

## SUMARIO

<b>Informaciones generales</b> .....	<b>2</b>
Finalidad del manual.....	2
Identificación fabricante y equipo.....	3
<b>Informaciones sobre la seguridad</b> .....	<b>3</b>
Normas para la seguridad.....	3
Equipos de seguridad.....	4
Señales de seguridad.....	5
<b>Informaciones técnicas</b> .....	<b>6</b>
Datos técnicos.....	6
Descripción general del aparato.....	7
Órganos principales.....	8
<b>Instalación</b> .....	<b>9</b>
Embalaje y desembalaje.....	9
Planificación de la instalación del equipo.....	9
Preparación y delimitación de áreas de trabajo.....	10
Pendientes.....	13
Pendientes pronunciadas.....	13
Posibles elementos internos del área de trabajo y distancias de seguridad correspondientes.....	14
<b>Reglajes</b> .....	<b>15</b>
Recomendaciones para los reglajes.....	15
Reglaje de la altura de corte.....	15
<b>Uso y funcionamiento</b> .....	<b>16</b>
Consejos para el uso.....	16
Descripción de los mandos del robot.....	16
Significado de las combinaciones de led.....	17
Puesta en servicio.....	18
Puesta en servicio mediante app.....	19
Puesta en servicio con salida retrasada.....	19
Puesta en servicio con sensores desactivados.....	20
Parada de seguridad del robot.....	22
Parada del robot.....	23
Inactividad prolongada y restablecimiento de la marcha.....	23
Recarga de las baterías tras un período de inactividad prolongada.....	24
Consejos para el uso.....	24
<b>Mantenimiento ordinario</b> .....	<b>25</b>
Consejos para el mantenimiento.....	25
Tabla de intervalos de mantenimiento programado.....	25
Limpieza del robot.....	25
<b>Averías, causas y remedios</b> .....	<b>26</b>
Localización de averías.....	26
<b>Sustituciones componentes</b> .....	<b>28</b>
Recomendaciones para la sustitución de partes.....	28
Sustitución baterías.....	28
Sustitución de la cuchilla.....	28
Desguace del robot.....	29
<b>Información sobre la conformidad del producto</b> .....	<b>30</b>
<b>Product compliance information</b> .....	<b>30</b>
<b>Normas de garantía</b> .....	<b>31</b>
Condiciones y limitaciones.....	31
Cómo solicitar el servicio de asistencia bajo garantía.....	31
Otras definiciones.....	31

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

### FINALIDAD DEL MANUAL

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



#### **Peligro - Atención**

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



#### **Cautela - Advertencia**

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



#### **Importante**

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



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

---

## EQUIPOS DE SEGURIDAD

---

### 1. Sensor de obstáculo

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

### 2. Inclímetro

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







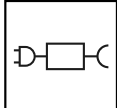

### 3. Interruptor de parada de emergencia

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

### 4. Protección de sobrecorriente

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

## SEÑALES DE SEGURIDAD

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

# INFORMACIONES TÉCNICAS

## DATOS TÉCNICOS

Descripción		Modelo	
		A060ELO	
versión		A	B
Superficie máxima recomendada que puede cortarse			
Capacidad de trabajo (-20%(*))	m <sup>2</sup> (sq ')	200 ( 2150' )	400 ( 4300' )
Ciclos diarios necesarios para cubrir la máxima superficie (*)		2 en caso de jardines complejos y de hierba de crecimiento rápido	
<b>Características</b>			
Dimensiones (B x A x P)	mm	409x199x335	
Peso robot incl. Batería	kg	8,3	8,6
Altura corte (Mín-Máx)	mm (")	42-48 (1.65-1,88 ")	
Diámetro cuchilla de 4 filos	mm (")	250 ( 9,84 ")	
Tracción		4WD	
Velocidad cuchilla de corte	RPM	4000 corte	
		3000 mantenimiento	
Velocidad de movimiento	<b>Metros / Minuto</b>	18 (59 ')	
Pendiente máxima practicable y recomendada (*)	%	50%. Admisible, en función de las condiciones del manto herboso y de los accesorios instalados. 40%. pendiente máxima practicable y recomendada. Con el césped en condiciones normales.	
Temperatura ambiente de funcionamiento	Max °C	ROBOT -10°(14 F.) (Mín) +42° (107 F.) (Máx) CARGADOR DE BATERÍA -10°(14 F.) (Mín) +40° (104 F.) (Máx)	
Nivel de presión sonora medida	dB(A)	65	
Grado de protección del agua	IP	ROBOT: IPx4 CARGADOR DE BATERÍA: IPx4	
<b>Características eléctricas</b>			
Alimentador (para batería de litio)		SOY-2940230 Entrada: 100-240 V~; 1.8A; 50/60Hz; Clase 1 Salida: 29.4V ===; 2.3A  - Código alternativo -  Mean Well OWA-60E-30ZCT Entrada: 100-240 V~; 1.2A; 50/60 Hz; Clase 2 Salida: 29.4V ===; 2.0A	
<b>Tipo de acumuladores y de recarga</b>			
Batería recargable Litio-Ion		25.9V - 5.0Ah	25,9 - 7.5Ah
Duración media de la recarga	hh:mm	3:00	4:30
Duración media de trabajo después de un ciclo de recarga completo (*)	hh:mm	2:00	3:00

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

Frecuencias		
Bluetooth		Banda de frecuencia de trabajo (MHz) 2402 - 2480 Potencia máxima de radio frecuencia (dBm) < 14
Equipamiento / Accesorios / Funcionalidad		
Sensores de reconocimiento de la hierba (patentado)	N.	6
Sensores de reconocimiento de cárcavas (escalones)		de serie
Sensor de reconocimiento de césped corto		de serie
Módulo Connect (GPS, GPRS)		Optional
Cuchilla de 8 filos		Particularmente indicada para los primeros cortes de la temporada y para céspedes cuyas condiciones requieran una mayor potencia de corte. a petición

ES

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

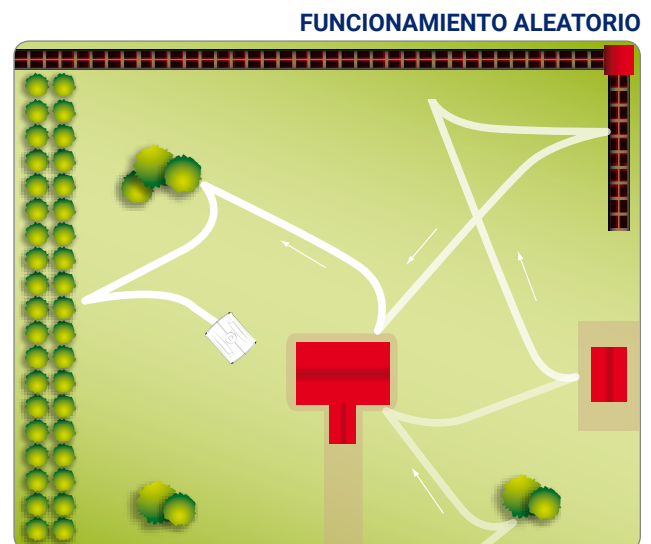
## DESCRIPCIÓN GENERAL DEL APARATO

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

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

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

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



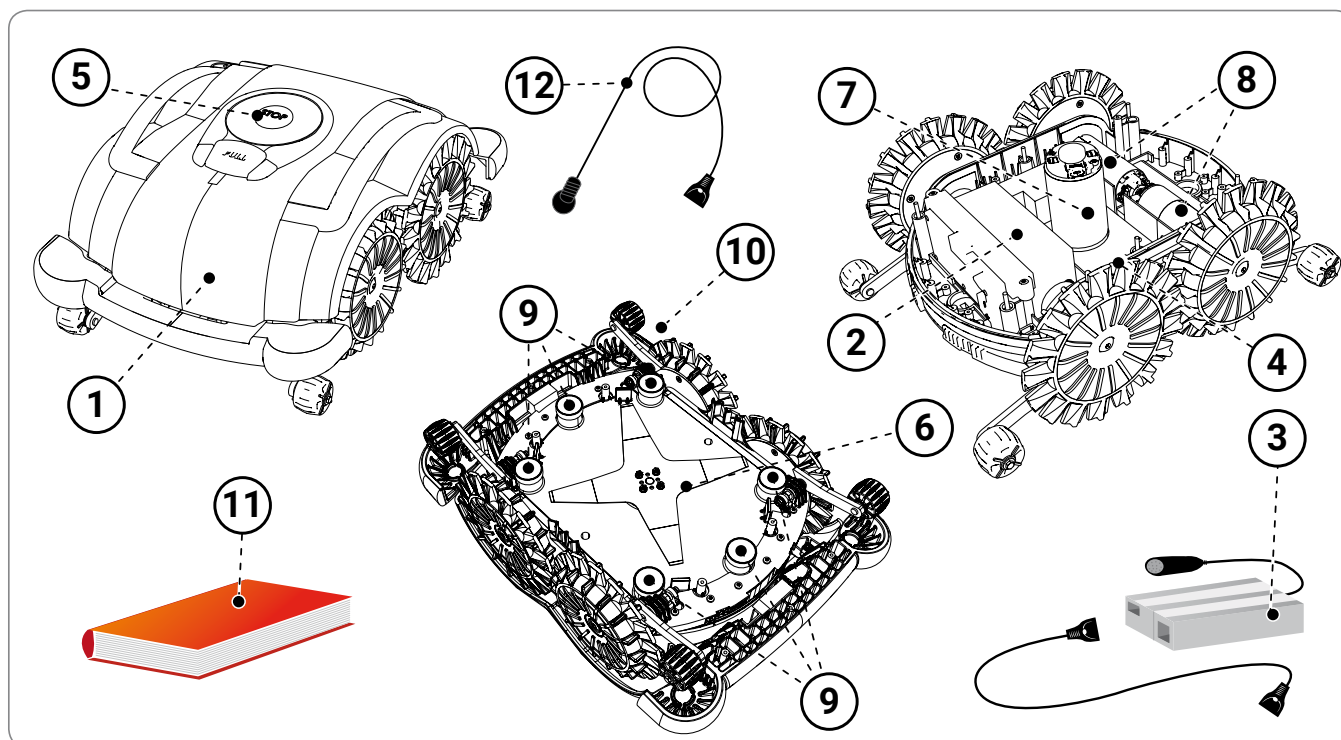
El máximo de superficie de hierba que el robot puede rasar está condicionado por una serie de factores. Los principales son:

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

## ÓRGANOS PRINCIPALES

MODELO	A060ELO
① Robot	✓
② Baterías de acumuladores	✓
③ Alimentador	✓
④ Tarjeta electrónica	✓
⑤ Teclado de mandos	✓
⑥ Cuchilla de corte	✓
⑦ Motor eléctrico	✓
⑧ Motor eléctrico	✓
⑨ Sensores	✓
⑩ Sensores de cárcava	✓
⑪ Manual de uso	✓
⑫ Clavijas de recarga	✓

ES





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



#### Cautela - Advertencia

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



#### Importante

Conservar el material de embalaje para usos posteriores.

### PLANIFICACIÓN DE LA INSTALACIÓN DEL EQUIPO

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

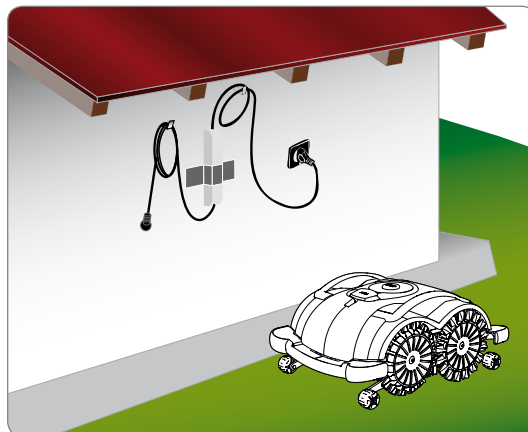
Situar el grupo alimentador de corriente en una zona de fácil acceso.

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



#### Cautela - Advertencia

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



#### Cautela - Advertencia

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



#### Importante

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



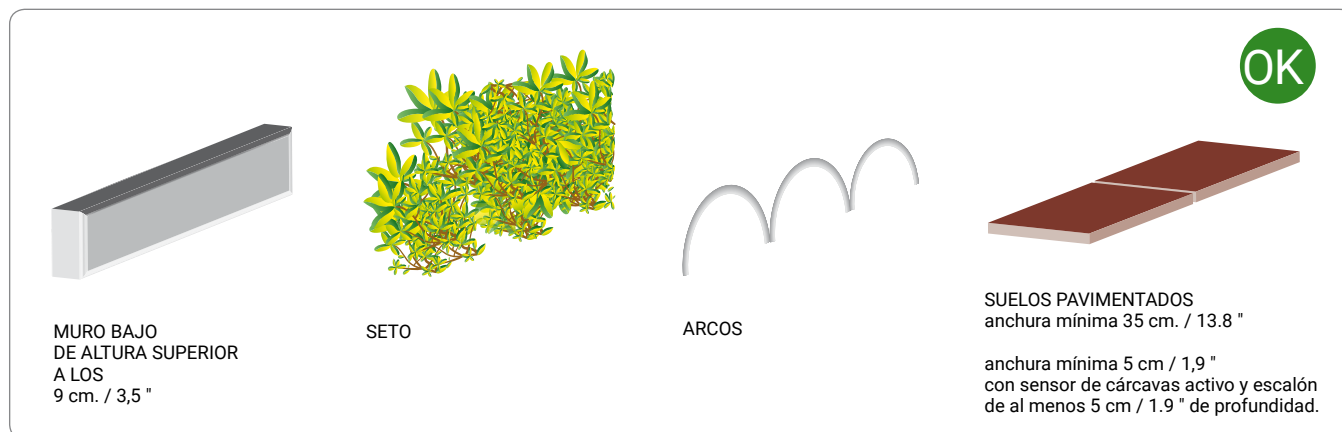
#### Cautela - Advertencia

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

### preparación del césped a cortar

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

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

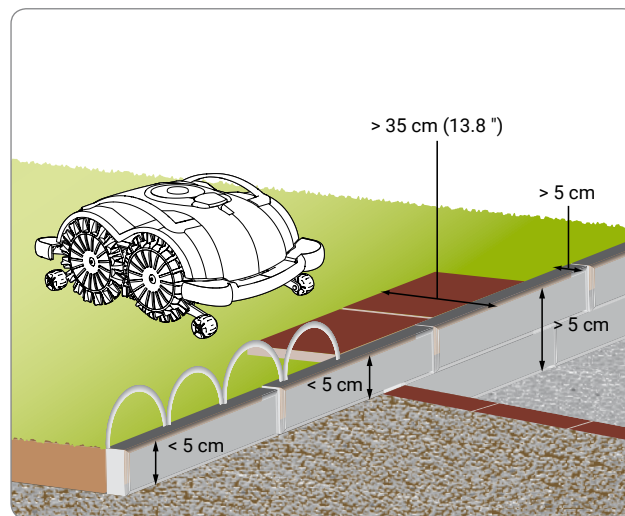


Tipos de límites/protecciones que se pueden utilizar para circunscribir la zona de trabajo del robot.

### Pavimentación

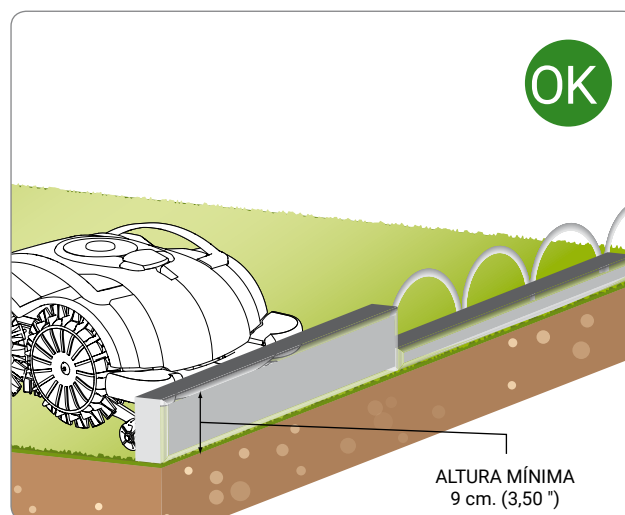
El robot con el sensor de cárcavas activo requiere un bordillo de al menos 5 cm y un escalón con una profundidad mínima de 5 cm. Los bordillos de anchura inferior a 5 cm o los escalones de profundidad de menos de 5 cm deben protegerse añadiendo elementos de pavimentación o, como alternativa, colocando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

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



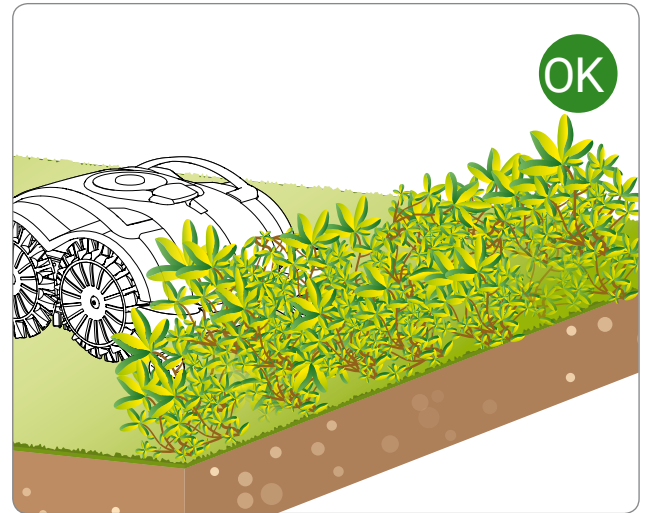
### Muro bajo

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



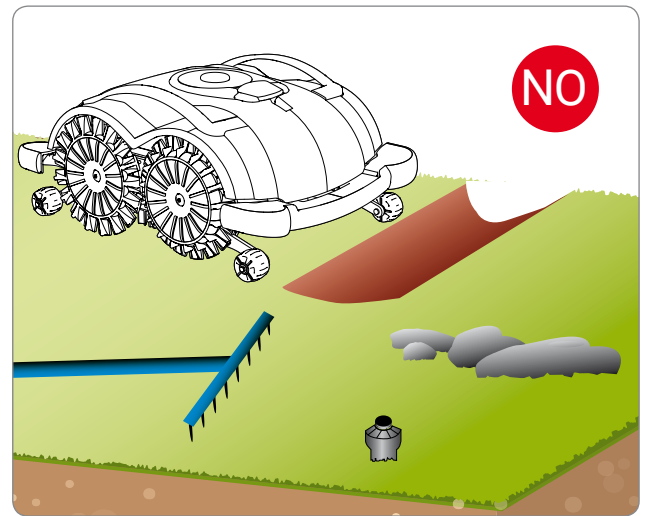
## Seto

La zona de trabajo también puede delimitarse satisfactoriamente con setos.



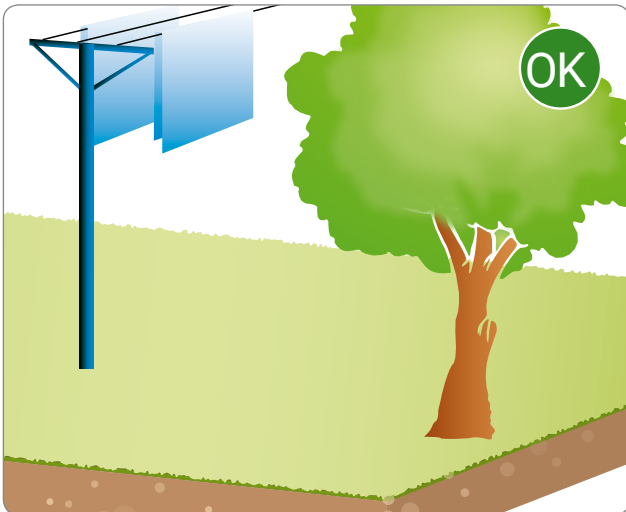
## Agujero

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



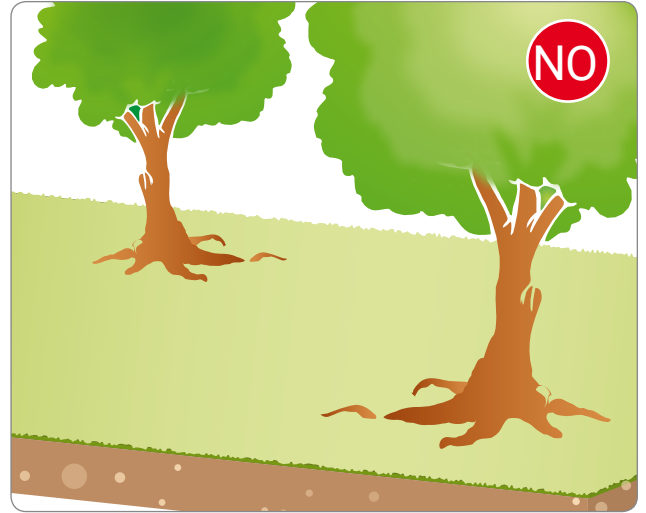
## Obstáculos y protecciones

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



## Raíces

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



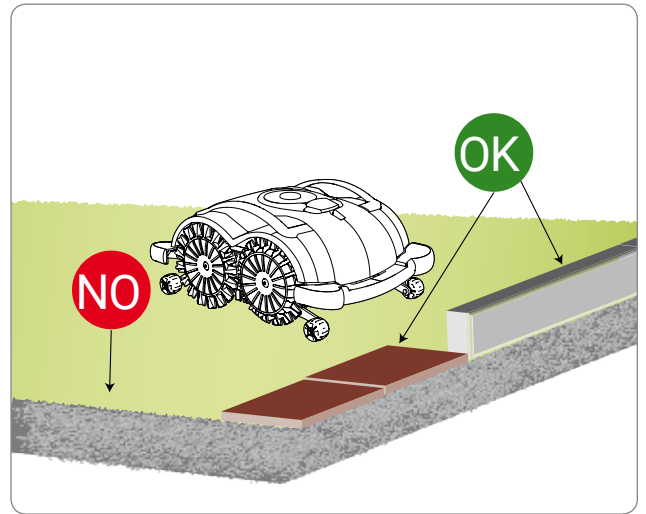
ES

## Pedregullo



**Peligro - Atención**

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

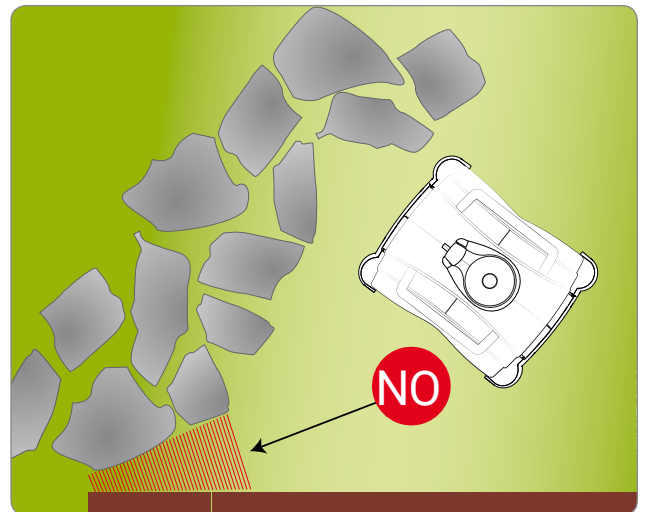


## Ángulo agudo



**Peligro - Atención**

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



## PENDIENTES

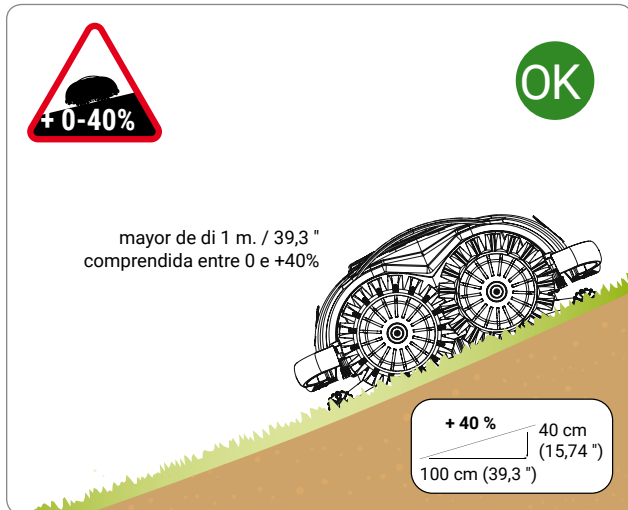
Comprobar que las distintas zonas a rasar no superen las pendientes admisibles (ver "Datos técnicos"). Las zonas que presenten pendientes superiores o con características no compatibles con el buen funcionamiento del robot (ver puntos siguientes) no podrán ser rasadas. En caso de pendientes superiores,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



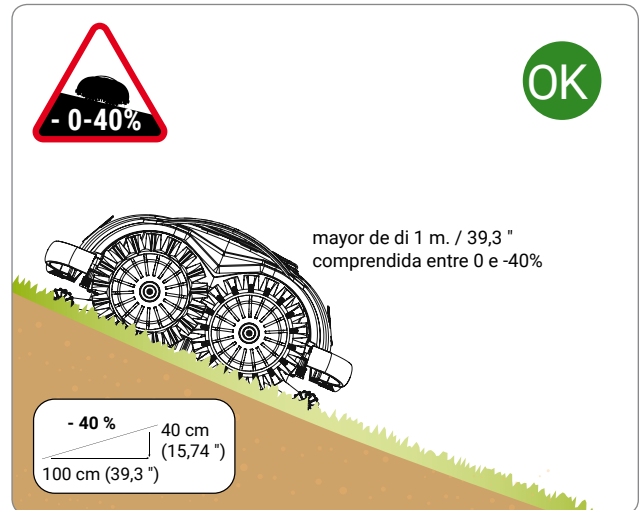
### Importante

La pendiente máxima admisible es del 50 %; al llegar a este valor, el robot cambia de dirección para evitar vuelcos o problemas de funcionamiento. Pese a ello, y para mayor seguridad y protección del robot, es siempre necesario delimitar las zonas que presentan pendientes que el robot no puede afrontar. Para garantizar una excelente gestión del área de trabajo, aconsejamos hacerlo trabajar sobre una superficie con un límite de pendiente del 40 %. En caso de pendiente al límite de las especificaciones recomendadas, es aconsejable controlar el robot las primeras veces que se utiliza.

#### SUBIDA



#### BAJADA



El robot tiene la capacidad de afrontar desniveles con una inclinación de hasta el 40 % para un excelente recorte del césped, siempre que la gradación del desnivel cubra una distancia superior al metro.

## PENDIENTES PRONUNCIADAS

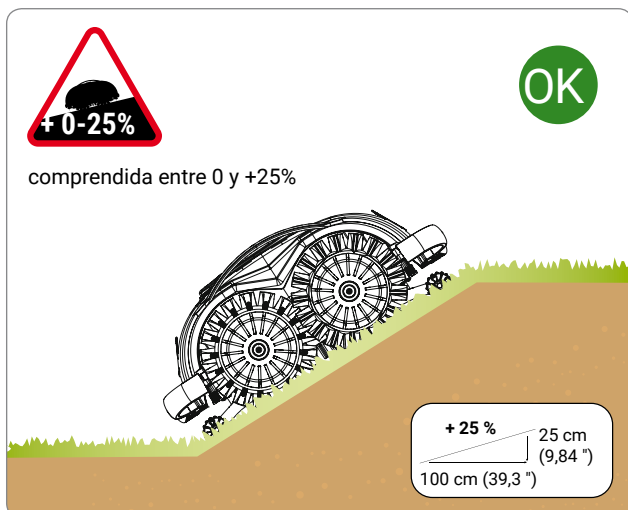
En caso de cambio de pendiente repentina (superior a 25%) el sistema de seguridad del robot la interpreta como una situación anormal, de modo que invierte la dirección de la marcha para devolver el robot a condiciones de seguridad y proseguir cortando el césped. También interpretará como cambio de pendiente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



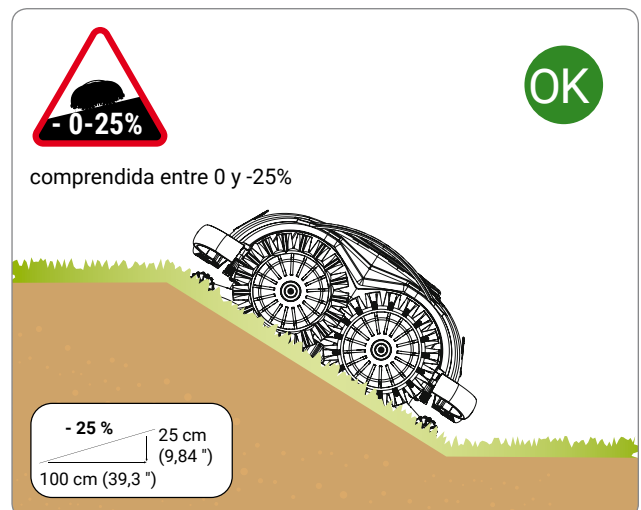
### Importante

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

#### SUBIDA



#### BAJADA



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

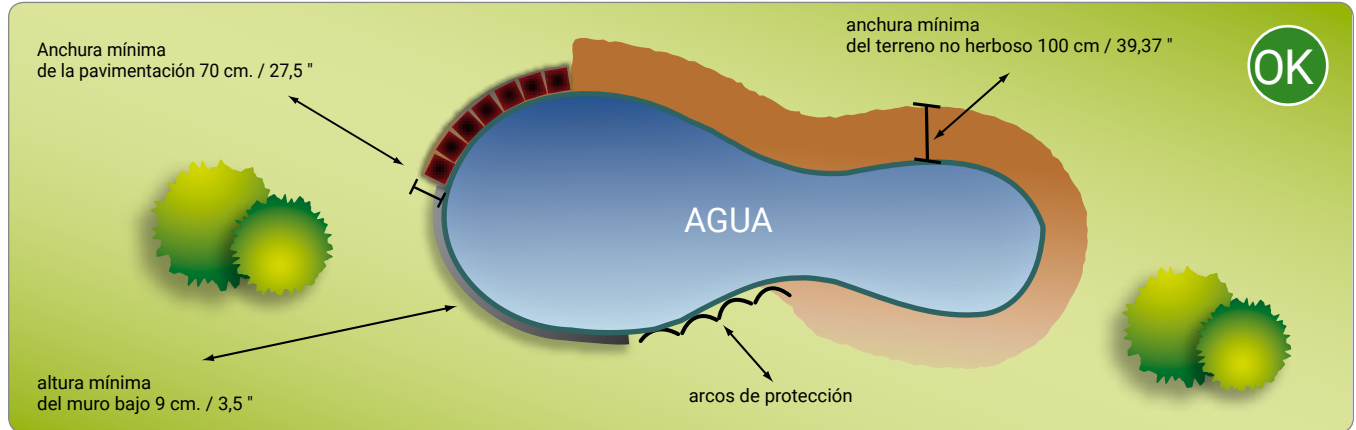


### Importante

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

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

### PREPARACIÓN ADECUADA PARA PISCINA



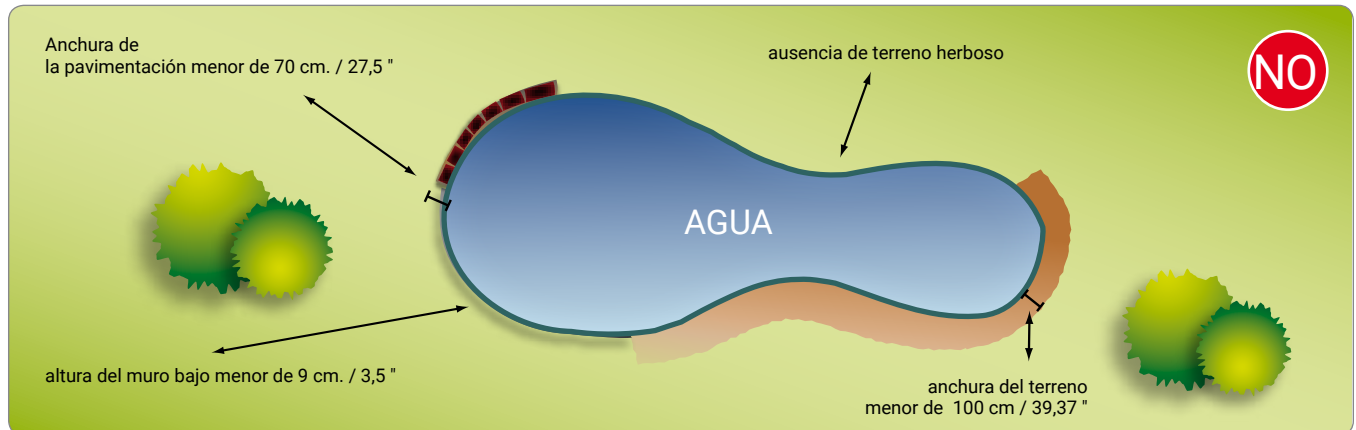
La figura representa una zona de trabajo correctamente delimitada para un funcionamiento ideal del robot.



### Importante

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

### PREPARACIÓN NO ADECUADA PARA PISCINA



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





### Importante

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

## REGLAJE DE LA ALTURA DE CORTE

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



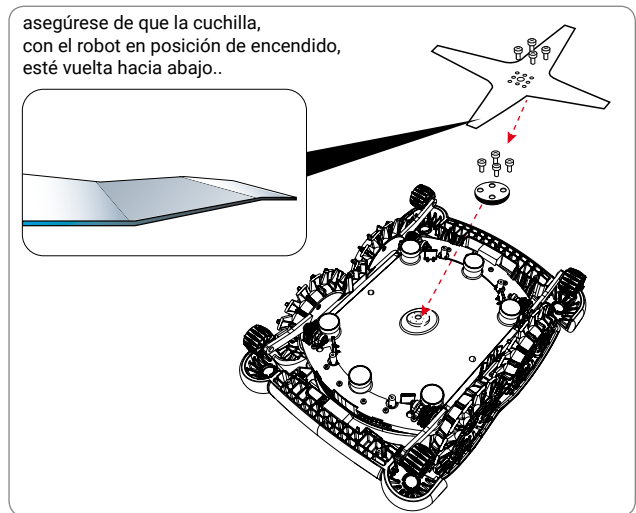
### Importante

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

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

### COLOCACIÓN SEPARADORES Y DE LA CUCHILLA CON TORNILLOS

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



### Importante

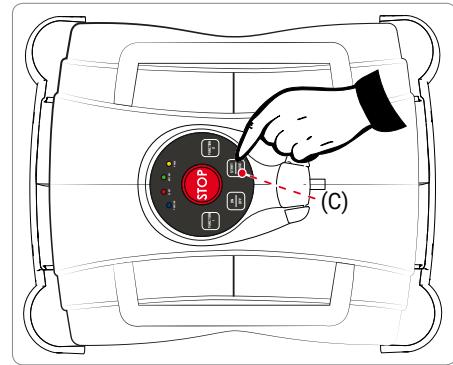
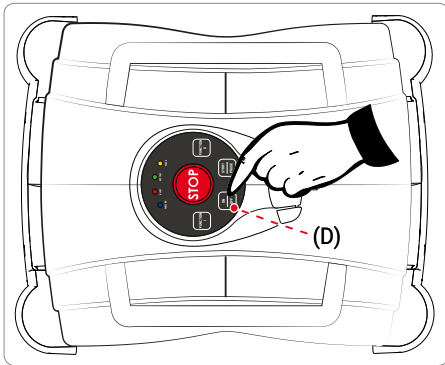
Reducir la altura de corte gradualmente. Se aconseja añadir los separadores cada 2-3 días para así alcanzar la altura ideal del manto herboso de forma gradual.



#### Importante

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

### DESCRIPCIÓN DE LOS MANDOS DEL ROBOT



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





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

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









**ROBOT EN FUNCIONAMIENTO**




- A. BATTERY:**
-  Nivel de batería óptimo.
  -  Nivel de batería cargada.
  -  Nivel de batería bajo.
  -  Nivel de batería descargada.

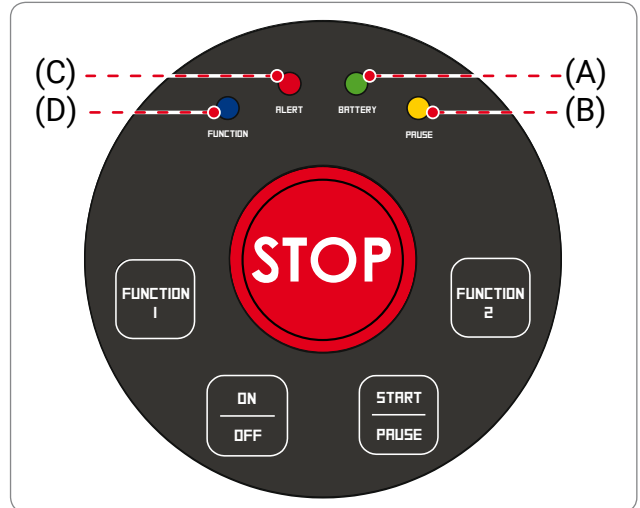
- B. PAUSE:**
-  (Encendido fijo) en pausa / en pausa por nivel de batería bajo.
  -  (Parpadeo lento) robot en standby. Al pulsar la tecla START/PAUSE el robot muestra el estado de los led.
  -  1 (1 parpadeo) el césped está cortado.
  -  2 (2 parpadeos) no hay hierba.

**C. ALERT:** Consultar el capítulo "AVERÍAS, CAUSAS Y REMEDIOS" para una explicación detallada de los remedios.

-  1 (1 Parpadeo) Error en motor rueda derecha.
-  2 (2 Parpadeos) Error en motor rueda izquierda.
-  3 (3 Parpadeos) Error en motor cuchilla.
-  4 (4 Parpadeos) Vuelco.
-  5 (5 Parpadeos) Sensor de cárcavas activo durante demasiado tiempo.
-  (Parpadeo) Parada por pulsar la tecla STOP.

**D. FUNCTION:** Consultar el capítulo "PUESTA EN SERVICIO MEDIANTE APP" para la programación de las funciones.

-  1 (1 Parpadeo) Función 1 activa.
-  2 (2 Parpadeos) Función 2 activa.
-  (Encendido fijo) Ambas funciones están activas.

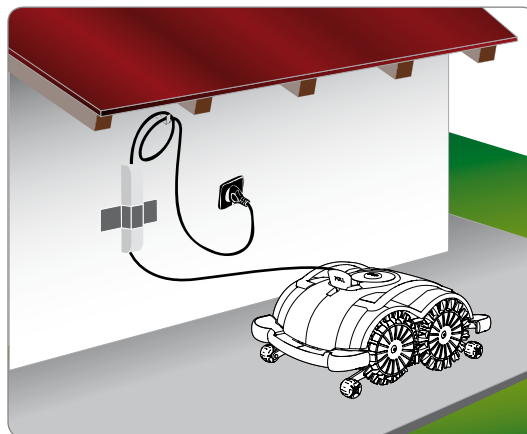


**ROBOT EN RECARGA**

- A. BATTERY:**
-  Carga completada.
  -  Cargando.

## PUESTA EN SERVICIO

1. Comprobar que el manto herboso del prado a rasar tenga una altura compatible con el correcto funcionamiento del robot (ver características técnicas).
2. Regular la altura de corte deseada (ver regulación de la altura de corte).
3. Comprobar que la zona de trabajo esté correctamente delimitada y no presente obstáculos al funcionamiento del robot, como se indica en la sección "Preparación y delimitación de las zonas de trabajo" y siguientes.



4. Situar el robot en las inmediaciones de la zona de recarga.
5. Levantar el portillo del conector de recarga. Enchufar el conector de recarga. Una vez efectuada la conexión, el robot se enciende automáticamente para mostrar el nivel de carga de las baterías. (ver "significado de la combinación de Leds").
6. Una vez terminada la carga, desconectar el robot y pulsar la Tecla "OFF/ON". Las baterías, en la primera recarga, deben permanecer conectadas al menos durante 4 horas.
7. Situar el robot dentro del manto herboso, en una zona con hierba y al menos 1 m (40,00 ") de separación de cualquier obstáculo.
8. Pulsar la tecla "ON/OFF" y esperar unos segundos hasta que el robot se encienda completamente.
9. Pulsar la tecla "START/PAUSE" para encender el robot.

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



### Importante

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

---

## PUESTA EN SERVICIO MEDIANTE APP

---

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

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

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

La aplicación permite:

- encender y parar el robot;
- establecer la configuración de las teclas de función 1 y 2, por ejemplo para programar el horario de trabajo;
- guiar el robot durante el corte;
- modificar el estado de los sensores;
- visualizar el estado, las alertas y posibles errores del robot.

ES

---

## PUESTA EN SERVICIO CON SALIDA RETRASADA

---

Si es necesario, se puede encender y poner en marcha el robot a una hora establecida.

Solo la primera vez que se usa, es necesario configurar la tecla de función 1 o 2 mediante APP

- Pulsar la tecla "ON/OFF"
- Iniciar la aplicación desde el smartphone para acceder a la programación de la tecla de función.
- establecer el horario de trabajo y guardar la configuración.
- salir de la APP para poner en marcha el robot mediante el teclado o utilizar la APP para la puesta en marcha programada.

Para poner en marcha el robot desde el teclado, pulsar la tecla "ON/OFF" si el robot está apagado y esperar unos segundos a que el robot se encienda completamente.

Pulsar brevemente la tecla de función 1 o 2 para activar la correspondiente configuración establecida.

Pulsar ambas teclas durante más de 1 segundo para activar las dos.

El led azul indica que la función está activa. 1 Parpadeo, función 1 activa. 2 Parpadeos, función 2 activa. Encendido fijo, ambas funciones activas.

Pulsar la tecla "START/PAUSE"; El robot entrará en standby para después iniciar el ciclo de trabajo en el horario preestablecido.



### Importante

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

## PUESTA EN SERVICIO CON SENSORES DESACTIVADOS

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

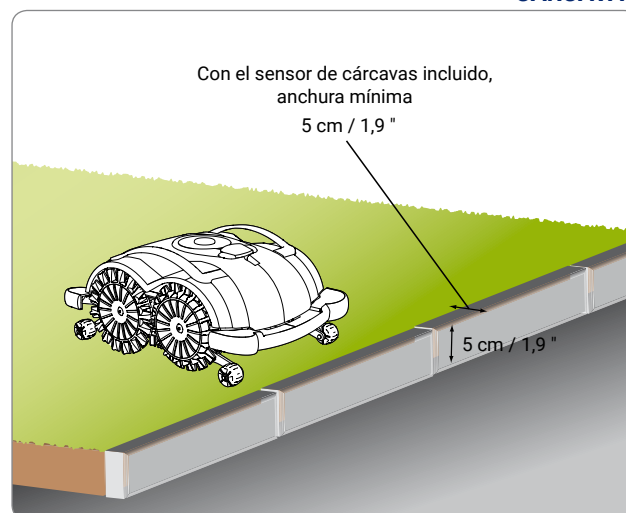
El uso de esta modalidad requiere de particular atención por parte del usuario. Se aconseja consultar al concesionario antes de utilizarla.

Cuando el robot está encendido en Pausa, estas modalidades pueden activarse conforme al siguiente procedimiento (la puesta en marcha del robot con los sensores desactivados según los modos abajo descritos puede utilizarse también mediante smartphone):

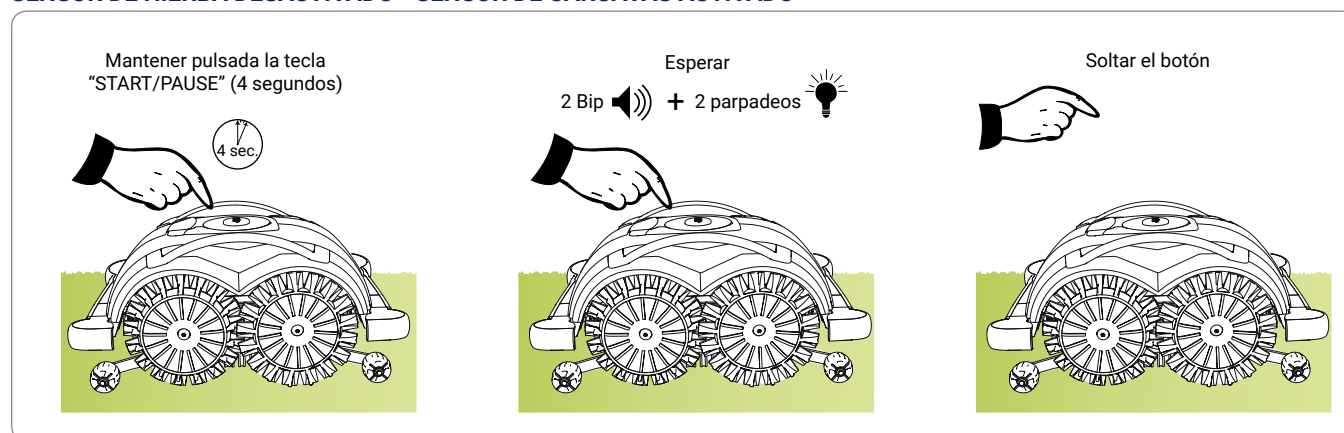
### Sensor de hierba desactivado - sensor de cárcavas activado

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

CÁRCAVAS

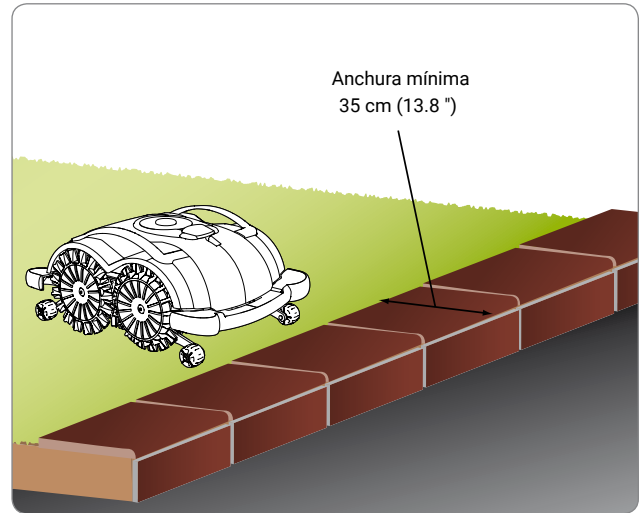


### SENSOR DE HIERBA DESACTIVADO - SENSOR DE CÁRCAVAS ACTIVADO



**Sensor de hierba activado – Sensor de cárcavas desactivado:**

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



ES



**Peligro - Atención**

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

**SENSOR DE HIERBA ACTIVADO - SENSOR DE CÁRCAVAS DESACTIVADO**

Mantener pulsada la tecla "START/PAUSE" (8 segundos)

Esperar

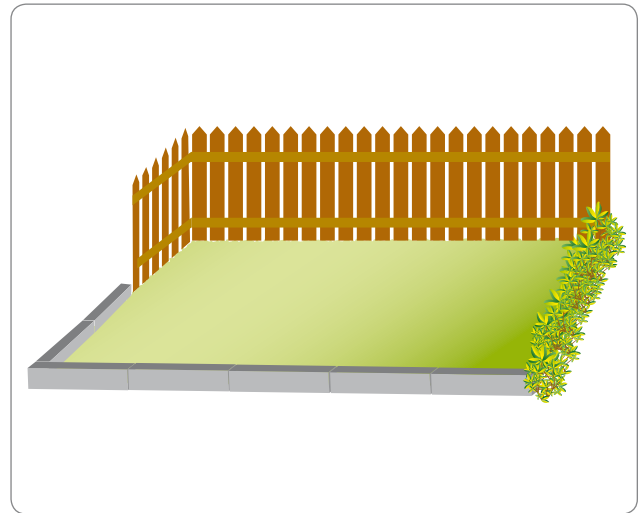
3 Bip + 3 parpadeos

Soltar el botón

## Sensor de hierba desactivado – Sensor de cárcavas desactivado:

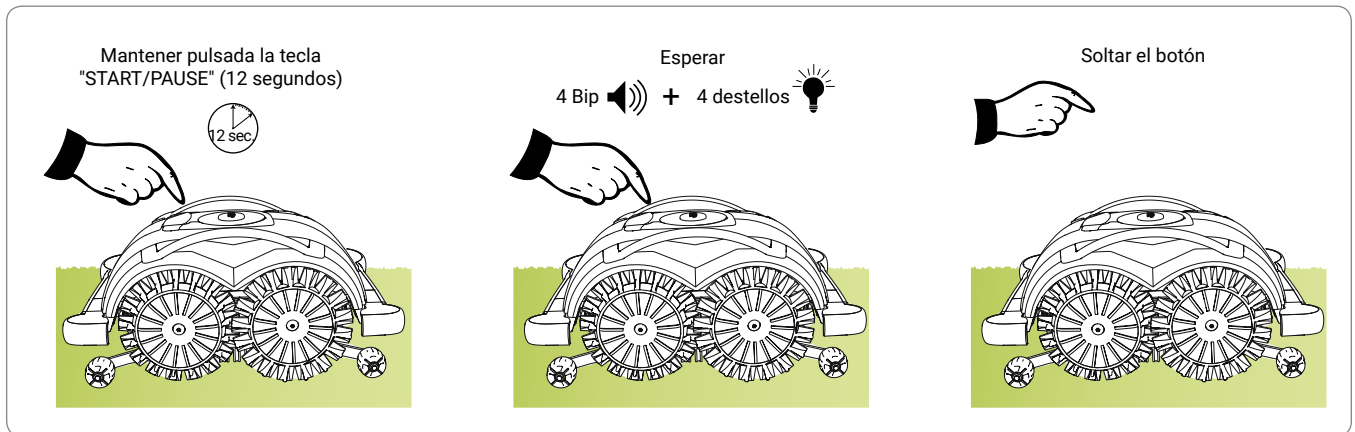
Pulsar la tecla "START/PAUSE" durante 12 segundos y no soltarla hasta que se escuchen 4 bip y se visualicen 4 parpadeos del led PAUSE. Esta modalidad permite trabajar sin ningún sensor. Esta modalidad puede ser útil en céspedes que no estén en las mejores condiciones. Utilizar esta modalidad sólo si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

## PROTECCIÓN DEL CÉSPED



ES

## SENSOR DE HIERBA DESACTIVADO - SENSOR DE CÁRCAVAS DESACTIVADO



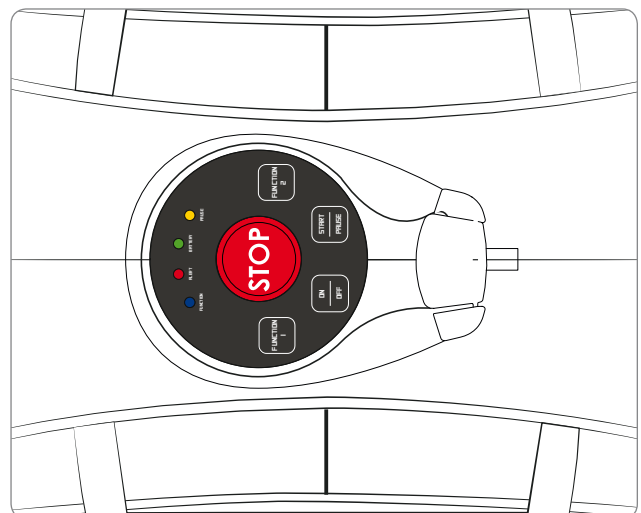
## PARADA DE SEGURIDAD DEL ROBOT

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



### Importante

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



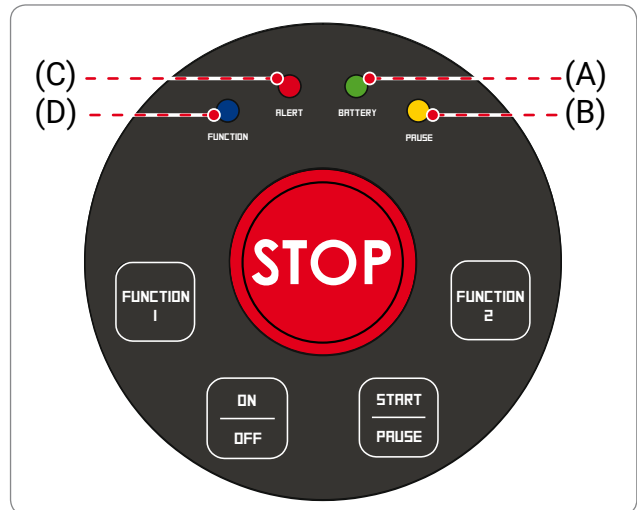
## PARADA DEL ROBOT

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

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

## EN PAUSA

- B. PAUSE:**
- (led amarillo encendido fijo) en pausa, en pausa por baterías bajas.
  - (led amarillo parpadeo lento) Robot en standby. Al pulsar la tecla "START/PAUSE" el robot muestra el estado de los LED.
  - 1 (led amarillo 1 parpadeo) el césped está cortado.
  - 2 (led amarillo 2 parpadeos) no hay hierba.



## INACTIVIDAD PROLONGADA Y RESTABLECIMIENTO DE LA MARCHA

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

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

## Reanudación del servicio

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

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

---

## RECARGA DE LAS BATERÍAS TRAS UN PERÍODO DE INACTIVIDAD PROLONGADA

---



### Peligro - Atención

**Se prohíbe recargar el robot en ambientes explosivos o inflamables.**

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

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

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



### Importante

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

---

## CONSEJOS PARA EL USO

---

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

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





### Importante

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

### TABLA DE INTERVALOS DE MANTENIMIENTO PROGRAMADO

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

ES

### LIMPIEZA DEL ROBOT

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



### Cautela - Advertencia

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

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



### Cautela - Advertencia

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

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



### Cautela - Advertencia

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

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



**LOCALIZACIÓN DE AVERÍAS**






Las informaciones que se recogen a continuación tienen la finalidad de ayudar a identificar y corregir posibles anomalías y defectos de funcionamiento que podrían presentarse durante el uso. Algunas averías pueden ser resueltas por el usuario; otras requieren una concreta capacitación técnica o determinadas capacidades que sólo pueden ser aplicadas por personal capacitado con experiencia reconocida y adquirida en el sector específico de intervención. Cuando el robot está en estado de error con el led ALERT encendido o parpadeante, consultar en este capítulo los posibles remedios o conectar con la APP desde el smartphone para cuestiones no previstas en este manual.



**Cautela - Advertencia**

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

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

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



## DESGUACE DEL ROBOT

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



### Peligro - Atención

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

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

ES

## INFORMACIÓN SOBRE LA CONFORMIDAD DEL PRODUCTO



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

Declara bajo su propia responsabilidad que el producto:

robot cortacésped automático alimentado con batería, model A060E0 es conforme a los requisitos esenciales de seguridad, salud y protección del medio ambiente previstos por las pertinentes directivas de la Unión Europea y reglamentos del Reino Unido.

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

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

ES

## PRODUCT COMPLIANCE INFORMATION



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

Declares and assumes liability that the product:

battery-powered automatic lawnmower robot, model A060E0 comply with the basic requisites for safety, health and environmental protection provided for by the relevant EU directives and UK regulations.

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

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

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

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

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

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

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

### CONDICIONES Y LIMITACIONES

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

### CÓMO SOLICITAR EL SERVICIO DE ASISTENCIA BAJO GARANTÍA

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

### OTRAS DEFINICIONES

#### Asistencia in situ

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

#### Consejos

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

#### Atención

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

