBASIS - KNOP SELECTIE MODUS

De knop “**SELECTIE MODUS**” stelt u in staat om het via de App ingestelde werkrooster te activeren of deactiveren en om de gedwongen terugkeer naar het laadstation te selecteren. De robotmaaier gedraagt zich volgens de hieronder beschreven mogelijke selecties.

#### SELECTIES TOETSENBORD EN WERKING ROBOT

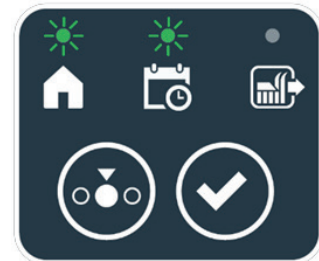
##### GEPLAND PROGRAMMA

De robotmaaier werkt volgens de via de app ingestelde programmering.



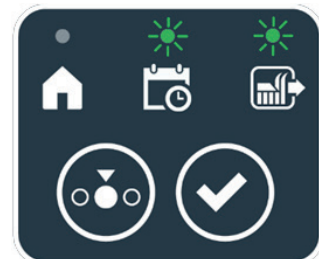
##### TERUGKEER NAAR BASIS + GEPLAND PROGRAMMA

De robotmaaier keert terug naar het laadstation.  
De robotmaaier hervat het werk vanaf de volgende ingestelde starttijd.



##### ENKELE WERKCYCLUS + GEPLAND PROGRAMMA

De robotmaaier voert een enkele gedwongen werkcyclus uit en keert terug naar het laadstation als hij klaar is.  
De robotmaaier hervat het werk vanaf de volgende ingestelde starttijd.



##### ENKELE WERKCYCLUS

De robotmaaier voert een enkele gedwongen werkcyclus uit en keert terug naar het laadstation.  
De robotmaaier blijft in de basis tot de gebruiker handmatig ingrijpt.



##### TERUGKEER NAAR BASIS + ENKELE WERKCYCLUS

De robotmaaier keert terug naar het laadstation.  
De robotmaaier blijft in de basis tot de gebruiker handmatig ingrijpt.



## Procedure:

1. Druk op de “**STOP**” -knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
2. Druk op de knop “**SELECTIE MODE**” (F), totdat de pictogrammen die betrekking hebben op de functies die u wilt activeren, knipperen. De pictogrammen die betrekking hebben op de geselecteerde functies knipperen.
3. Druk op de knop “**BEVESTIGEN**” (G). De pictogrammen met betrekking op de geselecteerde functies gaan vast branden om de actie te bevestigen.
4. Sluit de kap (B).
5. De robotmaaier begint te werken volgens de modus die is ingesteld.

---

OPMERKING: als na het indrukken van de “**BEVESTIGING**”-knop (G), de “**SELECTIE MODUS**”-knop (F) wordt ingedrukt, beginnen de pictogrammen die betrekking hebben op de geselecteerde functies opnieuw te knipperen en om bevestiging van de zojuist geselecteerde functie vragen. Druk op de knop “**BEVESTIGEN**” (G). De pictogrammen gaan vast branden.

---

OPMERKING: als het deksel (B) geopend wordt, zowel tijdens het werk als met de robot in de basis, knipperen de pictogrammen met betrekking tot de geselecteerde functies om aan te geven dat het nodig is om de handeling te bevestigen voordat het deksel wordt gesloten. Als de cover gesloten wordt zonder te drukken op de “**BEVESTIGING**” -knop (G), voert de robot geen bewerking uit tot een nieuw commando van de gebruiker.

---

OPMERKING: Als de accu leeg is, knippert het accupictogram rood om aan te geven dat het niet mogelijk is om de geselecteerde actie uit te voeren.

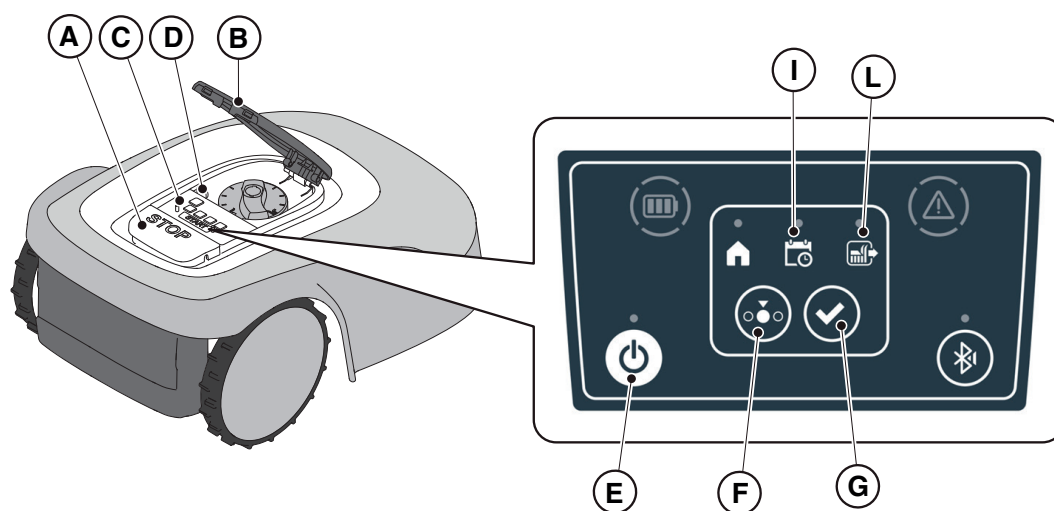
---

OPMERKING: De robotmaaier start pas als de kap gesloten is (B).

---

OPMERKING: De robotmaaier bereikt het laadstation met de snij-inrichting uitgeschakeld.

---




---

OPMERKING: de robotmaaier kan ook in de modus “**ENKELE WERKCYCLUS**” gebruikt worden zonder de programmering van de werkuren middels App uit te voeren. Deze modus garandeert mogelijk geen voldoende dekking van de tuin, zowel in termen van benodigde tijd als in termen van gelijkmatigheid van het maieresultaat, vooral als de tuin een onregelmatige vorm heeft. Om een maximale efficiëntie van de robotmaaier te bereiken, wordt aanbevolen de programmering uit te voeren (zie Par. 4.7).

---

### 5.3.5. WEERGAVE VAN DE BLUETOOTH-STATUS EN ONTKOPPELING - KNOP BLUETOOTH

De knop "BLUETOOTH" (M):

- Deze knippert als de robotmaaier beschikbaar is om te koppelen.
- Hij licht vast op als de robotmaaier verbonden is met een mobiel apparaat.

De robotmaaier verbreekt automatisch de verbinding met het apparaat wanneer de app gesloten wordt. De knop (M) wordt gebruikt om de robotmaaier los te koppelen in het geval dat de app van een tweede gebruiker onbedoeld met de robotmaaier verbonden is.

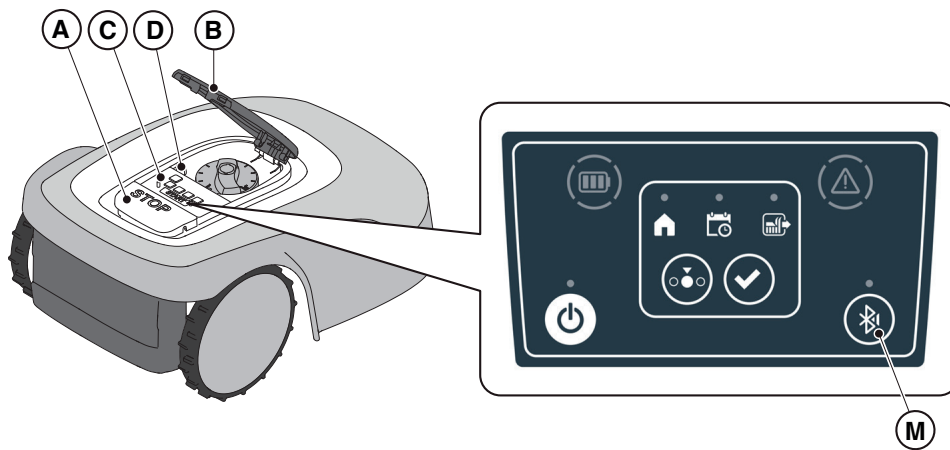
**Procedure:**

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
2. Om de robotmaaier los te koppelen van een mobiel apparaat, houdt u de knop (M) 3 seconden ingedrukt.

---

OPMERKING: Zie (Par. 4.7.3 Pairing) voor het koppelen van het apparaat met de robotmaaier via Bluetooth.

---



### 5.3.6. WEERGAVE VAN DE ALARMSTATUSSEN - PICTOGRAM ALARM

Het verlichtte pictogram "ALARM" (N) duidt op een storing in de werking.

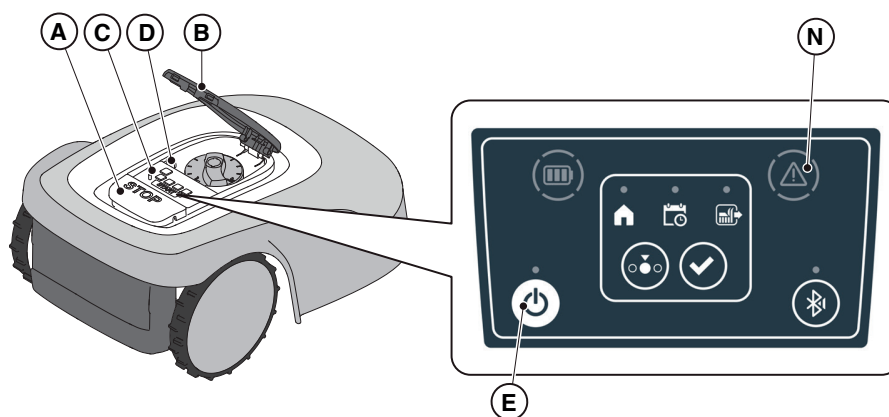
**Procedure:**

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
2. Controleer de alarmstatus met behulp van het verlichtte pictogram (N):
  - Groen pictogram: wijst op de aanwezigheid van bepaalde operationele informatie;
  - Geel pictogram: geeft kleine anomalieën aan;
  - Rood pictogram: geeft ernstige anomalieën of storingen aan waarvoor mogelijk hulp van het servicecentrum nodig is.
3. Nadat de storing verholpen is, drukt u tweemaal snel achter elkaar op de "ON/OFF"-knop (E) om het alarm te resetten. Het lichtgevende pictogram (N) gaat uit en de robotmaaier kan opnieuw gestart worden. Als het pictogram (N) niet uitgaat, verwijder dan de veiligheidssleutel (D), wacht een paar seconden en schakel de robotmaaier vervolgens weer in met de "ON/OFF"-knop (E). Raadpleeg een Servicecentrum indien het probleem aanhoudt.

---

OPMERKING: Details over operationele informatie of afwijkingen kunnen via de app bekeken worden.

---



### 5.3.7. WEERGAVE VAN DE LAADSTATUS VAN DE ACCU – PICTOGRAM ACCU

Het verlichtte pictogram “**ACCU**” (O) staat toe de laadstatus van de accu weer te geven.

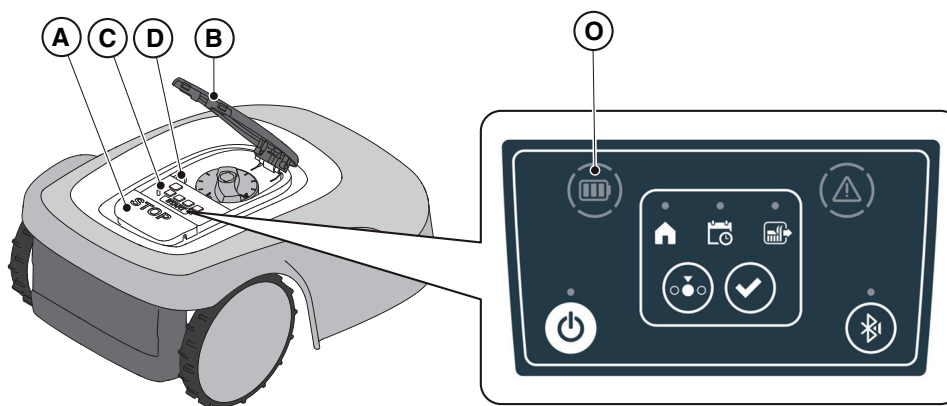
**Procedure:**

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
2. Controleer de laadstatus van de accu met behulp van het verlichtte pictogram (O):
  - Blauw pictogram: de accu is geladen.
  - Rood pictogram: de accu is leeg.
3. Als de robotmaaier aan het opladen is, knippert het verlichtte pictogram (O).

---

OPMERKING: als bij het indrukken van een commando het accupictogram (O) snel rood knippert, kan de actie niet worden uitgevoerd en moet de accu handmatig worden opgeladen (zie hoofdstuk 5.5).

---



### 5.3.8. START VAN DE ROBOTMAAIER

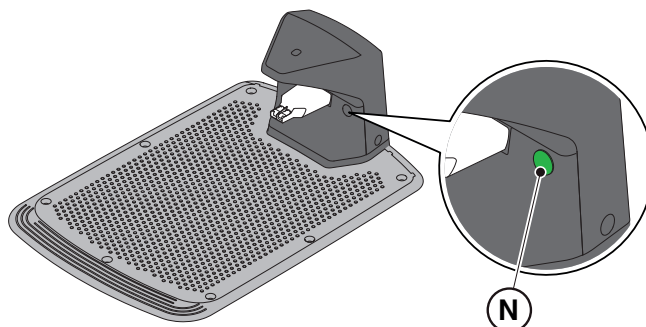
Om de robotmaaier te starten, moet u de procedure volgen die wordt beschreven in Par. 5.3.4 “SELECTIE GEPLAND PROGRAMMA / ENKELE WERKCYCLUS / GEDWONGEN RETOUR NAAR LAADBASIS - KNOP SELECTIE MODUS”



## 5.4. WERKING VAN HET LAADSTATION

Het laadstation is voorzien van een indicatielampje (N) dat als volgt oplicht:

- Licht uit: het laadstation krijgt geen stroom of de robot bevindt zich in het basisstation;
- Indicator met vast licht: de perimeterdraad is correct aangesloten op het laadstation en het perimetersignaal wordt correct verzonden;
- Langzaam knipperend licht: de perimeterdraad is niet aangesloten of is onderbroken (de controle van de perimeterdraad is niet continu, maar wordt uitgevoerd wanneer de robot het laadstation verlaat of wanneer het basisstation van stroom voorzien wordt);
- Licht knippert snel: de perimeterdraad is te kort (zie Par. 4.5.4) ofwel is er een storing in het laadstation .



## 5.5. ACCU OPLADEN

Met de procedure "**ACCU OPLADEN**" kunt u de robotmaaier handmatig opladen.

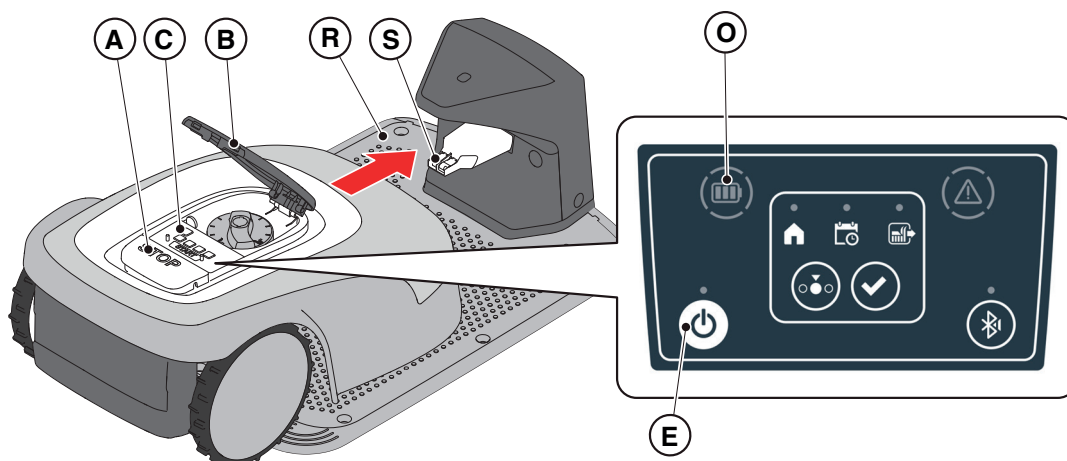
**Vereisten en verplichtingen:**

- Laadstation aangesloten op het elektrisch net.

**Procedure:**

1. Plaats de robotmaaier op het laadstation (R).
2. Laat de robotmaaier op het laadstation lopen tot de oplaadconnector (S) vastzit.
3. Druk op de "**STOP**" -knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
4. Schakel de robotmaaier in met de "**ON/OFF**"-knop (E).
5. Het verlichtte pictogram "**ACCU**" (O) knippert blauw, de robotmaaier wordt opgeladen.
6. Sluit de kap (B).
7. Laat de robotmaaier minstens de tijd opladen die wordt weergegeven in Par. 4.5.3.

OPMERKING: Het opladen van de accu voor de winterstalling moet gebeuren zoals aangegeven in Par. 6.4.



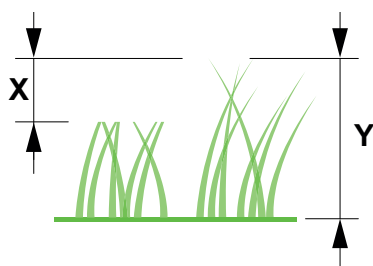
## 5.6. AFSTELLING MAAIHOOGTE

De procedure "AFSTELLING MAAIHOOGTE" beschrijft hoe de afstelling van de maaimessen uitgevoerd moet worden.

- De lengte X van het gras dat door de robotmaaier gemaaid wordt, mag niet langer zijn dan 10 mm.
- Het werkbereik van de robotmaaier is 20-60 mm (maaihoogte).
- De beginhoogte van het gras Y mag daarom maximaal 70 mm zijn.

Bereid de tuin bij de eerste installatie of aan het begin van het maaiseizoen, indien nodig, voor met een traditionele grasmaaier om de oorspronkelijke hoogte van het gras op een geschikte waarde te brengen.

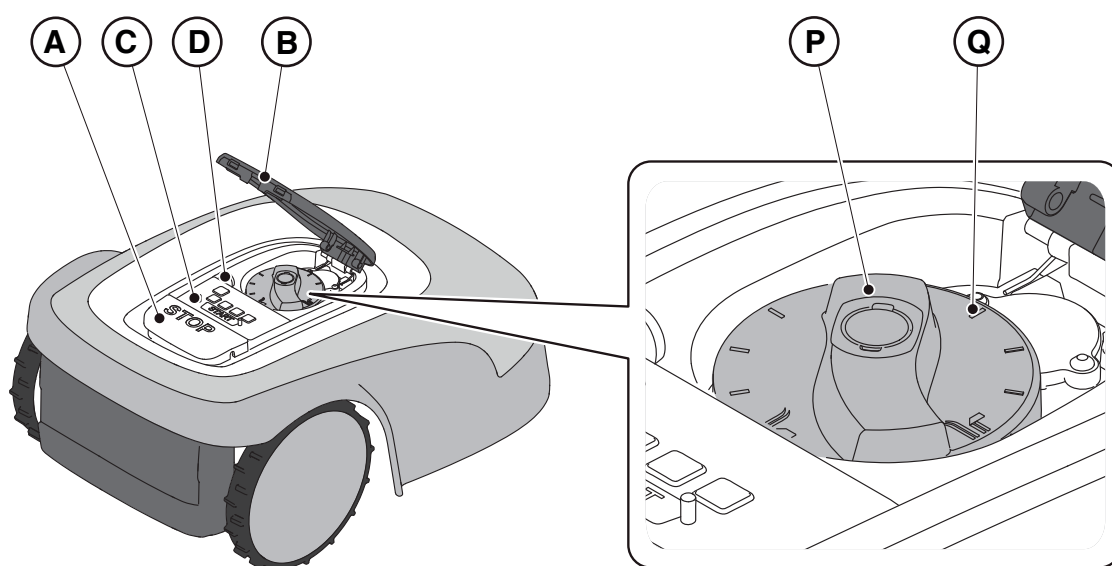
**OPMERKING:** Als u het gras meer dan 10 mm wilt maaien, past u de maaihoogte zo aan dat het deel van het gemaaid gras 10 mm is. Verlaag de maaihoogte pas verder nadat de tuin gelijkmatig is gemaaid.



### Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
2. Schakel de contactsleutel uit (D).
3. Gebruik de hoogteverstelling (P) om de gewenste maaihoogte te selecteren, zodat het gemaaid grasdeel niet meer dan 1 cm is.
4. Schakel de contactsleutel in (D).

**OPMERKING:** Op de knop zit een schaalverdeling van 1 tot 10 (Q) die als referentie kan worden gebruikt.





## 6. ONDERHOUD

### 6.1. GEPROGRAMMEERD ONDERHOUD

	<b>WAARSCHUWING:</b> <b>Gebruik uitsluitend originele reserveonderdelen.</b>		<b>WAARSCHUWING:</b> <b>Breng geen wijzigingen aan, knoei niet, omzeil de geïnstalleerde veiligheidsvoorzieningen niet en verwijder ze niet.</b>
--	---	--	---

Voor een betere werking en een langere levensduur, moet u het product regelmatig schoonmaken en versleten onderdelen vervangen.

Voer de interventies uit met de frequentie aangegeven in de tabel.

FREQUENTIE	ONDERDEEL	TYPE INGREEP	REFERENTIE
Wekelijks	Mes	Reinig en controleer de werkzaamheid van het mes.	(Zie Par. 6.2)
		Als het mes geplooid is omwille van een stoot of indien het versleten is, dient men dit te vervangen.	(Zie Par. 6.3)
	Oplaadcontacten	Reinig en verwijder eventuele oxidatie.	(Zie Par. 6.2)
Maandelijks	Robotmaaier	Voer de reiniging uit.	(Zie Par. 6.2)
	Laadstation en voedingskabels	Controleer op slijtage of veroudering en vervang ze indien nodig.	(Neem contact op met een geautoriseerd servicecentrum)
Aan het einde van het maaiseizoen of om de zes maanden als de robotmaaier niet wordt gebruikt	Accu	Laad de accu op alvorens het op te bergen.	(Zie Par. 6.4)
Jaarlijks of aan het einde van het maaiseizoen	Robotmaaier	Voer de controle uit bij een erkend servicecentrum.	(Zie Par. 6.1)

Er moet jaarlijks een onderhoudscontrole uitgevoerd worden bij een erkend servicecentrum om de robotmaaier in goede staat te houden.

De controle omvat o.a.:

- interne en externe reiniging van de robotmaaier;
- algemene controle van de status van de robotmaaier;
- vervanging van versleten onderdelen;
- de controle van de status van de accu;
- de controle van de aanhaalmomenten;
- de verificatie en mogelijke vervanging van de bots- en hefkinematica en hun beschermende balgen;
- de controle en, indien nodig, vervanging van de rubberen balgen die de mesmotor beschermen om de beschermingsspecificaties tegen waterinfiltratie te behouden;
- de vervanging van de afdichtingspakkingen van de carrosserieën en het accucompartiment om de specificaties van bescherming tegen waterinfiltratie te behouden.

LET OP: defecten als gevolg van het niet uitvoeren van de jaarlijkse controle worden niet onder de garantie erkend.

## 6.2. REINIGING PRODUCT



**WAARSCHUWING:**  
Gevaar voor snijwonden aan de handen.



**WAARSCHUWING:**  
Gevaar voor stof in de ogen.

### Vereisten en Verplichtingen:

- Spons
- Neutrale zeep
- Borstel
- Water
- Droog doek
- Handschoenen
- Bril



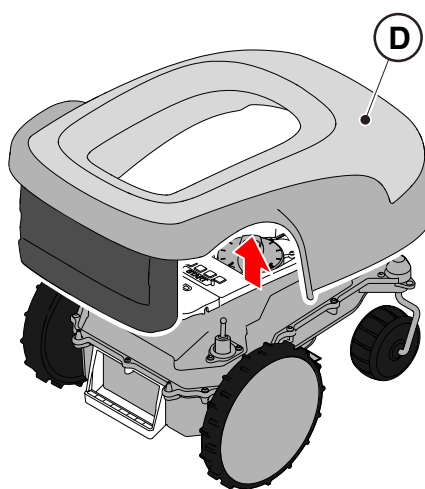
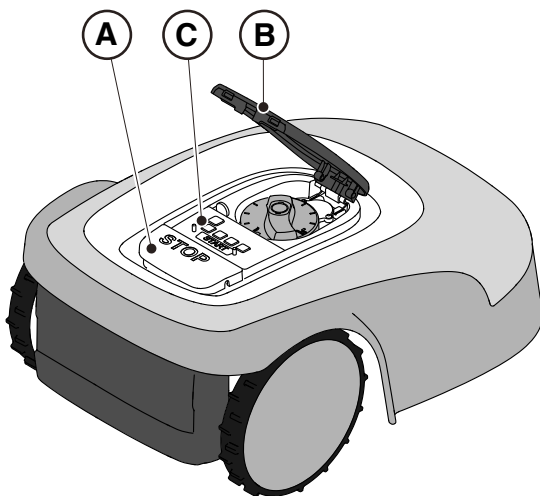
**HANDSCHOENEN VEREIST:**  
Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.



**VERPLICHT EEN BRIL TE GEBRUIKEN:**  
Gebruik een beschermende bril om het gevaar voor stof in de ogen te voorkomen.

### Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de robotmaaier te stoppen en open de beschermkap (B).
2. De contactsleutel uitschakelen (C).
3. Verwijder de zwevende kap (D) om de reiniging te vergemakkelijken.
4. Reinig alle externe oppervlakken van de robotmaaier met een spons die is bevochtigd met lauw water en neutrale zeep.



**LET OP:**  
Teveel water kan infiltraties veroorzaken die de elektrische onderdelen kunnen beschadigen.



**LET OP:**  
Breng geen wijzigingen aan, knoei niet, omzeil de geïnstalleerde veiligheidsvoorzieningen niet en verwijder ze niet.



**VERBOD:**  
Gebruik geen waterstralen onder druk.



**VERBOD:**

Om onherstelbare schade aan de elektrische en elektronische componenten te voorkomen, mag u de robotmaaier niet geheel of gedeeltelijk in water onderdompelen.



**VERBOD:**

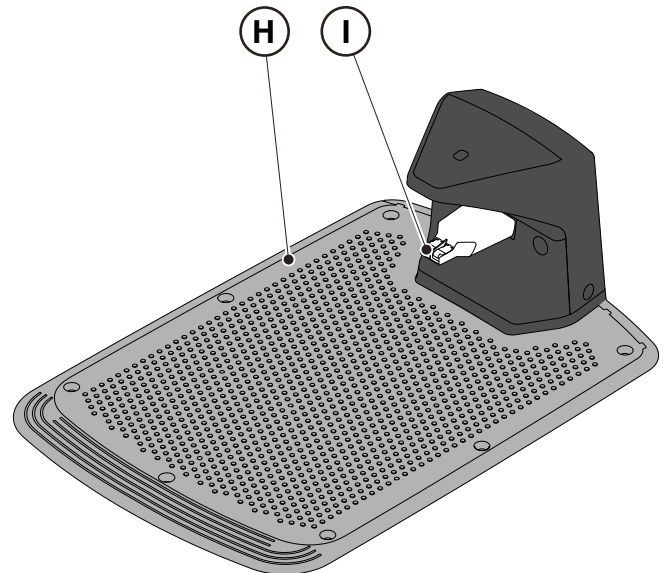
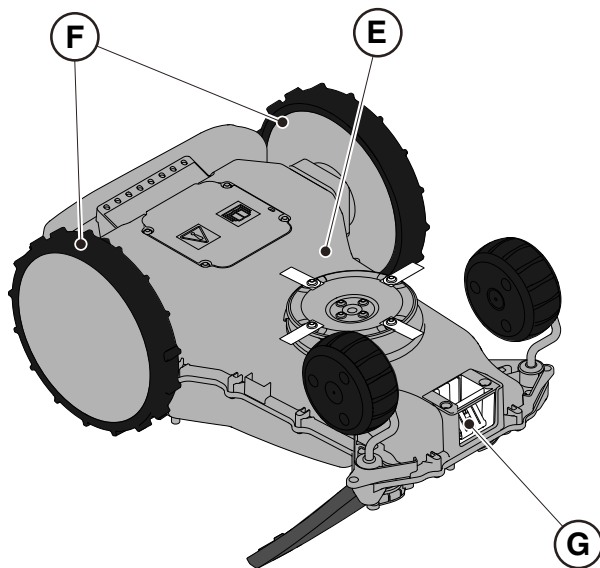
Was de interne delen van de robotmaaier niet om de elektrische en elektronische onderdelen niet te beschadigen.



**VERBOD:**

Gebruik geen oplosmiddelen of benzine om de geverfde oppervlaktes en de plastieken onderdelen niet te beschadigen.

5. Verwijder modder en vuil van de aangedreven wielen (F).
6. Reinig de onderkant (E) van de robotmaaier (maaimes, voor- en achterwielen). Gebruik een geschikte borstel om afzettingen en/of vuil te verwijderen die de goede werking van de robotmaaier in het gedrang kunnen brengen. Maak de reiniging af met een vochtige spons.
7. Reinig de connector van de accu-oplader (G).
8. Reinig het laadstation (H) en de contactconnector (I) van opgehoopte resten.



## 6.3. VERVANGING SNIJMESSEN



**WAARSCHUWING:**  
Gevaar voor snijwonden aan de handen.

### Vereisten en Verplichtingen:

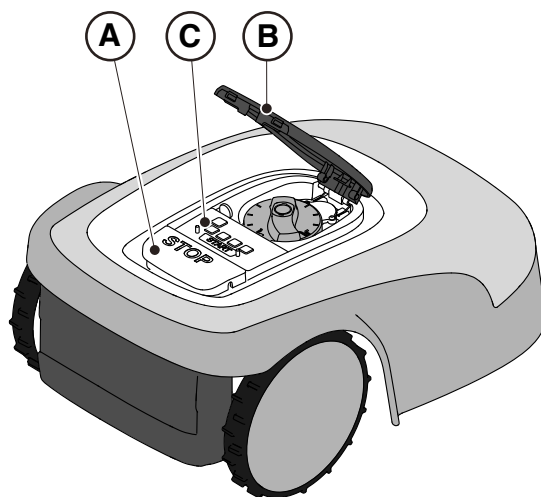
- Contactsleutel
- Sleutel
- Snijmessen
- Handschoenen



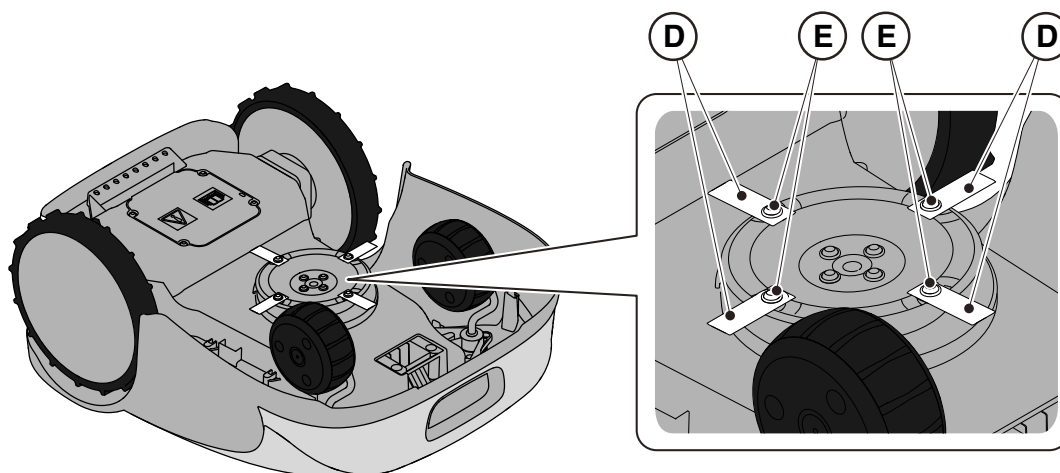
**HANDSCHOENEN VEREIST:**  
Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.

### Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de robotmaaier te stoppen en open de beschermkap (B).
2. De contactsleutel uitschakelen (C).



3. Draai de robotmaaier ondersteboven en zorg ervoor dat u de zwevende kap niet beschadigt.
4. Draai de borgschroeven los (E).
5. Vervang de snijmessen (D).
6. Draai de borgschroeven aan (E).



## 6.4. ONDERHOUD EN OPSLAG VAN DE ACCU IN DE WINTER

### Procedure:

1. Laad de accu op volgens de wizard in de app, toegankelijk via de pagina "Instellingen".
2. Reinig de robotmaaier (Zie Par. 6.2).
3. Bewaar de robotmaaier op een droge en vorstvrije plaats en zorg ervoor dat deze is uitgeschakeld.
4. De accu moet elke 6 maanden worden opgeladen, en in ieder geval vóór de winteropslag.

---

OPMERKING: De wizard registreert het succesvol opladen van de accu in de cloud en moet als voltooid worden beschouwd als de datum van de voltooid heroplading voor de winteropslag wordt bijgewerkt.

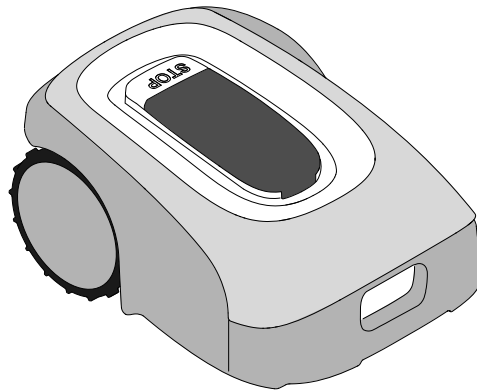
---

OPMERKING: De registratie van het opladen via de in-app-procedure is vereist om de accugarantie te laten gelden.

---

OPMERKING: De accu moet elke 6 maanden worden opgeladen, en in ieder geval vóór de winteropslag.

---



## 6.5. VERVANGING ACCU

De vervanging van de accu is de exclusieve verantwoordelijkheid van het STIGA TECHNISCH SERVICEPERSONEEL.

Neem contact op met een servicecentrum of uw dealer als de accu vervangen moet worden.

## 7. PROBLEEMOPLOSSEN



### WAARSCHUWING:

Stop de robotmaaier en berg hem veilig op (Zie Par. 5.3.2).

Hieronder vindt u een lijst met eventuele afwijkingen die tijdens de werkfase kunnen optreden.

PROBLEEM	OORZAKEN	OPLOSSINGEN
Abnormale trillingen. De robotmaaier maakt veel lawaai.	Beschadigde schijf of maaimessen	Vervang beschadigde componenten (Zie Par. 6.3).
	Snij-inrichting geblokkeerd door resten (banden, koorden, stukken plastic, enz.).	Schakel de robotmaaier veilig uit (Zie Par. 2.3). Zet het snijmes vrij.
	De robotmaaier werd opgestart met onvoorziene hindernissen (gevallen takken, vergeten voorwerpen, enz.).	Schakel de robotmaaier veilig uit (Zie Par. 2.3). Verwijder de hindernissen en start de robotmaaier opnieuw (Zie Par. 5.3.9).
	Elektrische motor defect	Vervang de motor, neem contact op met het dichtstbijzijnde erkende servicecentrum.
	Te hoog gras.	Verhoog de maaihoogte (Zie Par. 5.6). Maai de zone vooraf met een normale grasmaaier (Zie Par. 5.6).
De robotmaaier plaatst zich niet correct in het laadstation.	Onjuiste positie van de perimeterdraad.	Controleer de aansluiting van het laadstation (Zie Par. 4.5.3).
	Bodem ingezakt nabij het laadstation.	Herstel de correcte positie van het laadstation. (Zie Par. 4.5.3).
De robotmaaier gedraagt zich abnormaal rond hindernissen rond de perimeter.	Perimeterdraad verkeerd gelegd.	Verplaats de perimeterdraad correct (met de klok mee) (Zie Par. 4.5.1).
De robotmaaier werkt op verkeerde tijdstippen.	Klok verkeerd ingesteld.	Stel de klok van de robotmaaier opnieuw in (Zie Par. 4.7.6).
	Werkuren verkeerd ingesteld.	Stel de werkuren van de robot opnieuw in (Zie Par. 4.7.8).

PROBLEEM	OORZAKEN	OPLOSSINGEN
De werkzone wordt niet volledig gemaaid.	Onvoldoende werkuren.	Verleng de werkuren (Zie Par. 4.7.8).
	Snij-inrichting met afzettingen en/of resten.	Schakel de robotmaaier veilig uit (Zie Par. 2.3). Reinig de snij-inrichting.
	Draaiende snij-inrichtingen geblokkeerd door afzettingen of resten.	Schakel de robotmaaier veilig uit (Zie Par. 2.3). Vervang de snijmessen.
	Te grote werkzone ten opzichte van de effectieve capaciteit van de robotmaaier.	Reduceer de werkzone (zie Technische gegevens Par. 1.2).
	De accu's zijn aan het einde van hun levensduur	Vervang de accu's met originele wisselstukken (Zie Par. 6.5).
	De accu's worden niet volledig opgeladen.	Reinig en verwijder eventuele oxidatie van de contactpunten (Zie Par. 6.2). Herlaad de accu's.
Delen van de tuin niet helemaal gemaaid.	Foutieve Cut Point programmering.	Programmeer de secundaire Cut Points (Zie Par. 4.7.9).
Het lampje van het laadstation gaat niet branden als de robotmaaier zich buiten het laadstation bevindt.	Er is geen stroomvoorziening of er is een storing in het laadstation.	Controleer de correcte verbinding aan het stopcontact van de voedingseenheid. Controleer de integriteit van de voedingskabel.
Het lampje van het laadstation gaat aan en knippert langzaam	De perimeterdraad is niet aangesloten of onderbroken	Controleer de installatie en herstel de breuk (Zie Par. 4.5.2)
Het lampje van het laadstation gaat aan en knippert snel	De perimeterdraad is te kort of er is een storing in het laadstation.	Controleer of de lengte van de perimeterdraad groter is dan aangegeven in Par. 4.5.1. Installeer indien nodig de resistor (Zie Par. 4.5.4). Raadpleeg het Servicecentrum indien het probleem aanhoudt.
Het waarschuwingspic-togram is aan op het toetsenbord	Dit wijst op afwijkingen/storingen.	Raadpleeg de app voor meer info of neem contact op met een servicecentrum.

## 7.1. BELANGRIJKSTE MELDINGEN VAN DE APP

PROBLEEM	OORZAKEN	OPLOSSINGEN
In de App verschijnt "Geen signaal" wanneer de robotmaaier zich binnen de perimeter bevindt en de zender-LED in het laadstation brandt.	Probleem van signaalontvangst van de robotmaaier.	Neem contact op met een erkend servicecentrum.

PROBLEEM	OORZAKEN	OPLOSSINGEN
Op de App verschijnt "Buiten Perimeter".	Te grote helling van het terrein	Baken het gebied met een te grote helling af (Zie Par. 4.3).
	Perimeterdraad verkeerd gelegd.	Controleer of de kabel correct is geïnstalleerd (overmatige diepte, nabijheid van metalen voorwerpen, afstand tussen de kabel die twee elementen begrenst, enz.). (Zie Par. 4.5.1).
	Perimeterdraad voor afbakening interne zones (perken, struiken, enz.) verkeerd geplaatst.	Verplaats de perimeterdraad correct (ga om het obstakel heen in dezelfde richting als de perimeter.) (Zie Par. 4.5.1).
	Voeding oververhit.	Gebruik geschikte oplossingen om de temperatuur van de voedingseenheid te verminderen (verlucht of wijzig de zone van installatie, enz.) (Zie Par. 4.3).
Op de App verschijnt "Robot Opgetild"	De robotmaaier is opgetild.	Controleer of de robotmaaier niet geblokkeerd of verstopt is door een voorwerp. Reinig en verwijder eventuele grasresten onder het chassis die de sensoren kunnen verstopen (Zie Par. 6.2)
Op de App verschijnt "Fout Wiel".	Geaccidenteerd terrein of terrein met hindernissen die de beweging verhinderen.	Controleer of het gazon dat gemaaid moet worden gelijkvormig is en zonder gaten, stenen of andere hindernissen. Is dit niet het geval, voer dan de nodige herstelwerkzaamheden uit (Zie Par. 4.3).
	Een of beide motoren die de aandrijving van de wielen inschakelen defect	Vervang de motor, neem contact op met het dichtstbijzijnde erkende servicecentrum.
Op de App verschijnt "Hoog gras" of "Maaifout".	Maaischijf geblokkeerd of beschadigd.	Stop de robotmaaier in veilige omstandigheden (Zie Par. 2.3). Ontgrendel de maaischijf van voorwerpen die dit kunnen doen blokkeren of vervang de maaischijf door een nieuw (Zie Par. 6.3).
	Draaiende snij-inrichtingen versleten geblokkeerd door afzettingen of resten.	Schakel de robotmaaier veilig uit (Zie Par. 2.3). Zet de snijmesses vrij en reinig of vervang ze (Zie Par. 6.3).
	De robotmaaier werd opgestart met onvoorziene hindernissen (gevallen takken, vergeten voorwerpen, enz.).	Stop de robotmaaier in veilige omstandigheden (Zie Par. 2.3). Verwijder de hindernissen en start de robotmaaier opnieuw.
	Elektrische motor defect	Vervang de motor, neem contact op met het dichtstbijzijnde erkende servicecentrum.
	Te hoog gras.	Verhoog de maaihoogte (Zie Par. 5.6). Voer een maaibeurt van de perimeter uit.
Op de App verschijnt "Kanteling"	De robotmaaier bevindt zich op een helling die hoger is dan de toegestane limieten.	Sluit de zone met de helling die de limieten overschrijdt uit, door ze af te bakenen (Zie Par. 4.3)



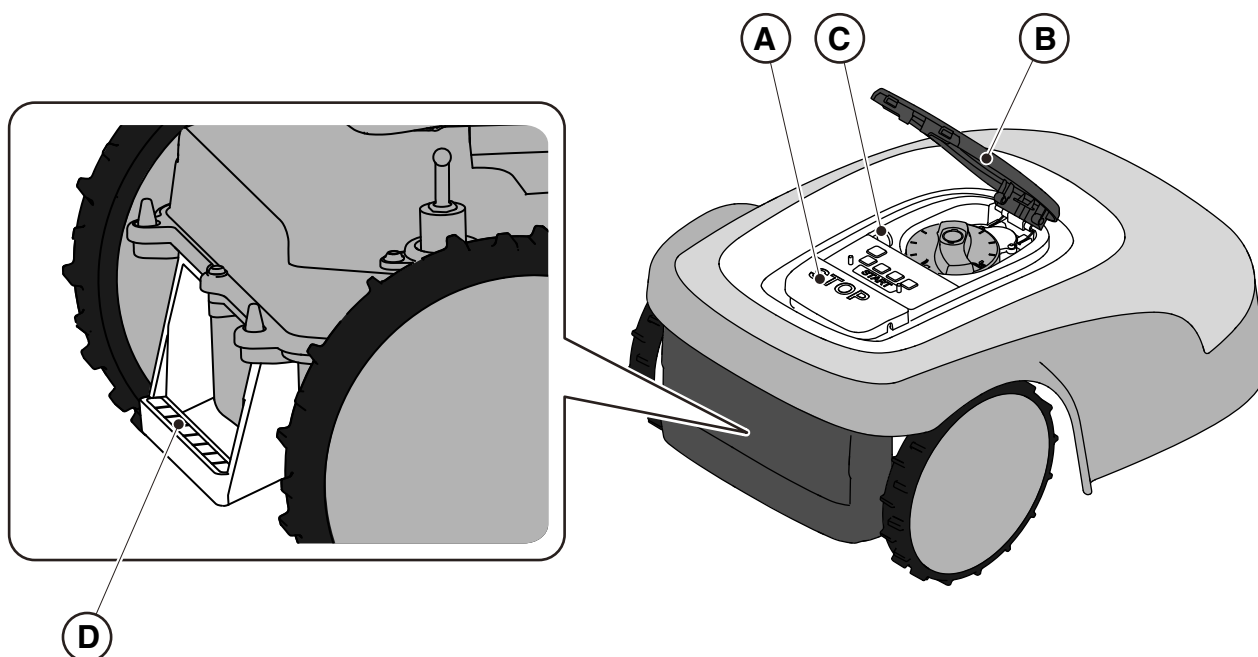
## 8. TRANSPORT, OPSLAG EN VERWIJDERING

### 8.1. TRANSPORT

**Procedure:**

OPMERKING: Voor transport over lange afstanden raden we aan de originele verpakking te gebruiken.

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de robotmaaier te stoppen en open de beschermkap (B).
2. De contactsleutel uitschakelen (C).
3. Reinig de robotmaaier zoals aangegeven in Par. 6.2 "REINIGING PRODUCT".
4. Til de robotmaaier op aan het handvat (D) en draag hem, waarbij u ervoor zorgt dat het maimes uit de buurt van het lichaam blijft.
5. Plaats de robotmaaier terug in de originele verpakking.



### 8.2. OPSLAG

De robotmaaier moet na het reinigen en opladen van de accu in de winter op een droge en vorstvrije plaats worden opgeslagen (zie Hfst.66).

### 8.3. LOZING



**LET OP:**

**Neem contact op met een erkend servicecentrum om de accu uit de robotmaaier te verwijderen.**

**Procedure:**

1. Verwijder de verpakking van het product op milieubewuste wijze in de daarvoor bestemde verzamelhouders of bij de daarvoor bestemde geautoriseerde opvangcentra.
2. Voer de robotmaaier af in overeenstemming met de lokale wettelijke vereisten.
3. Richt u tot de erkende faciliteiten voor recycling en verwijdering, aangezien de robotmaaier is geclassificeerd als AEEA (afgedankte elektrische en elektronische apparatuur).
4. Verwijder de oude of uitgeputte accu's op milieubewuste wijze in de verzamelhouders of bij de daarvoor bestemde geautoriseerde opvangcentra.

## 9. TOEBEHOREN

Artikelnr.	Beschrijving	Specificaties
1127-0009-01	Snijmessen	12 st.
1127-0011-01	Cover van de laadbasis	Voor extra bescherming tegen regen en zonnestraling
1127-0010-01	Verlengkabel voor de toevoereenheid.	Kabel voor het verlengen van de verbinding tussen de toevoereenheid en het laadstation - L = 5 m
1127-0012-01	Kleine installatieset	Perimeterdraad Ø 2,7 mm - L = 150 m + 200 bevestigingsnagels + 5 connectoren voor kabel + 5 connectoren van de kabel van de laadbasis
1127-0013-01	Middelmatige installatieset	Perimeterdraad Ø 2,7 mm - L = 300 m + 400 bevestigingsnagels + 5 connectoren voor kabel + 5 connectoren van de kabel van de laadbasis
1127-0000-01	Kabelspoel 150 m	Perimeterdraad Ø 2,7 mm - L = 150 m
1127-0001-01	Kabelspoel 300 m	Perimeterdraad Ø 2,7 mm - L = 300 m
1127-0002-01	Kabelspoel 500 m	Perimeterdraad Ø 3,4 mm - L = 500 m
1127-0006-01	Bevestigingsnagels (100 st)	Nagels om de perimeterdraad te bevestigen - 100 st
1127-0008-01	Bevestigingsschroeven voor de laadbasis	8 st.
1127-0004-01	Connectoren voor kabel	Verbindingen voor het repareren van de perimeterdraad - 5 st
1127-0005-01	Connectoren van de kabel van de laadbasis	Connectoren om de perimeterdraad aan de laadbasis te verbinden - 5 st
122063053/0	Resistor voor kleine perimeters	Resistor voor installaties met minder dan 40 m perimeterdraad

## 10. GARANTIE

### 10.1. GARANTIEDEKKING

De garantiedekking is enkel bestemd voor de consumenten, d.w.z. niet professionele bedieners.

De garantie dekt alle kwaliteits- en fabricagefouten die tijdens de garantieperiode door uw Wederverkoper of door een gespecialiseerd Centrum vastgesteld worden.

De toepassing van de garantie is beperkt tot de herstelling of vervanging van het defect geachte onderdeel.

Men raadt aan de machine eens per jaar aan een geautoriseerd dienstencentrum toe te vertrouwen voor het onderhoud, assistentie en controle van de veiligheidsinrichtingen.

De toepassing van de garantie is ondergeschikt aan een regelmatig onderhoud van de machine.

De garantie geldt niet voor schade te wijten aan:

- Onvoldoende kennis van de vergezellende documentatie (Gebruiksaanwijzing).
- Professioneel gebruik.
- Achteloosheid, nalatigheid.
- Externe oorzaak (bliksem, stoten, aanwezigheid van vreemde voorwerpen in de machine) of incident.
- Onjuist of niet door de fabrikant toegestaan gebruik en montage.
- Gebrekkig onderhoud
- Wijziging van de machine.
- Gebruik van niet originele wisselstukken (aanpasbare stukken).
- Gebruik van toebehoren dat niet door de fabrikant verschaft of goedgekeurd werd (bv. snij-inrichtingen).

Deze garantie geldt bovendien niet voor:

- De handelingen voor onderhoud (beschreven in de gebruiksaanwijzing).
- De normale slijtage van verbruiksmateriaal zoals snij-inrichtingen en wielen.
- Normale slijtage.
- Esthetische slijtage van de machine wegens het gebruik.
- De steunen van de snij-inrichtingen.
- Schade als gevolg van een installatie die niet in overeenstemming is met de gebruikershandleiding.
- Mogelijke corrosie of schade aan de perimeterdraad.
- Schade veroorzaakt door waterinfiltratie door het gebruik van een hogedrukreiniger of door onderdompeling in water, bijvoorbeeld wanneer er plassen water ontstaan door hevige regen.
- Schade veroorzaakt door onjuiste opslag of oneigenlijk gebruik van de accu.
- Schade veroorzaakt door het gebruik van niet-originele accu's.
- Eventuele extra kosten die mogelijk verband houden met de reparatie onder garantie, zoals bijvoorbeeld de overdracht aan de gebruiker, het transport van de machine naar de dealer, de verhuur van apparatuur of het bellen naar externe bedrijven voor alle onderhoudswerkzaamheden aan de tuin tijdens de stop van de machine.

De gebruiker is beschermd door de nationale wetten van zijn eigen land. De gebruiker van de koper die voorzien zijn in de nationale wetten van zijn eigen land, zijn op geen enkele wijze beperkt door deze garantie.

# 11. EG-OVEREENSTEMMINGSVERKLARING

**DICHIARAZIONE CE DI CONFORMITÀ** (Istruzioni Originali)  
(Direttiva Macchine 2006/42/CE, Allegato II, parte A)

1. La Società: ST. S.p.A. – Via del Lavoro, 6 – 31033 Castelfranco Veneto (TV) – Italy
2. Dichiaro sotto la propria responsabilità, che la macchina: Robot Rasaerba

SRSW01	
a) Tipo_Modello Base	Batteria
b) Mese_Anno di costruzione	
c) Matricola	
d) Motore	

3. È conforme alle specifiche delle direttive:

- MD: 2006/42/EC
- e) Ente Certificatore: *Non Applicabile*
- f) Esame CE del tipo: *Non Applicabile*
- RED: 2014/53/EU
- EMCD: 2014/30/EU
- RoHS II: 2011/65/EU - 2015/863/EU

4. Riferimento alle Nome armonizzate:

EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 / A1:2019 / A2:2019 / A14:2019  
 EN 55014-2:2015  
 EN IEC 63000:2018  
 EN 303 447 V1.2.0  
 EN 50636-1:07:2015 / A1 / A2  
 EN 62479-2:2010

g) Ampiezza di taglio

18 cm

n) Persona autorizzata a costituire il Fascicolo Tecnico:

ST. S.p.A.  
 Via del Lavoro, 6  
 31033 Castelfranco Veneto (TV) - Italia

o) Castelfranco V.to, 24.01.2022

CEO Stiga Group  
 Sean Robinson

**UK DECLARATION OF CONFORMITY** (Original Instruction)  
(Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, S.I. 2008 No. 1597, Annex II, part A)

1. The Company: ST. S.p.A. – Via del Lavoro, 6 – 31033 Castelfranco Veneto (TV) – Italy
2. Herby declares under its own responsibility that the machine: Robotic lawnmower

SRSW01	
a) Type_Model Base	Battery operated
b) Month_Year of manufacture	
c) Serial Number	
d) Motor	

3. Conforms to UK Regulations:

- S.I. 2008/1597 - Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008
- e) Approved Body: *Not Applicable*
- f) Type-examination: *Not Applicable*
- S.I. 2017/1206 - The Radio Equipment Regulation 2016
- S.I. 2016/1091 – Electromagnetic Compatibility Regulations 2016
- S.I. 2012/3032 – The Restrictions of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012

4. Reference to Designated Standards:

BS EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 / A1:2019 / A2:2019 / A14:2019  
 BS EN IEC 63000:2018  
 BS EN 303 447 V1.2.0  
 BS EN 50636-1:07:2015 / A1 / A2  
 BS EN 62479-2:2010

g) Range of cut:

18 cm

n) Person authorised to create the Technical File.:

ST. S.p.A.  
 Via del Lavoro, 6  
 31033 Castelfranco Veneto (TV)- Italia

o) Castelfranco V.to, 24.01.2022

CEO Stiga Group  
 Sean Robinson

<p>FR (Traduction de la notice originale)</p> <p>Declaration CE de Conformité (Directive Machines 2006/42/CE, Annexe II, partie A)</p> <p>1. La Société 2. Déclare sous sa propre responsabilité que la machine : Robot-souduse a) Type / Modèle de Base b) Moteur / Accumulateur c) Batterie 3. Est conforme aux prescriptions des directives : a) Organisme de certification b) Examen CE de Type c) Personne aux Normes harmonisées d) Langue de coupe e) Personne habilitée à établir le Dossier Technique : f) Lieu et Date</p>	<p>DE (Übersetzung der Originalbescheinigung)</p> <p>EG-Konformitätserklärung (Maschinenrichtlinie 2006/42/EG, Anhang II, Teil A)</p> <p>1. Die Gesellschaft 2. Erklärt auf eigene Verantwortung, dass die Maschine: Mehrzweck a) Typ / Basismodell b) Motor / Batterie c) Seriennummer 3. Den Anforderungen der folgenden Richtlinien entspricht: a) Zertifizierungsstelle b) Examen CE der Typen c) Bezugnahme auf die harmonisierten Normen d) Sprachwahl e) Zur Verfassung der technischen Unterlagen befähigte Person: f) Ort und Datum</p>	<p>NL (Vertaling van de oorspronkelijke gebruiksaanwijzing)</p> <p>EG-vertikering van overeenstemming (Richtlijn Machines 2006/42/EG, Bijlage II, deel A)</p> <p>1. Het bedrijf 2. Verklaart onder zijn eigen verantwoordelijkheid dat de machine: Robotzwaaijer a) Type / Basismodel b) Motor / accu c) Seriennummer 3. Voltoet aan de specificaties van de richtlijnen: a) Certificatie-instituut b) EG-oordelend van het Type c) EG-overeenstemde normen d) Serietoelichting e) Bevoegd persoon voor het opstellen van het Technisch dossier: f) Plaats en Datum</p>	<p>EU (Eredeti használati útastás fordítása)</p> <p>EK-megfeleltetési nyilatkozata (2006/42/EK géppirányelv, II. melléklet "A" rész)</p> <p>1. A gyártó/Változtató 2. Felelősségteljesen kijelenti, hogy az alábbi gép: Robotfűrész a) Típus / Alapmodell b) Hajtás / Gyűjtés évek c) Gépjelző szám d) Motor / akkumulátor e) Hívójelző és a harmonizált szabványokra f) CE-nyilatkozati típusa g) Műszaki Dosszié szerkesztésére felhatalmazott személy: h) Helye és idője</p>	<p>RU (Перевод оригинальных инструкций)</p> <p>Декларация соответствия нормам ЕС (Директива о машинной безопасности 2006/42/ЕС, Приложение II, часть А)</p> <p>1. Производитель 2. Заявляет под собственную ответственность, что машина: Робот-фрезер a) Тип / Базовая модель b) Мотор / аккумулятор c) Соответствующее требованиям директивы предприятие: d) Сертификационный орган e) Исполнение ЕС типового образца f) Ссылка на гармонизированные нормы g) Аттестованная компания h) Место, упомянутое на подготовке технической документации: i) Место и дата</p>	<p>HR (Prijevod originalnih uputa)</p> <p>EK izjava o skladnosti (Direktiva 2006/42/EZ o strojevima, dodatak II, dio A)</p> <p>1. Tvrtka: 2. pod vlastitom odgovornošću izjavljuje da je stroj: Robotna kosa a) Vrsta / Osnovni model b) Motor / Opcija gorivnog izvora c) Modelni broj d) Motor baterija 3. skladan s temeljnim zahtjevima direktive: a) Certifikacijsko tijelo b) Priloga II. dijelu Direktive 2006/42/EZ c) Spomenuta u normama d) Osoba ovlaštena za pravilno tehničko dokumentiranje: e) Mjesto i datum</p>
<p>ES (Traducción del Manual Original)</p> <p>Declaración de Conformidad CE (Directiva Máquinas 2006/42/CE, Anexo II, parte A)</p> <p>1. La Empresa 2. Declara bajo su propia responsabilidad que la máquina: Robot cortacésped a) Tipo / Modelo Base b) Motor / Año de fabricación c) Matrícula 3. Cumple con las especificaciones de las directivas: a) Ente certificador b) Examen CE del Tipo c) Referencia a las Normas armonizadas d) Amplitud de corte e) Persona autorizada a realizar el Manual Técnico: f) Lugar y Fecha</p>	<p>PT (Tradução do manual original)</p> <p>Declaração CE de Conformidade (Diretiva de Máquinas 2006/42/CE, Anexo II, parte A)</p> <p>1. A Empresa 2. Declara sob a própria responsabilidade que a máquina: Robot corta-grama a) Tipo / Modelo Base b) Motor / Ano de fabrico c) Matrícula 3. Conforme as especificações das diretivas: a) Orgão certificador b) Exame CE do Tipo c) Referência às Normas harmonizadas d) Amplitude de corte e) Pessoa autorizada a elaborar o Caderno Técnico: f) Local e Data</p>	<p>NO (Översettelse av original bruksanvisning)</p> <p>EF-Samsvarserklæring (Maskindirektiv 2006/42/EF, Vedlegg II, del A)</p> <p>1. Firmaet 2. Erklærer på eget ansvar at maskinen: Robottgrasklippere a) Type / Modell b) Motor / Byggeår c) Serienummer 3. Oppfylder kravene i direktivene: a) Sertifiseringsorgan b) EF-typetesting c) Nevning av harmoniserte standarder d) Klippbredde e) Person som har fullmakt til å utfordre teknisk dokumentasjon: f) Sted og dato</p>	<p>SI (Previd izvirnih navodil)</p> <p>ES izjava o skladnosti (Direktiva 2006/42/ES, priloga II, del A)</p> <p>1. Družba 2. pod lastno odgovornostjo izjavlja, da je stroj: Robotna kosilnica a) Tip / Osnovni model b) Motor / Letnica izdelave c) Serijska številka 3. Skladna je z določili direktiv: a) Upravičenec, ki izda potrdilo b) CE tipovni vzorec c) CE tipovni vzorec d) Sklepi, navedeni v harmoniziranih normah e) Dokumentacija: f) Mesto in datum</p>	<p>LT (Originali instrukcija veimas)</p> <p>ES atitikties deklaracija (Mėšininė direktyva 2006/42/CE, Priedas II, dalis A)</p> <p>1. Bendrovė 2. Prisiima atsakomybę, kad prietaisys: Žolės pjūvis a) Tipas / Pagrindinis modelis b) Motorius / Pagaminto metai c) Serijos numeris d) Vertinimo įstaiga 3. Atitinka direktyvos reikalavimus: a) Patvirtinimo organas b) CE tipinio pavyzdžio c) CE tipinio pavyzdžio d) Susiję su harmonizuotomis normomis e) Atitiktas dokumentai: f) Vietovė ir data</p>	<p>LV (Instrukcija latviskiem no oriģinālvaiodas)</p> <p>EK atbilstības deklarācija (Direktīva 2006/42/EK par mašīnām, pielikums II, daļa A)</p> <p>1. Uzņēmums 2. Izpaužoties par pilnu atbildību, paziņo, ka mašīna: Robotzāģis a) Tipa / Bāzes modeļa b) Motoris / Ražošanas gads c) Sērijas numurs 3. Atbilst pamatprasībām direktīvā: a) Atbilstošs sertifikācijas iestāde b) CE tipa paraugs c) CE tipa paraugs 4. Atsaucas uz harmonizētiem standartiem a) Pārbaudītājs darbināks, kas sagatavoja tehnisko dokumentāciju: b) Vietu un datumu</p>
<p>SV (Översättning av bruksanvisning i original)</p> <p>EG-förklaring om överensstämmelse (Maskindirektiv 2006/42/EG, bilaga II, del A)</p> <p>1. Företaget 2. Förklarar på eget ansvar att maskinen: Grasskärare a) Typ / Basmodell b) Motor / Tillverkningsår c) Serienummer d) Motor: batteri 3. Överensstämmer med föreskrifterna i direktivet: a) Intygsgöraren, Anmält organ b) EU-typgodkännande c) Referens till harmoniserade standarder d) Skärbredd e) Autoriserad person för upprättandet av den tekniska dokumentationen: f) Ort och datum</p>	<p>DA (Översættelse af den originale brugsanvisning)</p> <p>EF-overensstemmelseserklæring (Maskindirektiv 2006/42/EF, bilag II, del A)</p> <p>1. Firmaet 2. Erklærer på eget ansvar, at maskinen: Robottgrasklipper a) Type / Model b) Motor / Konstruktionsår c) Serienummer d) Motor: batteri 3. Er i overensstemmelse med specifikationsne i de relevante direktiver: a) Certificeringsorgan b) EF-typetesting c) Henvisning til harmoniserede standarder d) Klippbredde e) Person, der har bemyndigelse til at udarbejde den tekniske dokumentation: f) Sted og dato</p>	<p>FI (Alkuperäisen ohjeiden käännös)</p> <p>EY-VÄÄLUSTENMUKAISUUSVÄLJUTIS (Konferenssiv 2006/42/EY, liite II, osa A)</p> <p>1. Yritys 2. Vakuuttaa omalla vastuullaan, että kone: Robottgräsklippare a) Tyyppi / Päämalli b) Moottori / Valmistusvuosi c) Sarjanumero 3. On yhdenmukaista seuraavien direktiivien asettamien vaatimusten kanssa: a) Suoritusorgan b) EF-typetestaus c) Viittaus harmonisointistandardeihin d) Leikkauksen leveys e) Dokumentaatio: f) Paikka ja päivämäärä</p>	<p>EY-VÄÄLUSTENMUKAISUUSVÄLJUTIS (Konferenssiv 2006/42/EY, liite II, osa A)</p> <p>1. Yritys 2. Vakuuttaa omalla vastuullaan, että kone: Robottgräsklippare a) Tyyppi / Päämalli b) Moottori / Valmistusvuosi c) Sarjanumero 3. On yhdenmukaista seuraavien direktiivien asettamien vaatimusten kanssa: a) Suoritusorgan b) EF-typetestaus c) Viittaus harmonisointistandardeihin d) Leikkauksen leveys e) Dokumentaatio: f) Paikka ja päivämäärä</p>	<p>ET (Alapírásra kasulójeleltője)</p> <p>EU vastavádeklaráció (Maszindirektív 2006/42/EU, Liza II, osa A)</p> <p>1. Firma 2. Követeli omai vastutusest, et masin: Robottköss a) Tüüp / Põhimudel b) Mootor / aegu c) Vastab direktiivide nõuetele: d) Kvalifikatsioon e) EU tüübikinnitus f) Viitamine standarditele g) Leiklaevuug h) Tehnilise Lohu autoriseeritud koostaja: i) Kõne ja kuupäev</p>	<p>ET (Alapírásra kasulójeleltője)</p> <p>EU vastavádeklaráció (Maszindirektív 2006/42/EU, Liza II, osa A)</p> <p>1. Firma 2. Követeli omai vastutusest, et masin: Robottköss a) Tüüp / Põhimudel b) Mootor / aegu c) Vastab direktiivide nõuetele: d) Kvalifikatsioon e) EU tüübikinnitus f) Viitamine standarditele g) Leiklaevuug h) Tehnilise Lohu autoriseeritud koostaja: i) Kõne ja kuupäev</p>
<p>CS (Překlad původních údajů k používání)</p> <p>ES - Prohlášení o shodě (Směrnice o strojích 2006/42/ES, Příloha II, část A)</p> <p>1. Společnost 2. Prohláší na vlastní odpovědnost, že stroj: Robotní kosačka a) Typ / Základní model b) Motor / Rok výroby c) Vyrobní číslo d) Motor: akumulátor 3. Je ve shodě s nařízením směrnice: a) Certifikaci orgán b) ES zkouška typu c) Odkazy na harmonizované normy d) Osoba autorizovaná pro vyhotovení Technického spisu: e) Místo a Datum</p>	<p>PL (Tłumaczenie instrukcji oryginalnej)</p> <p>Deklaracja zgodności WE (Dyrektywa maszynowa 2006/42/WE, Załącznik II, część A)</p> <p>1. Spółka 2. Oświadczam na własną odpowiedzialność, że maszyna: Kosiarka zasilana a) Typ / Model podstawowy b) Moc silnika / Rok produkcji c) Numer seryjny d) Silnik: akumulator 3. Spełnia podstawowe wymagania następujących dyrektyw: a) Jednostka certyfikująca b) Badania typu WE c) Odniesienie do Norm zharmonizowanych d) Osoba upoważniona do zredagowania Dokumentacji technicznej: e) Miejsce i data</p>	<p>ET (Alapírásra kasulójeleltője)</p> <p>EU vastavádeklaráció (Maszindirektív 2006/42/EU, Liza II, osa A)</p> <p>1. Firma 2. Követeli omai vastutusest, et masin: Robottköss a) Tüüp / Põhimudel b) Mootor / aegu c) Vastab direktiivide nõuetele: d) Kvalifikatsioon e) EU tüübikinnitus f) Viitamine standarditele g) Leiklaevuug h) Tehnilise Lohu autoriseeritud koostaja: i) Kõne ja kuupäev</p>	<p>ET (Alapírásra kasulójeleltője)</p> <p>EU vastavádeklaráció (Maszindirektív 2006/42/EU, Liza II, osa A)</p> <p>1. Firma 2. Követeli omai vastutusest, et masin: Robottköss a) Tüüp / Põhimudel b) Mootor / aegu c) Vastab direktiivide nõuetele: d) Kvalifikatsioon e) EU tüübikinnitus f) Viitamine standarditele g) Leiklaevuug h) Tehnilise Lohu autoriseeritud koostaja: i) Kõne ja kuupäev</p>	<p>ET (Alapírásra kasulójeleltője)</p> <p>EU vastavádeklaráció (Maszindirektív 2006/42/EU, Liza II, osa A)</p> <p>1. Firma 2. Követeli omai vastutusest, et masin: Robottköss a) Tüüp / Põhimudel b) Mootor / aegu c) Vastab direktiivide nõuetele: d) Kvalifikatsioon e) EU tüübikinnitus f) Viitamine standarditele g) Leiklaevuug h) Tehnilise Lohu autoriseeritud koostaja: i) Kõne ja kuupäev</p>	<p>ET (Alapírásra kasulójeleltője)</p> <p>EU vastavádeklaráció (Maszindirektív 2006/42/EU, Liza II, osa A)</p> <p>1. Firma 2. Követeli omai vastutusest, et masin: Robottköss a) Tüüp / Põhimudel b) Mootor / aegu c) Vastab direktiivide nõuetele: d) Kvalifikatsioon e) EU tüübikinnitus f) Viitamine standarditele g) Leiklaevuug h) Tehnilise Lohu autoriseeritud koostaja: i) Kõne ja kuupäev</p>





# STIGA

**STIGA LTD (UK Importer)**

Unit 8, Bluewater Estate Plympton,  
Devon, PL7 4JH, England

**STIGA S.p.A.**

Via del lavoro, 6  
31033 Castelfranco Veneto (TV)  
Italy

[stiga.com](https://www.stiga.com)