

STIHL RMI 422, RMI 422 P, RMI 422 PC

STIHL

- DE** Gebrauchsanleitung
- EN** Instruction manual
- FR** Manuel d'utilisation
- NL** Gebruiksaanwijzing
- IT** Istruzioni per l'uso



RMI 422.2

RMI 422.2 P

RMI 422.2 PC

B

EUR 1



Geachte cliënt(e),

Wij zijn blij dat u hebt gekozen voor STIHL. Wij ontwikkelen en produceren onze producten in topkwaliteit in overeenstemming met de behoeften van onze klanten. Zo ontstaan producten met een hoge betrouwbaarheid, ook bij extreme belasting.

STIHL staat ook voor service met topkwaliteit. Onze dealers staan garant voor deskundig advies en instructie alsmede een uitgebreide technische begeleiding.

Wij danken u voor uw vertrouwen in ons en wensen u veel plezier met uw STIHL product.



Dr. Nikolas Stihl

**BELANGRIJK! VOOR GEBRUIK GOED
DOORLEZEN EN BEWAREN.**

1. Inhoudsopgave

Over deze gebruiksaanwijzing	290		
Algemeen	290		
Landspecifieke varianten	290		
Instructie voor het lezen van de gebruiksaanwijzing	291		
Beschrijving van het apparaat	292		
Robotmaaier	292		
Dockingstation	293		
Display	294		
Hoe de robotmaaier werkt	295		
Werkingsprincipe	295		
Veiligheidsvoorzieningen	296		
STOP-toets	296		
Machineblokkering	296		
Beschermkappen	296		
Stootsensor	296		
Optilbeveiliging	297		
Hellingssensor	297		
Displayverlichting	297		
Pincode vragen	297		
GPS-beveiliging	297		
Voor uw veiligheid	297		
Algemeen	297		
Kleding en uitrusting	298		
Waarschuwing - gevaar voor elektrische schokken	299		
Accu	299		
Transport van het apparaat	300		
Vóór de inbedrijfstelling	300		
Programmering	301		
Tijdens gebruik	301		
Onderhoud en reparaties	303		
Opslag bij langdurige bedrijfsonderbrekingen	303		
		Afvoer	304
		Toelichting van de symbolen	304
		Leveringsomvang	305
		Eerste installatie	305
		Aanwijzingen voor het dockingstation	309
		Aansluitingen van het dockingstation	311
		Voedingskabel op het dockingstation aansluiten	312
		Installatiemateriaal	313
		Snijhoogte instellen	313
		Aanwijzingen voor de eerste installatie	313
		Taal, datum, tijd instellen	314
		Dockingstation installeren	314
		Begrenzingsdraad leggen	315
		Begrenzingsdraad aansluiten	319
		Robotmaaier en dockingstation koppelen	323
		Installatie testen	324
		Robotmaaier programmeren	325
		Eerste installatie afsluiten	326
		Eerste maaibeurt na de eerste installatie	326
		iMOW® app	327
		Menu	327
		Bedieningsaanwijzingen	327
		Statusmelding	329
		Infogedeelte	330
		Hoofdmenu	330
		Start	331
		Naar docking	331
		Maaischema	331
		Meer	332
		Instellingen	332
		iMOW® – apparaatinstellingen	333

Regensensor instellen	333	Maaiduur	351	Onderhoudsschema	376
Statusmelding instellen	333	Beginbereik (RMI 422 PC)	351	Leveringsbevestiging	376
Installatie	334	Apparaat in gebruik nemen	351	Servicebevestiging	376
Startpunten instellen	335	Vorbereiding	351	Installatievoorbeelden	377
Direct naar dockingstation	336	Klep	351	Opensourcesoftware	382
Veiligheid	336	Programmering aanpassen	352		
Service	338	Maaien met automaat	352		
Informatie	338	Maaien ongeacht actieve tijden	353		
Begrenzingsdraad	339	Robotmaaier indocken	353		
Ligging van de begrenzingsdraad plannen	339	Accu laden	353		
Schets van het maaivlak maken	340	Onderhoud	354		
Begrenzingsdraad leggen	340	Onderhoudsschema	354		
Begrenzingsdraad aansluiten	341	Apparaat reinigen	355		
Draadafstanden – iMOW® Ruler gebruiken	341	Slijtagegrenzen van het maimes controleren	355		
Scherpe hoeken	342	Maimes uit- en inbouwen	356		
Vernauwingen	342	Maimes slijpen	357		
Verbindingstrajecten installeren	343	Meenemerschijf uit- en inbouwen	357		
Verboden zones	343	Draadbreuk zoeken	357		
Aanpalende gazons	344	Opslag en winterpauze	358		
Doorgangen	344	Demontage dockingstation	359		
Zoeklussen voor de verplaatste rit naar het begin	346	Standaard reserveonderdelen	360		
Precies langs randen maaien	347	Accessoires	360		
Afhellend terrein langs de begrenzingsdraad	347	Slijtage minimaliseren en schade voorkomen	360		
Draadreserve installeren	348	Milieubescherming	361		
Draadverbinders gebruiken	348	Accu demonteren	361		
Smalle afstanden tot rand	349	Transport	362		
Dockingstation	349	Apparaat optillen of dragen	363		
Bedieningselementen van het dockingstation	349	Apparaat vastsjorren	363		
Tips voor het maaien	350	EU-conformiteitsverklaring	363		
Algemeen	350	Elektrische robotmaaier met accuvoeding (RMI) met dockingstation (ADO)	363		
Mulchen	350	Technische gegevens	364		
Actieve tijden	350	Meldingen	365		
		Defectopsporing	372		

2. Over deze gebruiksaanwijzing

2.1 Algemeen

Deze gebruiksaanwijzing is een **originele gebruiksaanwijzing** van de fabrikant in de zin van de EG-richtlijn 2006/42/EC.

STIHL werkt voortdurend aan de ontwikkeling van zijn producten; wijzigingen in de levering qua vorm, techniek en uitvoering zijn daarom voorbehouden.

Op basis van gegevens of afbeeldingen uit dit boekje kunnen bijgevolg geen aanspraken worden gemaakt.

Het is mogelijk dat in deze gebruiksaanwijzing modellen worden beschreven die niet in elk land verkrijgbaar zijn.

Deze gebruiksaanwijzing is auteursrechtelijk beschermd. Alle rechten blijven voorbehouden, met name het recht op het kopiëren, vertalen en het verwerken met elektronische systemen.

2.2 Landspecifieke varianten

STIHL levert afhankelijk van het leveringsland apparaten met verschillende stekkers en schakelaars.

In de afbeeldingen worden apparaten met eurostekkers weergegeven. Apparaten met andere stekkeruitvoeringen worden op dezelfde manier op de voeding aangesloten.

2.3 Instructie voor het lezen van de gebruiksaanwijzing

Afbeeldingen en teksten beschrijven bepaalde bedieningsstappen.

Alle pictogrammen die op het apparaat zijn aangebracht, worden in deze gebruiksaanwijzing toegelicht.

Kijkrichting:

kijkrichting bij gebruik 'links' en 'rechts' in de gebruiksaanwijzing: de gebruiker staat achter het apparaat en kijkt in de rijrichting naar voren.

Hoofdstukverwijzing:

naar de desbetreffende hoofdstukken en paragrafen met nadere uitleg wordt met een pijltje verwezen. Het volgende voorbeeld bevat een verwijzing naar een hoofdstuk: (⇒ 3.)

Markeringen van tekstpassages:

de beschreven aanwijzingen kunnen zoals in de volgende voorbeelden gemarkeerd zijn.

Handelingen waarbij ingrijpen van de gebruiker vereist is:

- Bout (1) met een schroevendraaier losdraaien, hendel (2) activeren ...

Algemene opsommingen:

- productgebruik bij sport- of wedstrijd-evenementen

Teksten met aanvullende betekenis:

tekstpassages met aanvullende betekenis zijn met één van de onderstaand beschreven symbolen gemarkeerd om deze in de gebruiksaanwijzing extra te accentueren.



Gevaar!

Gevaar voor ongevallen en ernstig letsel. Bepaalde handelingen zijn noodzakelijk of verboden.



Waarschuwing!

Kans op letsel. Bepaalde handelingen voorkomen mogelijk of waarschijnlijk letsel.



Voorzichtig!

Minder ernstig letsel of materiële schade dat/die door bepaalde handelingen kan worden voorkomen.



Aanwijzing

Informatie voor een beter apparaatgebruik en om een mogelijk oneigenlijk gebruik te vermijden.

Teksten met afbeeldingverwijzing:

sommige afbeeldingen die nodig zijn voor het gebruik van het apparaat, vindt u geheel aan het begin van de gebruiksaanwijzing.

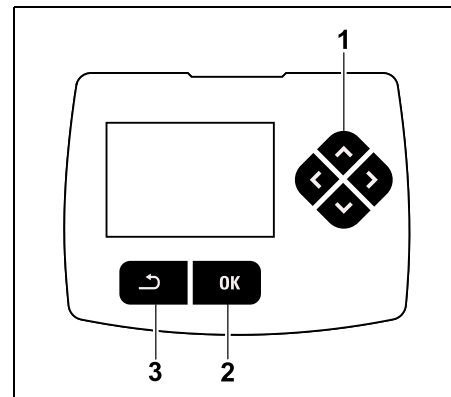
Het camerasymbool koppelt de afbeeldingen op de pagina's met afbeeldingen met het desbetreffende tekstgedeelte in de gebruiksaanwijzing.



Afbeeldingen met tekstpassages:

Bedieningsstappen met directe verwijzing naar de afbeelding vindt u onmiddellijk na de afbeelding met bijbehorende positienummers.

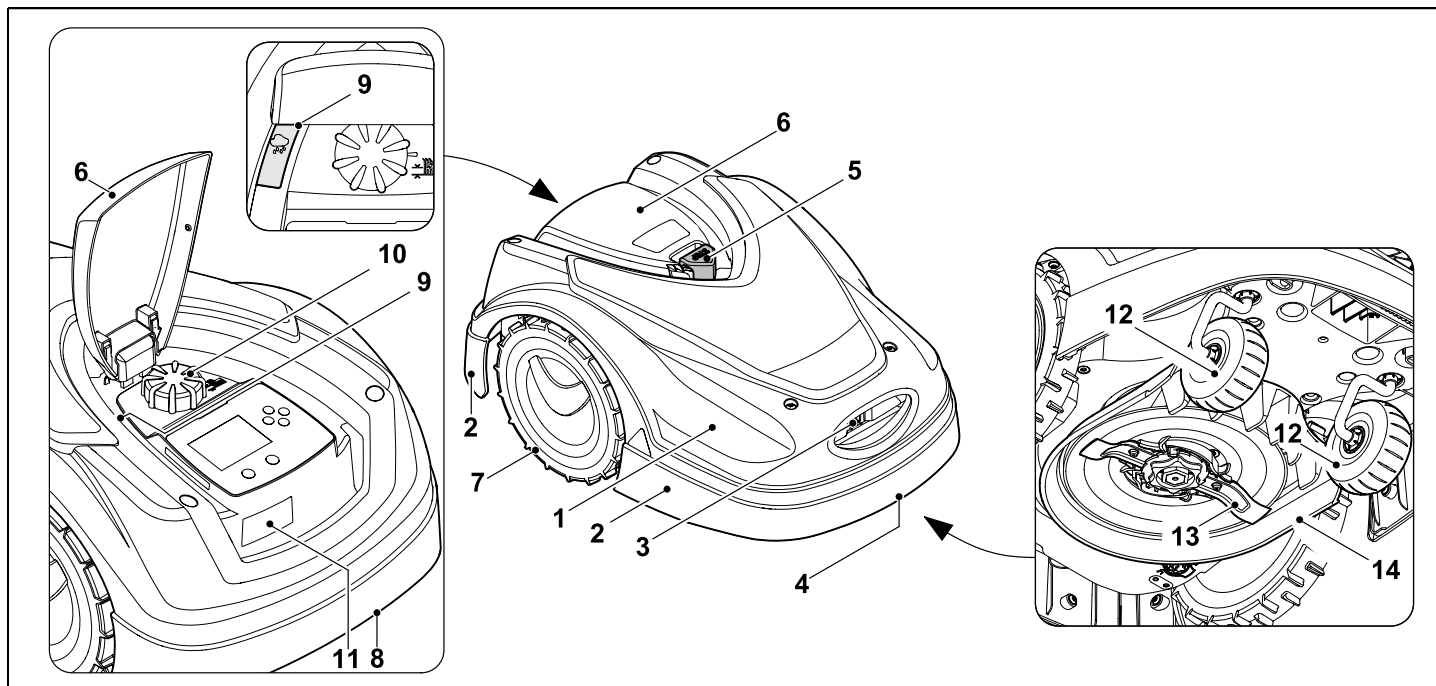
Voorbeeld:



Het stuurkruis (1) is bedoeld voor navigeren in de menu's, met de OK-toets (2) worden instellingen bevestigd en menu's geopend. Met de Terug-toets (3) kunt u menu's weer afsluiten.

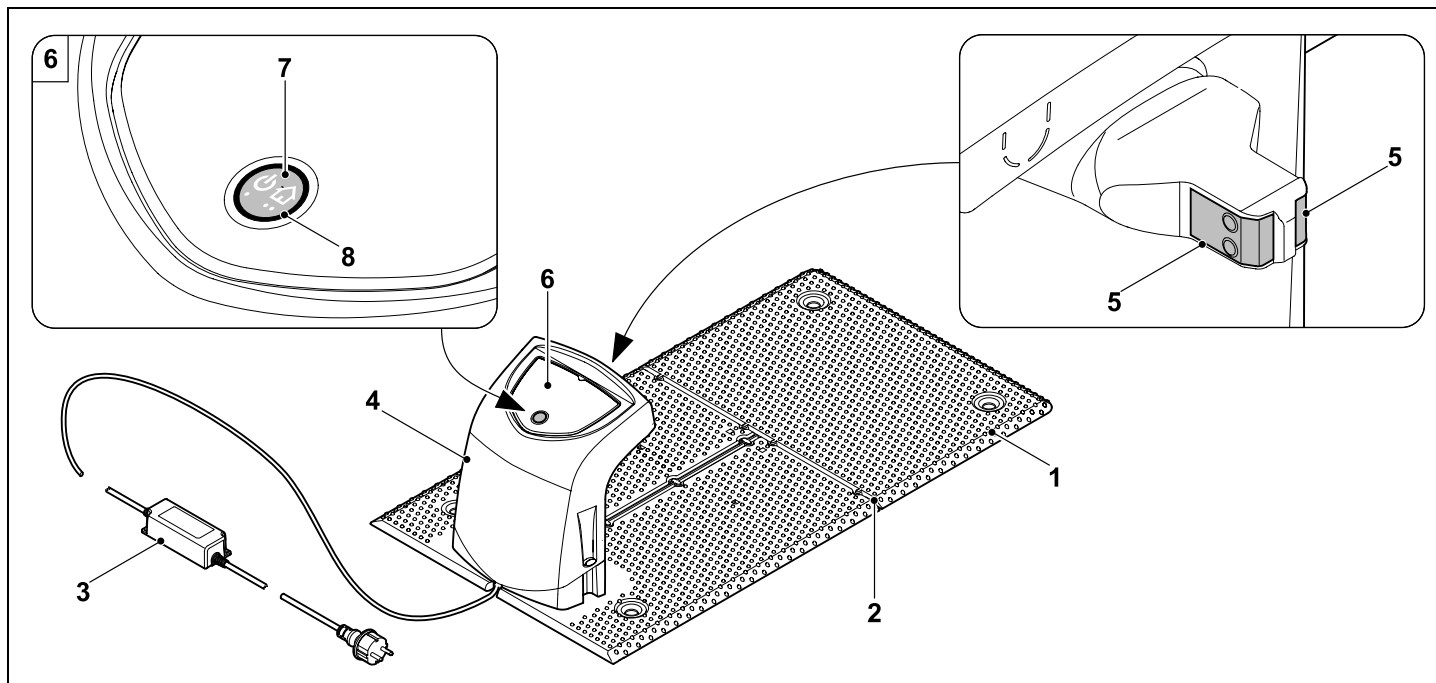
3. Beschrijving van het apparaat

3.1 Robotmaaier



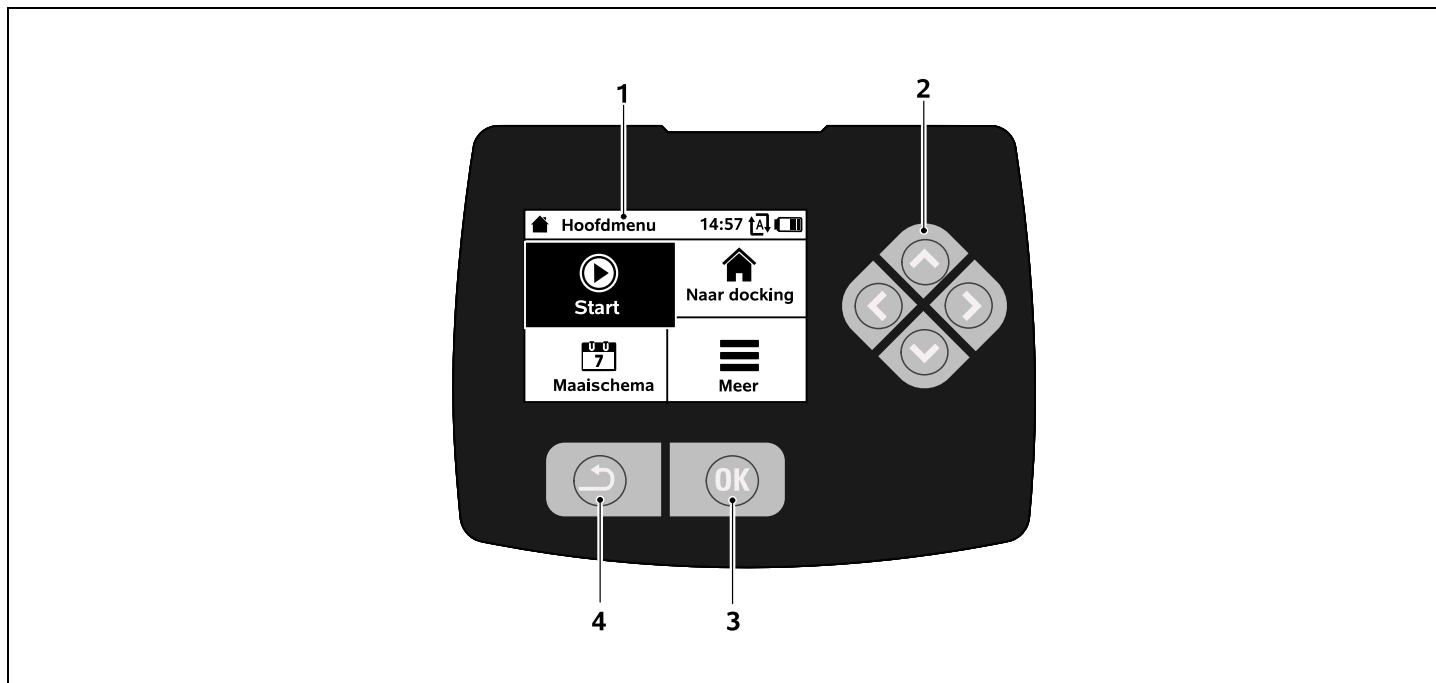
- | | | | |
|---|--|----|--|
| 1 | Beweeglijk gemonteerde afdekkap (⇒ 5.4), (⇒ 5.5) | 8 | Handgreep achter (in de beweeglijke kap geïntegreerd) (⇒ 21.1) |
| 2 | Stootstrip | 9 | Regensensor (⇒ 11.11) |
| 3 | Laadcontacten: aansluitcontacten voor dockingstation | 10 | Draaiknop snijhoogteverstelling (⇒ 9.5) |
| 4 | Handgreep voor (in de beweeglijke kap geïntegreerd) (⇒ 21.1) | 11 | Typeplaatje met machinenummer |
| 5 | STOP-toets (⇒ 5.1) | 12 | Voorwiel |
| 6 | Klep (⇒ 15.2) | 13 | Dubbelzijdig geslepen maaimes (⇒ 16.3) |
| 7 | Aandrijfwiel | 14 | Maaierwerk |

3.2 Dockingstation



- 1 Bodemplaat
- 2 Kabelgeleidingen voor het leggen van de begrenzingsdraad (⇒ 9.10)
- 3 Voeding
- 4 Afneembare afdekking (⇒ 9.2)
- 5 Laadcontacten: aansluitcontacten naar de robotmaaier
- 6 Bedieningspaneel met toets en led (⇒ 13.1)
- 7 Toets
- 8 Leddisplay

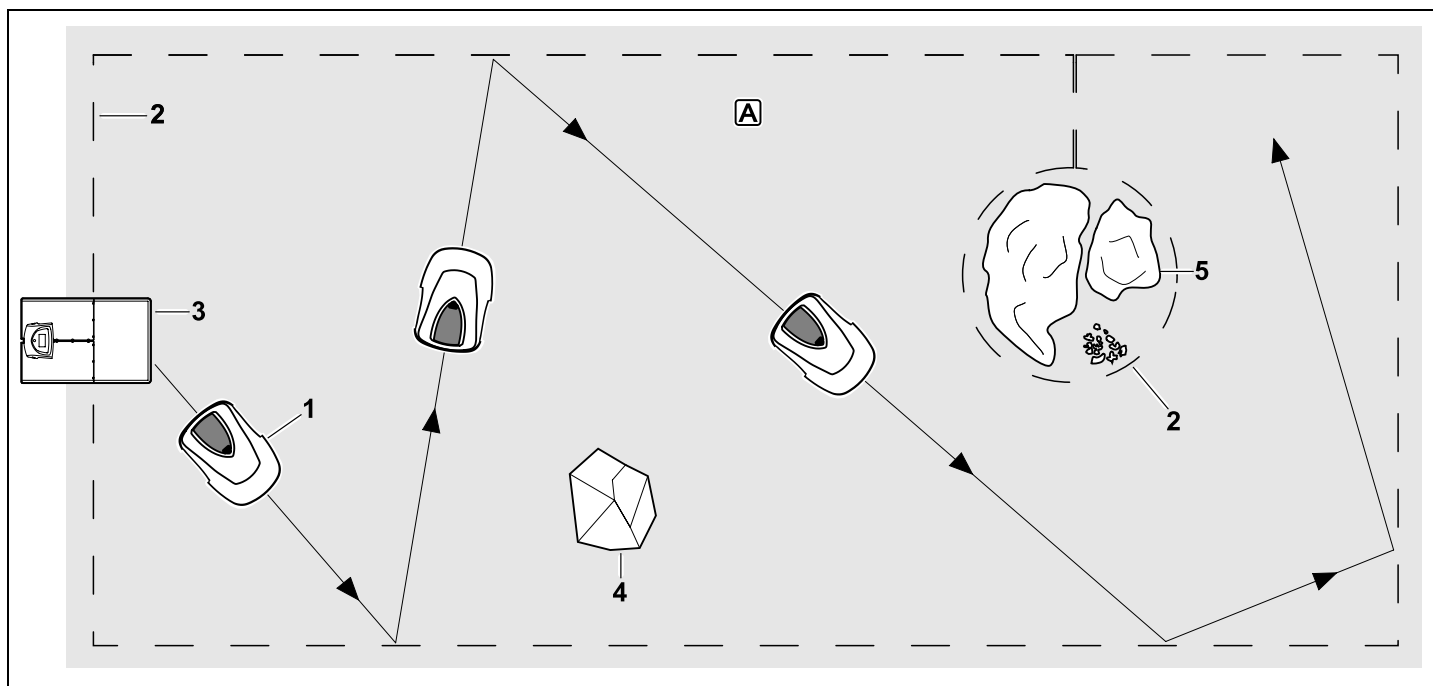
3.3 Display



- 1 Grafisch display
- 2 Stuurkruis:
navigeren in menu's (⇒ 11.1)
- 3 OK-toets:
navigeren in menu's (⇒ 11.1)
- 4 Terug-toets:
navigeren in menu's

4. Hoe de robotmaaier werkt

4.1 Werkingsprincipe



De robotmaaier (1) is ontwikkeld voor het automatisch onderhouden van gazons. Hij maait het gazon in willekeurig gekozen banen.

Om de robotmaaier in staat te stellen de grenzen van het maaivlak **A** te herkennen, moet er een begrenzingsdraad (2) rondom dit vlak worden gelegd. Hierdoor stroomt een draadsignaal, dat door het dockingstation (3) wordt opgewekt.

Vaste hindernissen (4) op het maaivlak worden door de robotmaaier met behulp van een stootsensor veilig herkend. Zones (5) waar de robotmaaier niet mag komen en hindernissen die hij niet mag raken, moeten met behulp van de begrenzingsdraad van de rest van het maaivlak worden afgebakend.

Als de automaat is ingeschakeld, verlaat de robotmaaier **tijdens de actieve tijden** (⇒ 14.3) zelfstandig het dockingstation en maait hij het gazon. De

robotmaaier rijdt zelfstandig naar het dockingstation om de accu op te laden. Wanneer het maaischema "Standaard" is geselecteerd, maait en laadt de robotmaaier gedurende de totale actieve tijd. Wanneer het maaischema "Dynamisch" is geselecteerd, worden het aantal en de duur van de maai- en oplaadbeurten binnen de actieve tijden volautomatisch aangepast.

Bij **uitgeschakelde automaat** en voor maaibeurten **ongeacht de actieve tijden** kan een maaibeurt in het menu "Start" worden geactiveerd. (⇒ 11.5)



De STIHL robotmaaier kan betrouwbaar en storingsvrij in de buurt van andere robotmaaiers worden gebruikt. Het draadsignaal voldoet aan de norm van de EGMF

(Vereniging van Europese fabrikanten van tuinapparatuur) met betrekking tot de elektromagnetische emissie.

5. Veiligheidsvoorzieningen

Voor een veilige bediening en ter voorkoming van onjuist gebruik is het apparaat van verschillende veiligheidsvoorzieningen voorzien.



Kans op letsel!

Bij een eventueel defect aan een van de veiligheidsvoorzieningen mag het apparaat niet in bedrijf worden genomen. Neem contact op met een vakhandelaar. STIHL beveelt de STIHL vakhandelaar aan.

5.1 STOP-toets

Door indrukken van de rode STOP-toets op de bovenkant van de robotmaaier stopt het apparaat onmiddellijk. Het maaimes komt binnen enkele seconden tot stilstand en op het display verschijnt de melding "STOP-toets bediend". Zolang de melding actief is, kan de robotmaaier niet in gebruik worden genomen en is hij in een veilige toestand. (⇒ 24.)

Bij **ingeschakelde automaat** volgt er na bevestiging van de melding met OK een vraag of het automatische gebruik moet worden voortgezet.

Bij **Ja** bewerkt de robotmaaier het maaivlak verder volgens maaischema. Bij **Nee** blijft de robotmaaier op het maaivlak staan, de automaat wordt uitgeschakeld. (⇒ 11.7)



Bij lang indrukken van de STOP-toets wordt bovendien de machineblokkering geactiveerd. (⇒ 5.2)

5.2 Machineblokkering

De robotmaaier moet vóór alle onderhouds- en reinigingswerkzaamheden, vóór transport en vóór de inspectie worden geblokkeerd.

Als de machineblokkering is geactiveerd, kan de robotmaaier niet meer in gebruik worden genomen.

Machineblokkering **activeren**:

- **STOP-toets** lang indrukken,
- in het menu **Meer**,
- in het menu **Veiligheid**.

Machineblokkering via menu Meer activeren:

- in het menu "Meer" de optie "iMOW® blokkeren" selecteren en met de OK-toets bevestigen. (⇒ 11.8)

Machineblokkering via menu Veiligheid activeren:

- in het menu "Meer" het submenu "Instellingen" en "Veiligheid" openen. (⇒ 11.16)

- optie "Machineblokkering" selecteren en met de OK-toets bevestigen.

Machineblokkering ongedaan maken:

- zo nodig apparaat met een druk op een willekeurige knop activeren.
- robotmaaier met aangegeven toetscombinatie ontgrendelen. Hiervoor moeten de **OK-toets** en de **Terug-toets** in de op het display afgebeelde volgorde worden ingedrukt.



5.3 Beschermkappen

De robotmaaier is met beschermkappen uitgerust om een onopzettelijk contact met het maaimes en het maaigoed te voorkomen. Hiertoe dient in het bijzonder de afdekkap.

5.4 Stootsensor

De robotmaaier is voorzien van een beweeglijke kap die als stootsensor dient. De robotmaaier blijft meteen stilstand als deze bij automatisch gebruik op een vaste hindernis stoot die een bepaalde minimumhoogte (8 cm) heeft en vast met de ondergrond verbonden is. Aansluitend verandert hij van rijrichting en gaat hij verder met maaien. Als de stootsensor te vaak wordt geactiveerd, wordt ook het maaimes gestopt.



Het stoten tegen een hindernis gebeurt met een bepaalde kracht. Gevoelige hindernissen of lichte voorwerpen zoals kleine bloempotten kunnen daarom worden omgeworpen of worden beschadigd.

STIHL raadt aan hindernissen te verwijderen of met verboden zones af te bakenen. (⇒ 12.9)

5.5 Optilbeveiliging

Als de robotmaaier aan de kap wordt opgetild, onderbreekt deze meteen de maaibeurt. Het maaiemes komt binnen enkele seconden tot stilstand.

5.6 Hellingssensor

Als tijdens het gebruik de toegestane helling wordt overschreden, verandert de robotmaaier meteen van rijrichting. Bij overslaan worden de wielaandrijving en de maaimotor uitgeschakeld.

5.7 Displayverlichting

Tijdens het gebruik wordt de displayverlichting geactiveerd. Door het licht is de robotmaaier ook in het donker goed herkenbaar.

5.8 Pincode vragen

Als "Pincode vragen" is geactiveerd, klinkt er na het optillen van de robotmaaier een alarmsignaal als de pincode niet binnen een minuut wordt ingevoerd. (⇒ 11.16)

De robotmaaier kan uitsluitend samen met het meegeleverde dockingstation worden gebruikt. Een ander dockingstation moet aan de robotmaaier worden gekoppeld. (⇒ 9.11)



STIHL raadt aan om een van de **veiligheidsstanden** "Laag", "Middel" of "Hoog" in te stellen. Zo kunnen onbevoegden de robotmaaier gegarandeerd niet met andere dockingstations in gebruik nemen of de instelling of de programmering wijzigen.

5.9 GPS-beveiliging

Het model **RMI 422 PC** is voorzien van een GPS-ontvanger. Bij geactiveerde GPS-beveiliging wordt de eigenaar van het apparaat geïnformeerd als het apparaat buiten het beginbereik in gebruik wordt genomen. Bovendien wordt op het display om de pincode gevraagd. (⇒ 14.5)



Advies:
activeer altijd de GPS-beveiliging.
(⇒ 11.16)

6. Voor uw veiligheid

6.1 Algemeen



Tijdens de werkzaamheden met het apparaat moeten de voorschriften ter preventie van ongevallen beslist in acht worden genomen.



Lees **vóór** de eerste inbedrijfstelling de hele gebruiksaanwijzing goed door. Bewaar de gebruiksaanwijzing voor later gebruik zorgvuldig op een veilige plaats.

Deze veiligheidsmaatregelen zijn onontbeerlijk voor uw veiligheid, maar deze opsomming is niet uitputtend. Gebruik het apparaat altijd verstandig en met verantwoordelijkheidsgevoel, en denk erom dat de gebruiker aansprakelijk wordt gesteld voor ongevallen met andere personen of voor schade aan hun eigendommen.

Het begrip "gebruiken" omvat alle werkzaamheden aan de robotmaaier, aan het dockingstation en aan de begrenzingsdraad.

De definitie van een "gebruiker":

- Een persoon die de robotmaaier opnieuw programmeert of de bestaande programmering wijzigt.
- Een persoon die werkzaamheden aan de robotmaaier verricht.
- Een persoon die het apparaat in bedrijf neemt of activeert.
- Een persoon die de begrenzingsdraad of het dockingstation installeert of deïnstalleert.

Ook het gebruik van de **iMOW® app** valt onder het begrip "gebruiken" in de zin van deze gebruiksaanwijzing.

Gebruik het apparaat alleen als u uitgerust bent en een goede lichamelijke en geestelijke conditie hebt. Als u een verminderde gezondheid heeft, dient u uw arts te vragen of u met het apparaat kunt werken. Na het gebruik van alcohol, drugs

of medicijnen die de reactiesnelheid nadelig beïnvloeden, mag niet met het apparaat worden gewerkt.

Maak u vertrouwd met de bedieningsonderdelen en het gebruik van de machine.

Het apparaat mag alleen worden gebruikt door personen die de gebruiksaanwijzing hebben gelezen en die met de bediening van het apparaat vertrouwd zijn. Elke gebruiker moet vóór de eerste ingebruikname vragen om een deskundige en praktische instructie. De verkoper of een andere deskundige moet aan de gebruiker uitleggen, hoe hij veilig met het apparaat kan werken.

Bij deze instructie moet de gebruiker er vooral bewust van worden gemaakt dat voor het werken met dit apparaat uiterste zorgvuldigheid en concentratie vereist zijn.

Ook wanneer u het apparaat volgens de voorschriften bedient, blijven er risico's bestaan.



Levensgevaar door verstikking!

Verstikkingsgevaar voor kinderen bij het spelen met verpakkingsmateriaal. Houd verpakkingsmateriaal altijd buiten het bereik van kinderen.

Leen het apparaat alleen uit aan personen die met dit model en de bediening ervan vertrouwd zijn. De gebruiksaanwijzing is onderdeel van het apparaat en moet altijd worden meegegeven.

Controleer of de gebruiker lichamenlijk, zintuigelijk en geestelijk in staat is om het apparaat te bedienen en ermee te werken. Als de gebruiker met lichamenlijke, zintuigelijke of geestelijke beperkingen daartoe in staat is, mag de gebruiker er

alleen onder toezicht of na instructie door een verantwoordelijke persoon mee werken.

Controleer of de gebruiker meerderjarig is of conform nationale regelgeving onder toezicht voor een beroep wordt opgeleid.



Opgelet - Gevaar voor ongevallen!



Houd kinderen tijdens het maaien uit de buurt van het apparaat en het maaivlak.



Houd honden en andere huisdieren tijdens het maaien uit de buurt van het apparaat en het maaivlak.

Om veiligheidsredenen is het verboden wijzigingen aan het apparaat aan te brengen, behalve vakkundige montage van accessoires en combi-apparaten die door STIHL zijn goedgekeurd. Bovendien heeft dit tot gevolg, dat uw garantie vervalt. Neem voor informatie over goedgekeurde accessoires en combi-apparaten contact op met uw STIHL vakhandelaar.

Vooral elke wijziging aan het apparaat waardoor het vermogen of het toerental van de elektromotoren wordt veranderd, is verboden.

Er mogen geen wijzigingen worden aangebracht aan het apparaat die leiden tot een toename van het geluidsniveau.

De apparaatsoftware mag om veiligheidsredenen nooit worden gewijzigd of gemanipuleerd.

Bij het gebruik op openbare terreinen, parken, sportvelden, langs wegen en op land- en bosbouwbedrijven moet u bijzonder behoedzaam te werk gaan.

Vervoer geen voorwerpen, dieren of personen, met name kinderen, met het apparaat.

Sta nooit toe dat personen, met name kinderen, meerijden op de robotmaaier of erop gaan zitten.

Let op - gevaar voor ongevallen!

De robotmaaier is bedoeld voor automatisch gazononderhoud. Een andere toepassing is niet toegestaan en kan gevaarlijk zijn of schade aan het apparaat tot gevolg hebben.

Om persoonlijk letsel van de gebruiker te vermijden, mag het apparaat bijvoorbeeld niet worden ingezet voor volgende werken (onvolledige opsomming):

- het trimmen van bosjes, heggen en struiken,
- het snoeien van rankgewas,
- gazononderhoud op dakbeplantingen en in bloembakken,
- het hakselen en klein hakken van boom- en heggensnoeiwerk,
- het schoonmaken van voetpaden (opzuigen, wegblazen),
- het egaliseren van oneffenheden in de bodem, zoals molshopen.

6.2 Kleding en uitrusting



Draag stevige schoenen met grip en werk nooit blootsvoets of bijvoorbeeld met sandalen,

- wanneer u de robotmaaier tijdens bedrijf nadert.



Draag bij het installeren, bij onderhoudswerkzaamheden en alle andere werkzaamheden aan het apparaat en aan het dockingstation geschikte werkkleding.

Draag nooit losse kledingstukken die aan draaiende onderdelen kunnen blijven hangen – ook geen sieraden, geen stropdassen en geen sjaals.

Draag een lange broek,

- wanneer u de robotmaaier tijdens bedrijf nadert.



Draag bij onderhouds- en reinigingswerkzaamheden, bij het leggen en verwijderen van draden en bij het vastzetten van het dockingstation altijd stevige handschoenen.

Bescherm de handen bij alle werkzaamheden aan het maaimes en bij het inslaan van de bevestigingspennen en de haringen van het dockingstation.

U dient bij alle werkzaamheden aan het apparaat lang haar samen te binden en te bedekken (met een hoofddoek, muts, enz.).



Draag bij het inslaan van de bevestigingsnagels en de haringen van het dockingstation een geschikte veiligheidsbril.

6.3 Waarschuwing - gevaar voor elektrische schokken



Opgelet! Kans op stroomstoten!

Voor de elektrische veiligheid zijn een intacte voedingskabel en een intacte stekker op de voeding erg belangrijk. Beschadigde kabels, koppelingen en stekkers of aansluitkabels die niet aan de voorschriften voldoen, mogen niet gebruikt worden, zodat gevaar voor elektrische schokken kan worden voorkomen.



Controleer de aansluitkabel daarom regelmatig op beschadigingen of slijtage (barsten).

Alleen originele voeding gebruiken.

Gebruik de voeding niet,

- als deze beschadigd of versleten is,
- als er bedrading beschadigd of versleten is. Controleer de voedingskabel regelmatig op schade en veroudering.

Onderhouds- en herstellingswerkzaamheden aan voedingskabels en aan de voeding mogen alleen door speciaal opgeleide vaklui worden uitgevoerd.

Gevaar voor stroomstoten!

Een beschadigde kabel mag niet op het stroomnet worden aangesloten en u mag een beschadigde kabel pas aanraken als deze is losgekoppeld.

De aansluitkabels op de voeding mogen niet worden veranderd (bijvoorbeeld ingekort). De kabel tussen de voeding en het dockingstation mag niet worden verlengd.

De netvoedingsstekker mag alleen in droge en schone toestand met het dockingstation worden verbonden.

Leg de voeding en kabels niet langdurig op een natte ondergrond.

Gevaar voor stroomstoten!

Beschadigde kabels, koppelingen en stekkers of aansluitkabels die niet aan de voorschriften voldoen, mogen niet worden gebruikt.

Let er altijd op dat de gebruikte voedingskabels voldoende beveiligd zijn.

Verwijder de aansluitkabel met de stekker en de stekkerbus en trek niet aan de aansluitkabels zelf.

U mag het apparaat alleen op een voeding aansluiten die beveiligd is door een foutstroombeveiliging met een afschakelstroom van maximaal 30 mA. Voor nadere informatie kunt u terecht bij de elektriciens.

Als de adapter wordt aangesloten op een voeding buiten een gebouw, dan moet het stopcontact voor gebruik buitenshuis goedgekeurd zijn. Voor nadere informatie over de landspecifieke voorschriften kunt u terecht bij de elektriciens.

Bedenk dat het apparaat bij het aansluiten op een stroomaggregaat door spanningsschommelingen kan worden beschadigd.

6.4 Accu

Alleen originele accu gebruiken.

De accu is uitsluitend bedoeld voor vaste inbouw in een STIHL robotmaaier. Hij is daar optimaal beveiligd en wordt opgeladen wanneer de robotmaaier in het dockingstation staat. Er mag geen ander oplaadapparaat worden gebruikt. Bij het gebruik van een niet geschikt oplaadapparaat is er gevaar voor een elektrische schok, oververhitting of uitstromen van bijtende accuvloeistof.

Accu nooit openen.

Accu niet laten vallen.

Geen defecte of vervormde accu gebruiken.

Accu buiten bereik van kinderen bewaren.



Explosiegevaar!

Bescherm accu's tegen direct zonlicht, hitte en vuur – gooi ze nooit in open vuur.



Accu alleen bij temperaturen tussen -10 °C en +50 °C gebruiken en bewaren.



Accu tegen regen en vocht beschermen – niet in vloeistoffen onderdompelen.



Accu niet in magnetron stoppen of onder hoge druk zetten.

Accucontacten nooit op metalen voorwerpen aansluiten (kortsluiten). Accu kan door kortsluiting schade oplopen.

Niet gebruikte accu ver van metalen voorwerpen (bijv. spijkers, munten, sieraden) houden. Geen metalen transportbakken gebruiken – **Explosie- en brandgevaar!**

Bij ondeskundig gebruik kan er vloeistof uit de accu stromen - contact vermijden! Bij onbedoeld contact met water afspoelen. Indien de vloeistof in aanraking komt met

de ogen, spoelt u deze eerst met water en consulteert u een arts. Uitstromende accuvloeistof kan huidirritatie en brandwonden en bijtende plekken veroorzaken.

Geen voorwerpen in de ventilatiesleuven van de accu steken.

Verdere veiligheidsinstructies kunt u vinden op <http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

6.5 Transport van het apparaat

Vóór elk transport, met name vóór het optillen van de robotmaaier, moet de machineblokkering worden geactiveerd. (⇒ 5.2)

Laat het apparaat vóór het transport afkoelen.

Raak het maaimes bij het optillen en dragen niet aan. De robotmaaier mag alleen aan beide handgrepen worden opgetild. Grijp nooit onder het apparaat.

Let op het gewicht van het apparaat en gebruik zo nodig voor het laden geschikte hulpmiddelen (hefvoorzieningen).

Maak met geschikte bevestigingsmaterialen (gordels, kabels, enz.) het apparaat en meegetransporteerde apparaatonderdelen (bijv. dockingstation) op het laadoppervlak vast aan de bevestigingspunten, die in de gebruiksaanwijzing beschreven zijn. (⇒ 21.)

Houd u bij het transport van het apparaat aan de plaatselijke voorschriften, met name wat betreft de laadveiligheid en het transport van voorwerpen op laadoppervlakken.

Laat de accu niet in de auto liggen en stel deze nooit bloot aan direct zonlicht.

Lithium-ionaccu's moeten bij het transport met de grootste zorg worden behandeld. Let met name op het voorkomen van kortsluiting. Vervoer de accu alleen in de robotmaaier.

6.6 Vóór de inbedrijfstelling

Iedereen die het apparaat gebruikt, moet de gebruiksaanwijzing kennen.

Ga te werk volgens de instructies voor het installeren van het dockingstation (⇒ 9.1) en de begrenzingsdraad (⇒ 12.).

De begrenzingsdraad en de voedingskabel moeten goed op de bodem worden bevestigd, opdat er niet over kan worden gestruikeld. Het aanleggen over randen (bijv. voetpaden, straatsteenranden) moet worden vermeden. Op bodems waar de meegeleverde bevestigingsnagels niet kunnen worden ingeslagen (bijv. straatstenen, voetpaden), moet een kabelkanaal worden gebruikt

Controleer regelmatig of de begrenzingsdraad en de voedingskabel goed liggen.

Sla bevestigingsnagels altijd volledig in de grond, om de kans op struikelen te voorkomen.

Installeer het dockingstation niet op slecht zichtbare plaatsen, waar men er mogelijk over kan struikelen (bijv. achter een hoek van een huis).

Installeer het dockingstation zo mogelijk buiten het bereik van kruipdieren zoals mieren of slakken – vermijd met name gebieden rondom mierennesten en composteerhopen.

Zones waar de robotmaaier niet zonder gevaar kan rijden (bijvoorbeeld vanwege valgevaar), moeten door de begrenzingsdraad worden afgebakend. STIHL raadt aan om met de robotmaaier alleen over gazons en verharde wegen (zoals geplaveide opritten) te rijden.

De robotmaaier herkent geen plekken waar deze kan omvallen, zoals randen, terrassen, zwembaden of vijvers. Als de begrenzingsdraad langs mogelijke plekken waar deze kan vallen wordt gelegd, moet er om veiligheidsredenen tussen de begrenzingsdraad en de gevarezone een afstand van meer dan **1 m** worden aangehouden.

Controleer regelmatig het terrein waarop het apparaat wordt gebruikt en verwijder alle stenen, stokken, kabels, botten en alle andere voorwerpen die door het apparaat omhoog kunnen worden geslingerd. Verwijder na de installatie van de begrenzingsdraad alle gereedschap van het maaivlak. Afgebroken of beschadigde bevestigingsnagels moeten worden uitgetrokken en worden afgevoerd.

Controleer het te maaien oppervlak regelmatig op oneffenheden en verwijder ze.

Gebruik de machine nooit met beschadigde of ontbrekende veiligheidsvoorzieningen.

De op het apparaat geïnstalleerde schakel- en veiligheidsinrichtingen mogen niet worden verwijderd of overbrugd.

Vóór het gebruik van het apparaat moeten alle defecte, versleten en beschadigde onderdelen worden vervangen. Onleesbare of beschadigde waarschuwingsaanwijzingen op het apparaat moeten worden vervangen.

Stickers en alle verdere vervangingsonderdelen zijn verkrijgbaar bij uw STIHL vakhandelaar.

Controleer vóór de ingebruikstelling,

- of het apparaat gebruiksklaar is. Dit betekent dat de afdekkingen, veiligheidsvoorzieningen en de klep op hun plaats zitten en in onberispelijke verkeren.
 - of het dockingstation gebruiksklaar is. Daarbij moeten alle afdekkingen goed zijn gemonteerd en in onberispelijke staat verkeren.
 - of de elektrische verbinding van de voeding wordt gemaakt met een correct geïnstalleerd stopcontact.
 - of op de voeding de isolatie van de aansluitkabel en de voedingsstekker in perfecte toestand verkeren.
 - of het gehele apparaat (behuizing, kap, klep, bevestigingselementen, maaimes, messenas, enz.) noch versleten noch beschadigd is.
 - of het maaimes en de mesbevestiging in goede staat verkeren (goed vast zitten, beschadigingen, slijtage). (⇒ 16.3)
 - of alle schroeven, moeren en andere bevestigingselementen aanwezig zijn en zijn vastgedraaid. Losgemaakte schroeven en moeren moeten voor de ingebruikstelling vastgedraaid worden (aandraaimoment respecteren).
- Voer indien nodig alle noodzakelijke werkzaamheden uit of vertrouw deze toe aan de vakhandelaar. STIHL beveelt hiervoor de STIHL vakhandelaar aan.

6.7 Programmering

Neem de gemeentelijk voorgeschreven tijden voor het gebruik van tuinapparatuur met elektromotor in acht en programmeer de actieve tijden aan de hand daarvan. (⇒ 14.3)

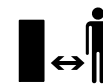
De programmering moet zodanig worden aangepast dat er zich tijdens het maaien geen kinderen, toeschouwers of dieren op het te maaien oppervlak bevinden.

Het wijzigen van de programmering met behulp van de **iMOW® app** kan bij het model **RMI 422 PC** activiteiten veroorzaken die door andere personen niet worden verwacht. Informeer daarom alle betreffende personen van tevoren over wijzigingen in het maaischema.

De robotmaaier mag niet tegelijkertijd met een sproei-installatie worden gebruikt, pas de programmering hierop aan.

Zorg ervoor dat de juiste datum en het juiste tijdstip op de robotmaaier zijn ingesteld. Corrigeer indien nodig de instellingen. Foutieve instellingen kunnen het ongeplande vertrek van de robotmaaier als gevolg hebben.

6.8 Tijdens gebruik



Houd andere personen, in het bijzonder kinderen, en dieren uit de gevarezone.

Sta nooit toe dat kinderen de robotmaaier tijdens bedrijf naderen of ermee spelen.

Het starten van een maaibeurt met behulp van de **iMOW® app** bij het model **RMI 422 PC** kan voor anderen onverwacht komen. Informeer de

betreffende personen daarom altijd van tevoren over een mogelijke activiteit van de robotmaaier.

Laat de robotmaaier nooit werken wanneer u weet dat er zich dieren of personen – in het bijzonder kinderen – in de buurt bevinden.

Bij gebruik van de robotmaaier op openbare plaatsen moeten borden met de volgende aanwijzing rondom het maaivlak worden aangebracht:

"Waarschuwing! Automatische grasmaaier! Blijf uit de buurt van de machine! Houd toezicht op kinderen!"



Opgelet – kans op letsel!

Houd handen of voeten nooit tegen of onder draaiende onderdelen. Raak het ronddraaiende mes nooit aan.

Koppel de voeding vóór onweersbuien of bij blikseminslaggevaar van het elektriciteitsnet. De robotmaaier mag dan niet in gebruik genomen worden.

De robotmaaier mag met draaiende elektromotor nooit worden gekanteld of worden opgetild.

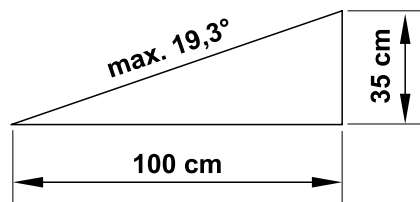
Probeer nooit de instellingen van het apparaat te veranderen wanneer één van de elektromotoren draait.

RMI 422:

Om veiligheidsredenen mag het apparaat (RMI 422) niet op hellingen steiler dan 19,3° (35 %) worden gebruikt.

Kans op letsel!

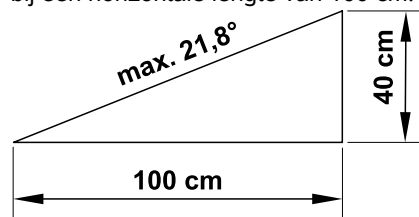
Een helling van 19,3° betekent een verticale stijging van 35 cm bij een horizontale lengte van 100 cm.



RMI 422 P, RMI 422 PC:

Om veiligheidsredenen mag het apparaat (RMI 422 P, RMI 422 PC) niet op hellingen steiler dan 21,8° (40 %) worden gebruikt.

Kans op letsel! Een helling van 21,8° betekent een verticale stijging van 40 cm bij een horizontale lengte van 100 cm.



STOP

Houd rekening met de uitloop van het snijgereedschap. Het duurt enkele seconden voordat het snijgereedschap helemaal tot stilstand is gekomen.

Druk onderweg op de **STOP-toets** (⇒ 5.1),

– voordat u de klep opent.

Activeer de **machineblokkering** (⇒ 5.2),

– voordat u het apparaat optilt en draagt,

– voordat u het apparaat transporteert,

– voordat u blokkeringen of verstoppingen verwijdert,

- voor het werken aan het maaimes wordt aangevat,
- voordat het apparaat wordt gecontroleerd of gereinigd,
- wanneer een vreemd voorwerp geraakt werd of als de robotmaaier abnormaal hard begint te trillen. Controleer in deze gevallen het apparaat, in het bijzonder de snijeenheid (messen, messenas, mesbevestiging), op beschadigingen en voer de noodzakelijke herstellingen uit voordat u het apparaat opnieuw start en ermee gaat werken.



Kans op letsel!

Sterke trillingen zijn meestal een indicatie voor een storing.

De robotmaaier mag zeker niet in gebruik worden genomen met een beschadigde of gebogen messenas of met een beschadigd of gebogen maaimes.

Laat de noodzakelijke herstellingen door een vakman uitvoeren – STIHL beveelt de STIHL-vakhandelaar aan – indien u niet over de vereiste kennis beschikt.

Vóór u het apparaat achterlaat, moeten de veiligheidsinstellingen van de robotmaaier zodanig worden aangepast dat deze niet door onbevoegden in gebruik kan worden genomen. (⇒ 5.)

Strek bij de bediening van de machine en de bijbehorende randapparatuur niet naar voren. Zorg altijd voor een goed evenwicht en een stabiele houding op hellingen. Loop altijd normaal en ga niet rennen.

Gebruik het apparaat nooit in de buurt van open vuur.

6.9 Onderhoud en reparaties

Activeer voorafgaand aan reinigings-, reparatie- en onderhoudsactiviteiten de machineblokkering en zet de robotmaaier op een stevige, effen ondergrond.



Trek vóór alle werkzaamheden aan het dockingstation en aan de begrenzingsdraad de stekker van de voeding eruit.



Laat de robotmaaier vóór alle onderhoudswerkzaamheden ca. 5 minuten afkoelen.

De voedingskabel mag uitsluitend door erkende elektriciens worden hersteld of worden vervangen.

Na alle werkzaamheden aan het apparaat moet vóór het opnieuw in gebruik nemen de programmering van de robotmaaier worden gecontroleerd en indien nodig aangepast. De datum en de tijd moeten worden ingesteld.

Reiniging:

het gehele apparaat moet met regelmatige tussenpozen zorgvuldig worden gereinigd. (⇒ 16.2)

Richt waterstralen (hogedrukreinigers in het bijzonder) nooit op motoronderdelen, pakkingen, lagers en elektrische onderdelen. Dit kan leiden tot beschadigingen of dure reparaties. Reinig het apparaat niet onder stromend water (bijvoorbeeld met een tuinslang). Gebruik geen agressieve reinigingsmiddelen. Dergelijke reinigingsmiddelen kunnen kunststoffen en metalen zodanig beschadigen dat de veiligheid van uw STIHL apparaat mogelijk in het geding komt.

Onderhoudswerkzaamheden:

Er mogen alleen onderhoudswerkzaamheden worden uitgevoerd die in deze gebruiksaanwijzing vermeld staan. Alle andere werkzaamheden dient u door een vakhandelaar te laten uitvoeren.

Neem **altijd** contact op met een vakhandelaar als u niet over de vereiste kennis en gereedschappen beschikt. STIHL raadt aan onderhoudswerkzaamheden en reparaties uitsluitend door de STIHL vakhandelaar te laten uitvoeren.

STIHL vakhandelaren volgen regelmatig cursussen en krijgen voortdurend technische informatie ter beschikking gesteld.

Gebruik uitsluitend gereedschappen, accessoires of combi-apparaten die voor dit apparaat door STIHL zijn goedgekeurd of technisch gelijkwaardige onderdelen, om de kans op ongevallen met letsel of schade aan het apparaat te voorkomen. Neem bij vragen contact op met een vakhandelaar.

Originele STIHL gereedschappen, accessoires en vervangingsonderdelen zijn wat betreft hun eigenschappen optimaal op het apparaat en de behoeften van de gebruiker afgestemd. Originele STIHL vervangingsonderdelen zijn herkenbaar aan het STIHL onderdeelnummer, het STIHL logo en eventueel het STIHL symbool op de onderdelen. Op kleine onderdelen kan ook alleen het teken staan.

Houd waarschuwings- en instructiestickers altijd leesbaar en schoon. Beschadigde of verloren gegane stickers moeten via uw STIHL vakhandelaar door nieuwe originele stickers worden vervangen. Let er bij het

vervangen van een onderdeel door een nieuw onderdeel op dat het nieuwe onderdeel van dezelfde stickers is voorzien.

Werk aan de snijeenheid uitsluitend met dikke werkhandschoenen en met de uiterste voorzichtigheid.

Zorg dat alle schroeven en moeren, alle schroeven en bevestigingselementen van de snijeenheid, goed zijn vastgedraaid, zodat u het apparaat veilig kunt gebruiken.

Inspecteer het gehele apparaat op gezette tijden, in het bijzonder voor de opslag van het apparaat (bijv. voor de winterpauze), op slijtage en beschadigingen. Versleten of beschadigde onderdelen moeten om veiligheidsredenen direct worden vervangen, om ervoor te zorgen dat het apparaat altijd in veilige staat is.

Als onderdelen of veiligheidsvoorzieningen voor onderhoudswerkzaamheden zijn verwijderd, moeten deze weer meteen en correct worden aangebracht.

6.10 Opslag bij langdurige bedrijfsonderbrekingen

Vóór het opslaan

- Laad de accu, (⇒ 15.7)
- stel de hoogste veiligheidsstand in, (⇒ 11.16)
- zet de robotmaaier in de winterpauze. (⇒ 11.17)

Controleer of het apparaat tegen gebruik door onbevoegden (bijv. kinderen) is beveiligd.

Sla het apparaat in een veilige staat op.

Reinig het apparaat voor het opslaan (bijv. winterpauze) grondig.

Laat het apparaat ca. 5 minuten afkoelen voordat u het in een gesloten ruimte plaatst.

De opslagruimte moet droog, vorstvrij en afsluitbaar zijn.

Bewaar het apparaat nooit in de buurt van open vuur of sterke warmtebronnen (bijv. oven).

6.11 Afvoer

Afvalproducten kunnen schadelijk zijn voor mens, dier en milieu en moeten daarom deskundig worden afgevoerd.

Neem contact op met het milieupark of uw vakhandelaar voor nadere informatie over het deskundig afvoeren van afvalproducten. STIHL beveelt hiervoor de STIHL vakhandelaar aan.

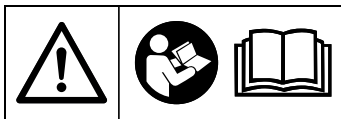
Voer een apparaat aan het einde van de levensduur volgens de voorschriften af. Stel het apparaat vóór het afvoeren buiten werking. Verwijder ter voorkoming van ongevallen de voedingskabel van de voeding en de accu van de robotmaaier.

Kans op letsel door het maimes!

Laat ook een grasmaaier aan het eind van de levensduur ervan nooit zonder toezicht staan. Bewaar het apparaat en in het bijzonder het maimes altijd buiten het bereik van kinderen.

De accu moet gescheiden van het apparaat worden afgevoerd. Zorg dat accu's veilig en milieuvriendelijk worden afgevoerd.

7. Toelichting van de symbolen



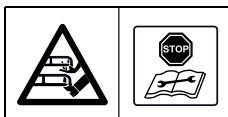
Waarschuwing!

Lees vóór inbedrijfstelling de gebruiksaanwijzing.



Waarschuwing!

Blijf op een veilige afstand van het apparaat als het in werking is. Houd andere personen uit de gevarezone.



Waarschuwing!

Blokkeer het apparaat alvorens het op te tillen of werkzaamheden eraan uit te voeren.



Waarschuwing!

U mag niet op het apparaat gaan zitten of stappen.



Waarschuwing!

Raak het ronddraaiende mes nooit aan.



Waarschuwing!

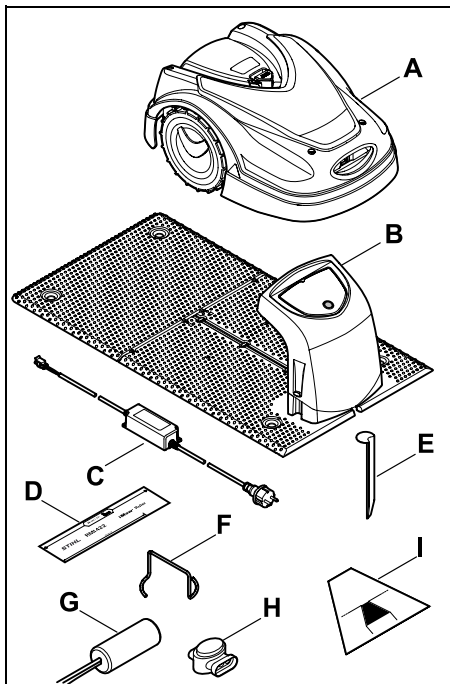
Houd kinderen tijdens het maaien uit de buurt van het apparaat en het maaivlak.



Waarschuwing!

Houd honden en andere huisdieren tijdens het maaien uit de buurt van het apparaat en het maaivlak.

8. Leveringsomvang



Nr.	Beschrijving	Aantal
A	Robotmaaier	1
B	Dockingstation	1
C	Voeding	1
D	iMOW® Ruler*	2
E	Haring voor dockingstation	4
F	Trekker voor meenemerschijf	1
G	AKM 100	1
H	Draadverbinder	2
I	Doorgangensjabloon*	1
-	Gebruiksaanwijzing	1

* moet uit het kartonnen inlegstuk van de verpakking worden gehaald

9. Eerste installatie

Voor een eenvoudige, snelle en robuuste installatie moeten de specificaties en aanwijzingen worden opgevolgd, met name wat betreft de draadafstand van 28 cm bij het leggen. (⇒ 12.)

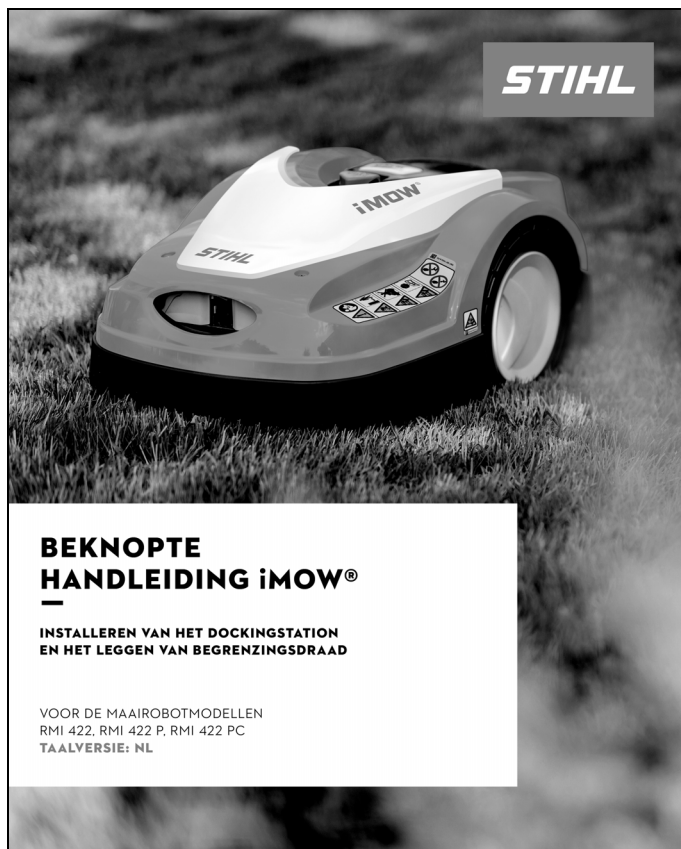
Het maaivlak kan worden vergroot door de begrenzingsdraad dicht bij de rand te leggen. (⇒ 12.17) Voor een goede werking moet de draadafstand bij het leggen aan de plaatselijke situatie worden aangepast.

Beknopte handleiding iMOW®

Als hulpmiddel is er voor de robotmaaier een afzonderlijke beknopte handleiding voor het installeren van het dockingstation en het leggen van de begrenzingsdraad beschikbaar. Gedetailleerde informatie kunt u vinden in de betreffende hoofdstukken van deze gebruiksaanwijzing. Gebruik de beknopte handleiding altijd samen met de gebruiksaanwijzing van de robotmaaier.

Beknopte handleiding iMOW®

Verkleinde weergave van pagina 1:



BASISINSTALLATIE

INTERN DOCKINGSTATION PLAATSEN EN BEGRENZINGSDRAAD LEGGEN

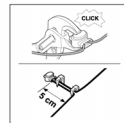
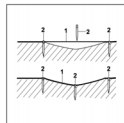
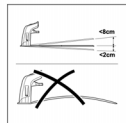
GEbruik DEZE BEKNOPTTE HANDLEIDING ALLEEN SAMEN MET DE GEbruIKSAANWIJZING VAN UW MAIROBOT.

1. Voordat u gaat installeren maak een schets van de tuin.
2. Installeer het dockingstation op een geschikte plaats en leid de iMOW® daarin op.
3. Wek de iMOW® door op de toets 'OK' te drukken en volg de aanwijzingen tot aan 'Draad leggen'.
4. Gebruik iMOW® Ruler en een doorgangensjabloon voor het aanbrengen van de afstanden.
5. Zet de installatie voort met 'Draad aansluiten' en volg de aanwijzingen tot aan het einde.

!
De STIHL iMOW® maairobots voldoen aan alle geldende veiligheidsnormen. Niettemin geldt: de iMOW® maairobot is geen speelgoed. Tijdens de actieve tijden van de maairobot iMOW® moeten met name kinderen, toeschouwers en dieren buiten het werkvlak worden gehouden.

- Voorbereidende installatiewerkzaamheden:**
- Maai het maaivlak vóór gebruik met een gewone grasmaaier op ± 6 cm.
 - Maaivlakken mogen elkaar niet overlappen. Houd een minimumafstand van ± 1 m aan tussen de begrenzendraden.
 - Maximale afstand tussen de maairobot iMOW® en de begrenzendraad: 17 m.
 - Stel de snijhoogte van de iMOW® in. Advies: snijstand 4.
 - We adviseren om storingsbronnen, zoals metalen, te verwijderen.
- ☑ 9/19/9/9/9

- Accessoire AKM 100 voor kleine tuinen:**
Voor begrenzendraden met een lengte van ± 80 m.
☑ 9/9



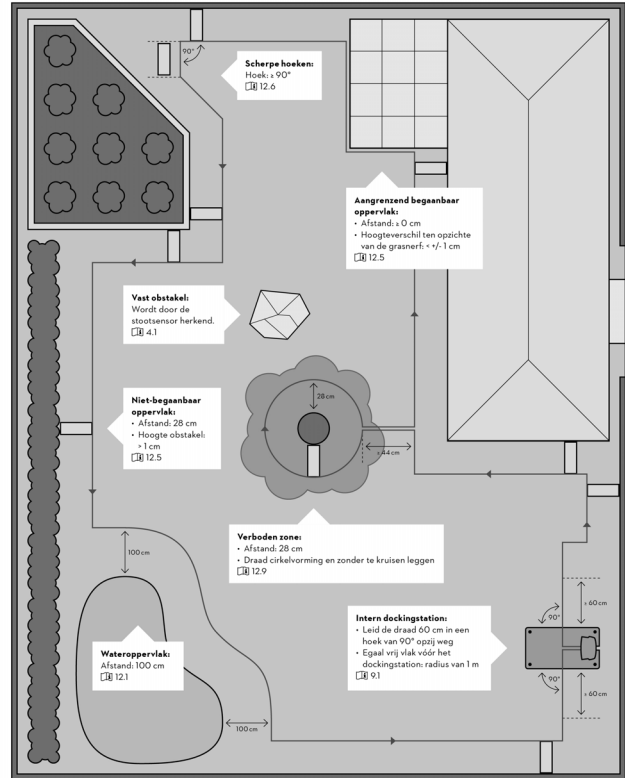
- Positie dockingstation:**
- In de schaduw, beschermt, horizontaal
 - Afstand tot verboden zone: ± 2 m
 - We adviseren een stopcontact met overspanningsbeveiliging.
- ☑ 9/1/12/9

- Begrenzendraad leggen:**
Leg de begrenzendraad (1) boven de grond op regelmatige afstanden en zet deze met bevestigingspennen (2) vast. Gebruik bij oneffenheden extra bevestigingspennen. Leg de draad zonder doorkruisingen.
☑ 12.3

- Correcte installatie van draadverbinders:**
Steek losse, niet-gestripte draaduiteinden tot aan de aanslag in draadverbinders. Druk draadverbinders met een geschikte tang bij elkaar - ga na of ze goed vastklikken.
☑ 12.10

Support: <https://support.stihl.com/>

- ☑ Gebruiksaanwijzing | ➔ Begrenzendraad | ☐ iMOW® Ruler | ☐ Doorgangensjabloon



UITGEBREIDE INSTALLATIE

PLAATSING VAN EEN EXTERN DOCKINGSTATION EN LEGGEN VAN DE BEGRENZINGSDRAAD IN SPECIALE GEVALLEN



Afhellend terrein in het maaivlak:

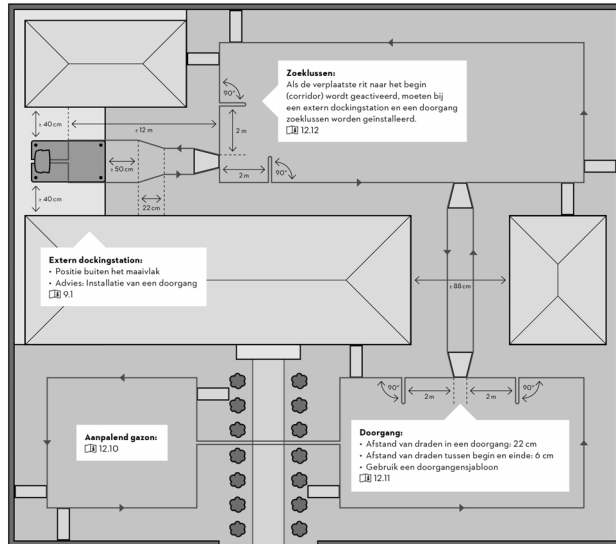
Om ervoor te zorgen dat de maairobot in een afhellend gedeelte van het maaivlak automatisch en zonder storingen kan maaien, moet bij de installatie van de begrenzingsdraad op de helling (1) een minimumafstand tot de rand van het terrein worden aangehouden. Afstand: 0,5 m

▣ 12.14

Startpunten:

Maaivlakken die via een doorgang of een extern dockingstation worden bereikt, moeten één gedefinieerd startpunt hebben.

▣ 9.8/11.13/11.14/12.11



Illustratie met op schaal

Support: <https://support.stihl.com/>

0477-810-1770 NL-4

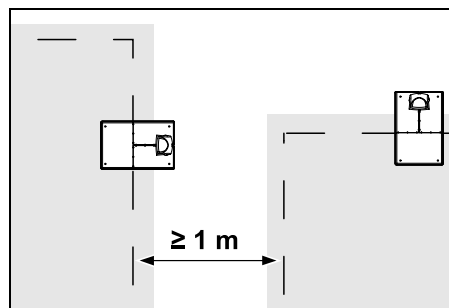
9.1 Aanwijzingen voor het dockingstation

Vereisten op de plaats van het dockingstation:

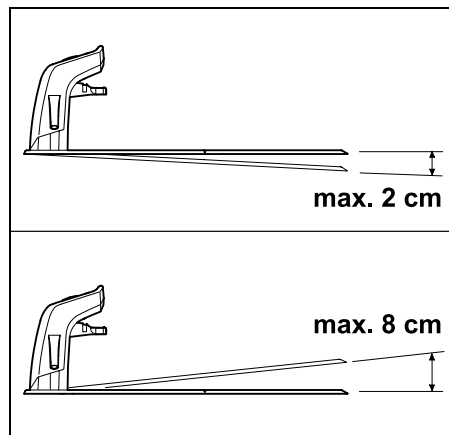
- **beschermd, schaduwrijk.**
Bij direct zonlicht kan het apparaat oververhit raken en heeft de accu mogelijk meer tijd nodig voor het laden. Op het dockingstation kan een als toebehoren verkrijgbaar zonnedak worden gemonteerd. Zo is de robotmaaier beter beschermd tegen weersinvloeden.
- **overzichtelijk.**
Het dockingstation moet op de gewenste locatie goed herkenbaar zijn, zodat niemand erover kan struikelen.
- **in de onmiddellijke nabijheid van een geschikt stopcontact.**
De netaansluiting mag slechts zo ver van het dockingstation verwijderd zijn, dat de betreffende voedingskabels zowel op het dockingstation als op de netaansluiting kunnen worden aangesloten – breng geen veranderingen aan in de netvoedingskabel.
Er wordt een stopcontact met een overspanningsbeveiliging aanbevolen.
- **geen storingsbronnen.**
Metalen, ijzeroxide, magnetische of elektrisch geleidende materialen of oude begrenzingsdraden kunnen het maaien verstoren. Aangeraden wordt deze storingsbronnen te verwijderen.
- **horizontaal en vlak.**

Vorbereidende maatregelen:

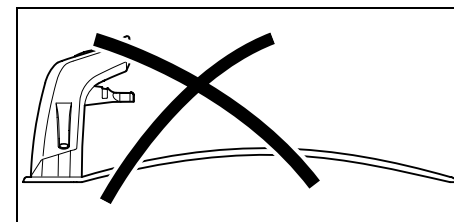
- Maai het gazon vóór de eerste installatie met een gewone grasmaaier (optimale hoogte van het gras maximaal 6 cm).
- Bevochtig bij een harde en droge ondergrond het maaivlak om de bevestigingspennen eenvoudiger te kunnen inslaan.



Maaivlakken mogen elkaar niet overlappen. Er moet een afstand van minimaal ≥ 1 m tussen de begrenzingsdraden van twee maaivlakken worden aangehouden.



Het dockingstation mag maximaal 8 cm naar achteren en 2 cm naar voren gekanteld zijn.

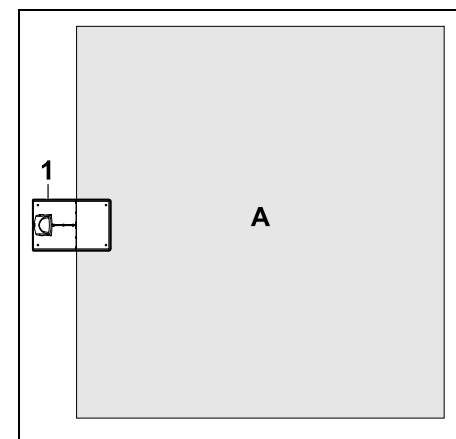


Buig de bodemplaat nooit door. Egaliseer eventuele oneffenheden onder de bodemplaat, zodat deze over het gehele vlak goed ligt.

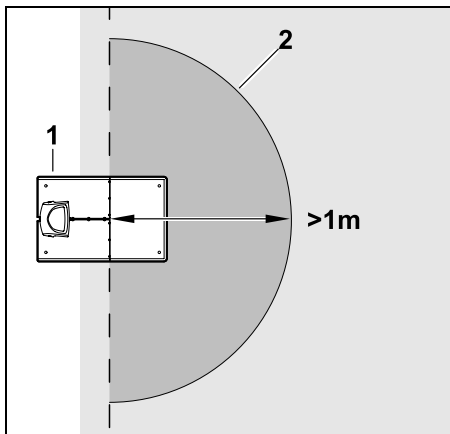
Installatievarianten:

Het dockingstation kan intern en extern worden geïnstalleerd.

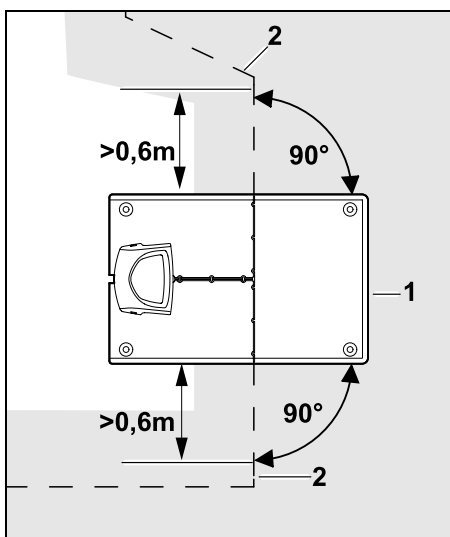
Intern dockingstation:



Het dockingstation (1) wordt binnen het maaivlak (A), direct aan de rand geïnstalleerd.



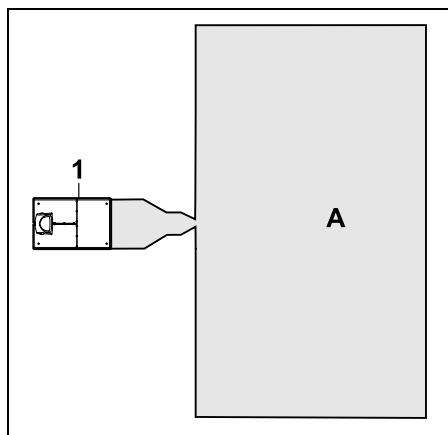
Vóór het dockingstation (1) moet er een vlak stuk (2) vrij zijn met een straal van minstens 1 m. Egaliseer eventuele heuvels of kuilen.



Leg vóór en achter het dockingstation (1) begrenzingsdraad (2) **0,6 m** rechtuit en in een rechte hoek ten opzichte van de

bodemplaat. Volg daarna met de begrenzingsdraad de rand van het maaivlak.

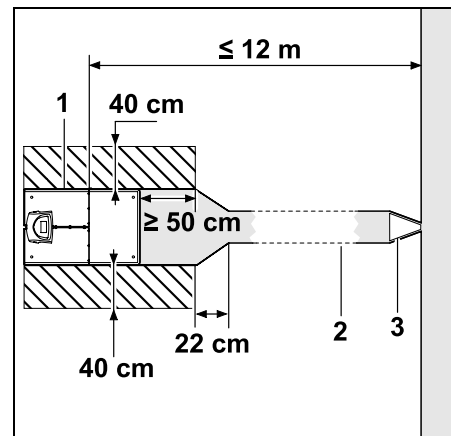
Extern dockingstation:



Het dockingstation (1) wordt buiten het maaivlak (A) geïnstalleerd.

i In combinatie met een extern dockingstation moeten voor een verplaatste rit naar het begin **zoekklussen** worden geïnstalleerd. (⇒ 12.12)

Benodigde ruimte extern dockingstation:



Om ervoor te zorgen dat het in- en uitdocken goed functioneert, kan het dockingstation (1) zoals afgebeeld met een doorgang (2) worden geïnstalleerd. Het gebied rondom het dockingstation en buiten de begrenzingsdraad moet vlak en vrij begaanbaar zijn. Egaliseer eventuele heuvels of kuilen.

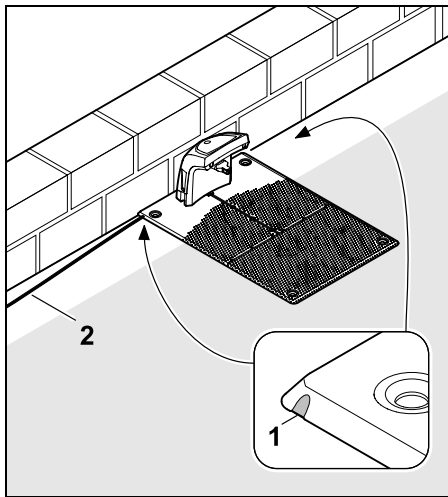
De doorgang (2) wordt aan de hand van het doorgangensjabloon (3) geïnstalleerd. (⇒ 12.11)

Minimale afstand van de bodemplaat tot de doorgang: ≥ 50 cm

Breedte van het vrije vlak aan de zijkant: 40 cm

Maximale afstand tot het maaivlak: ≤ 12 m

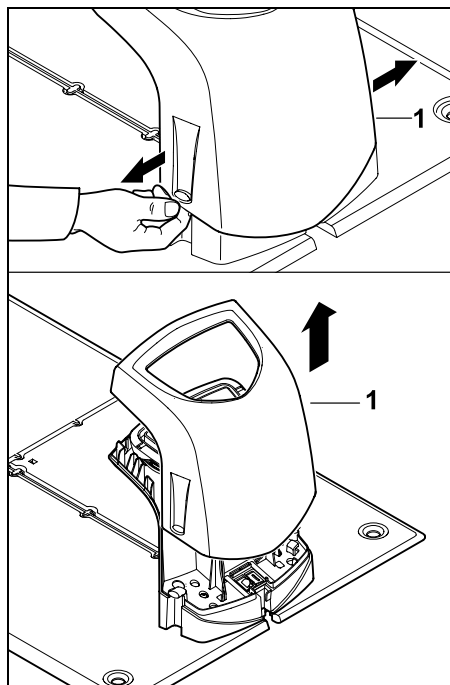
Dockingstation aan een wand installeren:



Als het dockingstation aan een wand wordt geïnstalleerd, moet in de bodemplaat met behulp van een combinatie tang naar keuze links of rechts een tussenstuk (1) worden uitgebroken, om plaats te maken voor de voedingskabel (2).

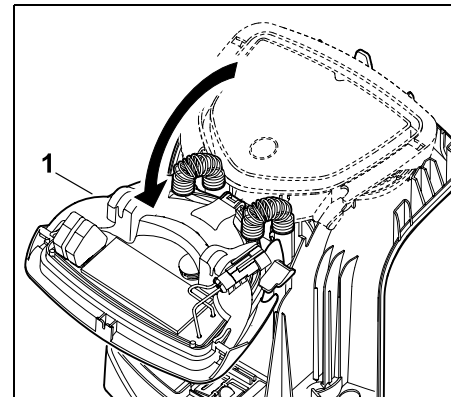
9.2 Aansluitingen van het dockingstation

Afdekking wegnemen:

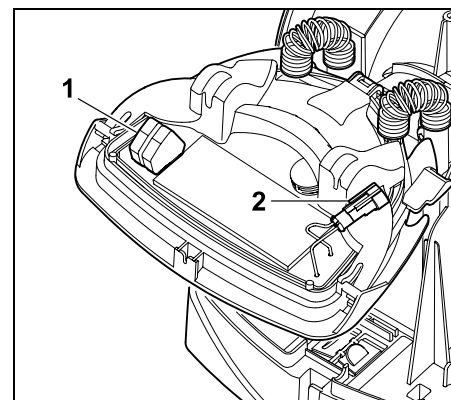


Trek de afdekking (1) zoals afgebeeld links en rechts iets uit elkaar en neem deze naar boven weg.

Paneel openklappen:

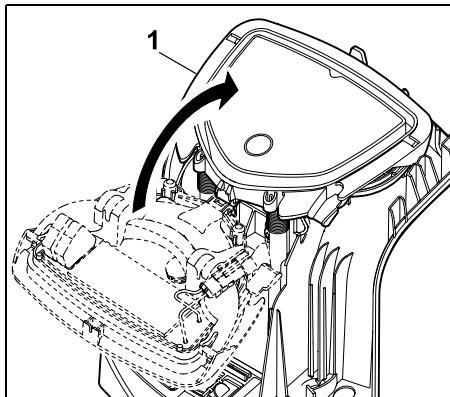


Klap het paneel (1) naar voren open. Houd het paneel in opengeklapte positie, omdat het vanwege de scharnieren vanzelf dichtklapt.



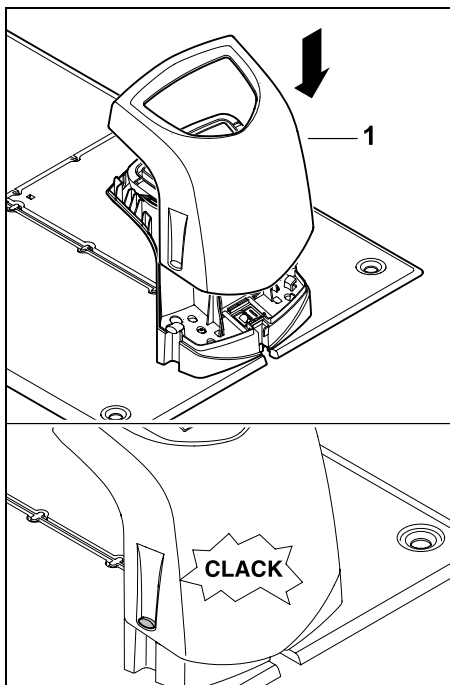
De aansluitingen van de begrenzingsdraad (1) en de voedingskabel (2) zijn bij een gesloten paneel beschermd tegen weersinvloeden.

Paneel dichtklappen:



Klap het paneel (1) naar achteren dicht – zorg dat geen kabel beklemd raakt.

Afdekking plaatsen:



Plaats de afdekking (1) op het dockingstation en laat deze vastklikken – voorkom dat er kabels bekneld raken.

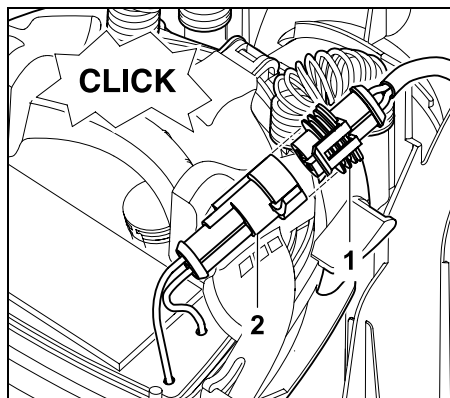
9.3 Voedingskabel op het dockingstation aansluiten



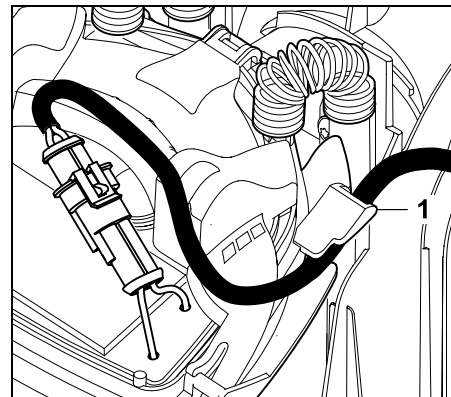
Aanwijzing:

De stekkers en aansluitbussen moeten schoon zijn.

- Neem de afdekking van het dockingstation weg en klap het paneel open. (⇒ 9.2)

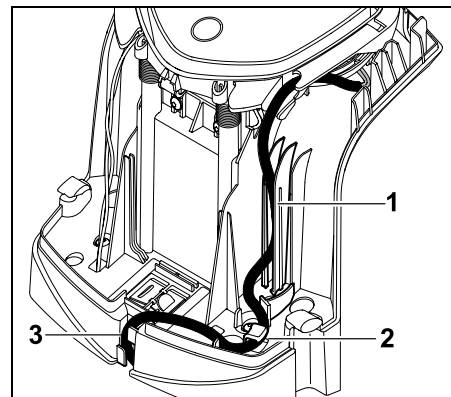


Sluit de stekker van de voeding (1) aan op de stekker van het dockingstation (2).



Leid de voedingskabel door de kabelgeleiding (1) op het paneel.

- Klap het paneel dicht. (⇒ 9.2)

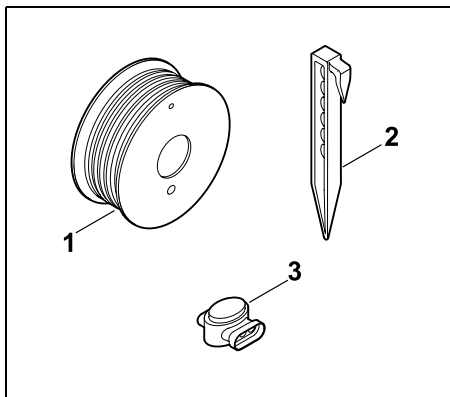


Druk de voedingskabel zoals afgebeeld in de kabelgeleiding (1) en leid deze verder door de trekontlasting (2) en de kabelgoot (3) naar de voeding.

- Sluit de afdekking van het dockingstation. (⇒ 9.2)

9.4 Installatiemateriaal

Als de begrenzingsdraad niet door de vakhandelaar wordt gelegd, is extra - niet meegeleverd - installatiemateriaal nodig om de robotmaaier in bedrijf te kunnen nemen. (⇒ 18.)



De installatiekits bevatten begrenzingsdraad op een rol (1), bevestigingspennen (2) en draadverbinder (3). In de installatiekits kunnen nog andere onderdelen zitten die voor de installatie niet nodig zijn.

9.5 Snijhoogte instellen

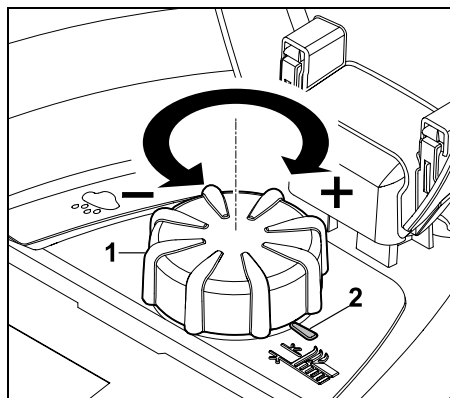
i Stel de snijhoogte de eerste weken, totdat de begrenzingsdraad in het gras is ingegroeid, in op minimaal **stand 4**, om veilig te kunnen werken.

De standen **S1**, **S2** en **S3** zijn speciale hoogtes voor zeer vlakke grasvelden (oneffenheden in de bodem < +/- 1 cm).

Laagste snijhoogte:
stand S1 (20 mm)

Hoogste snijhoogte:
stand 8 (60 mm)

– Open de klep. (⇒ 15.2)



Draai aan de draaiknop (1). De markering (2) wijst naar de ingestelde snijhoogte.

i De draaiknop van het verstelelement kan omhoog worden getrokken. Deze constructie dient de veiligheid (zo kan het apparaat gegarandeerd niet aan de draaiknop worden opgetild en gedragen) en helpt voorkomen dat de snijhoogte door onbevoegden wordt gewijzigd.

9.6 Aanwijzingen voor de eerste installatie

Voor de installatie van de robotmaaier is een installatiewizard beschikbaar. Dit programma begeleidt u door het gehele proces van de eerste installatie:



- Taal, datum, tijd instellen
- Dockingstation installeren


- Begrenzingsdraad leggen
- Begrenzingsdraad aansluiten
- Robotmaaier en dockingstation koppelen
- Installatie testen
- Robotmaaier programmeren
- Eerste installatie afsluiten

De installatiewizard moet geheel worden doorlopen. Pas daarna is de robotmaaier gebruiksklaar.

i De installatiewizard wordt na een reset (terugzetten op fabrieksinstellingen) opnieuw geactiveerd. (⇒ 11.17)

Vorbereidende maatregelen:

- Maai het gazon vóór de eerste installatie met een gewone grasmaaier (optimale hoogte van het gras maximaal 6 cm).
- Bevochtig bij een harde en droge ondergrond het maaivlak om de bevestigingspennen eenvoudiger te kunnen inslaan.
- :De robotmaaier moet door de STIHL vakhandelaar worden geactiveerd en aan het e-mailadres van de bezitter worden toegewezen. (⇒ 10.)

 Neem bij het bedienen van de menu's de instructies in het hoofdstuk "Bedieningsinstructies" door. (⇒ 11.1)

Met het **stuurkruis** worden opties, menuopties of knoppen geselecteerd.

Met de **OK-toets** wordt een submenu geopend of een selectie bevestigd.



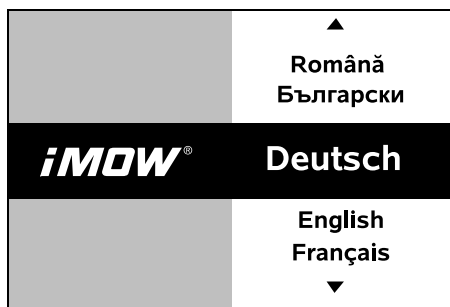
Met de **toets Terug** wordt het actieve menu afgesloten of gaat de installatiewizard een stap terug.



Als er zich tijdens de eerste installatie fouten of storingen voordoen, verschijnt er een bijbehorende melding op het display. (⇒ 24.)

9.7 Taal, datum, tijd instellen

- Door het indrukken van een willekeurige toets op het display activeert u het apparaat en daardoor de installatiewizard.



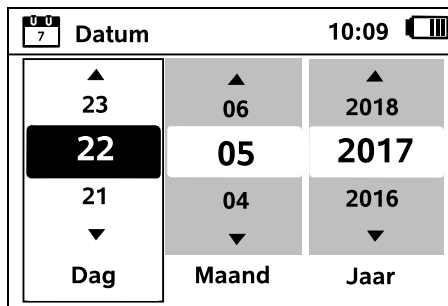
Selecteer de gewenste displaytaal en bevestig deze met de OK-toets.



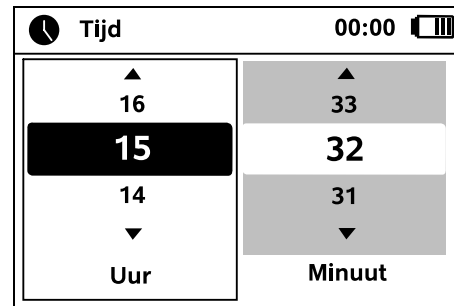
Bevestig de geselecteerde taal met de OK-toets of selecteer "Wijzigen" en selecteer een andere taal.



- Voer indien gevraagd het 9-cijferige serienummer van de robotmaaier in. U vindt dit nummer op het typeplaatje (zie beschrijving van het apparaat). (⇒ 3.1)




Stel de huidige datum met behulp van het stuurkruis in en bevestig deze met de OK-toets.

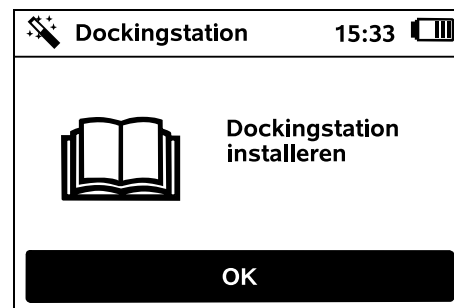


Stel de huidige tijd met behulp van het stuurkruis in en bevestig deze met de OK-toets.

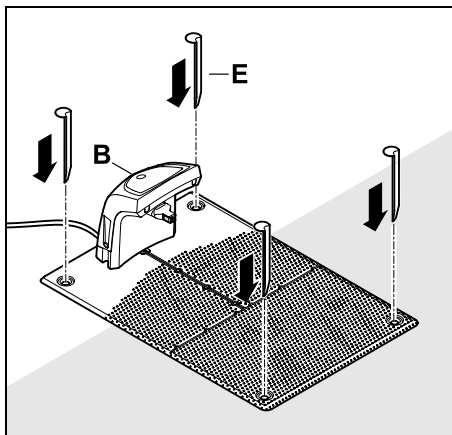


9.8 Dockingstation installeren

 Lees het hoofdstuk "Aanwijzingen voor dockingstation" (⇒ 9.1) en de installatievoorbeelden (⇒ 27.) in deze gebruiksaanwijzing door.



- Sluit de voedingskabel op het dockingstation aan. (⇒ 9.3)
- Leg bij het installeren van het dockingstation aan een wand de voedingskabel onder de bodemplaat. (⇒ 9.1)



Zet het dockingstation (B) op de gewenste locatie met vier haringen (E) vast.

- Installeer de netvoeding buiten het maaivlak, beschermd tegen direct zonlicht en vocht – bevestig deze zo nodig aan een muur.

! De voeding werkt alleen bij een **omgevingstemperatuur** die tussen **0 °C en 40 °C** ligt.

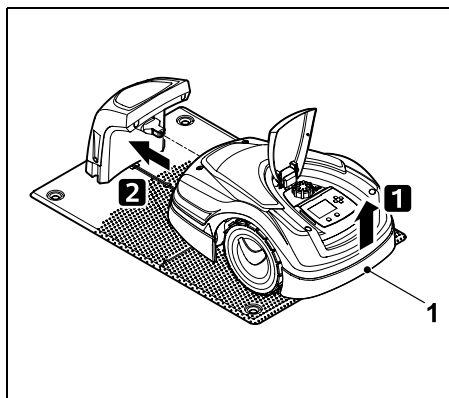
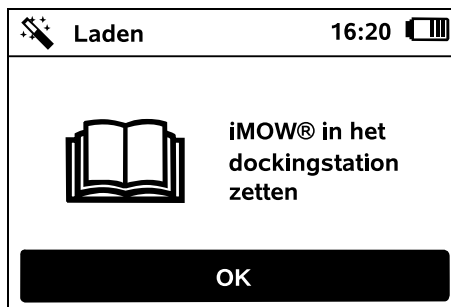
- Leg alle voedingskabels buiten het maaivlak, met name ook buiten het bereik van het maaimes en zet deze vast aan de bodem of berg deze op in een kabelgoot.
- Rol de voedingskabel in de buurt van het dockingstation uit om storingen van het draadsignaal te vermijden.
- Sluit de voedingsstekker aan.

i Op het dockingstation knippert de rode led snel, zolang er geen begrenzingsdraad is aangesloten. (⇒ 13.1)

- Druk na het afronden van de werkzaamheden op de OK-toets.

OK

i **Bij externe dockingstations:**
Leg na afloop van de eerste installatie minstens één startpunt buiten de doorgang naar het dockingstation vast. Definieer de startfrequentie zodanig dat 0 van 10 maaibeurten (0/10) bij het dockingstation (startpunt 0) worden gestart. (⇒ 11.14)



Til de robotmaaier aan de handgreep (1) iets op om de aandrijfwielen te ontlasten. Schuif het apparaat op de voorwielen in het dockingstation.

Druk daarna op de OK-toets op het display.

OK

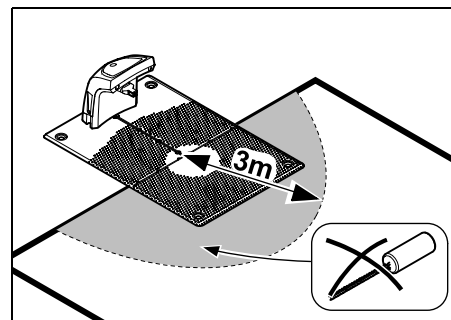
i Als de accu leeg is, verschijnt er na het indocken rechtsboven op het display een voedingsstekkersymbool in plaats van het accusymbool. De accu wordt opgeladen terwijl de begrenzingsdraad wordt gelegd. (⇒ 15.7)

9.9 Begrenzingsdraad leggen

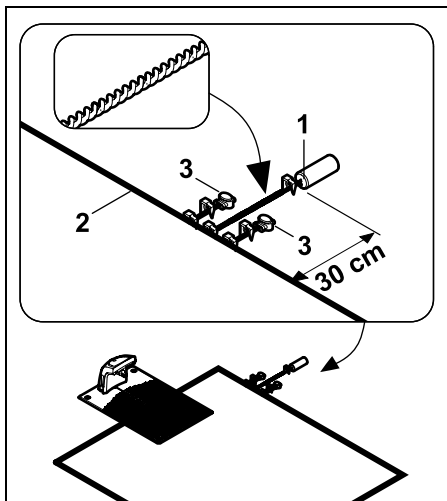
i Neem vóór het leggen van de draad de inhoud van het hoofdstuk "Begrenzingsdraad" ter harte. (⇒ 12.)

Plan vooral het leggen, houd de **draadafstanden** aan en installeer **verboden zones, draadreserves, verbindingstrajecten, aanpalende gazons en doorgangen** bij het leggen.

Bij kleinere maaivlakken met een draadlengte van minder dan 80 m moet het meegeleverde **AKM 100** samen met de begrenzingsdraad worden geïnstalleerd. Bij te korte draadlengten knippert op het dockingstation SOS en wordt geen draadsignaal afgegeven.



Installeer de AKM 100 op een minimumafstand van 3 m van het dockingstation.



Bevestig de AKM 100 (1) op 30 cm afstand buiten het maaivlak met een bevestigingspen. Draai de draaduiteinden tot aan het maaivlak in elkaar en bevestig ze met een bevestigingspen.

Knip de begrenzingsdraad (2) door en verbind de uiteinden met draadverbinders (3) met de uiteinden van de begrenzingsdraden van de AKM 100 (⇒ 12.16). Bevestig de verbindingstukken links en rechts zoals afgebeeld met bevestigingspennen.

i Gebruik originele bevestigingspennen en originele begrenzingsdraad. Installatiekits met het benodigde installatiemateriaal zijn als accessoire bij de STIHL vakhandelaar verkrijgbaar. (⇒ 18.)

Geef de ligging van de draad op de tuintekening aan. Inhoud van de schets:

- **Vorm van het maaivlak** met belangrijke hindernissen, grenzen en eventuele verboden zones waarin de robotmaaier niet mag werken. (⇒ 27.)
- Positie van het **dockingstation** (⇒ 9.1)
- Ligging van de **begrenzingsdraad**
De begrenzingsdraad groeit na korte tijd in de bodem en is niet meer te zien. Geef de ligging van de draad rondom hindernissen aan.
- Ligging van de **draadverbinders**
De gebruikte draadverbinders zijn na korte tijd niet meer te zien. Noteer hun positie, om ze zo nodig te kunnen vervangen. (⇒ 12.16)

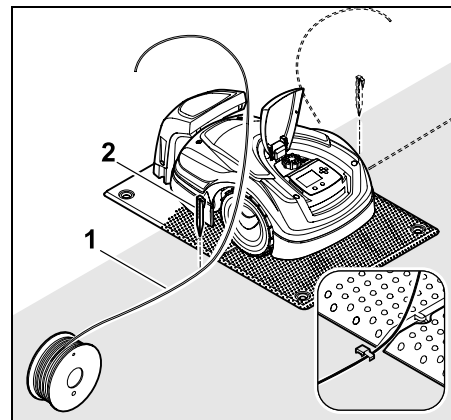
De begrenzingsdraad moet in een doorlopende lus rondom het gehele maaivlak worden gelegd.
Maximale lengte: **500 m**

i De robotmaaier mag nergens meer dan 17 m van de begrenzingsdraad zijn verwijderd omdat het draadsignaal dan niet meer wordt herkend.

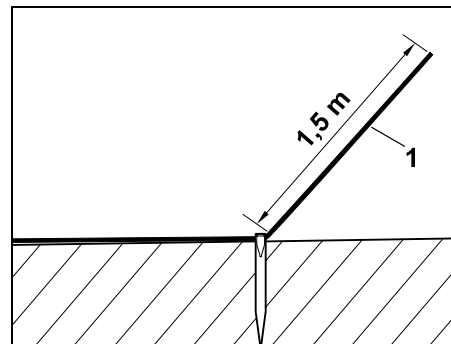


Leg de begrenzingsdraad vanuit het dockingstation. Daarbij moet onderscheid worden gemaakt tussen een **intern dockingstation** en een **extern dockingstation**.

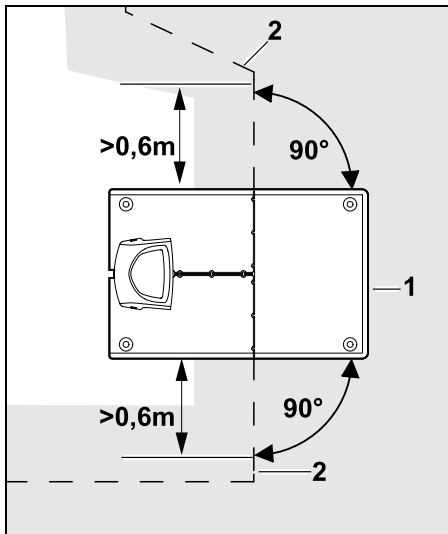
Start bij intern dockingstation:



Bevestig de begrenzingsdraad (1) **links of rechts** naast de bodemplaat, direct naast een draaduitgang met een bevestigingspen (2) op de bodem.



Houd een vrij draaduiteinde (1) van ongeveer **1,5 m** lengte aan.

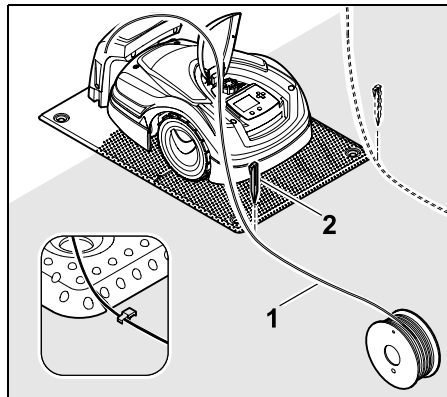


Leg voor en achter het dockingstation (1) begrenzingsdraad (2) **0,6 m** rechtuit en in een rechte hoek ten opzichte van de bodemplaat. Volg daarna met de begrenzingsdraad de rand van het maaivlak.

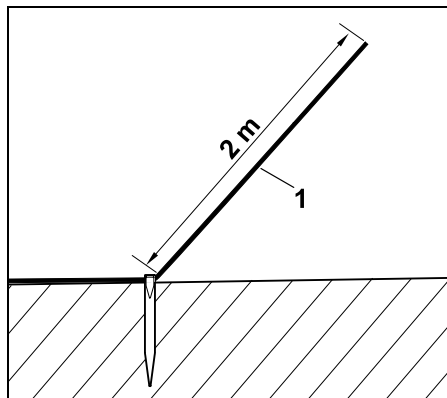


Leg bij een verplaatste rit naar docking (corridor) voor en achter het dockingstation de begrenzingsdraad minstens **1,5 m** rechtuit en in een rechte hoek ten opzichte van de bodemplaat. (⇒ 11.13)

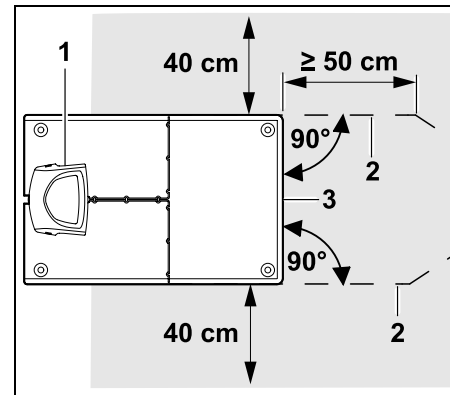
Start bij extern dockingstation:



Bevestig de begrenzingsdraad (1) **links** of **rechts** achter de bodemplaat, rechtstreeks naast een draaduitgang met een bevestigingspen (2) op de bodem.



Houd een vrij draaduiteinde (1) van ongeveer **2 m** lengte aan.



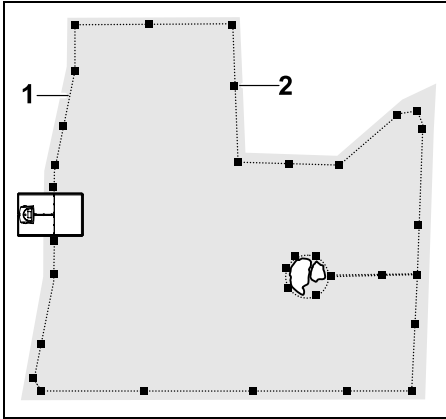
Leg vóór en achter het dockingstation (1) begrenzingsdraad (2) met een afstand van 50 cm in een rechte hoek ten opzichte van de bodemplaat. Vervolgens kan er een doorgang worden geïnstalleerd (⇒ 12.11) of kan met de begrenzingsdraad de rand van het maaivlak worden gevolgd.

Aan de zijkant naast de bodemplaat (3) moet een vlak met een minimale breedte van 40 cm vrij begaanbaar zijn.



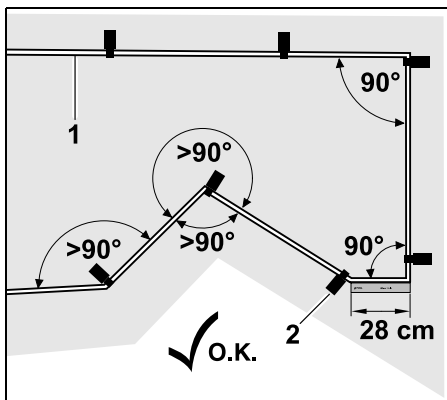
Zie voor meer informatie over de installatie van het externe dockingstation het hoofdstuk Installatievoorbeelden. (⇒ 27.)

Bedrading in het maaivlak:



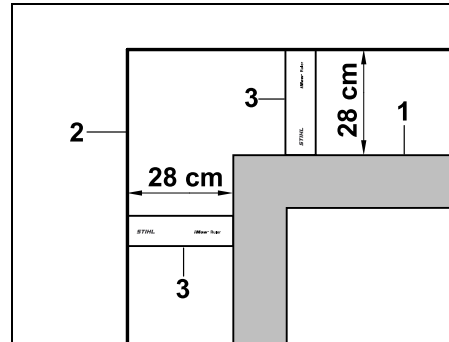
Leg de begrenzingsdraad (1) rondom het maaivlak en rondom eventueel aanwezige hindernissen (⇒ 12.9) en bevestig deze met bevestigingspennen (2) op de bodem. Controleer de afstanden met behulp van de iMOW® Ruler. (⇒ 12.5)

i De robotmaaier mag nergens meer dan 17 m van de begrenzingsdraad zijn verwijderd omdat het draadsignaal dan niet meer wordt herkend.



Leg de draad bij voorkeur niet in scherpe hoeken (kleiner dan 90°). Leg in de spits toelopende hoeken van het gazon de begrenzingsdraad (1) zoals afgebeeld en zet deze met bevestigingspennen (2) vast op de grond. (⇒ 12.6)

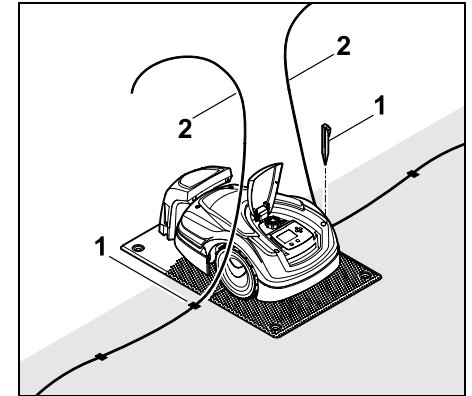
Na een hoek van 90° moet ten minste de lengte van een iMOW® Ruler recht worden gelegd, voordat de volgende hoek wordt geïnstalleerd.



Bij het leggen rond hoge hindernissen zoals muurhoeken en hoge beddingen (1) moet in de hoeken een grotere draadafstand worden aangehouden om te voorkomen dat de robotmaaier tegen de hindernis schuurt. Leg de begrenzingsdraad (2) met behulp van de iMOW® Ruler (3) zoals afgebeeld.

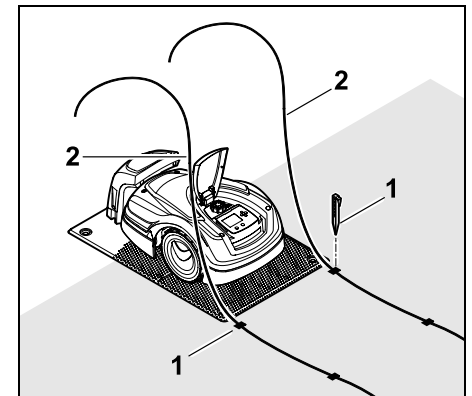
- Verleng de begrenzingsdraad indien gewenst met de meegeleverde draadverbinders. (⇒ 12.16)
- Installeer bij meerdere samenhangende maaivlakken aanpalende gazons (⇒ 12.10) of verbind maaivlakken met doorgangen. (⇒ 12.11)

Laatste bevestigingspen bij intern dockingstation:



Sla de laatste bevestigingspen (1) links of rechts naast de bodemplaat rechtstreeks naast de draaduitlaat. Snijd de begrenzingsdraad (2) op een vrije lengte van ongeveer 1,5 m af.

Laatste bevestigingspen bij extern dockingstation:



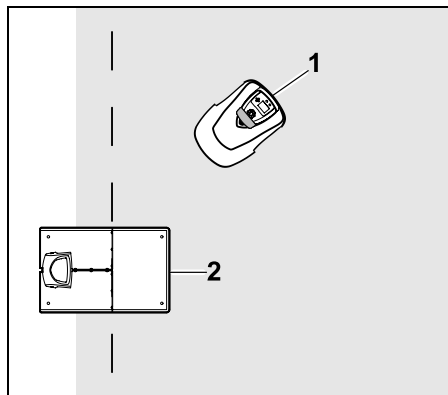
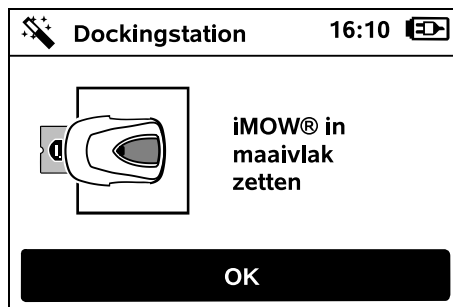
Sla de laatste bevestigingspen (1) links of rechts achter de bodemplaat rechtstreeks naast de draaduitlaat. Snijd de begrenzingsdraad (2) op een vrije lengte van ongeveer 2 m af.

Het leggen van de draad afsluiten:

- Controleer de bevestiging van de begrenzingsdraad op de bodem; als richtwaarde volstaat één bevestigingspen per meter. De begrenzingsdraad moet altijd op het gazon liggen. Sla er de bevestigingspennen geheel in.
- Druk na het afronden van de werkzaamheden op de OK-toets. **OK**

! Als de accu voor het afwerken van de overige stappen van de installatiewizard te weinig opgeladen is, verschijnt de desbetreffende melding. Laat in dit geval de robotmaaier in het dockingstation en laad de accu verder op. U kunt pas met de OK-toets naar de volgende stap van de installatiewizard gaan, wanneer de benodigde accuspanning bereikt is.

9.10 Begrenzingsdraad aansluiten



Zet de robotmaaier (1) zoals afgebeeld achter het dockingstation (2) op het maaivlak en druk daarna op de OK-toets. **OK**

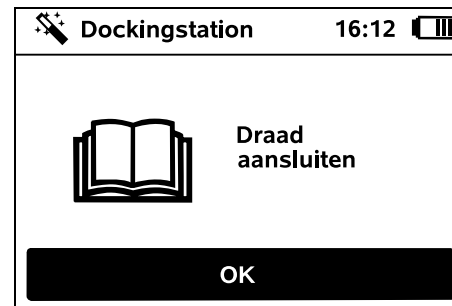


Koppel de stekker van de voeding los van het elektriciteitsnet en druk daarna op de OK-toets. **OK**

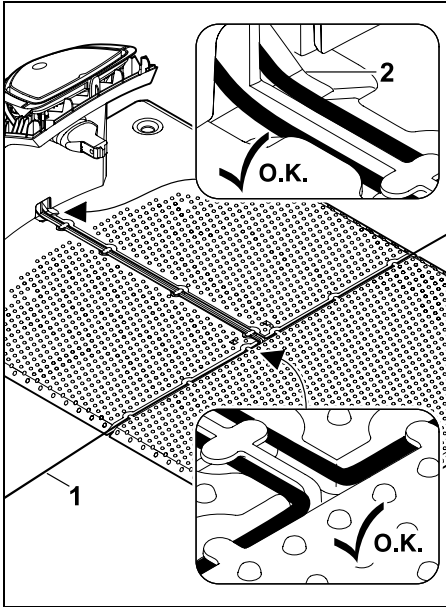


Neem de afdekking weg. (⇒ 9.2)

Druk op de OK-toets. **OK**

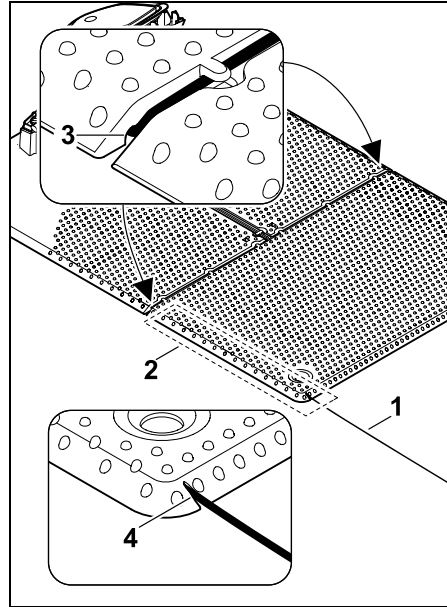


Begrenzingsdraad bij intern dockingstation:

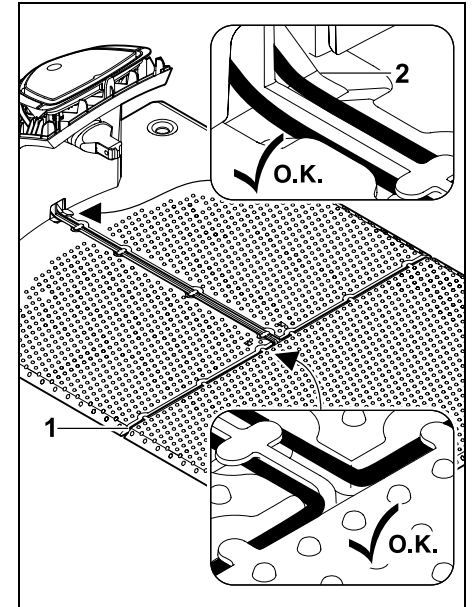


Leg de begrenzingsdraad (1) in kabelgeleidingen van de bodemplaat en leid deze door de sokkel (2).

Begrenzingsdraad bij extern dockingstation:



Leg de begrenzingsdraad (1) in de zone (2) onder de bodemplaat. Steek de draad daarvoor in de draaduitgangen (3, 4) – maak zo nodig haringen los.



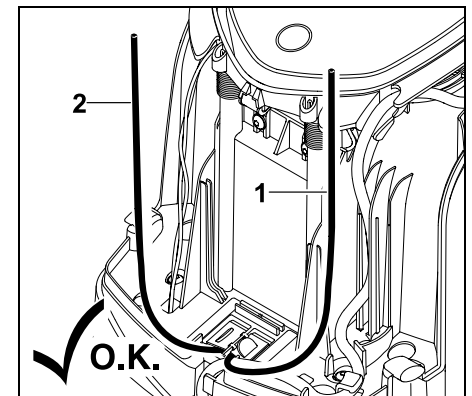
Leg de begrenzingsdraad (1) in kabelgeleidingen van de bodemplaat en leid deze door de sokkel (2).

Begrenzingsdraad aansluiten:

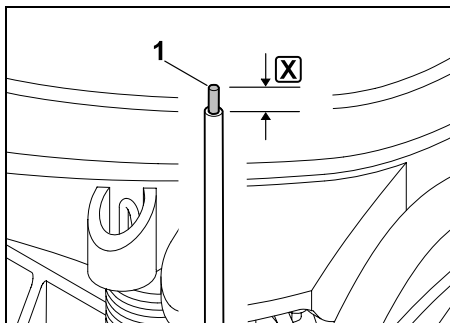


Aanwijzing:

Zorg ervoor dat de contactpunten schoon zijn (geen roest, vuil, enz.).

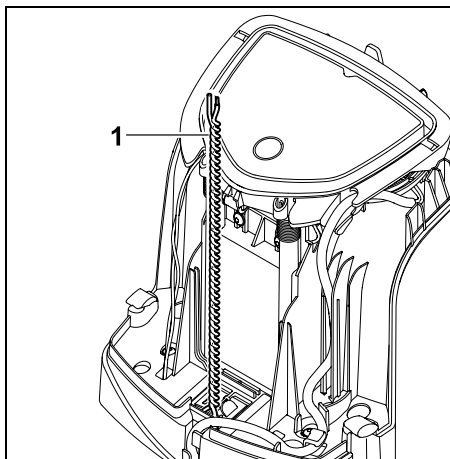


Kort het linker draaduiteinde (1) en het rechter draaduiteinde (2) tot dezelfde lengte in. Lengte van de draaduitgang tot aan het draaduiteinde: **40 X** cm



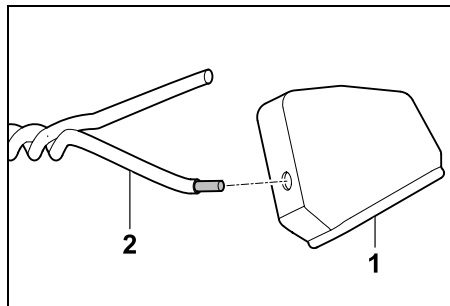
Strip het linker draaduiteinde (1) met geschikt gereedschap op de aangegeven lengte **X** en draai de draden ineen.

X = 10-12 mm

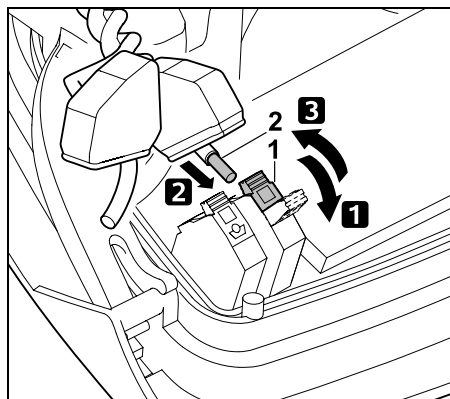


Draai de vrije draaduiteinden (1) zoals afgebeeld in elkaar.

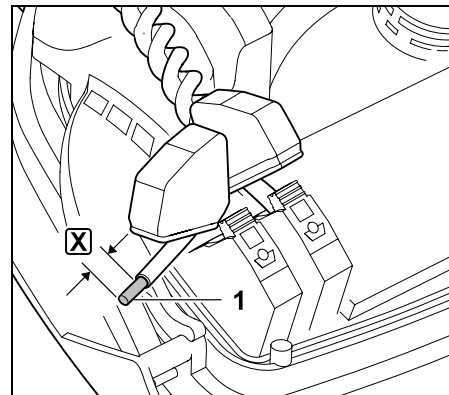
- Klap het paneel open en houd het open. (⇒ 9.2)



Steek een draaddoorgang (1) op beide draaduiteinden (2).

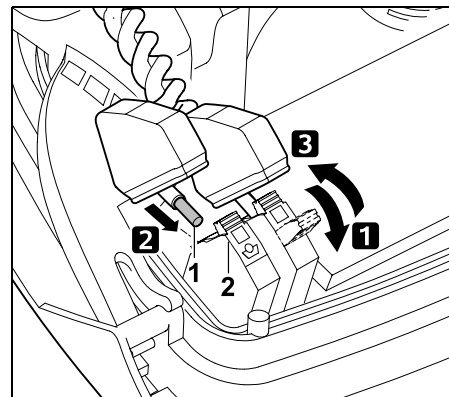


- 1 Klap de linker klemhendel (1) omhoog.
- 2 Leid het gestripte draaduiteinde (2) tot aan de aanslag in het klemblok.
- 3 Sluit de klemhendel (1).

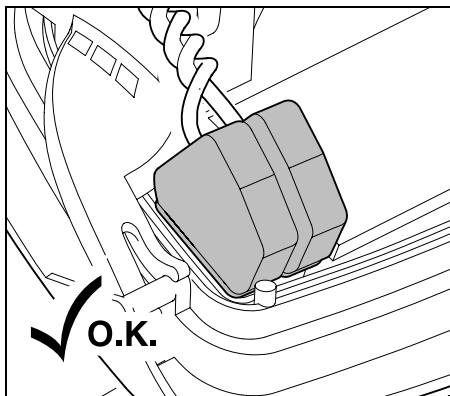


Strip het rechter draaduiteinde (1) met geschikt gereedschap op de aangegeven lengte **X** en draai de draden ineen.

X = 10-12 mm



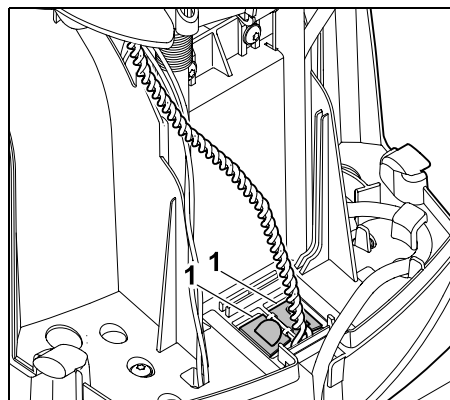
- 1 Klap de rechter klemhendel (1) omhoog.
- 2 Leid het gestripte draaduiteinde (2) tot aan de aanslag in het klemblok.
- 3 Sluit de klemhendel (1).



Plaats de doorgangen over de klemblokken.

Controleer de bevestiging van de draaduiteinden in het klemblok: beide draaduiteinden moeten goed vastzitten.

- Klap het paneel dicht. (⇒ 9.2)



Sluit de deksels van de kabelgoot (1).

- Druk na het afronden van de werkzaamheden op de OK-toets. **OK**

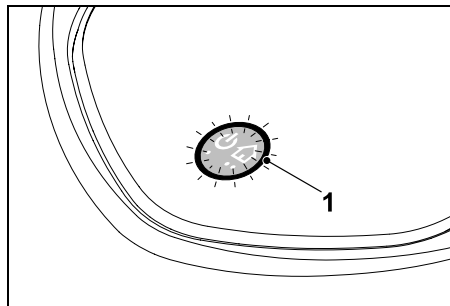


Monteer de afdekking. (⇒ 9.2)

Druk op de OK-toets. **OK**

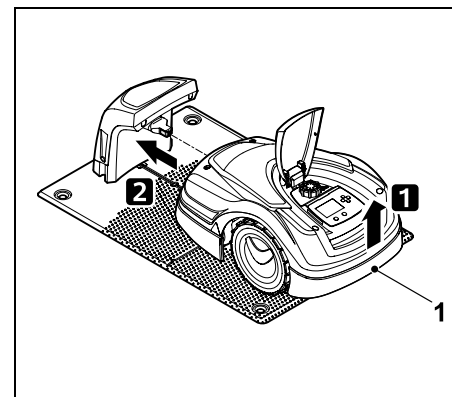
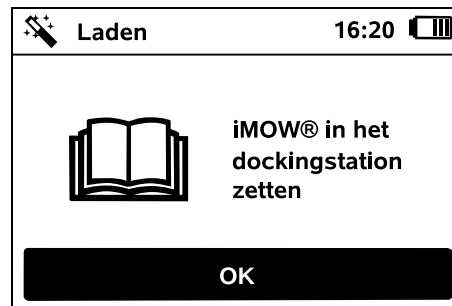


Sluit de stekker van de voeding aan op het elektriciteitsnet en druk daarna op de OK-toets. **OK**



Als de begrenzingsdraad goed geïnstalleerd is en het dockingstation op het elektriciteitsnet aangesloten is, brandt de led (1).


- i** Neem de inhoud van het hoofdstuk "Bedieningselementen van het dockingstation" door, met name wanneer de led niet zoals beschreven brandt. (⇒ 9.2)

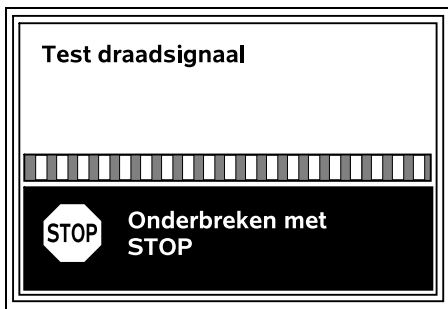


Til de robotmaaier aan de handgreep (1) iets op om de aandrijfwielen te ontlasten. Schuif het apparaat op de voorwielen in het dockingstation.

Druk daarna op de OK-toets op het display. **OK**

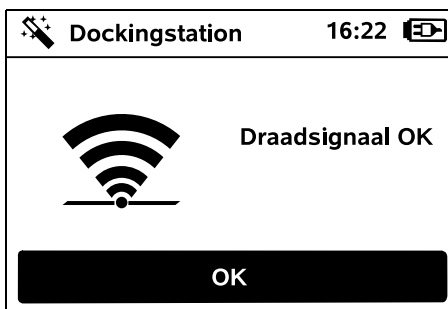
9.11 Robotmaaier en dockingstation koppelen

 De robotmaaier kan pas in gebruik worden genomen als deze het door het dockingstation verzonden draadsignaal goed ontvangt. (⇒ 11.16)



De test van het draadsignaal kan meerdere minuten duren. Met de rode STOP-toets op de bovenkant van het apparaat wordt het koppelen afgebroken, waarna de vorige stap van de installatiewizard verschijnt.

Normale ontvangst



Draadsignaal OK:

Op het display verschijnt de tekst "Draadsignaal OK". De robotmaaier en het dockingstation zijn goed gekoppeld.



Ga door met de eerste installatie door op de OK-toets te drukken.



RMI 422 PC:

Na het koppelen wordt de energiemodus "Standaard" geactiveerd. (⇒ 11.9)

Verstoorde ontvangst

De robotmaaier ontvangt **geen draadsignaal**:

Op het display wordt de tekst "Geen draadsignaal" weergegeven.



De robotmaaier ontvangt een **verstoord draadsignaal**:

Op het display wordt de tekst "Draadsignaal testen" weergegeven.



De robotmaaier ontvangt een **omgepoold draadsignaal**:

Op het display wordt de tekst "Aansluiting omgewisseld of iMOW® buiten het" weergegeven.



Mogelijke oorzaak:

- Tijdelijke storing
- De robotmaaier is niet ingedockt
- Begrenzingsdraad omgepoold (verkeerd aangesloten)
- Dockingstation is uitgeschakeld of niet aangesloten op het elektriciteitsnet
- Gebrekkige stekerverbindingen
- Minimale lengte van de begrenzingsdraad overschreden

- Een opgerolde voedingskabel in de buurt van het dockingstation
- Uiteinden begrenzingsdraad te lang of niet voldoende in elkaar gedraaid
- Breuk in de begrenzingsdraad
- Externe signalen zoals een mobiele telefoon of het signaal van een ander dockingstation
- Een stroomgeleidende aardingskabel, gewapend beton of storende metalen in de bodem onder het dockingstation

- Maximale lengte van de begrenzingsdraad overschreden (⇒ 12.1)

Oplossing:

- Koppelen zonder verdere maatregelen herhalen
- Robotmaaier indocken (⇒ 15.6)
- Uiteinden van de begrenzingsdraad juist aansluiten (⇒ 9.10)
- Netaansluiting van het dockingstation controleren, voedingskabel in de buurt van het dockingstation uitrollen en niet opgerold neerleggen
- Vastzitten van de draaduiteinden in het klemblok controleren, te lange draaduiteinden inkorten of draaduiteinden in elkaar draaien (⇒ 9.10)
- Bij kleinere maaivlakken met een draadlengte van minder dan 80 m moet het meegeleverde AKM 100 samen met de begrenzingsdraad worden geïnstalleerd (⇒ 9.9)
- Leds op het dockingstation controleren (⇒ 13.1)
- Draadbreek repareren

- Mobiele telefoons of dockingstations in de buurt uitschakelen
- Positie van het dockingstation veranderen of storingsbronnen onder het dockingstation verwijderen
- Begrenzingsdraad met grotere diameter gebruiken (speciaal accessoire)

Herhaal het koppelen na het uitvoeren van de betreffende maatregel door op de OK-toets te drukken.

OK

i Neem contact op met de vakhandelaar als het draadsignaal niet goed kan worden ontvangen en de beschreven maatregelen geen oplossing bieden.

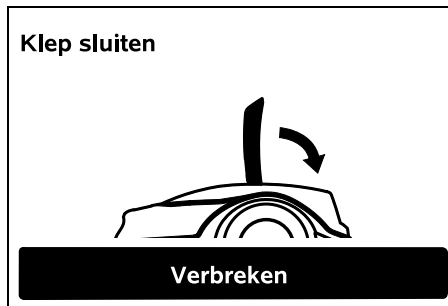
9.12 Installatie testen



Start de rit langs de rand door de OK-toets in te drukken – het maimes wordt daarbij niet geactiveerd.

OK

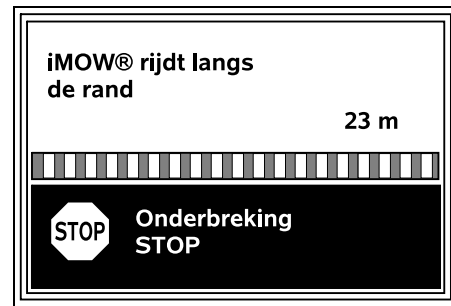
i De robotmaaier rijdt na de eerste installatie werkend afwisselend in beide richtingen langs de rand van het maaivlak. Daarom moet het afrijden van de rand bij de eerste installatie ook in beide richtingen worden gecontroleerd.



Sluit de klep van de robotmaaier. (⇒ 15.2)
Pas als de klep gesloten is, start de robotmaaier zelfstandig en rijdt deze een ronde om het maaivlak langs de begrenzingsdraad.

i **RMI 422 PC:**
Met de rit langs de rand wordt het **beginbereik** van de robotmaaier gedefinieerd. (⇒ 14.5)

Als de robotmaaier vóór aanvang van de rit langs de rand geen GPS-signaal ontvangt, verschijnt op het display de tekst "Wacht op GPS". Als er geen GPS-signaal wordt ontvangen, begint de robotmaaier na enkele minuten toch met de rit langs de rand. Op een later tijdstip moet dan de functie "Rand testen" (⇒ 11.13) worden uitgevoerd om de GPS-beveiliging te kunnen gebruiken, omdat er anders geen beginbereik is gedefinieerd.



Loop tijdens het afrijden van de rand achter de robotmaaier aan en let erop,

- dat de robotmaaier de rand van het maaivlak zoals gepland volgt,
- dat de afstanden tot hindernissen en tot de grenzen van het maaivlak in orde zijn,
- dat het uit- en indocken goed werkt.

Op het display wordt de afgelegde afstand weergegeven – deze meting is nodig voor het instellen van **startpunten** aan de rand van het maaivlak. (⇒ 11.14)

- Lees op het gewenste punt de weergegeven waarde af en noteer deze. Stel het startpunt na de eerste installatie handmatig in.


Het afrijden van de rand wordt automatisch door hindernissen of door het rijden op te grote hellingen of handmatig door het indrukken van de STOP-toets onderbroken.

- Als het rijden langs de rand automatisch is onderbroken, corrigeer dan de positie van de begrenzingsdraad of verwijder de hindernissen.

- Controleer vóór het verder afrijden van de rand de positie van de robotmaaier. Het apparaat moet op de begrenzingsdraad of binnen het maaivlak met de voorkant richting begrenzingsdraad staan.

Verder na een onderbreking:

Ga na een onderbreking met **OK** verder met het afrijden van de rand.

 STIHL adviseert de rit langs de rand niet af te breken. Mogelijke problemen bij het afrijden van de rand van het maaivlak of bij het indocken worden wellicht niet herkend.

De rit langs de rand kan desgewenst na de eerste installatie opnieuw worden gemaakt. (⇒ 11.13)

Na een volledige ronde om het maaivlak dockt de robotmaaier in. Daarna wordt gevraagd of een tweede rit in tegengestelde richting moet worden gestart.


Automatische beëindiging van de rit langs de rand:

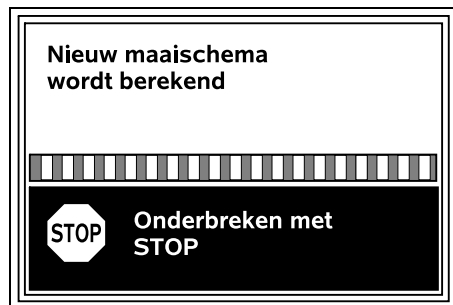
Met het indocken na de tweede volledige ronde of het afwijzen van de rit langs de rand in tegengestelde richting verschijnt de volgende stap van de installatiewizard.

9.13 Robotmaaier programmeren

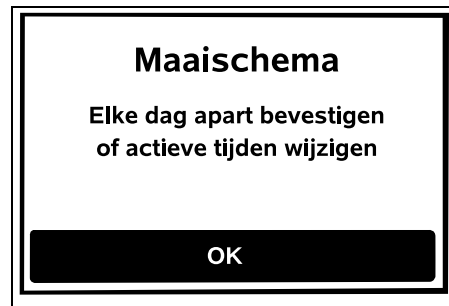


Voer de grootte van het gazon in en bevestig deze met **OK**.

 Geïnstalleerde verboden zones of naastgelegen gazons moeten niet bij de grootte van het maaivlak worden gerekend.



Een nieuw maaischema wordt berekend. Met de rode STOP-toets op de bovenkant van het apparaat kan de procedure worden afgebroken.




Bevestig de aanwijzing "Elke dag apart bevestigen of actieve tijden wijzigen" door op de OK-toets te drukken.



De actieve tijden van maandag worden weergegeven en de menuoptie **Actieve tijden bevestigen** is geactiveerd.

Met **OK** worden alle actieve tijden bevestigd en wordt de volgende dag weergegeven.

 Bij kleine maaivlakken worden niet alle weekdagen gebruikt om te maaien. In dat geval worden geen actieve tijden weergegeven, de menuoptie "Alle act. tijden wissen" vervalt. Dagen zonder actieve tijden moeten ook met **OK** worden bevestigd.

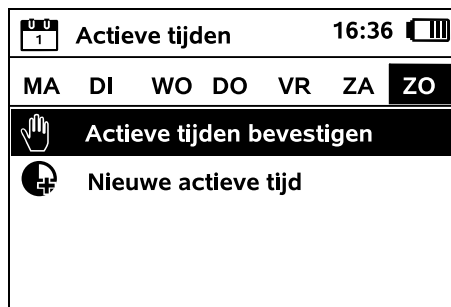
De weergegeven **actieve tijden** kunnen worden gewijzigd. Selecteer hiervoor het gewenste tijdsinterval met het stuurkruis en open het met OK. (⇒ 11.7)



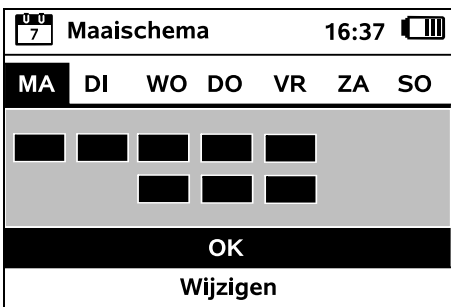
Selecteer als er meer actieve tijden gewenst zijn de menuoptie **Nieuwe actieve tijd** en open deze met OK. Leg in het selectievenster de begin- en eindtijd van de nieuwe actieve tijd vast en bevestig deze met OK. Er zijn maximaal drie actieve tijden per dag mogelijk.



Selecteer als alle weergegeven actieve tijden moeten worden gewist de menuoptie **Alle act. tijden wissen** en bevestig deze met OK.



Na het bevestigen van de actieve tijden voor zondag verschijnt het maaischema.



Met OK wordt het weergegeven maaischema bevestigd en de afsluitende stap van de installatiewizard verschijnt.



Selecteer als wijzigingen nodig zijn **Wijzigen** en pas de actieve tijden specifiek aan.



Tijdens de actieve tijden moeten derden uit de gevarenzone blijven. Pas de actieve tijden eventueel aan.

Houd u bovendien aan de gemeentelijke bepalingen voor het gebruik van robotmaaiers en de instructies in het hoofdstuk "Voor uw veiligheid" (⇒ 6.) en verander de actieve tijden desgewenst meteen of na de eerste installatie in het menu "Maaischema". (⇒ 11.7) Vraag met name bij de verantwoordelijke autoriteit na op welke tijden het apparaat overdag en 's nachts mag worden gebruikt.

9.14 Eerste installatie afsluiten



Verwijder alle vreemde voorwerpen (zoals speelgoed of gereedschap) van het maaivlak.



Sluit de eerste installatie af door op de OK-toets te drukken.



Na de eerste installatie is de veiligheidsstand "Geen" geactiveerd.

Advies:

stel veiligheidsstand "Laag", "Midden" of "Hoog" in. Zo kunnen onbevoegden gegarandeerd geen instellingen wijzigen en kan de robotmaaier niet met andere dockingstations in gebruik worden genomen. (⇒ 11.16)

RMI 422 PC:

Activeer ook de GPS-beveiliging. (⇒ 5.9)

RMI 422 PC:



Om alle functies van de robotmaaier te kunnen gebruiken, moet de **iMOW® app** op een smartphone of tablet met internetverbinding en GPS-ontvanger worden geïnstalleerd en gestart. (⇒ 10.)

Sluit het dialoogvenster af door op de OK-toets te drukken.



9.15 Eerste maaibeurt na de eerste installatie


Als de afsluiting van de eerste installatie in een actieve tijd valt, begint de robotmaaier meteen met het bewerken van het maaivlak.



Als de eerste installatie buiten de actieve tijd wordt afgesloten, kan door het indrukken van de OK-toets een maaibeurt worden gestart. Selecteer "Nee" als de robotmaaier niet moet maaien.

10. iMOW® app

Het model RMI 422 PC kan met de **iMOW® app** worden bediend. De app is voor de meest gangbare besturingssystemen verkrijgbaar in de betreffende App Stores.

 Nadere informatie is te vinden op de homepage web.imow.stihl.com/systems/.

 De voorschriften in het hoofdstuk "Voor uw veiligheid" gelden met name ook voor alle gebruikers van de **iMOW® app**. (⇒ 6.)

Activering:

Voor het uitwisselen van gegevens tussen de app en de robotmaaier moet het apparaat samen met het e-mailadres van de bezitter door de vakhandelaar worden geactiveerd. Er wordt een activeringslink aan het e-mailadres verzonden.

De **iMOW® app** moet op een smartphone of tablet met internetverbinding en GPS-


ontvanger worden geïnstalleerd. De e-mailontvanger wordt vastgelegd als beheerder en hoofdgebruiker van de app; hij heeft volledige toegang tot alle functies.

 Bewaar het e-mailadres en het wachtwoord op een veilige plek, zodat de **iMOW® app** na het vervangen van de smartphone of de tablet weer kan worden geïnstalleerd (bijvoorbeeld na verlies van het radiografische apparaat).

Dataoverkeer:

De gegevensoverdracht van de robotmaaier naar internet (M2M-service) is inbegrepen in de koopprijs. De gegevensoverdracht vindt niet permanent plaats en kan daarom enkele minuten duren.

Vanwege de gegevensoverdracht van de app naar internet ontstaan er, afhankelijk van uw contract met uw mobiele-telefoonprovider of internetprovider, kosten voor u.

 Zonder mobiele telefoonverbinding en app is de GPS-beveiliging alleen zonder berichtgeving per e-mail en sms en zonder pushberichten beschikbaar.

Hoofdfuncties van de app:

- Maaischema bekijken en bewerken
- Maaien starten
- Automaat in- en uitschakelen
- Robotmaaier naar dockingstation sturen
- Datum en tijd wijzigen

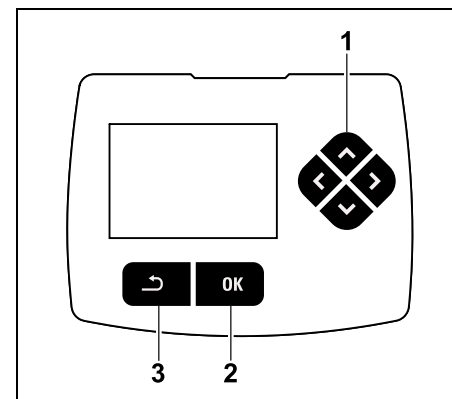


Het wijzigen van het maaischema, het starten van een maaibeurt, het in- en uitschakelen van de automaat, het terugsturen van de robotmaaier en het wijzigen van datum en tijd kunnen activiteiten veroorzaken die door andere personen niet worden verwacht. Informeer de betreffende personen daarom altijd van tevoren over mogelijke activiteiten van de robotmaaier.

- Apparaatinformatie en locatie van de robotmaaier opvragen.

11. Menu

11.1 Bedieningsaanwijzingen



Vier richtingstoetsen vormen het stuurkruis (1). Dit is bedoeld voor het navigeren in de menu's. Met de OK-toets (2) worden instellingen bevestigd en menu's geopend. Met de Terug-toets (3) kunt u menu's weer afsluiten.



Het hoofdmenu bestaat uit 4 submenu's, weergegeven als knoppen. Het geselecteerde submenu is zwart gemarkeerd en wordt met de OK-toets geopend.



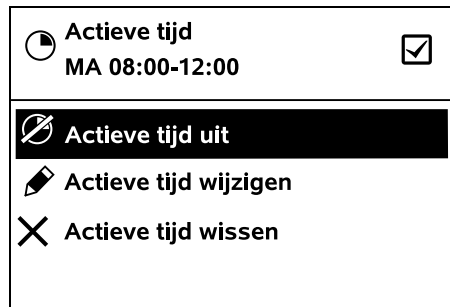
Het tweede menuniveau wordt als lijst weergegeven. Submenu's worden door het indrukken van het stuurkruis naar beneden of naar boven geselecteerd. Actieve menuopties zijn zwart gemarkeerd.

De scrollbar rechts op het display geeft aan dat er door het omlaag of omhoog drukken van het stuurkruis nog meer opties kunnen worden weergegeven.

Submenu's worden geopend door op de OK-toets te drukken.

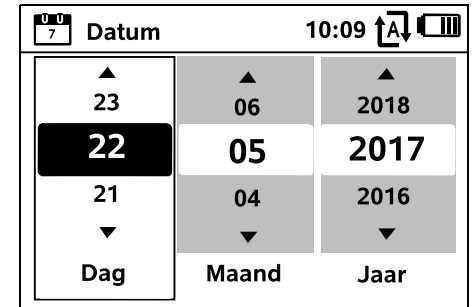


De submenu's "Instellingen" en "Informatie" worden als tabbladen weergegeven. Tabbladen worden geselecteerd door het stuurkruis naar links of naar rechts te drukken, submenu's door het stuurkruis omlaag of omhoog te drukken. Actieve tabbladen of menuopties zijn zwart gemarkeerd.



In submenu's worden opties vermeld. Actieve lijstopties zijn zwart gemarkeerd. Bij het indrukken van de OK-toets verschijnt er een selectievenster of een dialoogvenster.

Selectievenster:



Instelwaarden kunnen door het indrukken van het stuurkruis worden gewijzigd. De huidige waarde is zwart geaccentueerd. Met de OK-toets worden alle waarden bevestigd.

Dialoogvenster:



Als er wijzigingen moeten worden opgeslagen of meldingen moeten worden bevestigd, verschijnt er op het display een dialoogvenster. De actieve knop is zwart gemarkeerd.

Bij een selectieoptie kan door het naar links of rechts drukken van het stuurkruis de betreffende knop worden geactiveerd.

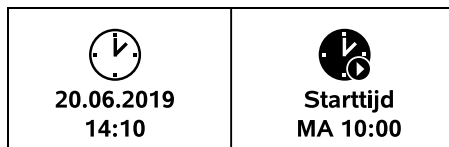
Met de OK-toets wordt de geselecteerde optie bevestigd en wordt het bovenliggende menu opgeroepen.

11.2 Statusmelding



De statusmelding verschijnt,

- wanneer de stand-bystatus van de robotmaaier door het indrukken van een toets wordt beëindigd,
- wanneer in het hoofdmenu op de Terug-toets wordt gedrukt,
- tijdens het gebruik.



Boven in het scherm staan twee configureerbare velden. Hierin kan allerlei informatie over de robotmaaier of de maaibeurt worden weergegeven. (⇒ 11.10)

Statusinformatie zonder lopende activiteit – RMI 422, RMI 422 P:



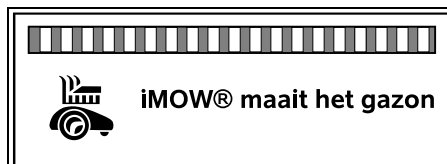
Onder in het scherm wordt de tekst "iMOW® bedrijfsklaar" samen met het afgebeelde symbool en de status van de automaat weergegeven. (⇒ 11.7)

Statusinformatie zonder lopende activiteit – RMI 422 PC:

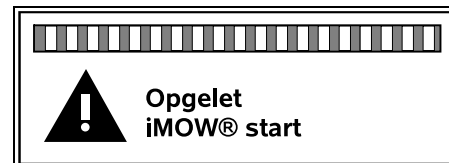


Onder in het scherm worden de naam van de robotmaaier (⇒ 10.), de tekst "iMOW® bedrijfsklaar" samen met het afgebeelde symbool, de status van de automaat (⇒ 11.7) en informatie over de GPS-beveiliging (⇒ 5.9) weergegeven.

Statusinformatie tijdens lopende activiteiten – alle modellen:



Tijdens een lopende **maaibeurt** verschijnen op het display de tekst "iMOW® maait het gazon" en een bijbehorend symbool. De tekstinformatie en het symbool worden aangepast aan de op dat moment actieve procedure.



Vóór de maaibeurt verschijnen de tekst "Opgelet – iMOW® start" en een waarschuwingssymbool.

i Een knipperende displayverlichting en een signaaltoon geven daarbij de aanstaande start van de maaimotor aan. Het maimes wordt pas enkele seconden nadat de robotmaaier in beweging is gekomen, ingeschakeld.

Randmaaien:

terwijl de robotmaaier de rand van het maaivlak bewerkt, verschijnt de tekst "Rand wordt gemaaid".

Naar dockingstation:

wanneer de robotmaaier naar het dockingstation terugrijdt, wordt op het display de betreffende reden (bijvoorbeeld Accu leeg, Maaien beëindigd) weergegeven.

Laden van de accu:

bij het laden van de accu verschijnt de tekst "Accu wordt opgeladen".

Naar startpunten rijden:

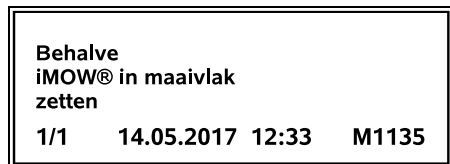
als de robotmaaier bij het begin van een maaibeurt naar een startpunt rijdt, wordt de tekst "Naar startpunt rijden" weergegeven.

RMI 422 PC: Naar gewenste zone rijden:


als de robotmaaier bij het begin van

een maaibeurt naar een gewenste zone rijdt, wordt de tekst "Naar gewenste zone rijden" weergegeven.

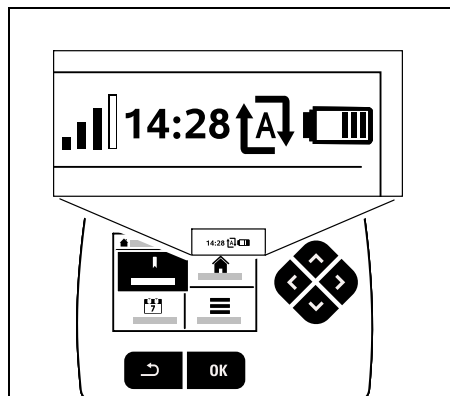
Meldingen – alle modellen:



Fouten, storingen of suggesties worden samen met waarschuwingssymbool, datum, tijd en meldingscode weergegeven. Als er meerdere meldingen actief zijn, verschijnen ze afwisselend. (⇒ 24.)

 Als de robotmaaier bedrijfsklaar is, worden melding en statusinformatie afwisselend weergegeven.

11.3 Infogedeelte



Rechtsboven op het display wordt de volgende informatie weergegeven:

1. Laadtoestand van de accu of laadprocedure

2. Status automaat
3. Tijd
4. Radiografisch signaal (RMI 422 PC)

1. **Laadtoestand:** het **accusymbool** geeft de laadtoestand weer.

geen balkje – accu leeg
1 tot 5 balkjes – accu deels leeg
6 balkjes – accu geheel opgeladen

Tijdens het opladen verschijnt er in plaats van het accusymbool een **voedingsstekersymbool**.

2. **Status automaat:** bij ingeschakelde automaat verschijnt het **automaatsymbool**.

3. **Tijd:** de actuele tijd wordt in het 24h-formaat weergegeven.

4. **Radiografisch signaal:** de **signaalsterkte** van de radiografische verbinding wordt aangeduid met 4 balkjes. Hoe meer balkjes er gevuld zijn, des te beter is de ontvangst.

Een ontvangtsymbool met een kleine x geeft aan dat er geen verbinding met internet is.

Tijdens het initialiseren van de radiografische module (controleren van hard- en software – bijvoorbeeld na het inschakelen van de robotmaaier) verschijnt er een vraagtekentje.



11.4 Hoofdmenu



Het hoofdmenu verschijnt,

- wanneer de statusmelding (⇒ 11.2) door op de OK-toets te drukken wordt afgesloten,
- wanneer op het tweede menuniveau op de Terug-toets wordt gedrukt.

1. **Start** (⇒ 11.5)

Maaitijd
Startpunt
Maaien in

2. **Naar docking** (⇒ 11.6)

3. **Maaischema** (⇒ 11.7)

Automaat
Maaiduur
Actieve tijden
Nieuw maaischema

4. **Meer** (⇒ 11.8)

iMOW® blokkeren
Randmaaien
Instellingen
Informatie



11.5 Start

 Maaien starten 15:02   
Maaitijd 1.5 h
Startpunt Startpunt 1
Maaien op Hoofdgazon

1. Maaitijd:

de maaitijd kan worden vastgelegd.

2. Startpunt:

het startpunt waarop de robotmaaier de maaibeurt start, kan worden geselecteerd. Deze optie is alleen beschikbaar als er startpunten zijn vastgelegd en de robotmaaier zich in het dockingstation bevindt.

3. Maaien in:

het oppervlak dat moet worden gemaaid, kan worden geselecteerd. Deze optie is alleen beschikbaar als er aanpalende gazons zijn geïnstalleerd.

11.6 Naar docking





De robotmaaier rijdt terug naar het dockingstation en laadt de accu op. Bij ingeschakelde automaat bewerkt de robotmaaier tijdens de eerstvolgende actieve tijd weer het maaivlak.



RMI 422 PC:

De robotmaaier kan ook via de app terug naar het dockingstation worden gestuurd. (⇒ 10.)

11.7 Maaischema

 Maaischema 11:02   
Automaat Aan
Maaiduur 18 h
Actieve tijden ...
Nieuw maaischema

Automaat

Aan - de automaat is ingeschakeld. De robotmaaier maait het gazon tot de volgende actieve tijd.

Uit - alle actieve tijden zijn gedeactiveerd.

Nu pauzeren - de robotmaaier rijdt tot de volgende dag niet automatisch. Deze optie is alleen beschikbaar als er op de huidige dag nog actieve tijden uitstaan.

Maaiduur

De wekelijkse maaiduur kan worden ingesteld. De instelling is alleen bij het maaischema "Dynamisch" mogelijk. De voorgeprogrammeerde waarde is afgestemd op de grootte van het maaivlak. (⇒ 14.4)





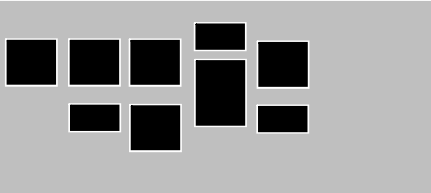


Lees de aanwijzingen in het hoofdstuk "Programmering aanpassen". (⇒ 15.3)

RMI 422 PC:

de maaiduur kan ook met de app worden ingesteld. (⇒ 10.)

Actieve tijden

 Maaischema 17:30   
MA DI WO DO VR ZA ZO


Het **opgeslagen maaischema** wordt via het menu "Actieve tijden" in het menu "Maaischema" opgeroepen. De rechthoekige vlakken onder de betreffende dag staan voor de opgeslagen actieve tijden. In zwart gemarkeerde actieve tijden kan worden gemaaid, grijze vlakken staan voor actieve tijden zonder maaibeurt – bijvoorbeeld bij een uitgeschakelde actieve tijd.





Bij uitgeschakelde automaat is het gehele maaischema inactief, alle actieve tijden worden grijs weergegeven.


Als de actieve tijden van een **specifieke dag** moeten worden bewerkt, moet de dag met het stuurkruis (naar links of rechts drukken) worden geactiveerd en het submenu **Actieve tijden** worden geopend.




 Actieve tijden 15:32   
MA DI WO DO VR ZA ZO
<input checked="" type="checkbox"/> 08:00 - 12:00
<input checked="" type="checkbox"/> 13:00 - 17:00
 Nieuwe actieve tijd
<input checked="" type="checkbox"/> Alle act. tijden wissen


In actieve tijden **met een vinkje** is maaien toegestaan, ze worden in het maaischema zwart gemarkeerd. 


In actieve tijden **zonder een vinkje** is maaien niet toegestaan, ze worden in het maaischema grijs gemarkeerd. 

 Neem de aanwijzingen in het hoofdstuk "Tips voor het maaien – Actieve tijden" ter harte. (⇒ 14.3) Tijdens de actieve tijden moeten met name derden uit de gevarenzone blijven.






 **RMI 422 PC:** actieve tijden kunnen ook met de app worden bewerkt. (⇒ 10.)



De opgeslagen actieve tijden kunnen apart worden geselecteerd en bewerkt.

De menuoptie **Nieuwe actieve tijd** kan worden geselecteerd, zolang er minder dan 3 actieve tijden per dag zijn opgeslagen. Een aanvullende actieve tijd mag geen andere actieve tijden overlappen. 


Als de robotmaaier op de geselecteerde dag niet moet maaien, moet de menuoptie **Alle act. tijden wissen** worden geselecteerd. 


Actieve tijden wijzigen:

 Actieve tijd MA 08:00-12:00 
 Actieve tijd uit
 Actieve tijd wijzigen
 Actieve tijd wissen


Met **Actieve tijd uit** of **Actieve tijd aan** wordt de geselecteerde actieve tijd voor het automatische maaien geblokkeerd of vrijgegeven. 



Met **Actieve tijd wijzigen** kan het tijdvenster worden gewijzigd. 

Als de geselecteerde actieve tijd niet meer nodig is, moet de menuoptie **Actieve tijd wissen** worden geselecteerd. 

 Bij onvoldoende tijdvensters voor de benodigde maaibeurten en oplaadprocedures moeten actieve tijden worden verlengd of aangevuld of moet de maaiduur worden verkort. Op het display verschijnt een bijbehorende melding.

Nieuw maaischema

Het commando **Nieuw maaischema** wist alle opgeslagen actieve tijden. De stap "Robotmaaier programmeren" van de installatiewizard verschijnt. (⇒ 9.13) 

 Als de afsluiting van de nieuwe programmering in een actieve tijd valt, start de robotmaaier na het bevestigen van de afzonderlijke dagschema's een automatische maaibeurt.

11.8 Meer

 Meer	10:27  
iMOW® blokkeren	
Randmaaien	
Instellingen	...
Informatie	...

1. iMOW® blokkeren:

Machineblokkering activeren.

Druk op de aangegeven toetscombinatie om te ontgrendelen. (⇒ 5.2)


2. Randmaaien:

na het activeren maait de robotmaaier de rand van het maaivlak. Na een ronde rijdt deze terug naar het dockingstation en laadt de accu op.

3. Instellingen (⇒ 11.9)

4. Informatie (⇒ 11.18)

11.9 Instellingen

 Instellingen	15:03  
    	
iMOW®	
Maaisch. type	Standaard
Regensensor	< "I" >
Statusmelding	

1. **iMOW®:** apparaatinstellingen aanpassen (⇒ 11.10)



2. Installatie:

installatie aanpassen en testen
(⇒ 11.13)



3. Veiligheid:

veiligheidsinstellingen aanpassen
(⇒ 11.16)



4. Service:

onderhoud en service (⇒ 11.17)



5. Vakhandel

dit menu is door de

vakhandelcode beveiligd. De vakhandelaar voert met behulp van dit menu diverse onderhouds- en serviceactiviteiten uit.



11.10 iMOW® – apparaatinstellingen

1. Maaisch. type:

Standaard: de robotmaaier maait het gazon tijdens de totale actieve tijd. De maaibeurten worden alleen onderbroken door oplaadbeurten. Het maaischematype Standaard is voorgeprogrammeerd.

Dynamisch: het aantal en de duur van de maa- en oplaadtijden worden binnen de actieve tijden volautomatisch aangepast.

2. Regensensor:

de regensensor kan zodanig worden ingesteld dat het maaien bij regen wordt onderbroken of niet wordt gestart.



- Regensensor instellen (⇒ 11.11)

3. Statusmelding:

selecteren van de informatie die in de statusmelding moet verschijnen.
(⇒ 11.2)



- Statusmelding instellen (⇒ 11.12)

4 Tijd:

instellen van de actuele tijd.
De ingestelde tijd moet dezelfde zijn als de werkelijke tijd, om te voorkomen dat de robotmaaier ongewenst gaat maaien.



RMI 422 PC:

De tijd kan ook met de app worden ingesteld. (⇒ 10.)

5 Datum:

instellen van de huidige datum.
De ingestelde datum moet dezelfde zijn als de werkelijke kalenderdatum, om te voorkomen dat de robotmaaier ongewenst gaat maaien.



RMI 422 PC:

De datum kan ook met de app worden ingesteld. (⇒ 10.)

6. Datumformaat:

instellen van het gewenste datumformaat.



7. Taal:

instellen van de gewenste displaytaal. Standaard is de taal ingesteld die bij de eerste installatie is geselecteerd.



8. Contrast:

indien nodig kan het displaycontrast worden ingesteld.



9. Energiemodus (RMI 422 PC):

Bij **Standaard** is de robotmaaier te allen tijde verbonden met internet en met de app bereikbaar. (⇒ 10.)
Bij **ECO** wordt ter verlaging van het energieverbruik in rustfasen het radioverkeer gedeactiveerd; de robotmaaier is dan niet met de app bereikbaar. In de app worden de laatste beschikbare gegevens weergegeven.



11.11 Regensensor instellen

Druk voor het instellen van de sensor met 5-standen het stuurkruis naar links of rechts.
De huidige waarde verschijnt in het menu "Instellingen" met een streepjesgrafiek.

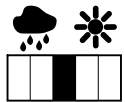


Het verschuiven van de regelaar beïnvloedt

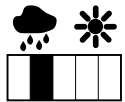
- de gevoeligheid van de regensensor,
- hoelang de robotmaaier na regen wacht totdat het sensoroppervlak is opgedroogd.

Bij een gemiddelde

gevoeligheid is de robotmaaier gereed voor gebruik onder normale buitenomstandigheden.

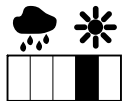


Schuif de balk verder **naar links** voor het maaien bij hogere vochtigheid.



Helemaal links maait de robotmaaier ook in natte omstandigheden en onderbreekt deze de maaibeurt niet wanneer er regendruppels op de sensor terechtkomen.

Schuif de balk verder **naar rechts** voor het maaien bij geringe vochtigheid.



Helemaal rechts maait de robotmaaier alleen wanneer de regensensor volledig droog is.

11.12 Statusmelding instellen

Selecteer voor het configureren van de statusmelding de linker of rechter melding met het stuurkruis en bevestig met OK.

Laadtoestand:

weergave van het accusymbool samen met de laadtoestand in procenten



Resttijd:

resterende maaiduur in de lopende week in uren en minuten. Deze weergave is alleen bij het maaischema "Dynamisch" beschikbaar.



Tijd en datum:

huidige datum en actuele tijd



Starttijd:

start van de volgende geplande maaibeurt. Bij een lopende actieve tijd verschijnt de tekst "actief".



Maaibeurten:

aantal van alle maaibeurten tot nu toe



Maaiuren:

duur van alle maaibeurten tot nu toe



Afstand:

totaal afgelegde afstand



Net

(RMI 422 PC):

signaalsterkte van de radiografische verbinding met net-ID. Een kleine x of een vraagteken geeft aan dat de robotmaaier geen verbinding met internet heeft. (⇒ 11.3), (⇒ 11.18)



GPS-ontvangst

(RMI 422 PC):

GPS-coördinaten van de robotmaaier. (⇒ 11.18)



robotmaaier naar binnen verplaatst langs de begrenzingsdraad terug naar het dockingstation.



RMI 422 PC: Als geen kaart voor de directe terugkeer naar docking (⇒ 11.15) is opgeslagen, keert de robotmaaier terug naar het dockingstation langs de rand van het maaivlak en worden de instellingen voor de corridor gerespecteerd.

Er kunnen **drie varianten** worden gekozen:

Uit – standaardinstelling
De robotmaaier rijdt op de begrenzingsdraad.

Smal – 40 cm

De robotmaaier rijdt afwisselend op de begrenzingsdraad of 40 cm verplaatst.

Breed – 40 - 80 cm

De afstand tot de begrenzingsdraad wordt bij elke rit naar docking binnen deze corridor willekeurig gekozen.



In combinatie met een extern dockingstation, alsmede met doorgangen en vernauwingen, moeten voor een verplaatste rit naar docking **zoeklussen** worden geïnstalleerd. (⇒ 12.12)

Houd voor de verplaatste rit naar docking een minimale draadafstand van 2 m aan.

2. Startpunten:

De robotmaaier begint de maaibeurten bij het dockingstation (standaardinstelling) of bij een startpunt.



Startpunten moeten worden gedefinieerd,

– als deelzones gericht moeten worden behandeld, omdat ze onvoldoende worden bewerkt,

– als zones alleen via een doorgang bereikbaar zijn. Leg in deze deelzones minstens één startpunt vast.

RMI 422 PC:

Aan de startpunten kan een **radius** worden toegewezen. De robotmaaier maait wanneer hij bij het betreffende startpunt begint te maaien altijd eerst binnen het cirkelvormige gebied rondom het startpunt. Pas wanneer hij deze deelzone heeft bewerkt, wordt de maaibeurt voortgezet in de rest van het maaivlak.

- Startpunten instellen (⇒ 11.14)

3. RMI 422 PC: Direct naar dockingstation:

Inwendige kaart van het maaivlak voor het direct terugkeren naar het dockingstation. (⇒ 11.15)

4. Aanpalende gazons:

geef aanpalende gazons vrij.

Inactief – standaardinstelling

Actief – instelling wanneer op aanpalende gazons moet worden gemaaid. In het menu "Start" moet het maaivlak (hoofdgazon/aanpalend gazon) worden geselecteerd. (⇒ 11.5)



5. Randmaaien:

Leg de frequentie van het randmaaien vast.

Nooit – de rand wordt nooit gemaaid.

Een keer – standaardinstelling; de rand wordt een keer per week gemaaid.

Twee keer/driemaal/viermaal/vijfmaal – de rand wordt twee/drie/vier/vijf keer per week gemaaid.



6. Rand testen:

Start een rit langs de rand ter controle van een goede draadligging.




11.13 Installatie

1. Corridor:

Verplaatste rit naar begin in- en uitschakelen.

Bij een ingeschakelde corridor rijdt de

De stap "Installatie controleren" van de installatiewizard wordt opgeroepen. (⇒ 9.12)

 Plaats ter controle van de correcte bedrading rond een verboden zone, de robotmaaier met de voorzijde in de richting van de verboden zone in het maaivlak en start een rit langs de rand.

Tijdens het afrijden van de rand wordt het beginbereik van de robotmaaier gedefinieerd. Een reeds opgeslagen beginbereik wordt desgewenst uitgebreid. (⇒ 14.5)

7. Nieuwe installatie:

De installatiewizard wordt opnieuw gestart, het bestaande maaischema wordt gewist. (⇒ 9.7)



11.14 Startpunten instellen

Om in te stellen

- startpunten aanleren

of

- gewenst startpunt selecteren en handmatig definiëren.

Startpunten aanleren:


na het indrukken van de OK-toets start de robotmaaier een oefenrit langs de begrenzingsdraad. Als de robotmaaier niet is ingedockt, rijdt deze eerst naar het dockingstation. Alle bestaande startpunten worden gewist.



RMI 422 PC:

Tijdens het aanleren wordt het beginbereik van de robotmaaier gedefinieerd. Een reeds opgeslagen beginbereik wordt desgewenst uitgebreid. (⇒ 14.5)

Onderweg kunnen er door het indrukken van de OK-toets na het openen van de klep maximaal 4 startpunten worden vastgelegd.

 Druk niet op de STOP-toets voordat de klep wordt geopend, want dan wordt de aanleerit onderbroken. Onderbreking is doorgaans alleen nodig om het draadpad te veranderen of hindernissen uit de weg te ruimen.

Aanleerprocedure onderbreken:

Handmatig – door op de STOP-toets te drukken.

Automatisch – door hindernissen aan de rand van het maaivlak.

- Als het aanleren automatisch is onderbroken, corrigeer dan de positie van de begrenzingsdraad of verwijder de hindernissen.
- Controleer vóór het verder aanleren de positie van de robotmaaier. Het apparaat moet op de begrenzingsdraad of binnen het maaivlak met de voorkant richting begrenzingsdraad staan.

Aanleerprocedure beëindigen:

Handmatig – na een onderbreking.

Automatisch – na het indocken.

De nieuwe startpunten worden na het indocken of na een afbreking door op OK te drukken (na openen van de klep) opgeslagen.

Startfrequentie:

Met de startfrequentie wordt gedefinieerd hoe vaak een maaibeurt bij een startpunt moet worden begonnen.

Standaardinstelling is 2 van 10 maaibeurten (2/10) bij elk startpunt.

- Wijzig indien nodig na het aanleren de startfrequentie.

- Stuur bij voortijdige beëindiging van het aanleren de robotmaaier via het commando naar het dockingstation. (⇒ 11.6)

• RMI 422 PC

Rondom elk startpunt kan na het aanleren een **radius** van 3 m t/m 30 m worden vastgelegd. Aan de opgeslagen startpunten is standaard geen radius toegewezen.



Startpunten met radius:

Als de maaibeurt bij het betreffende startpunt wordt begonnen, maait de robotmaaier eerst de deelzone binnen het cirkelvormige gebied rondom het startpunt. Pas daarna wordt het overige maaivlak bewerkt.

Startpunt 1 t/m 4 handmatig instellen:

Leg de afstand van de startpunten van het dockingstation vast en definieer de startfrequentie.

De **afstand** is het traject van het dockingstation naar het startpunt in meters, rechtsonder gemeten.

De **startfrequentie** kan tussen 0 van 10 maaibeurten (0/10) en 10 van 10 maaibeurten (10/10) liggen.

RMI 422 PC:

Rondom het startpunt kan een **radius** van 3 m t/m 30 m worden vastgelegd.



Het **dockingstation** is als **startpunt 0** gedefinieerd.

Standaard worden maaibeurten van daaruit gestart. De startfrequentie is even hoog als de berekende restwaarde op 10 van 10 maaibeurten.




11.15 Direct naar dockingstation

RMI 422 PC: Met een functie voor intelligent het pad vinden, kan de robotmaaier directer, efficiënter terugrijden naar het dockingstation.

Actief - Direct naar dockingstation is actief. De robotmaaier rijdt over het maaivlak naar het dockingstation.

Inactief - Direct naar dockingstation is inactief. De robotmaaier rijdt langs de begrenzingsdraad naar het dockingstation.

Aanleren - Er wordt een interne kaart van het maaivlak gemaakt. Als er al een kaart is opgeslagen, wordt deze gewist.

 Tijdens het aanleren wordt een interne kaart van het maaivlak opgeslagen. Daartoe moet de rit langs de rand zonder onderbreking worden uitgevoerd.

Voorwaarden voor het maken van een kaart van het maaivlak:

- De robotmaaier moet zonder onderbreking langs de gehele lengte van de begrenzingsdraad rijden.
- Hindernissen en fouten in de ligging van de draad veroorzaken onderbrekingen. Hindernissen moeten worden verwijderd en de ligging van de draad moet eventueel worden gecorrigeerd.

Kaart van het maaivlak maken:

- Selecteer menuoptie "Aanleren"
- Het aanleerproces vereist een onderbroken rit langs de rand.




- Verwijder hindernissen langs de begrenzingsdraad. Bevestig met OK.
- Als er al een interne kaart is, verschijnt de vraag of deze moet worden gewist.
- Sluit de klep bij bevestiging met OK. De robotmaaier rijdt langs de rand. De interne kaart van het maaivlak wordt op de achtergrond gemaakt.

Wanneer een kaart van het maaivlak is gemaakt:

- het aanleerproces wordt automatisch beëindigd door indocken van de robotmaaier.
- De melding Aanleerproces succesvol verschijnt.
Direct naar dockingstation is actief.

Bij onderbreking van de rit langs de rand:


 De rit langs de rand wordt onderbroken wanneer de maaier op hindernissen botst, maar kan ook door bedienen van de Stop-toets handmatig worden onderbroken.


Na een onderbreking moet de aanleerit opnieuw vanaf het dockingstation worden gestart.

- De melding Aanleren stoppen - Aanleren mislukt verschijnt.

- De vraag of de rit langs de rand moet worden onderbroken, verschijnt.
Bij Nee: de robotmaaier rijdt zelfstandig langs de begrenzingsdraad naar het dockingstation. De aanleerit moet opnieuw worden gestart als er een kaart moet worden gemaakt.
Bij Ja: draag het apparaat handmatig naar het dockingstation.

- De vraag of het aanleerproces moet worden herhaald, verschijnt.
- Bij bevestiging met Ja moet de robotmaaier in het dockingstation worden geplaatst. Bevestig met OK en sluit de klep. Het aanleerproces wordt opnieuw gestart.

 Bij aanpassingen van de ligging van de begrenzingsdraad moet de kaart van het maaivlak opnieuw worden gemaakt.

 Als de stap Rand testen bij de eerste installatie zonder onderbreking wordt uitgevoerd, wordt op de achtergrond automatisch al een kaart van het maaivlak gemaakt.

11.16 Veiligheid

1. Machineblokkering
2. Stand
3. GPS-beveiliging (RMI 422 PC)
4. Pincode wijzigen
5. Startsignaal
6. Menu signaal
7. Toetsenblokkering

8. iMOW® + Dock koppelen

1. Machineblokkering:

met OK wordt de machineblokkering geactiveerd. De robotmaaier kan niet meer in gebruik worden genomen. De robotmaaier moet vóór alle onderhouds- en reinigingswerkzaamheden, vóór transport en vóór de inspectie worden geblokkeerd. (⇒ 5.2)



- Druk voor het ongedaan maken van de machineblokkering op de aangegeven toetscombinatie.

2. Stand:

er kunnen 4 veiligheidsstanden worden ingesteld; afhankelijk van de stand worden er bepaalde blokkeringen en veiligheidsvoorzieningen actief.



- **Geen:**
de robotmaaier is niet beveiligd.
- **Laag:**
Pincode vragen is actief; voor het koppelen van robotmaaier en dockingstation en voor het terugzetten van het apparaat op de fabrieksinstellingen moet eerst een pincode worden ingevoerd.
- **Middel:**
net als Laag, maar bovendien is de tijdblokkering actief.
- **Hoog:**
er moet altijd een pincode worden ingevoerd.



STIHL raadt aan, één van de veiligheidsstanden "Laag", "Middel" of "Hoog" in te stellen.

- Selecteer de gewenste stand en bevestig met OK. Voer desgewenst een 4-cijferige pincode in.

Pincode vragen:

als de maaier langer dan 10 seconden wordt gekanteld, verschijnt de vraag om de pincode. Als de pincode niet binnen 1 minuut wordt ingevoerd, klinkt er een alarmtoon en wordt de automaat uitgeschakeld.

Koppelingrendel:

vraag om pincode voor het koppelen van robotmaaier en dockingstation.

Resetrendel:

vraag om pincode voor het terugzetten van het apparaat op de fabrieksinstellingen.

Tijdblokkering:

vraag om pincode voor het wijzigen van een instelling, wanneer er langer dan 1 maand geen pincode meer is ingevoerd.

Instelbeschermer:

vraag om de pincode, wanneer instellingen worden gewijzigd.

3. GPS-beveiliging (RMI 422 PC):

positiebewaking in- of uitschakelen. (⇒ 5.9)



Advies:

schakel GPS-beveiliging altijd in. Voer vóór het inschakelen het mobiele-telefoonnummer van de eigenaar in de app (⇒ 10.) in en stel op de robotmaaier veiligheidsstand "Laag", "Middel" of "Hoog" in.

4. Pincode wijzigen:

de 4-cijferige pincode kan zo nodig worden gewijzigd.



De menuoptie "Pincode wijzigen" verschijnt alleen bij de veiligheidsstanden "Laag", "Middel" of "Hoog".

- Voer eerst de oude pincode in en bevestig deze met OK.
- Stel de nieuwe 4-cijferige pincode in en bevestig deze met OK.



STIHL adviseert om de gewijzigde pincode te noteren.

Als de pincode 5 keer onjuist ingevoerd is, is een 4-cijferige **mastercode** nodig. Bovendien wordt de automaat uitgeschakeld. Voor het genereren van de mastercode moet u de STIHL vakhandelaar het 9-cijferige serienummer en de 4-cijferige datum, die op het selectievenster verschijnen, doorgeven.

5. Startsignaal:

in- of uitschakelen van het akoestische signaal dat klinkt voordat het maimes wordt ingeschakeld.



6. Menusignaal:

in- of uitschakelen van het akoestische kliksignaal dat klinkt wanneer er een menu wordt geopend of een optie met OK wordt bevestigd.



7. Toetsenblok:

na het inschakelen van de toetsenblokkering kunnen de toetsen op het display alleen worden bediend wanneer eerst de toets **Terug** ingedrukt wordt gehouden en daarna het stuurkruis **naar voren** wordt gedrukt.



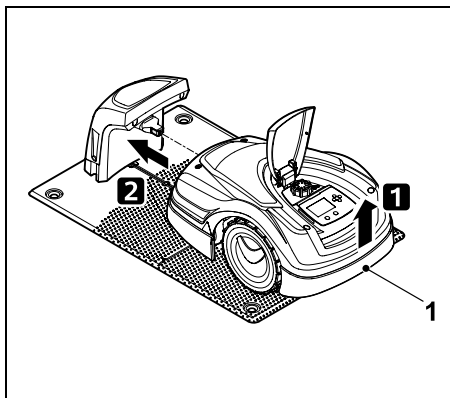
De toetsenblokkering wordt 2 minuten na de laatste bediening van de toetsen actief.

8. iMOW® + Dock koppelen:

de robotmaaier werkt na de eerste gebruiknaam uitsluitend met het geïnstalleerde dockingstation. Na het vervangen van het dockingstation of van elektronische onderdelen in de robotmaaier of voor de gebruiknaam van de robotmaaier op een ander maaivlak met een ander dockingstation, moeten de robotmaaier en het dockingstation worden gekoppeld.




- Installeer het dockingstation en sluit de begrenzingsdraad aan. (⇒ 9.8), (⇒ 9.10)



Til de robotmaaier aan de handgreep (1) iets op om de aandrijfwielen te ontlasten. Schuif het apparaat op de voorwielen in het dockingstation.

- Voer na het indrukken van de OK-toets de pincode in. De robotmaaier zoekt vervolgens naar het draadsignaal en slaat het automatisch op. De procedure duurt enkele minuten. (⇒ 9.11)

 De pincode is bij veiligheidsstand "Geen" niet nodig.

11.17 Service

1. Vervang de messen:

met OK wordt het inbouwen van een nieuw maimes bevestigd. De teller wordt teruggezet.

2. Draadbreek zoeken:

als op het dockingstation de rode led snel knippert, is de begrenzingsdraad onderbroken. (⇒ 13.1)

- Draadbreek zoeken (⇒ 16.7)


3. Winterpauze:


met OK wordt de robotmaaier in de winterpauze gezet. De instellingen blijven behouden, de tijd en de datum worden teruggezet.

- Laad de accu voor de winterpauze volledig op.
- Activeer het apparaat bij de heringebruikname met een druk op een willekeurige toets.









4. Resetinstellingen:

met OK wordt de robotmaaier op de fabrieksinstellingen teruggezet en wordt de installatiewizard opnieuw gestart. (⇒ 9.6)

- Voer na het indrukken van de OK-toets de pincode in. 

 De pincode is bij veiligheidsstand "Geen" niet nodig.


11.18 Informatie

 Informatie	10:32  
    	
Meldingen	
Regen ontdekt	VR 13:52
Advies	ZO 15:00


1. Meldingen:

Lijst van alle actieve fouten, storingen en adviezen, samen met het tijdstip waarop deze zijn opgetreden. Bij een storingsvrije werking verschijnt de tekst "Geen meldingen". Meldingsdetails worden weergegeven na het indrukken van de OK-toets. (⇒ 24.)


2. Activiteiten:


Lijst van de laatste activiteiten van de robotmaaier. 

Details van de activiteiten (extra tekst, tijdstip en code) worden weergegeven na het indrukken van de OK-toets.

 Raadpleeg uw vakhandelaar als sommige activiteiten ongewoon vaak optreden. Fouten bij normale werking worden gedocumenteerd in de meldingen.

3. Status iMOW®:

Informatie over de robotmaaier 

- Laadtoestand: acculading in procenten
 - Resttijd: resterende maaiduur in de lopende week in uren en minuten
 - Datum en tijd
 - Starttijd: start van de volgende geplande maaibeurt
 - Totaal aantal afgesloten maaibeurten
 - Maaiuren: duur van alle afgesloten maaibeurten in uren
 - Afstand: totaal afgelegde afstand in meters
 - Ser.-No.: serienummer van de robotmaaier, ook af te lezen op het typeplaatje (zie beschrijving van het apparaat). (⇒ 3.1)
 - Accu: serienummer van de accu
 - Software: geïnstalleerde apparaatsoftware
- 4. Status gazon:** Informatie over het grasoppervlak 

- Maaivlak in vierkante meters: de waarde wordt bij de eerste installatie of bij een nieuwe installatie ingevoerd. (⇒ 9.6)
- Rondetijd: duur van een ronde rondom het maaivlak in minuten en seconden
- Startpunten 1 – 4: afstand van het betreffende startpunt van het dockingstation in meters, rechtsonder gemeten. (⇒ 11.14)
- Omvang: omvang van het maaivlak in meters
- Randmaaaien: frequentie van het randmaaaien per week (⇒ 11.13)

5. Status Radiogr. module (RMI 422 PC):



Informatie over de radiografische module

- Satellieten: aantal satellieten binnen bereik
- Positie: huidige positie van de robotmaaier; beschikbaar bij voldoende satellietverbinding
- Signaalsterkte: signaalsterkte van de mobiele verbinding; hoe meer plustekens (max. "++++") er verschijnen, des te beter is de verbinding.
- Net: net-ID, bestaande uit landcode (MCC) en providercode (MNC)
- Mobiel nummer: mobiel telefoonnummer van de eigenaar; dit wordt in de app ingevoerd. (⇒ 10.)

- IMEI: hardwarenummer van de radiografische module
- IMSI: internationale ID van gebruiker radiografisch apparaat
- SW: softwareversie van de radiografische module
- Ser.-No.: serienummer van de radiografische module
- Modem SN: serienummer van het modem

12. Begrenzingsdraad



Vóór het leggen van de begrenzingsdraad, met name vóór de eerste installatie, moet u het gehele hoofdstuk doorlezen en de ligging van de draad precies plannen.



Voer de eerste installatie met de installatiewizard uit. (⇒ 9.)

Als u ondersteuning nodig hebt, is de STIHL vakhandelaar u graag van dienst bij het voorbereiden van het maaivlak en het installeren van de begrenzingsdraad.

Controleer vóór het definitief vastzetten van de begrenzingsdraad de installatie. (⇒ 9.) De bedrading moet in de regel bij doorgangen, vernauwingen of verboden zones worden aangepast.

Afwijkingen kunnen voorkomen,

- als de technische mogelijkheden van de robotmaaier worden uitgeput, bijvoorbeeld door zeer lange doorgangen of bij een ligging in de buurt van metalen voorwerpen of boven metaal onder het gazon (zoals water- en elektriciteitsleidingen),
- als de constructie van het maaivlak speciaal voor het gebruik van de robotmaaier wordt gewijzigd.



De in deze gebruiksaanwijzing vermelde draadafstanden zijn afgestemd op de ligging van de begrenzingsdraad op het gazon.

De begrenzingsdraad kan ook maximaal 10 cm diep worden ingegraven (bijv. met een speciale machine).

Door het ingraven wordt de signaalontvangst beïnvloed, vooral als over de begrenzingsdraad tegels of stenen worden gelegd. De robotmaaier rijdt mogelijk verder naar buiten langs de begrenzingsdraad, waardoor meer ruimte in doorgangen, vernauwingen en bij het afrijden van de rand nodig is. Pas de bedrading zo nodig aan.

12.1 Ligging van de begrenzingsdraad plannen



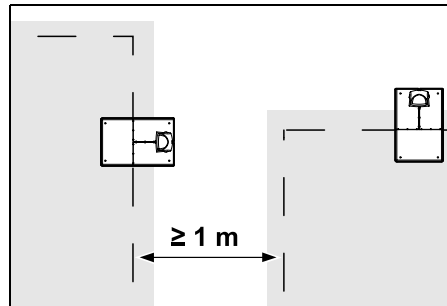
Let op de **installatievoorbeelden** achter in de gebruiksaanwijzing. (⇒ 27.) Installeer bij het leggen van de begrenzingsdraad ook verboden zones, doorgangen, aanpalende gazons, zoeklussen en draadreserves, om latere correcties te voorkomen.

- Leg de **locatie van het dockingstation** vast. (⇒ 9.1)
- Verwijder **hindernissen** op het maaivlak of breng verboden zones aan. (⇒ 12.9)
- **Begrenzingsdraad:**
De begrenzingsdraad moet in een doorlopende lus rondom het gehele maaivlak worden gelegd.
Maximale lengte:
500 m

i Bij kleine maaivlakken met een draadlengte van minder dan 80 m moet het meegeleverde **AKM 100** samen met de begrenzingsdraad worden geïnstalleerd. (⇒ 9.9)

- **Doorgangen en aanpalende gazons:**
Verbind alle zones van het maaivlak met **doorgangen** voor het maaien met de automaat. (⇒ 12.11)
Als daarvoor onvoldoende ruimte is, moeten er **aanpalende gazons** worden ingesteld. (⇒ 12.10)
- Neem bij het leggen van de begrenzingsdraad de **afstanden** in acht (⇒ 12.5):
bij aanpalende begaanbare vlakken (hoogteverschil minder dan +/- 1 cm, bijvoorbeeld voetpaden): **0 cm**
bij doorgangen: **22 cm**
bij hoge hindernissen (bijvoorbeeld muren, bomen): **28 cm**
minimale afstand in vernauwingen: **44 cm**
bij wateroppervlakken en mogelijke plekken waar het apparaat kan omvallen (randen, terrassen): **100 cm**
- **Hoeken:**
Vermijd het leggen in scherpe hoeken (kleiner dan 90°).

- **Zoeklussen:**
Als de verplaatste rit naar docking (corridor) moet worden gebruikt, moeten bij doorgangen of bij het externe dockingstation zoeklussen worden geïnstalleerd. (⇒ 12.12)
- **Draadreserves:**
Om het verplaatsen van begrenzingsdraad nadien vlotter te laten verlopen, dient men meerdere draadreserves te installeren. (⇒ 12.15)



Maaivlakken mogen elkaar niet overlappen. Er moet een afstand van minimaal **≥ 1 m** tussen de begrenzingsdraden van twee maaivlakken worden aangehouden.

i Ongerolde reststukken van de begrenzingsdraad kunnen storingen veroorzaken en moeten worden verwijderd.

12.2 Schets van het maaivlak maken



bij het installeren van de robotmaaier en het dockingstation is het aan te raden om een schets van het maaivlak te maken. Aan het begin van deze gebruiksaanwijzing is hiervoor een

pagina voorzien.
Deze schets moet bij latere wijzigingen worden aangepast.

Inhoud van de schets:

- **Vorm van het maaivlak** met belangrijke hindernissen, grenzen en eventuele verboden zones waarin de robotmaaier niet mag werken. (⇒ 27.)
- Positie van het **dockingstation** (⇒ 9.8)
- Ligging van de **begrenzingsdraad**
De begrenzingsdraad groeit na korte tijd in de bodem en is niet meer te zien. Geef de ligging van de draad rondom hindernissen aan. (⇒ 9.9)
- Ligging van de **draadverbinders**
De gebruikte draadverbinders zijn na korte tijd niet meer te zien. Noteer hun positie, om ze zo nodig te kunnen vervangen. (⇒ 12.16)

12.3 Begrenzingsdraad leggen

i Gebruik originele bevestigingspennen en originele begrenzingsdraad. **Installatiekits** met het benodigde installatiemateriaal zijn als accessoire bij de STIHL vakhandelaar verkrijgbaar. (⇒ 18.)

De legrichting (rechts- of linksom) kan naar keuze worden geselecteerd.

Trek bevestigingspennen nooit met behulp van de begrenzingsdraad eruit – gebruik altijd geschikt gereedschap (bijvoorbeeld een combinatietang).

Maak een schets van de ligging van de begrenzingsdraad. (⇒ 12.2)

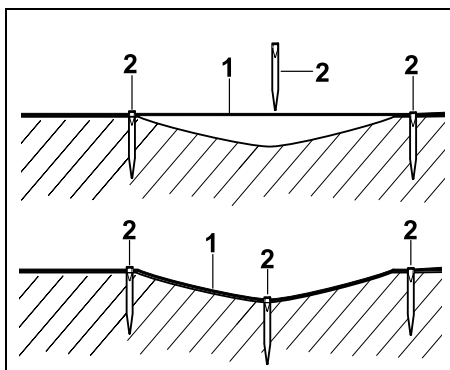
- Installeer het dockingstation. (⇒ 9.8)

- Leg de begrenzingsdraad vanaf het dockingstation rondom het maaivlak en om eventueel aanwezige hindernissen (⇒ 12.9) en bevestig deze met bevestigingspennen aan de bodem. Controleer de afstanden met behulp van de iMOW® Ruler. (⇒ 12.5) Lees de informatie in het hoofdstuk "Eerste installatie". (⇒ 9.9)
- Sluit de begrenzingsdraad aan. (⇒ 9.10)





Advies:

Span de begrenzingsdraad niet te strak om te voorkomen dat de draad breekt. Met name als er een draadlegmachine wordt gebruikt, moet erop worden gelet dat de begrenzingsdraad losjes van de spoel wordt gedraaid.

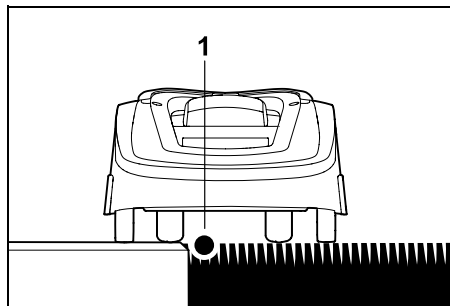


De begrenzingsdraad (1) wordt op de grond gelegd en bij oneffenheden met extra bevestigingspennen (2) vastgezet. Op deze manier wordt voorkomen dat de draad door het maaimes wordt doorsneden.

12.4 Begrenzingsdraad aansluiten

- Stekker uittrekken en afdekking van het dockingstation wegnemen. 
- Leg de begrenzingsdraad in kabelgeleidingen van de bodemplaat, geleid deze door de sokkel, strip de uiteinden en sluit deze aan op het dockingstation. Lees de informatie in het hoofdstuk "Eerste installatie". (⇒ 9.10)
- Afdekking van het dockingstation monteren en daarna voedingsstekker aansluiten. 
- Draadsignaal testen. (⇒ 9.11)
- Indocken testen. (⇒ 15.6) Verbeter indien nodig de positie van de begrenzingsdraad bij het dockingstation.

12.5 Draadafstanden – iMOW® Ruler gebruiken



Langs begaanbare hindernissen zoals terrassen en begaanbare wegen kan de begrenzingsdraad (1) **zonder afstand** worden gelegd. De robotmaaier rijdt dan

met een achterwiel buiten het maaivlak. Maximaal hoogteverschil met grasnerf: +/- 1 cm




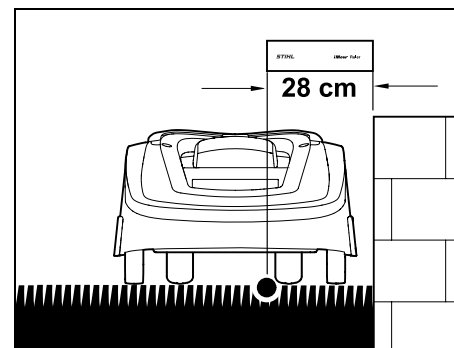
Let er bij het onderhoud van de rand van het gazon op dat de begrenzingsdraad niet beschadigd raakt. Installeer de begrenzingsdraad zo nodig op enige afstand (2-3 cm) van de rand van het gazon.

Draadafstanden met de iMOW® Ruler meten:

Om de begrenzingsdraad op de juiste afstand tot de rand van het gazon en tot hindernissen te leggen, moet voor het meten van de afstand de iMOW® Ruler worden gebruikt.



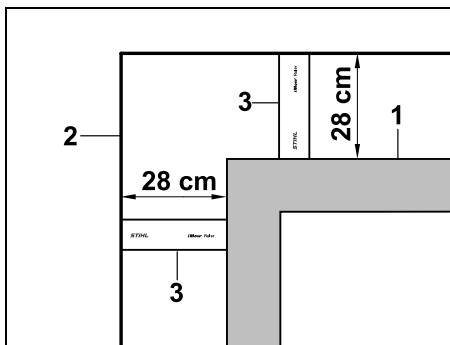
Hoge hindernis: afstand tussen een hoge hindernis en de begrenzingsdraad. 



De robotmaaier moet volledig binnen het maaivlak rijden en mag de hindernis niet aanraken.

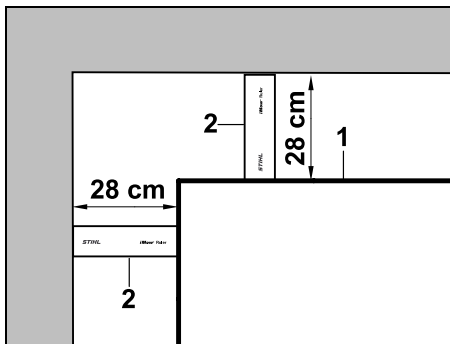
Door de afstand 28 cm rijdt de robotmaaier langs de begrenzingsdraad in de hoek om een hoge hindernis heen zonder tegen de hindernis te stoten.

Bedrading om hoge hindernissen:



Bij het leggen rond hoge hindernissen (1) zoals muurhoeken en hoge beddingen moet in de hoeken de draadafstand precies worden aangehouden, om te voorkomen dat de robotmaaier tegen de hindernis schuurt. Leg de begrenzingsdraad (2) met behulp van de iMOW® Ruler (3) zoals afgebeeld.

Draadafstand: 28 cm

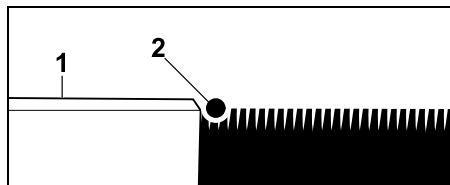


Bij het leggen van de begrenzingsdraad (1) in een binnenhoek moet bij een hoge hindernis de draadafstand met de iMOW® Ruler (2) worden gemeten.

Draadafstand: 28 cm

Hoogte van hindernissen meten:

De robotmaaier kan over aangrenzende vlakken, zoals wegen, rijden als het te overwinnen hoogteverschil minder dan +/- 1 cm is.

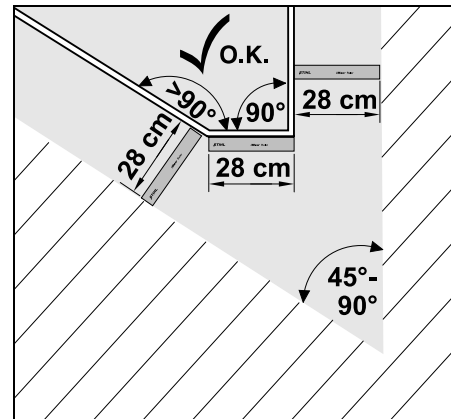


Het hoogteverschil met de begaanbare hindernis (1) is minder dan +/- 1 cm: leg de begrenzingsdraad (2) zonder afstand tot de hindernis.

i Stel zo nodig de snijhoogte zo in dat de robotmaaier met het maaierwerk geen hindernissen raakt.

Als de laagste snijhoogte wordt ingesteld, kan de robotmaaier alleen hoogteverschillen overwinnen die lager zijn dan aangegeven.

12.6 Scherpe hoeken



Leg in scherpe hoeken van het gazon (45° - 90°) de begrenzingsdraad zoals afgebeeld. De beiden hoeken moeten minimaal 28 cm uit elkaar liggen, zodat de robotmaaier langs de rand kan rijden.

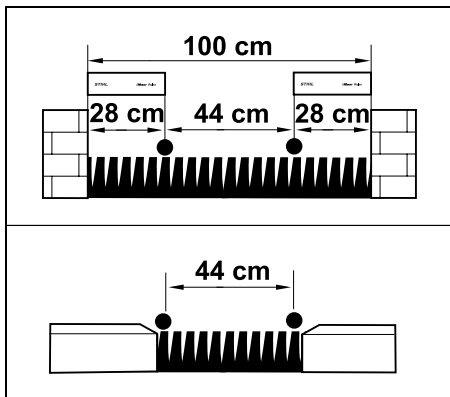
Leg de draad niet in hoeken van minder dan 45°.

12.7 Vernauwingen

i Als vernauwingen worden geïnstalleerd, moet de verplaatste rit naar het begin (corridor) worden uitgeschakeld (⇒ 11.13) of moeten zoeklussen worden geïnstalleerd. (⇒ 12.12)

De robotmaaier rijdt automatisch door alle vernauwingen, zolang de minimale draadafstand wordt aangehouden. Smalle gebieden van het maaivlak moeten met begrenzingsdraad worden afgebakend.

Als er twee maaivlakken door een smal gedeelte met elkaar zijn verbonden, kan er een doorgang worden geïnstalleerd. (⇒ 12.11)



De minimale draadafstand is **44 cm**.

Daarom is er bij **vernauwingen** de volgende ruimte nodig:

- tussen hoge hindernissen van meer dan +/- 1 cm hoog, zoals muren **100 cm**,
- tussen aangrenzende, berijdbare oppervlakken met een hoogteverschil van minder dan +/- 1 cm, zoals bijvoorbeeld voetpaden **44 cm**.

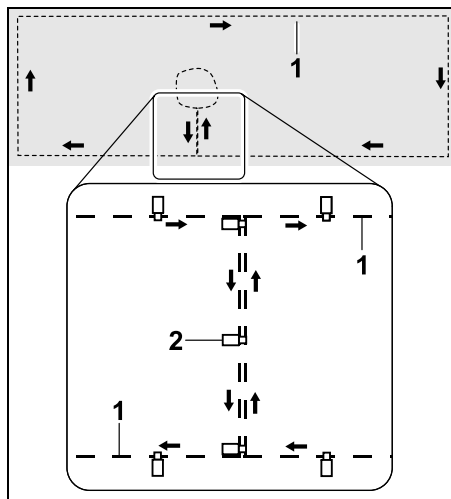
12.8 Verbindingstrajecten installeren

De robotmaaier negeert het begrenzingsdraadsignaal wanneer de draden dicht bij elkaar, parallel worden gelegd. Verbindingstrajecten moeten worden geïnstalleerd,

- als er naastgelegen gazons moeten worden geïnstalleerd. (⇒ 12.10)
- als er verboden zones nodig zijn. (⇒ 12.9)

i STIHL raadt aan bij het leggen van de draad ook de verbindingstrajecten met de betreffende verboden zones of naastgelegen gazons te leggen.

Bij achteraf installeren moet de draadlus worden doorgeknipt, verbindingstrajecten moeten dan via de meegeleverde draadverbinders worden opgenomen. (⇒ 12.16)



In verbindingstrajecten wordt de begrenzingsdraad (1) parallel gelegd, de draden mogen elkaar niet kruisen en moeten dicht bij elkaar liggen. Maak het verbindingstraject met voldoende bevestigingspennen (2) aan de bodem vast.

12.9 Verboden zones

Installeer verboden zones

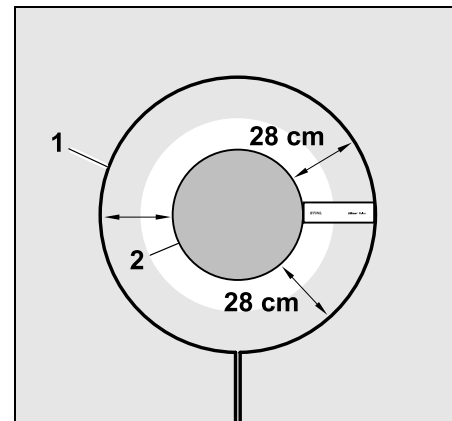
- rondom hindernissen die de robotmaaier niet mag aanraken,

- rondom hindernissen die niet stabiel genoeg zijn,
- rondom hindernissen die te laag zijn. Minimumhoogte: 8 cm

STIHL adviseert,

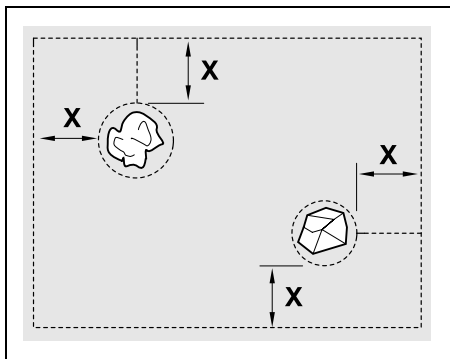
- hindernissen met verboden zones af te grenzen of te verwijderen,
- verboden zones na de eerste installatie of na veranderingen in de draadinstallatie met behulp van het commando "Rand testen" te controleren. (⇒ 11.13)

Afstand voor het leggen van de begrenzingsdraad rondom een verboden zone: **28 cm**



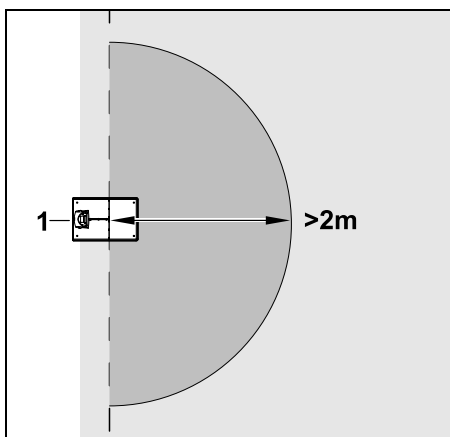
De robotmaaier rijdt langs de begrenzingsdraad (1) om de hindernis (2) heen zonder deze te raken.

Voor een betrouwbare werking moeten verboden zones in principe rond en niet ovaal of hoekig zijn. Ook mogen ze geen naar binnen gebogen bochten bevatten.

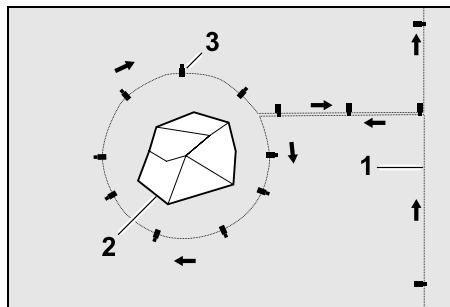


Verboden zones moeten een **minimale diameter** van 56 cm hebben. De **afstand tot de randlus (X)** moet ook meer dan 44 cm zijn.

i Advies: Verboden zones mogen een diameter van maximaal 2-3 m hebben.



Om storingen bij het indocken te voorkomen, mag in een gebied van ten minste **2 m** rondom het dockingstation (1) geen verboden zone worden geïnstalleerd.

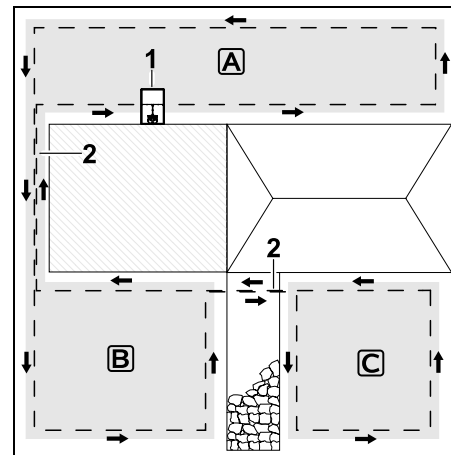


Geleid de begrenzingsdraad (1) van de omranding naar de hindernis, leg deze op de juiste afstand rondom de hindernis (2) en bevestig deze met een voldoende aantal bevestigingspennen (3) aan de bodem. Leg de begrenzingsdraad daarna terug naar de omranding.

Tussen hindernis en omranding moet de begrenzingsdraad **parallel naast elkaar** aan een stuk worden gelegd. Hierbij is het belangrijk dat de legrichting om de verboden zone wordt aangehouden (⇒ 12.8)

12.10 Aanpalende gazons

Aanpalende gazons zijn gebieden van het maaivlak die door de robotmaaier **niet volautomatisch** kunnen worden bewerkt, omdat hij daar geen toegang heeft. Zo kunnen meerdere gescheiden maaivlakken met een enkele begrenzingsdraad worden omrand. De robotmaaier moet met de hand van het ene naar het andere maaivlak worden gebracht. De maaibeurt wordt via het menu "Start" (⇒ 11.5) geactiveerd.



Het dockingstation (1) wordt in het maaivlak **A** geïnstalleerd; dit wordt volgens het maaischema volautomatisch bewerkt.

De aanpalende gazons **B** en **C** zijn met verbindingstrajecten (2) met het maaivlak **A** verbonden. Op alle gazons moet de begrenzingsdraad in dezelfde richting worden gelegd – begrenzingsdraad in de verbindingstrajecten niet doorkruisen.

- Activeer aanpalende gazons in het menu "Meer – Instellingen – Installatie". (⇒ 11.13)

12.11 Doorgangen

Als er meerdere maaivlakken moeten worden gemaaid (bijvoorbeeld maaivlakken vóór en achter het huis), kan er een doorgang als verbinding worden geïnstalleerd. Zo kunnen alle maaivlakken **automatisch** worden bewerkt.

i In doorgangen wordt het gazon alleen bij het afrijden van de begrenzingsdraad gemaaid. Activeer desgewenst automatisch randmaaien of maai de zone van de doorgang regelmatig handmatig. (⇒ 11.13)

Als doorgangen worden geïnstalleerd, moet de verplaatste rit naar het begin (corridor) worden uitgeschakeld (⇒ 11.13) of moeten zoeklussen worden geïnstalleerd. (⇒ 12.12)

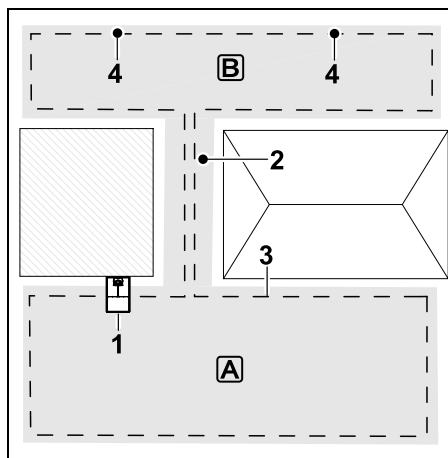
De vermelde draadafstanden en de doorgangensjablonen zijn afgestemd op de ligging van de begrenzingsdraad op het gazon. Als de begrenzingsdraad heel diep is gelegd, bijvoorbeeld onder straatstenen, wijken de afmetingen af. Controleer de werking en pas de ligging van de draad, indien nodig, aan.

Voorwaarden:

- **Minimale breedte** tussen vaste hindernissen in de doorgang 88 cm, tussen begaanbare wegen 22 cm.

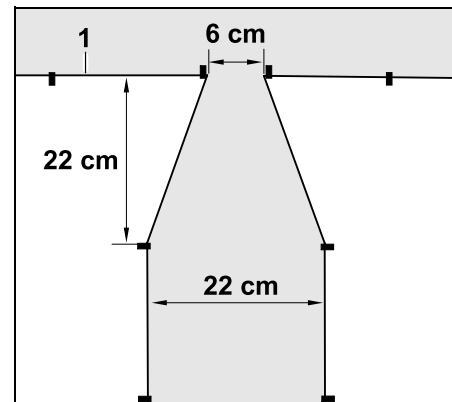
i Bij relatief lange doorgangen is afhankelijk van de bodemgesteldheid mogelijk iets meer ruimte nodig. Installeer relatief lange doorgangen zo mogelijk altijd midden tussen hindernissen.

- Doorgang is vrij begaanbaar.
- In de zone van het tweede maaivlak wordt minstens 1 **startpunt** gedefinieerd. (⇒ 11.14)



Het dockingstation (1) wordt in het maaivlak **A** geïnstalleerd. Het maaivlak **B** is met een doorgang (2) met het maaivlak **A** verbonden. De begrenzingsdraad (3) kan door de robotmaaier geheel worden afgereden. Voor het bewerken van het maaivlak **B** moeten startpunten (4) worden gedefinieerd. (⇒ 11.14) Afzonderlijke maaibeurten beginnen dan afhankelijk van de instelling (startfrequentie) bij de startpunten.

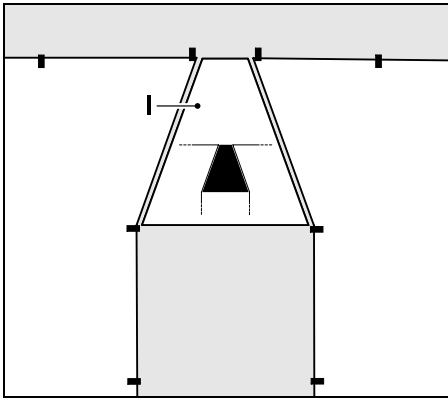
Begin en einde van de doorgang installeren:



Aan het begin en aan het einde van de doorgang moet de begrenzingsdraad (1), zoals afgebeeld, trechtervormig worden gelegd. Daardoor wordt voorkomen dat de robotmaaier tijdens het maaien onbedoeld de doorgang injijdt.

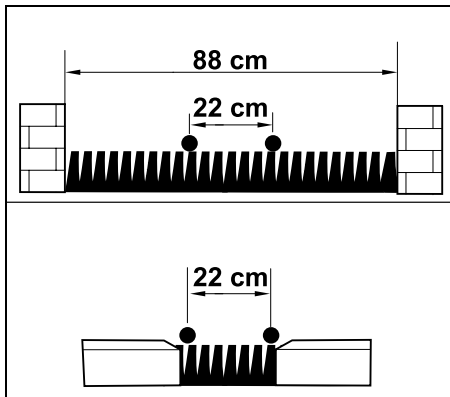
i De afmetingen zijn sterk afhankelijk van de omgeving en het terrein. Controleer bij doorgangen met een trechtervormig begin of einde altijd of de robotmaaier deze ook kan passeren.

Verleg de begrenzingsdraad links en rechts van de toegang tot de doorgang ongeveer de lengte van het apparaat in een rechte lijn.



Voor het installeren van de trechtersvormige toegang en uitgang moet ook de meegeleverde doorgangensjabloon (I) worden gebruikt.

Doorgang installeren:

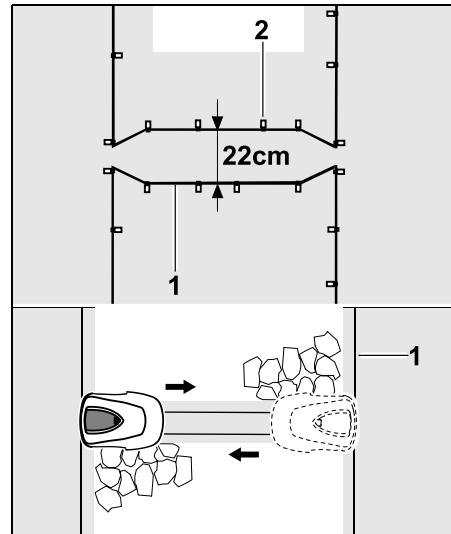


Draadafstand in doorgangen: **22 cm**

Daarom is de volgende ruimte nodig:

- tussen hoge hindernissen (meer dan 1 cm hoog, zoals muren): **88 cm**,

- tussen voetpaden of begaanbare hindernissen (minder dan 1 cm hoog, zoals wegen): **22 cm**.



In doorgangen wordt de begrenzingsdraad (1) parallel gelegd en met voldoende bevestigingspennen (2) aan de grond vastgezet. Aan het begin en aan het einde van de doorgang moet ook een trechtersvormige toegang en uitgang worden geïnstalleerd.

12.12 Zoeklussen voor de verplaatste rit naar het begin

Als de verplaatste rit naar het begin wordt geactiveerd, moeten zoeklussen worden aangebracht,

- als een extern dockingstation is geïnstalleerd

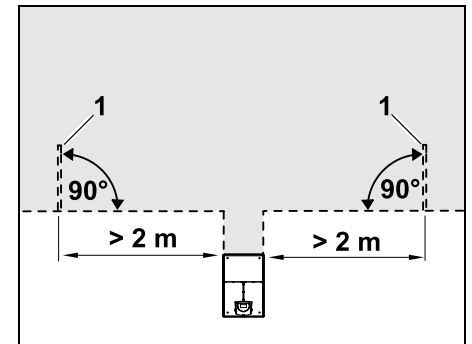
of

- als het maaivlak doorgangen of vernauwingen bevat.

Werking:

Als de robotmaaier naar binnen verplaatst de begrenzingsdraad volgt, rijdt deze bij de rit naar docking over een van de zoeklussen. De robotmaaier rijdt daarna naar de begrenzingsdraad en verder tot aan het dockingstation.

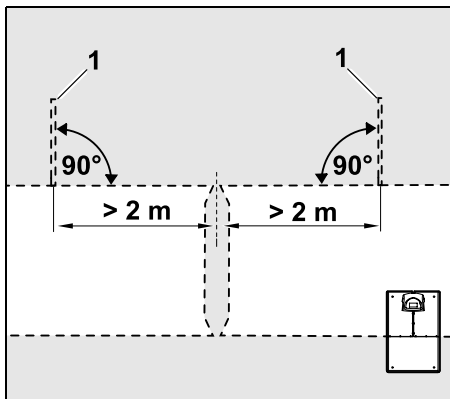
Zoeklussen bij een extern dockingstation:



Links en rechts naast de toegang tot het dockingstation moeten twee zoeklussen (1) in een hoek van 90° ten opzichte van de begrenzingsdraad worden geïnstalleerd.

Minimale afstand tot de toegang: **2 m**

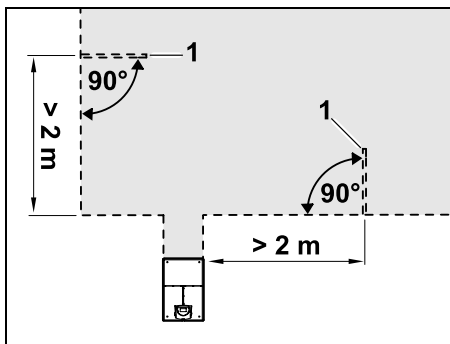
Zoeklussen bij doorgangen:



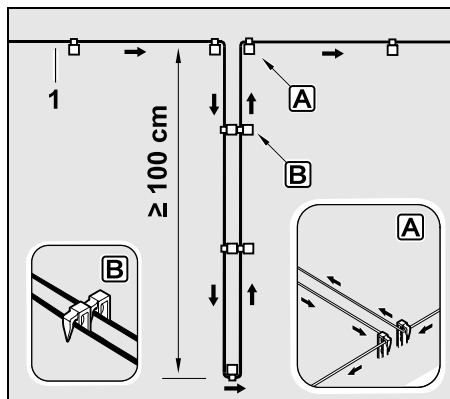
Links en rechts naast de toegang tot de doorgang moeten twee zoeklussen (1) in een hoek van 90° ten opzichte van de begrenzingsdraad worden geïnstalleerd, en wel altijd in het gedeelte van het maaivlak dat alleen via een doorgang kan worden bereikt.
Minimale afstand tot de toegang tot de doorgang: **2 m**

i Als meerdere doorgangen achter elkaar zijn geïnstalleerd, moeten in elk betreffend maaivlak zoeklussen worden geïnstalleerd.

Installatie van een zoeklus:



Zoeklussen mogen niet in de buurt van hoeken worden geïnstalleerd.
Minimale afstand tot hoeken: **2 m**



Installeer de zoeklus zoals afgebeeld in het gazon. De begrenzingsdraad (1) moet aan de rand **A** met twee bevestigingspennen op de bodem worden bevestigd. De draden mogen elkaar niet kruisen.

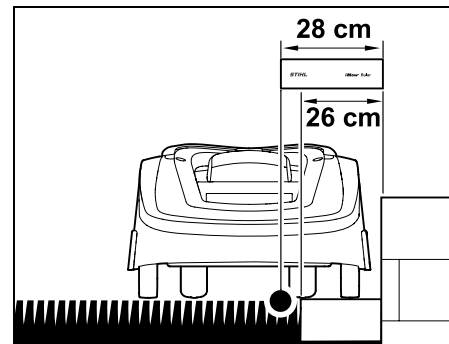
Minimale lengte: **100 cm**
Bedrading pen op pen **B**

- Maak de zoeklus met voldoende bevestigingspennen aan de bodem vast.

12.13 Precies langs randen maaien

i Langs hoge hindernissen ontstaat een tot 26 cm brede strook met ongemaaid gras. Zo nodig kunnen stenen om hoge hindernissen worden gelegd.

Minimale breedte van de stenen:



Leg de begrenzingsdraad op 28 cm afstand van de hindernis. Om ervoor te zorgen dat de rand van het gazon volledig wordt gemaaid, moeten de stenen ten minste 26 cm breed zijn. Als er bredere stenen worden gelegd, wordt de rand van het gazon nog preciezer gemaaid.

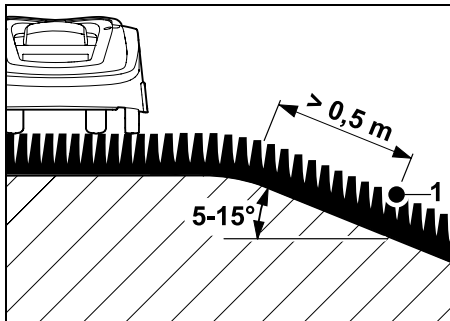
12.14 Afhellend terrein langs de begrenzingsdraad

i **Aanwijzing:**
Voor een robuuste installatie wordt aangeraden de begrenzingsdraad met een maximale helling van 10° (17 %) te leggen. De draad kan tot een helling van 15° (27 %) worden gelegd, maar het leggen van de draad en de ligging ervan kunnen daardoor aanzienlijk lastiger worden. Ook moeten de hellingen duidelijk op tuintekeningen worden aangegeven.

Om ervoor te zorgen dat de robotmaaier in een afhellend gedeelte van het maaivlak (helling tot 15°) automatisch en zonder storingen kan maaien, moet bij de installatie van de begrenzingsdraad op de helling een minimumafstand tot de rand van het terrein worden aangehouden.

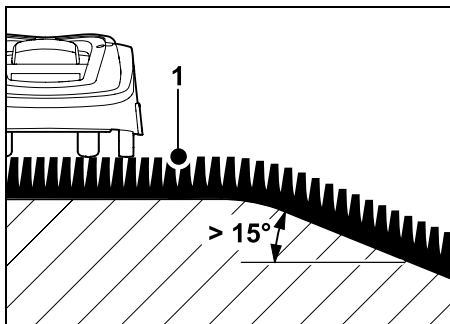
Bij wateroppervlakken en plaatsen waar het apparaat kan omvallen, zoals bij randen en terrassen, moet een afstand van ten minste **100 cm** worden aangehouden.

Afhellend gedeelte met een verval van 5° - 15°:



Als zich in het maaivlak een afhellend gedeelte met een verval van 5° - 15° bevindt, kan de begrenzingsdraad zoals afgebeeld onder de rand van het terrein in het afhellende gedeelte worden gelegd. Voor een storingsvrije werking van de robotmaaier moet de minimumafstand (0,5 m) van de begrenzingsdraad tot de rand van het terrein worden aangehouden.

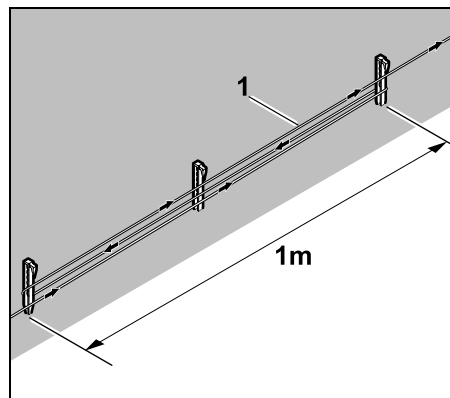
Afhellend gedeelte met een helling van > 15°:



Als zich in het maaivlak een afhellend gedeelte met een helling van > 15° bevindt waarin een begrenzingsdraad moet worden gelegd, wordt geadviseerd om de begrenzingsdraad (1) zoals afgebeeld in het vlakke gedeelte boven de rand van het terrein te leggen. De rand van het terrein en het afhellende gedeelte worden niet gemaaid.

12.15 Draadreserve installeren

Draadreserves die op regelmatige afstand zijn geïnstalleerd vergemakkelijken de noodzakelijke correcties, zoals de positie van het dockingstation of het verloop van de begrenzingsdraad nadien te wijzigen. Draadreserves zullen vooral in de buurt van moeilijke doorgangen geplaatst worden.

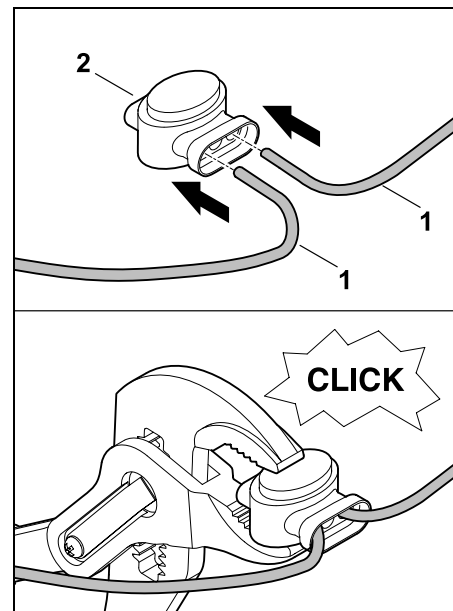


Begrenzingsdraad (1) over een lengte van ca. 1 m tussen 2 bevestigingspennen plaatsen zoals afgebeeld. Draadreserve in het midden met een andere bevestigingspen aan de bodem vastmaken.

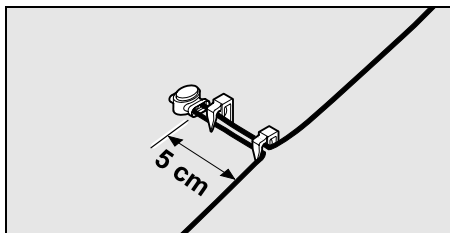
12.16 Draadverbinders gebruiken

Voor het verlengen van de begrenzingsdraad of voor het verbinden van losse draaduiteinden mogen uitsluitend de als toebehoren verkrijgbare, met gel gevulde draadverbinders worden gebruikt. Ze voorkomen vroegtijdige slijtage (zoals corrosie aan de draaduiteinden) en garanderen een optimale verbinding.

Geef de positie van de draadverbinders op de schets van het maaivlak aan. (⇒ 12.2)



Steek losse, niet gestripte draaduiteinden (1) tot aan de aanslag in draadverbinders (2). Druk draadverbinders met een geschikte tang bij elkaar – ga na of ze goed vastklikken.



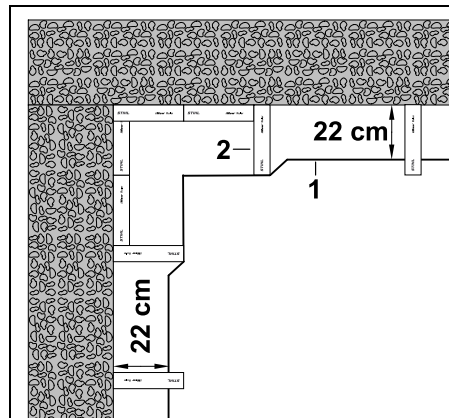
Bevestig ten behoeve van de trekcontlasting de begrenzingsdraad zoals afgebeeld met twee bevestigingspennen op de bodem.

12.17 Smalle afstanden tot rand

Op een recht stuk (niet in hoeken) bestaat de mogelijkheid de draadafstand tot een hoge hindernis tot op **22 cm** te verkleinen. Het maaivlak wordt hierdoor groter. Bij het rijden langs een rand (⇒ 9.12), (⇒ 11.13) moet de afstand tussen de robotmaaier en de hindernissen minimaal 5 cm bedragen. Vergroot, indien nodig, de draadafstand tot de hindernissen.

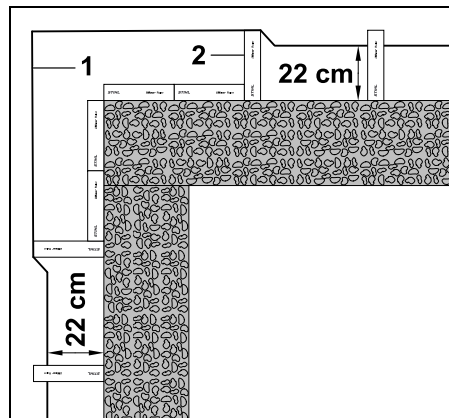
i Smalle afstanden tot de rand moeten ook op de tuintekening worden aangegeven. (⇒ 12.2)

Smalle afstanden tot rand in binnenhoek:



Leg de begrenzingsdraad (1) zoals afgebeeld in de binnenhoek. Gebruik de iMOW® Ruler (2).

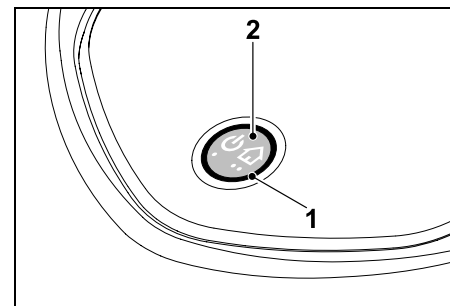
Smalle afstanden tot rand in buitenhoek:



Leg de begrenzingsdraad (1) zoals afgebeeld in de buitenhoek. Gebruik de iMOW® Ruler (2).

13. Dockingstation

13.1 Bedieningselementen van het dockingstation



Een ringvormige rode led (1) geeft informatie over de status van het dockingstation en het draadsignaal.

Functies toets (2):

- Dockingstation in- en uitschakelen
- Terugkeer activeren
- Draadbreek zoeken activeren

Led brandt niet:

- Dockingstation en draadsignaal zijn uitgeschakeld.

Led brandt continu:

- Dockingstation en draadsignaal zijn ingeschakeld.
- De robotmaaier is niet ingedockt.

Led knippert langzaam (2 seconden aan – kort uit):

- Robotmaaier is ingedockt, accu wordt indien nodig opgeladen.

- Dockingstation en draadsignaal zijn ingeschakeld.

Led knippert snel:

- Begrenzingsdraad is onderbroken – draadbreek of draad is niet correct op het dockingstation aangesloten.
(⇒ 16.6)

Led brandt 3 seconden, gevolgd door 1 seconde pauze:

- Terugkeer is geactiveerd.

Led knippert 3 maal kort, 3 maal lang, 3 maal kort, gevolgd door circa 5 seconden pauze (SOS-signaal):

- Storing in het dockingstation.

Dockingstation in- en uitschakelen:



Bij automatisch gebruik vindt het in- en uitschakelen automatisch plaats.

Wanneer de robotmaaier niet ingedockt is, activeert u het dockingstation door **een korte druk op de knop**. Het draadsignaal blijft 48 uur actief, voor zover de robotmaaier niet eerder indockt.

Met een **2 seconden** lange druk op de toets schakelt u het dockingstation uit.

Terugkeer activeren:



Druk tijdens een maaibeurt 2 maal binnen 2 seconden kort op de toets. De robotmaaier beëindigt de lopende maaibeurt, zoekt naar de begrenzingsdraad en gaat terug naar het dockingstation om de accu op te laden. In de lopende actieve tijd volgt er geen verdere maaibeurt.



De terugkeer blijft actief totdat de robotmaaier is ingedockt. Door opnieuw 2 maal op de toets op het dockingstation te drukken, wordt de terugkeer ook beëindigd.

14. Tips voor het maaien

14.1 Algemeen

De robotmaaier is ontwikkeld voor het automatisch onderhouden van gazonoppervlakken. Hierbij wordt het gras door een continue bewerking kort gehouden. Het resultaat is een fraai en vol gazon.

Gazons die niet eerder met een conventionele grasmaaier zijn gemaaid, zijn pas na meerdere maaibeurten zuiver bewerkt. Vooral bij iets hoger gras ontstaat er daardoor pas na een paar maaibeurten een zuiver maaieresultaat.

Bij warm en droog weer moet het gazon niet te kort worden gehouden, omdat het anders verbrandt door de zon en lelijk wordt.

Met een scherp mes is het maaieresultaat fraaier dan met een bot mes. Verwissel het daarom regelmatig.

14.2 Mulchen

De robotmaaier is een mulchmaaier.

Bij het mulchen worden de grassprietten na het maaien verder in het maaiwerkhuis verkleind. Daarna vallen zij terug in het grasveld, waar zij blijven liggen en verrotten.

Het klein gehakte maaigoed geeft organische voedingsstoffen aan de bodem terug en dient zo als natuurlijke mest. Zo hoeft u veel minder vaak te bemesten.

14.3 Actieve tijden

Bij het maaischematype "Standaard" maait de robotmaaier gedurende de totale actieve tijd, alleen onderbroken door oplaadbeurten.

Bij het maaischematype "Dynamisch" mag de robotmaaier tijdens de actieve tijden te allen tijde het dockingstation verlaten en het gazon maaien. Gedurende deze tijden vinden daarom **maaibeurten**, **oplaadbeurten** en **rustfases** plaats. De robotmaaier verdeelt de benodigde maai- en oplaadbeurten automatisch over de beschikbare tijdensters.

Bij de installatie worden actieve tijden automatisch over de gehele week verdeeld. Er wordt ook rekening gehouden met tijdreserves – zo is een optimaal gazononderhoud gegarandeerd, ook als er bij uitzondering geen maaibeurten mogelijk zijn (bijvoorbeeld vanwege regen).



Tijdens de actieve tijden moeten derden uit de gevarezone blijven. De actieve tijden moeten overeenkomstig worden aangepast.

Houd u bovendien aan de gemeentelijke bepalingen voor het gebruik van robotmaaiers en de instructies in het hoofdstuk "Voor uw veiligheid" (⇒ 6.1) en verander de actieve tijden in het menu "Maaischema". (⇒ 11.7)

Vraag met name bij de verantwoordelijke autoriteit na op welke tijden het apparaat overdag en 's nachts mag worden gebruikt.

14.4 Maaiduur

De maaiduur geeft aan hoeveel uur per week het gazon moet worden gemaaid. Deze kan worden verlengd of verkort. (⇒ 11.7)

De maaiduur is gelijk aan de tijd gedurende welke de robotmaaier het gazon maait. Perioden waarin de accu wordt opgeladen, worden niet bij de maaiduur geteld.

Bij de eerste installatie berekent de robotmaaier de maaiduur automatisch vanuit de opgegeven grootte van het maaivlak. Deze richtwaarde is afgestemd op normale gazons bij droge omstandigheden.

Te bewerken oppervlak:

Voor 100 m² heeft de robotmaaier gemiddeld nodig:

RMI 422:	120 minuten
RMI 422 P, RMI 422 PC:	100 minuten

14.5 Beginbereik (RMI 422 PC)

De robotmaaier herkent zijn locatie met behulp van de ingebouwde GPS-ontvanger. Bij elke rit langs de rand ter controle van een goede draadligging (⇒ 9.12) en bij het aanleren van de startpunten (⇒ 11.14) slaat de robotmaaier de coördinaten van het meest westelijke, oostelijke, zuidelijke en noordelijke punt op.

Dit gazon is gedefinieerd als beginbereik, hier mag de robotmaaier worden gebruikt. Bij elke herhaling van een rit langs de rand worden de coördinaten bijgewerkt.

Bij geactiveerde **GPS-beveiliging** wordt de eigenaar van het apparaat geïnformeerd als het apparaat buiten het beginbereik in gebruik wordt genomen. Bovendien wordt op het display van de robotmaaier om de pincode gevraagd.

15. Apparaat in gebruik nemen

15.1 Voorbereiding

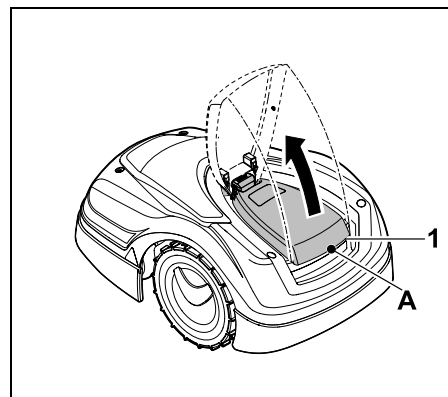
- i** Voor de **eerste installatie** is een installatiewizard beschikbaar. (⇒ 9.)
- i** De robotmaaier moet bij een omgevingstemperatuur tussen +5 °C en +40 °C worden opgeladen en gebruikt.
- Dockingstation installeren (⇒ 9.8)
- Begrenzingsdraad leggen (⇒ 9.9) en aansluiten (⇒ 9.10)
- Vreemde voorwerpen (bijvoorbeeld speelgoed, gereedschap) van het maaivlak verwijderen
- Accu opladen (⇒ 15.7)
- tijd en datum instellen (⇒ 11.10)
- Maaischema controleren en zo nodig aanpassen – zorg ervoor dat u tijdens de actieve tijden buiten de gevarezone blijft. (⇒ 11.7)
- i** Zeer hoog gazon vóór gebruik van de robotmaaier met een gewone grasmaaier kort maaien (bijvoorbeeld na een lange onderbreking).

15.2 Klep

De robotmaaier is voorzien van een klep die het display beschermt tegen weersinvloeden en onbedoelde bediening. Als de klep tijdens het gebruik van de robotmaaier wordt geopend, stopt deze met maaien. Het maimes en de robotmaaier komen tot stilstand.

Klep openen:

- i** Om veiligheidsredenen moet tijdens het gebruik van de robotmaaier vóór het openen van de klep op de STOP-toets worden gedrukt.



Pak de klep (1) bij de handgreep (A) vast en maak deze met een lichte ruk naar boven los. Open de klep tot aan de aanslag.

- i** De geopende klep kan naar boven van het apparaat worden getrokken. Deze constructie dient de veiligheid: zo kan het apparaat gegarandeerd niet aan de klep worden opgetild en gedragen.

Klep sluiten:

Laat de klep voorzichtig zakken tot deze vastklikt.



De robotmaaier kan alleen in gebruik worden genomen als de kap goed vastgeklikt is.

15.3 Programmering aanpassen

De huidige programmering kan in het **maaischema** of bij het model RMI 422 PC in de **iMOW® app** worden bekeken. (⇒ 11.7)

Het maaischema wordt bij de installatie of het maken van een nieuw maaischema vanuit de grootte van het maaivlak berekend.

De **actieve tijden** en de **maaiduur** kunnen afzonderlijk worden gewijzigd. Bij het maaischema **Standaard** maait en laadt de robotmaaier precies binnen de actieve tijden; bij het maaischema **Dynamisch** worden de vereiste maaibeurten automatisch verdeeld over de mogelijke actieve tijden. Zo nodig lopen er tijdens een actieve tijd ook meerdere maaibeurten en oplaadprocedures af. Desgewenst wordt de rand van het maaivlak automatisch met regelmatige tussenpozen gemaaid. (⇒ 11.13)

Er zijn maximaal drie verschillende actieve tijden per dag mogelijk. (⇒ 11.7)

Als de robotmaaier bepaalde zones in het maaivlak gericht moet behandelen, moeten er specifieke startpunten worden gedefinieerd. (⇒ 11.14)



Als het maaischema **Dynamisch** is geselecteerd worden soms (bijvoorbeeld bij mooi weer of royale tijdvensters) voor een optimaal gazononderhoud niet alle actieve tijden benut.

Wijzigen van de **actieve tijden**: (⇒ 11.7)

- Aanvullende actieve tijden voor verdere maaibeurten
- Tijdvensters aanpassen, om bijvoorbeeld 's morgens of 's nachts maaien te vermijden.
- Specifieke activiteiten overslaan, omdat het maaivlak bijvoorbeeld wordt gebruikt voor een feestje.

Verlengen van de **maaiduur**: (⇒ 11.7)

- Er zijn zones die niet voldoende worden gemaaid, bijvoorbeeld omdat het maaivlak veel hoeken heeft.
- Intensieve aangroei van het gras in het groeiseizoen
- Zeer vol gazon

Verkorten van de **maaiduur**: (⇒ 11.7)

- Minder aangroei van het gras vanwege hitte, koude of droogte

Maken van een **nieuw maaischema**: (⇒ 11.7)

- De grootte van het maaivlak is gewijzigd.

Nieuwe installatie: (⇒ 9.6)

- Nieuwe locatie van het dockingstation
- Eerste inbedrijfstelling op een nieuw maaivlak

15.4 Maaien met automaat

- Automaat inschakelen: bij ingeschakelde automaat verschijnt op het display naast het accusymbool het automaatsymbool. (⇒ 11.7)



- Maaibeurten **starten**: Bij het maaischema **Standaard** rijdt de robotmaaier aan het begin van elke actieve tijd weg en maait het gazon. Bij het maaischema **Dynamisch** worden de vereiste maaibeurten automatisch verdeeld over de beschikbare actieve tijden. (⇒ 11.7)

- Maaibeurten **beëindigen**: als de accu leeg is, rijdt de robotmaaier automatisch terug naar het dockingstation. (⇒ 15.6) Met de **STOP-toets** of het menu "**Naar docking**" kan de lopende maaibeurt op elk moment handmatig worden beëindigd. (⇒ 5.1)

Door het activeren van **Terug** op het dockingstation wordt de lopende maaibeurt ook meteen beëindigd. (⇒ 13.1)

RMI 422 PC:

De maaibeurt kan ook met de app worden beëindigd – stuur de robotmaaier naar het dockingstation. (⇒ 10.)



Maaivlakken die de robotmaaier via een **doorgang** bereikt, worden alleen bewerkt als er startpunten in dit vlak zijn gedefinieerd.

15.5 Maaien ongeacht actieve tijden

- Activeer de ingedockte robotmaaier door op een toets te drukken. Daardoor wordt ook het dockingstation geschakeld.

Maaivlakken met dockingstation:

- Direct maaien:
roep het commando **Maaien starten** op (⇒ 11.5).
De maaibeurt start meteen en duurt tot het geselecteerde tijdstip. Als er een startpunt beschikbaar is, kan dit worden geselecteerd.

- **RMI 422 PC:**
start het maaien met de app. (⇒ 10.)
De maaibeurt start op de geselecteerde starttijd en duurt tot aan het geselecteerde eindtijdstip. Als er een startpunt beschikbaar is, kan dit worden geselecteerd.

- Maaien handmatig beëindigen:
met de **STOP-toets** of het menu "Naar docking" (⇒ 11.6) kan de lopende maaibeurt op elk moment worden beëindigd. (⇒ 5.1)
Door het activeren van **Terug** op het dockingstation wordt de lopende maaibeurt ook meteen beëindigd. (⇒ 13.1)

RMI 422 PC:

De maaibeurt kan ook met de app worden beëindigd – stuur de robotmaaier naar het dockingstation. (⇒ 10.)

- Indien gewenst laadt de robotmaaier tussentijds de accu op en zet daarna de maaibeurt voort tot aan het geselecteerde eindtijdstip.

Aanpalende gazons:

- Activeer de robotmaaier terwijl deze in het dockingstation staat. Daardoor wordt ook het dockingstation geactiveerd.
- Draag de robotmaaier naar het aanpalende gazon.
- Activeer het aanpalende gazon. (⇒ 11.13)
- Direct maaien:
roep het commando **Maaien starten** op (⇒ 11.5).
De maaibeurt start meteen en duurt tot het geselecteerde tijdstip.
- Maaien beëindigen:
wanneer het geselecteerde eindtijdstip bereikt is, rijdt de robotmaaier naar de begrenzingsdraad en blijft staan. Plaats het apparaat voor het opladen van de accu in het dockingstation en bevestig de getoonde melding. (⇒ 24.)
Met de **STOP-toets** kan de lopende maaibeurt op elk moment handmatig worden beëindigd. (⇒ 5.1)

- Wanneer de accu vóór het gekozen eindtijdstip leeg is, wordt de maaibeurt dienovereenkomstig ingekort.

15.6 Robotmaaier indocken

Indocken bij automatisch gebruik:

De robotmaaier rijdt automatisch terug naar het dockingstation wanneer de actieve tijd verstreken is of wanneer de accu leeg is.

Indocken forceren:

- Eventueel dockingstation inschakelen (⇒ 13.1)

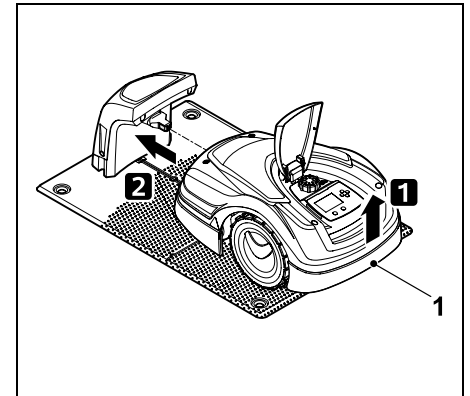


- Activeer Naar docking. (⇒ 11.6)
Tijdens een maaibeurt kan ook de **terugkeer** op het dockingstation worden geactiveerd.
- **RMI 422 PC:**
Stuur de robotmaaier via de app naar het dockingstation. (⇒ 10.)

- In de lopende actieve tijd volgt er na het indocken geen verdere maaibeurt.

Handmatig indocken:

- Schuif de robotmaaier met de hand in het dockingstation.



Til de robotmaaier aan de handgreep (1) iets op om de aandrijfwielen te ontlasten. Schuif het apparaat op de voorwielen in het dockingstation.

15.7 Accu laden



Laad de accu uitsluitend op via het dockingstation. Bouw de accu nooit uit en laad deze niet op met een extern oplaadapparaat.


Automatisch laden:


Bij het **maaien** gebeurt het laden automatisch steeds aan het einde van de maaibeurt, wanneer de robotmaaier indockt in het dockingstation.

Laadprocedure handmatig starten:


- Breng de robotmaaier na gebruik **op aanpalende gazons** naar het maaivlak en dock deze in. (⇒ 15.6)
- Dock de robotmaaier na het **afbreken van een maaibeurt** in. (⇒ 15.6)
- Beëindig desgewenst stand-by van de robotmaaier door een toets in te drukken.
Het opladen start automatisch.

Opladen:

Tijdens het opladen verschijnt op de **statusmelding** de tekst "Accu wordt opgeladen". 


In alle overige menu's verschijnt op het infogedeelte van het display een voedingsstekkersymbool in plaats van het accusymbool. 


Het opladen duurt niet altijd even lang en wordt automatisch afgestemd op het volgende gebruik.

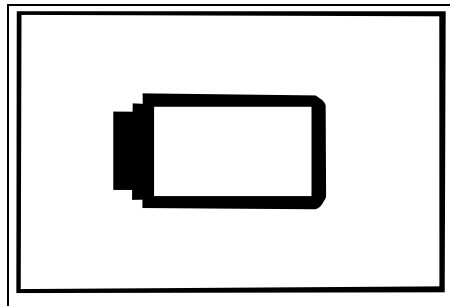
 Bij oplaadproblemen verschijnt een bijbehorende melding op het display. (⇒ 24.)

De accu wordt pas na het dalen onder een bepaalde spanning opgeladen.

Laadtoestand:


in de **statusmelding** kan de huidige laadtoestand rechtstreeks worden afgelezen, als de betreffende melding geselecteerd is. (⇒ 11.12) 

In alle overige menu's geeft het **accusymbool** op het infogedeelte van het display de laadtoestand weer. (⇒ 11.3) 



Als de acculading te gering is, verschijnt het bijbehorende accusymbool. Zet in dat geval de robotmaaier in het dockingstation om de accu op te laden.

16. Onderhoud


 **Kans op letsel!** Voordat u aan onderhouds- of reinigingswerkzaamheden aan het apparaat begint, dient u het hoofdstuk "Voor uw veiligheid" (⇒ 6.), in het bijzonder de paragraaf "Onderhoud en reparaties" (⇒ 6.9), zorgvuldig te lezen en alle veiligheidsinstructies op te volgen.

Activeer vóór alle onderhouds- of reinigingswerkzaamheden de machineblokkering. (⇒ 5.2)



Trek voorafgaand aan onderhoudswerkzaamheden aan het dockingstation de stekker eruit.



Draag bij alle onderhoudswerkzaamheden handschoenen, vooral bij werkzaamheden aan het maimes. 

16.1 Onderhoudsschema

De onderhoudsintervallen zijn onder andere gebaseerd op de bedrijfsuren. De betreffende teller "Maaiuren" kan in het menu "Meer - Informatie" worden opgeroepen. (⇒ 11.18)

Houd de opgegeven onderhoudsintervallen nauwkeurig aan.

Onderhoudswerkzaamheden op dagen met actieve tijden:

- de algemene toestand van het apparaat en het dockingstation visueel inspecteren.
- Displaymelding controleren – huidige tijd en start van de volgende maaibeurt controleren.
- Controleer het maaivlak en verwijder zo nodig vreemde voorwerpen enzovoort
- Controleer of de accu wordt opgeladen. (⇒ 15.7)

Wekelijkse onderhoudswerkzaamheden:

- apparaat reinigen. (⇒ 16.2)
- Inspecteer het maaimes, de mesbevestiging en het maaierwerk visueel op beschadigingen (inkepingen, scheuren, breuken enz.) en slijtage. (⇒ 16.3)

Om de 200 uur:

- maaimes vervangen. (⇒ 16.3)

Jaarlijkse onderhoudswerkzaamheden:

- STIHL beveelt een jaarlijkse inspectie in de wintermaanden door de STIHL vakhandelaar aan. Hierbij worden met name de accu, de elektronica en de software onderhouden.



Wijzig de veiligheidsstand in "Geen" of geef de gebruikte pincode door aan de vakhandelaar, zodat hij alle onderhoudswerkzaamheden goed kan uitvoeren.

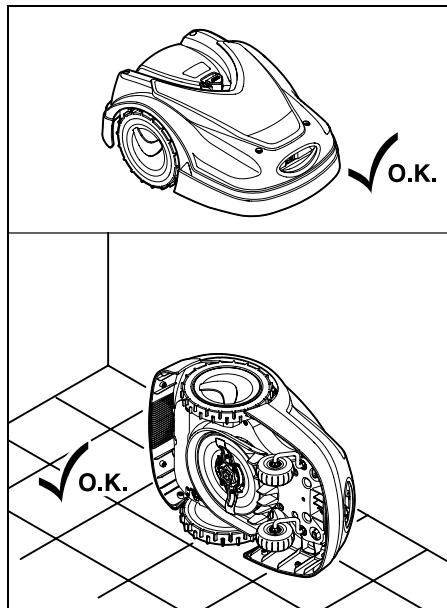
16.2 Apparaat reinigen

Door het apparaat zorgzaam te behandelen, beschermt u het tegen beschadigingen en verlengt u de levensduur.

Reinigings- en onderhoudspositie:



Controleer vóór het reinigen of de draaiknop naar behoren is gemonteerd, omdat er anders water in het apparaat kan binnendringen.



Zet het apparaat voor het reinigen van de **bovenkant** (kap, klep) op een vlakke, stevige en horizontale ondergrond. Kantel de robotmaaier voor het reinigen van de **onderkant** (maaimes, maaierwerk) zoals afgebeeld op de linker- of rechterkant en zet deze tegen een muur.

- Verwijder vuil met een borstel of met een doek. Reinig zeker ook het maaimes en het dockingstation.
- Maak eerst de aangekoekte grasresten in de behuizing en in het maaierwerk met een houten spatel los.
- Gebruik indien nodig een speciaal reinigingsmiddel (bijvoorbeeld STIHL speciale reiniger).
- Demonteer de meenemersschijf regelmatig om grasresten te verwijderen. (⇒ 16.6)



Bij nat weer moet de meenemersschijf vaker worden gereinigd. Aangekoekt vuil tussen de meenemersschijf en de maaierwerkbehuizing veroorzaakt wrijving en daarmee een hoger energieverbruik.

16.3 Slijtagegrenzen van het maaimes controleren



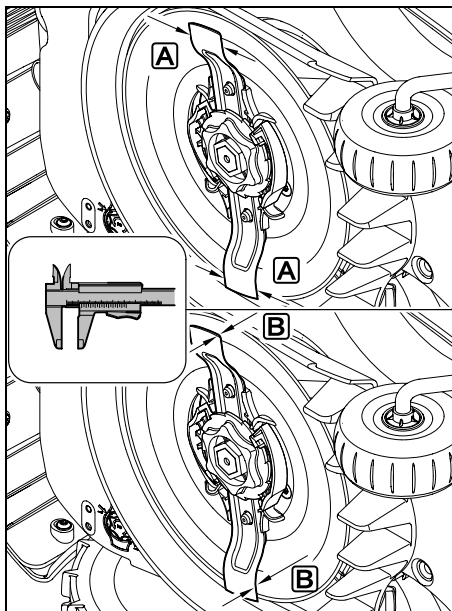
Kans op letsel!

Een versleten maaimes kan afbreken en ernstig letsel veroorzaken. Volg daarom de onderhoudsinstructies voor het mes. Maaimessen slijten afhankelijk van de toepassing en de gebruiksduur in meer of mindere mate. Als u het apparaat op een zanderige ondergrond of in droge omstandigheden gebruikt, slijten de maaimessen sneller dan gemiddeld.

Vervang maaimessen minstens om de 200 bedrijfsuren – slijp ze niet bij. (⇒ 16.5)

- Activeer de machineblokkering. (⇒ 5.2)

- Kantel de robotmaaier zijdelings en plaats deze veilig tegen een stabiele muur. Reinig het maaiwerk en het maaimes zorgvuldig. (⇒ 16.2)



Controleer de **mesbreedte** **A** en **mesdikte** **B** met een schuifmaat. Als het maaimes op een plaats smaller is dan **25 mm** of dunner is dan **1,3 mm**, moet het worden vervangen.

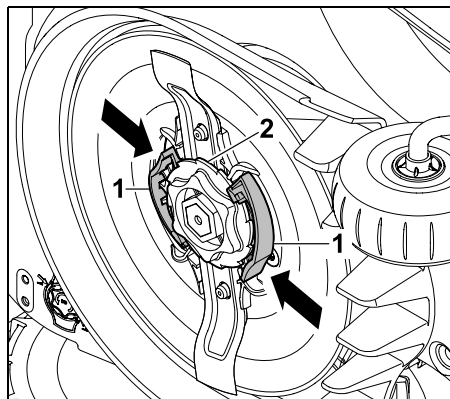
16.4 Maaimes uit- en inbouwen

- Activeer de machineblokkering (⇒ 5.2) en trek handschoenen aan.



- Kantel de robotmaaier zijdelings en plaats deze veilig tegen een stabiele muur. Reinig het maaiwerk en het maaimes zorgvuldig. (⇒ 16.2)

Maaimes uitbouwen:



Druk beide lippen (1) op de meenemerschijf met een hand bij elkaar en houd deze vast. Draai de borgmoer (2) met de andere hand eruit. Verwijder het maaimes samen met de borgmoer.

Maaimes inbouwen:

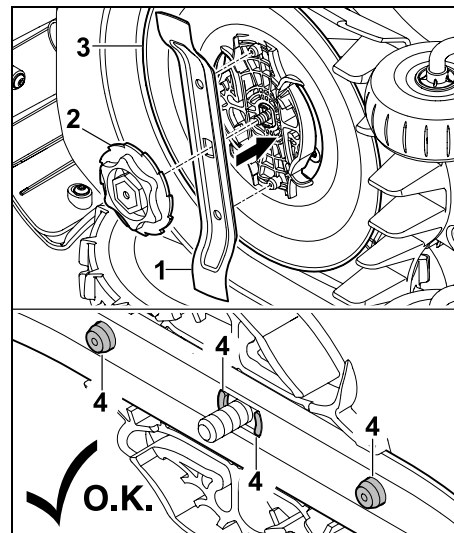


Kans op letsel!

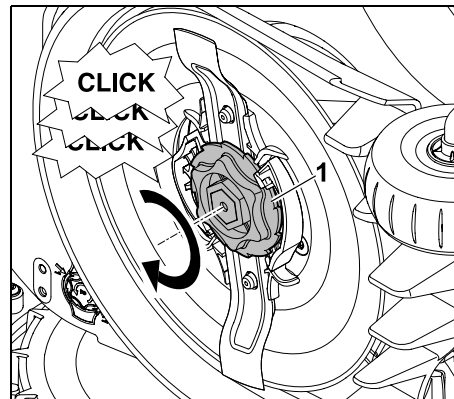
Controleer het mes vóór het inbouwen op beschadigingen. Het mes moet worden vervangen zodra inkepingen of scheuren te zien zijn of als het op een bepaald punt smaller dan 25 mm of dunner dan 1,3 mm is. (⇒ 16.3)

De **meenemerschijf** en de **borgmoer** moeten ook worden vervangen, als deze beschadigd zijn (bijvoorbeeld gebroken of versleten). De borgmoer moet goed in de meenemerschijf vastklikken.

- Reinig het mes, de meenemerschijf en de borgmoer vóór de montage.



Bevestig het maaimes (1) en de borgmoer (2) zoals afgebeeld aan de meenemerschijf (3). Zet de bevestigingsnokken in de juiste stand (4) in het maaimes.



Schroef de borgmoer (1) tot aan de aanslag erop. Tijdens het vastdraaien klinken er meerdere klikgeluiden. Controleer of het maaimes goed vast zit door voorzichtig eraan te schudden.

- Bevestig na het inbouwen van een nieuw maimes het vervangen van het mes in het menu "Service". (⇒ 11.17)

16.5 Maimes slijpen


Slijp het maimes **nooit** bij.

STIHL raadt aan een bot maimes **altijd** door een nieuw exemplaar te vervangen.

- i** Alleen een nieuw maimes is met de vereiste precisie gebalanceerd en waarborgt een goede werking van het apparaat en een lage geluidsemissie.

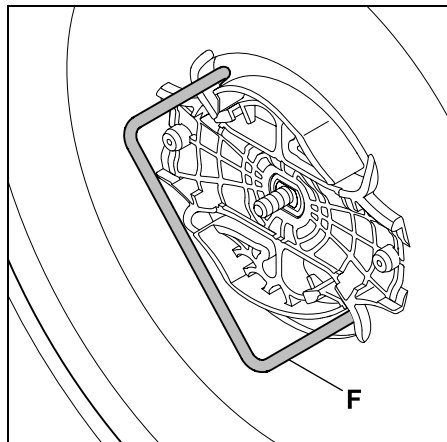
16.6 Meenemerschijf uit- en inbouwen

- i** Voor het reinigen van het maaiwerk kan de meenemerschijf worden gedemonteerd.

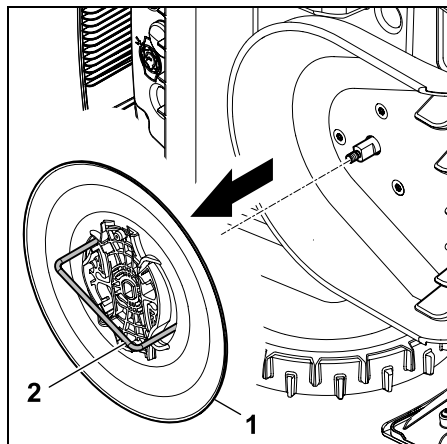
- Activeer de machineblokkering (⇒ 5.2) en trek handschoenen aan. 
- Kantel de robotmaaier zijdelings en plaats deze veilig tegen een stabiele muur. Reinig het maaiwerk en het maimes zorgvuldig. (⇒ 16.2)

Meenemerschijf uitbouwen:

- Demonteer het maimes. (⇒ 16.4)

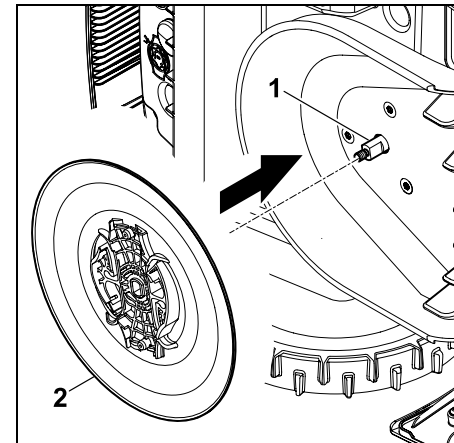


Steek de trekker (F) erin en draai deze tot aan de aanslag linksom.



Ondersteun het apparaat met één hand. Trek de meenemerschijf (1) er met de trekker (2) af.

Meenemerschijf inbouwen:



Reinig de messenas (1) en de bevestiging op de meenemerschijf (2) grondig. Schuif de meenemerschijf tot aan de aanslag op de messenas.

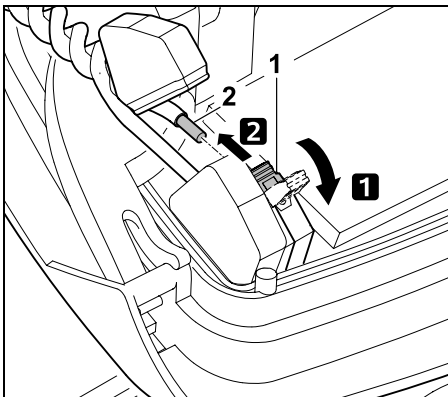
- Monteer het maimes. (⇒ 16.4)

16.7 Draadbreek zoeken

- i** Bij een draadbreek knippert de rode led op het dockingstation snel. (⇒ 13.1) Op het display van de robotmaaier verschijnt een bijbehorende melding.

Neem contact op met de vakhandelaar als een draadbreek niet zoals beschreven kan worden gevonden.

- Voordat naar de draadbreek wordt gezocht, moet de knop op het dockingstation **1 keer** worden ingedrukt (de led knippert nog steeds snel).
- Neem de afdekking van het dockingstation weg en klap het paneel open. (⇒ 9.2)

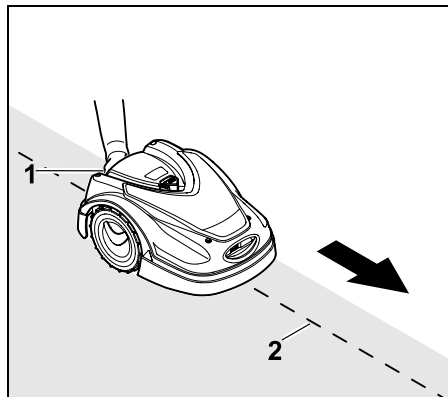


- 1** Klap de linker klemhendel (1) omhoog.
- 2** Neem het draaduiteinde (2) uit het klemblok en sluit de klemhendel weer.

- Klap het paneel dicht en plaats de afdekking op het dockingstation. (⇒ 9.2)

Hierna wordt het rechtsom zoeken naar een draadbreek beschreven, d.w.z. de begrenzingsdraad wordt vanuit het dockingstation rechtsom afgereden. Zo nodig kan ook linksom worden gezocht. In dat geval moet echter het rechter draaduiteinde uit het klemblok worden genomen.

- Selecteer in het menu "Meer - Service" de optie "Draadbreek zoeken" en bevestig deze met OK. (⇒ 11.17)



Rijd de rand van het maaivlak met de robotmaaier vanaf het dockingstation **rechtsom** af. Til daarvoor het apparaat aan de handgreep achter (1) iets op om de aandrijfwielen te ontlasten. Volg met de robotmaaier op de voorwielen de begrenzingsdraad (2). Zorg ervoor dat de begrenzingsdraad (2) onder de draadsensoren loopt. De draadsensoren zijn afgeschermd links- en rechtsvoor op de robotmaaier gemonteerd. Op het display wordt bij het zoeken naar de draadbreek de **signaalsterkte** weergegeven, de draadsensoren staan optimaal boven de begrenzingsdraad wanneer de waarde het hoogst is.

Wanneer de draadsensoren het draadsignaal correct ontvangen, verschijnt op het display het symbool **Draadsignaal OK**.



Bij de draadbreek daalt de signaalsterkte en op het display wordt het symbool voor **Draadsignaal testen** weergegeven.

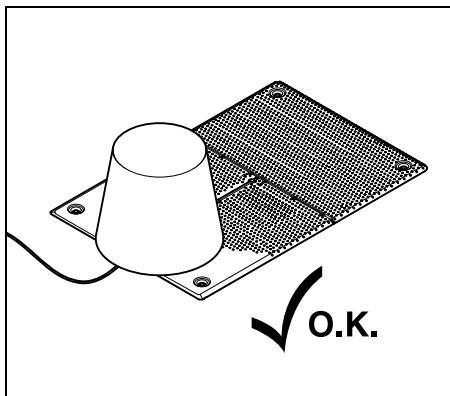


- Overbrug de breuk met behulp van een draadverbinder (⇒ 12.16) en leg zo nodig de begrenzingsdraad bij de breuk opnieuw.
- Sluit het linker draaduiteinde weer aan. (⇒ 9.10)
- Als de draadbreek verholpen is, brandt nu de rode led. (⇒ 13.1)

16.8 Opslag en winterpauze

Neem bij **stilstand** van de robotmaaier (bijvoorbeeld in de winterpauze of tijdelijke opslag) de volgende punten in acht:

- Laad de accu op (⇒ 15.7)
- Automaat uitschakelen (⇒ 11.7)
- Activeer de hoogste veiligheidsstand (⇒ 11.16).
- **RMI 422 PC:**
Activeer de energiemodus ECO (⇒ 11.10).
- Zet de robotmaaier in de winterpauze (⇒ 11.17)
- Koppel de stekker van de voeding van het elektriciteitsnet los.
- Maak alle onderdelen aan de buitenkant van de robotmaaier en het dockingstation zorgvuldig schoon



Dek het dockingstation af met een geschikte emmer en zet de emmer vast.

- Sla robotmaaier op de wielen staand in een droge, afgesloten en stofvrije ruimte op. Bewaar het apparaat altijd buiten het bereik van kinderen.
- Sla de robotmaaier alleen in een goede staat op.
- Zorg ervoor dat alle bouten vast zijn aangedraaid, vernieuw onleesbaar geworden waarschuwingsaanwijzingen op het apparaat en controleer de gehele machine op slijtage of beschadigingen. Vervang versleten of beschadigde onderdelen.
- Eventuele storingen aan het apparaat moeten in de regel voor het opbergen worden verholpen.

i Leg of bewaar nooit voorwerpen op de robotmaaier.

De temperatuur in de opslagruimte mag niet lager worden dan 5 °C.

Robotmaaier na een langere onderbreking **weer in gebruik nemen:**

i Na een lange stilstand moeten eventueel de datum en de tijd worden gecorrigeerd. Bij de ingebruikname worden hiervoor selectievensters weergegeven. Als de selectievensters niet automatisch worden weergegeven, controleer u de datum en de tijd in het menu "Instellingen" en corrigeert u deze zo nodig. (⇒ 11.10)

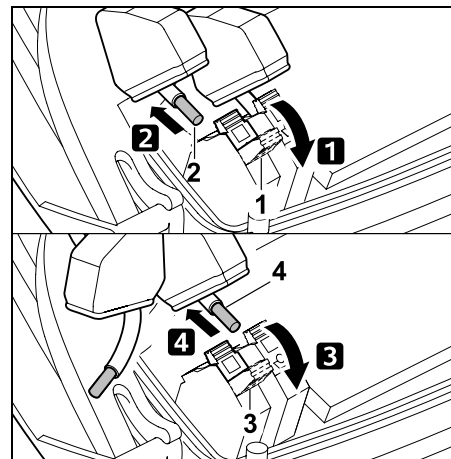
- Maaivlak voorbereiden: verwijder vuil en maai een zeer hoog gazon met een gewone grasmaaier kort.
- Maak het dockingstation vrij en sluit de voeding aan op het elektriciteitsnet.
- Laad de accu op (⇒ 15.7)
- Controleer het maaischema en wijzig het indien nodig. (⇒ 11.7)
- Rijd het randgebied af en controleer of doorgangen en vernauwingen berijdbaar zijn. Verwijder hindernissen en vreemde voorwerpen in de buurt van de rand.
- Automaat inschakelen (⇒ 11.7)
- **RMI 422 PC:** Indien nodig energiemodus Standaard activeren (⇒ 11.10) en GPS-beveiliging inschakelen. (⇒ 5.9)

16.9 Demontage dockingstation

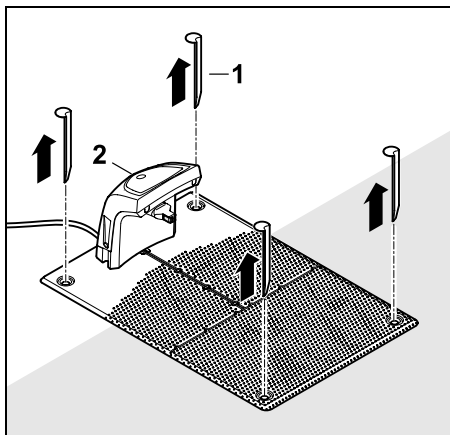
Bij **langere stilstand** van de robotmaaier (bijvoorbeeld de winterpauze) kan het dockingstation ook worden gedemonteerd.

- Robotmaaier voorbereiden op een langere stilstand (⇒ 16.8)

- Koppel de stekker van de voeding van het elektriciteitsnet los.
- Afdekking van het dockingstation wegnemen en paneel openklappen (⇒ 9.2)



- 1** Klap de rechterklemhendel (1) omhoog.
 - 2** Neem het rechterdraaduiteinde (2) uit het klemblok. Sluit de klemhendel (1) weer.
 - 3** Klap de linkerklemhendel (3) omhoog.
 - 4** Neem het linkerdraaduiteinde (4) uit het klemblok. Sluit de klemhendel (3) weer.
- Paneel dichtklappen (⇒ 9.2)
 - Rechter- en linkerdraaduiteinde gescheiden van elkaar uit het dockingstation halen
 - Afdekking van het dockingstation aanbrengen (⇒ 9.2)



Trek de haringen (1) uit, verwijder het dockingstation (2) met de aangesloten voeding uit het gazon, reinig het grondig (met een vochtige doek) en sla het op.

- Sla de robotmaaier samen met het dockingstation en de voeding in een droge, afgesloten en stofvrije ruimte in de normale stand op. Dock de robotmaaier in het dockingstation in. Bewaar het apparaat altijd buiten het bereik van kinderen.
- Bescherm de vrije uiteinden van de begrenzingsdraad tegen invloeden van buitenaf – bijvoorbeeld afplakken met geschikte isolatietape.
- Installeer het dockingstation bij het opnieuw monteren zoals bij de eerste installatie – sluit met name de rechter en linker begrenzingsdraad aan de juiste kant aan. (⇒ 9.8)

17. Standaard reserveonderdelen

Maimes:
6301 702 0101

18. Accessoires

- **STIHL Kit S** voor maai-oppervlakten tot 500 m²
- **STIHL Kit L** voor maaioppervlakten van 2000 m² - 4000 m²
- Bepfestigungspennen **STIHL AFN 075**
- Begrenzingsdraad **STIHL ARB 501**:
Lengte: 500 m
Diameter: 3,4 mm
- Draadverbinders **STIHL ADV 010**

Voor het apparaat zijn nog meer accessoires verkrijgbaar.

Voor nadere informatie verwijzen wij u naar uw STIHL vakhandelaar, het internet (www.stihl.com) of de STIHL catalogus.



Om veiligheidsredenen mag u bij dit apparaat uitsluitend door STIHL goedgekeurde accessoires gebruiken.

19. Slijtage minimaliseren en schade voorkomen

Belangrijke aanwijzingen voor het onderhoud van de productgroep

Robotmaaier, met accuvoeding (STIHL RMI)

De firma STIHL aanvaardt in geen geval aansprakelijkheid voor materiële schade en persoonlijk letsel die het gevolg zijn van het niet in acht nemen van de instructies in de gebruiksaanwijzing, met name betreffende veiligheid, bediening en onderhoud, of die optreden door gebruik van niet toegestane aanbouw- of vervangingsonderdelen.

Neem de volgende belangrijke aanwijzingen in acht om schade of overmatige slijtage aan uw STIHL apparaat te vermijden:

1. Slijtageonderdelen

Sommige onderdelen van het STIHL apparaat zijn ook bij gebruik volgens de voorschriften aan normale slijtage onderhevig en moeten afhankelijk van de gebruikswijze en gebruiksduur tijdig worden vervangen.

Dit omvat onder andere:

- Maimes
- Accu
- Banden

2. Inachtneming van de voorschriften in deze gebruiksaanwijzing

Het STIHL apparaat moet zo zorgvuldig mogelijk worden gebruikt, onderhouden en opgeslagen, zoals omschreven in deze gebruiksaanwijzing. Voor alle beschadigingen die door het niet in acht nemen van veiligheids-, bedienings- en onderhoudsaanwijzingen worden veroorzaakt, is de gebruiker zelf verantwoordelijk.

Dit geldt met name voor:

- onjuist omgaan met de accu (opladen, opslaan),
- foutieve aansluiting (spanning),
- niet door STIHL goedgekeurde wijzigingen aan het product,
- het gebruik van gereedschappen of accessoires die niet voor het apparaat zijn goedgekeurd, niet geschikt zijn of van een minder goede kwaliteit zijn,
- niet-reglementair gebruik van het product,

- gebruik van het product bij sport- of wedstrijd-evenementen,
- gevolgschade door een product met defecte onderdelen verder te gebruiken.

3. Onderhoudswerkzaamheden

Alle in het hoofdstuk "Onderhoud" vermelde werkzaamheden moeten regelmatig worden uitgevoerd.

Voor zover deze onderhoudswerkzaamheden niet door de gebruiker zelf kunnen worden uitgevoerd, moeten deze aan een vakhandelaar worden overgelaten.

STIHL raadt aan onderhoudswerkzaamheden en reparaties uitsluitend bij de STIHL vakhandelaar te laten uitvoeren.

STIHL vakhandelaren volgen regelmatig cursussen en krijgen voortdurend technische informatie ter beschikking gesteld.

Als deze werkzaamheden niet worden uitgevoerd, kan er schade ontstaan waarvoor de gebruiker verantwoordelijk is.

Hier toe behoren onder andere:

- beschadigingen aan het apparaat door onvoldoende of onjuiste reiniging,
- corrosie- en andere gevolgschade door ondeskundig opslag,
- beschadigingen aan het apparaat door het gebruik van kwalitatief minderwaardige reserveonderdelen,

- beschadigingen door niet tijdig of ondeskundig uitgevoerd onderhoud resp. beschadigingen door onderhouds- of reparatiewerkzaamheden die niet in werkplaatsen van vakhandelaars zijn uitgevoerd.

20. Milieubescherming

De verpakkingen, het apparaat en de toebehoren zijn met recycleerbaar materiaal gefabriceerd en moeten overeenkomstig worden verwerkt.

Door materiaalresten afzonderlijk en milieubewust te verwerken, ondersteunt u de recyclage van waardevolle stoffen. Daarom moet het apparaat na afloop van de gebruikelijke levensduur als bijzonder afval worden verwerkt. Raadpleeg bij het afvoeren de informatie in het hoofdstuk "Afvoeren". (⇒ 6.11)



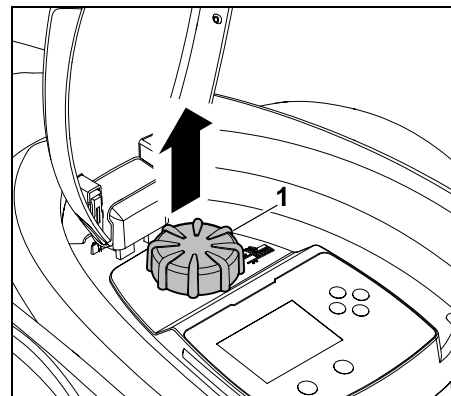
Voer afvalproducten als accu's altijd op de juiste wijze af. Neem de plaatselijke voorschriften in acht.



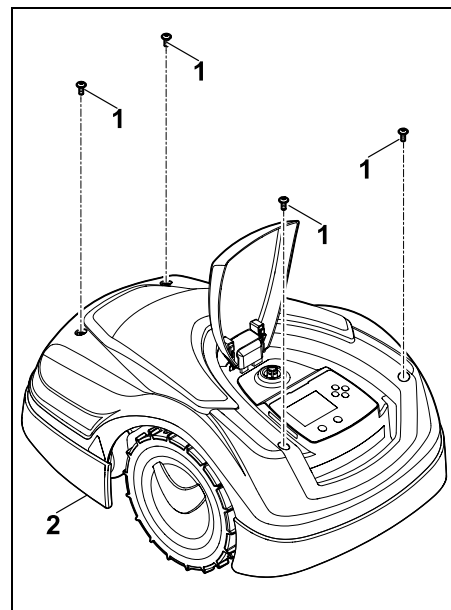
Bied lithium-ionaccu's niet via het huisvuil aan, maar lever deze bij de vakhandelaar of het afvalpunt voor gevaarlijke stoffen in.

20.1 Accu demonteren

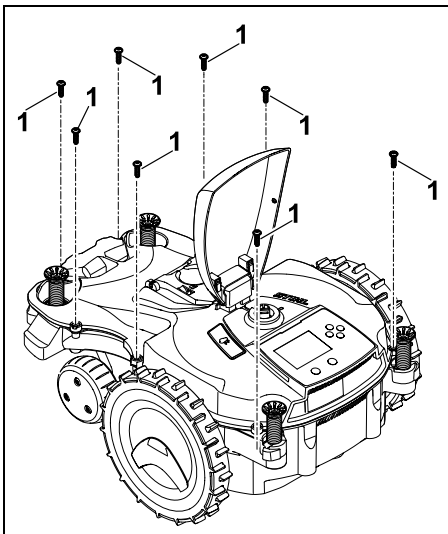
- Activeer de machineblokkering. (⇒ 5.2)
- Open de klep. (⇒ 15.2)



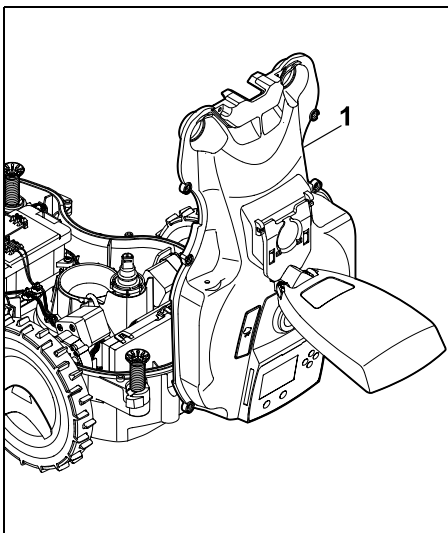
Trek de draaiknop (1) er naar boven af.



Draai de bouten (1) van de afdekking (2) los en neem ze weg. Trek de afdekking (2) er naar boven af.



Draai de bouten (1) los en neem ze weg.



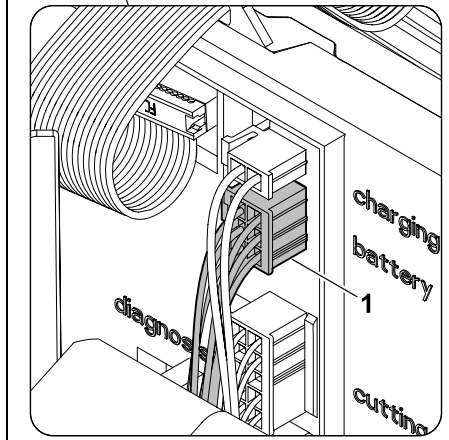
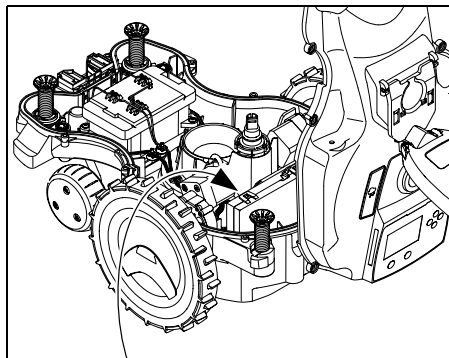
Klap het bovenstuk van de behuizing (1) naar achteren omhoog.



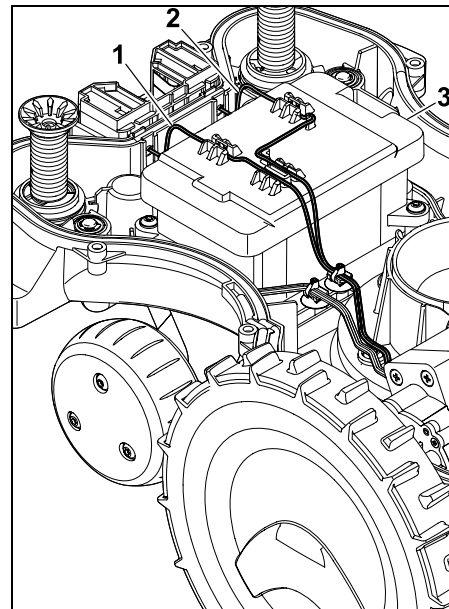
Kans op letsel!

Er mogen geen kabels aan de accu worden doorgesneden. Kans op kortsluiting!

Koppel de kabels altijd los en verwijder ze samen met de accu.



Trek de kabelstekker (1) (accu) los.



Neem kabel (1) en kabel (2) uit de kabelgeleidingen en verwijder de accu (3).



Kans op letsel!

Voorkom schade aan de accu.

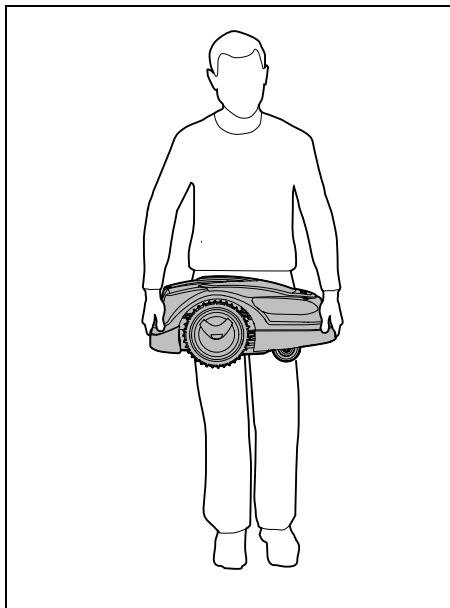
21. Transport



Kans op letsel!

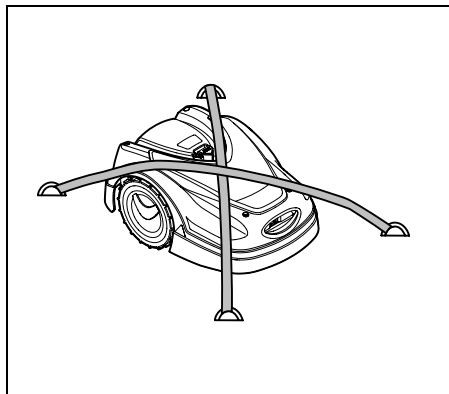
Lees vóór het transport het hoofdstuk "Voor uw veiligheid" (⇒ 6.), met name de paragraaf "Transport van het apparaat" (⇒ 6.5), zorgvuldig door en volg alle veiligheidsinstructies precies op – activeer altijd de machineblokkering. (⇒ 5.2)

21.1 Apparaat optillen of dragen



Gebruik bij het optillen en dragen van de robotmaaier de handgreep voor (1) en achter (2). Zorg ervoor dat het maimes altijd van het lichaam af is gekeerd en houd altijd voldoende afstand tot het maimes, met name wat betreft de voeten en benen.

21.2 Apparaat vaststijven



Zet de grasmaaier op het laadoppervlak vast. Zet het apparaat daarvoor zoals afgebeeld met geschikte bevestigingsmiddelen (gordels, kabels) vast.

Beveilig meegetransporteerde apparaatonderdelen (zoals dockingstation of kleine onderdelen) ook tegen verschuiven.

22. EU-conformiteitsverklaring

22.1 Elektrische robotmaaier met accuvoeding (RMI) met dockingstation (ADO)

Gemaakt door:

STIHL Tirol GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5
6336 Langkampfen
Oostenrijk

ANDREAS STIHL AG & Co. KG verklaart op eigen verantwoordelijkheid dat

Type:	Grasmaaier, automatisch en met accuvoeding
Merk:	STIHL
Type:	RMI 422.2 RMI 422.2 P RMI 422.2 PC
Serie-identificatie:	6301
Type:	Dockingstation
Merk:	STIHL
Type:	ADO 402 Firmware V 2.00
Serie-identificatie:	6301

voldoet aan de betreffende bepalingen van de richtlijnen 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU en overeenkomstig de op de productiedatum geldende versies van de volgende normen is ontwikkeld en geproduceerd: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3

ETSI EN 301 489-1 V 2.2.0 (2017-03)

ETSI EN 301 489-3 V 2.2.1 (2017-03)

ETSI EN 303 447 V 1.1.1 (2017-09)

extra voor RMI 422.2 PC:

ETSI EN 301 489-52 V 1.1.0 (2016-11)

ETSI EN 301 511 V 12.5.1 (2018-02)

ETSI EN 303 413 V 1.1.1 (2017-12)

De aangemelde instantie TÜV Rheinland LGA Products GmbH, nr. 0197, heeft de conformiteit volgens bijlage III module B van de richtlijn 2014/53/EU getest en de volgende EU-typegoedkeuringsverklaring afgegeven:

RT60151936 0001

Bewaring van technische documentatie:
Andreas STIHL AG & Co. KG
Productgoedkeuring

Het bouwjaar en het machinenummer
(Ser.-No.) staan op het apparaat vermeld.

Waiblingen, 02.01.2020

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

namens



dr. Jürgen Hoffmann, hoofd
productgegevens, -voorschriften en
goedkeuring

23. Technische gegevens

RMI 422.2, RMI 422.2 P, RMI 422.2 PC:

Serienummer	6301
Maaisysteem	Mulchmaaiwerk
Snijvoorziening	Mesbalk
Snijbreedte	20 cm
Toerental van de snijvoorziening	4450 omw./min.
Accutype	Lithium-ion
Accuspanning U_{DC}	18,5 V
Snijhoogte	20 - 60 mm
Beschermingsklasse	III
Classificatie	IPX4

RMI 422.2, RMI 422.2 P, RMI 422.2 PC:

Volgens richtlijn 2006/42/EC
en norm EN 50636-2-107:

Gemeten geluidsniveau L_{WA}	60 dB(A)
Onzekerheid K_{WA}	2 dB(A)
$L_{WA} + K_{WA}$	62 dB(A)
Geluidsdruk niveau L_{pA}	52 dB(A)
Onzekerheid K_{pA}	2 dB(A)
Lengte	60 cm
Breedte	43 cm
Hoogte	27 cm

RMI 422.2:

Vermogen	60 W
Accu-aanduiding	AAI 50.1
Accu-energie	52 Wh
Accucapaciteit	2,4 Ah
Gewicht	9 kg

RMI 422.2 P:

Vermogen	60 W
Accu-aanduiding	AAI 100.1
Accu-energie	104 Wh
Accucapaciteit	4,9 Ah
Gewicht	10 kg

RMI 422.2 PC:

Vermogen	60 W
Accu-aanduiding	AAI 100.1
Accu-energie	104 Wh
Accucapaciteit	4,9 Ah
Gewicht	10 kg

Mobiel radiosysteem:

Ondersteunde frequentiebanden:	E-GSM-900 en DCS-1800
-----------------------------------	--------------------------

Maximaal uitgezonden zendvermogen:

E-GSM-900:	880 - 915 MHz: 33,0 dBm
DCS-1800:	1710 - 1785 MHz: 30,0 dBm
LTE-CAT-M1:	698 - 960 MHz: 23 dBm
LTE-CAT-M1:	1710 - 2170 MHz: 23 dBm

Dockingstation ADO 402:

Spanning U_{DC}	27 V
Beschermingsklasse	III
Classificatie	IPX4
Gewicht	2,7 kg

Begrenzingsdraad en zoeklus:

Frequentiebereik:	1,0 kHz - 90 kHz
Maximale veldsterkte	< 72 μ A/m

Voeding:

	OWA-60E-27 2,23 A
Netspanning U_{AC}	100-240 V
Frequentie	50/60 Hz
Gelijkspanning U_{DC}	27 V
Beschermingsklasse	II
Classificatie	IP67

Transport van STIHL accu's:

STIHL accu's voldoen aan de voorwaarden die volgens VN-handboek ST/SG/AC.10/11/Rev.5 deel III, paragraaf 38.3 worden gesteld.

De gebruiker kan STIHL accu's bij transport over de weg zonder verdere voorwaarden naar de plaats van gebruik van het apparaat vervoeren.

Neem voor het transport per vliegtuig of per schip de landspecifieke voorschriften in acht.

Verdere aanwijzingen voor transport kunt u vinden op <http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

REACH:

REACH duidt op een EG-verordening inzake het registeren, analyseren en toestaan van chemicaliën. Voor informatie over het voldoen aan de REACH-verordening (EG) nr. 1907/2006 gaat u naar www.stihl.com/reach

24. Meldingen

Meldingen informeren over actieve fouten, storingen en aanbevelingen. Ze worden in een dialoogvenster weergegeven en kunnen na het indrukken van de OK-toets in het menu "Meer - Informatie - Meldingen" worden opgeroepen. (⇒ 11.18)

Aanbevelingen en actieve meldingen verschijnen ook in de statusmelding. (⇒ 11.2)

In de meldingsdetails kunnen de meldingscode, het tijdstip, de prioriteit en de frequentie worden opgevraagd.


- **Aanbevelingen** hebben de prioriteit "Laag" of "Info", ze verschijnen in de statusmelding afwisselend met de tekst "iMOW® bedrijfsklaar".
De robotmaaier kan nog steeds in gebruik worden genomen, het automatische gebruik blijft actief.

- **Storingen** hebben de prioriteit "Midden" en vragen om actie van de gebruiker.


De robotmaaier kan pas na het verhelpen van de storing weer in gebruik worden genomen.

- Bij **fouten** met de prioriteit "Hoog" verschijnt op het display de tekst "Vakhandelaar contacteren".

De robotmaaier kan pas na het verhelpen van de fout door de STIHL vakhandelaar weer in gebruik worden genomen.

 Neem contact op met de STIHL vakhandelaar als een melding ondanks de voorgestelde oplossing actief blijft.

Fouten die uitsluitend door een STIHL vakhandelaar kunnen worden verholpen, worden hieronder niet vermeld. Als een dergelijke fout optreedt, moeten de 4-cijferige foutcode en de fouttekst aan de vakhandelaar worden doorgegeven.

 **RMI 422 PC:** Meldingen die van invloed zijn op de normale werking, worden ook aan de app gemeld. (⇒ 10.)

De robotmaaier schakelt na het verzenden van de melding naar de stand-bystand en deactiveert het radiografische verkeer, om de accu te ontzien.

Melding:
0001 – Geg. geactualiseerd
Om vrij te geven OK drukken

Mogelijke oorzaak:
– Update van de apparaatsoftware is uitgevoerd

- Spanningsverlies
- Software- of hardwarefout

Oplossing:

- Na het indrukken van de OK-toets werkt de robotmaaier met voorgeprogrammeerde instellingen – instellingen (datum, tijd, maaischema) controleren en corrigeren

Melding:

0100 – Akku leeg
accu opladen

Mogelijke oorzaak:

- Spanning van de accu te laag

Oplossing:

- Robotmaaier in het dockingstation zetten om de accu op te laden (⇒ 15.7)

Melding:

0180 – Temperatuur laag
Moederbord

Mogelijke oorzaak:

- temperatuur in robotmaaier te laag

Oplossing:

- robotmaaier laten opwarmen

Melding:

0181 – Temperatuur hoog
Moederbord

Mogelijke oorzaak:

- temperatuur in robotmaaier te hoog

Oplossing:

- robotmaaier laten afkoelen

Melding:

0183 – Temperatuur hoog
Laadcontrole printplaat

Mogelijke oorzaak:

- temperatuur in robotmaaier te hoog

Oplossing:

- robotmaaier laten afkoelen
-

Melding:

0185 – Temperatuur hoog
Printplaat rijregeling

Mogelijke oorzaak:

- temperatuur in robotmaaier te hoog

Oplossing:

- robotmaaier laten afkoelen
-

Melding:

0186 – Temperatuur laag
Accu

Mogelijke oorzaak:

- temperatuur van de accu te laag

Oplossing:

- robotmaaier laten opwarmen
-

Melding:

0187 – Temperatuur hoog
Accu

Mogelijke oorzaak:

- temperatuur van de accu te hoog

Oplossing:

- robotmaaier laten afkoelen
-

Melding:

0302 – Storing motor
temperatuurbereik overschreden

Mogelijke oorzaak:

- temperatuur in linkermotor te hoog

Oplossing:

- robotmaaier laten afkoelen
-

Melding:

0305 – Storing motor
Linkerwiel zit vast

Mogelijke oorzaak:

- Aandrijfwiel links overbelast

Oplossing:

- Robotmaaier reinigen (⇒ 16.2)
 - Oneffenheden (gaten, kuilen) op het maaivlak verhelpen
-

Melding:

0402 – Storing motor
temperatuurbereik overschreden

Mogelijke oorzaak:

- temperatuur in rechtermotor te hoog

Oplossing:

- robotmaaier laten afkoelen
-

Melding:

0405 – Storing motor
Rechterwiel zit vast

Mogelijke oorzaak:

- Aandrijfwiel rechts overbelast

Oplossing:

- Robotmaaier reinigen (⇒ 16.2)
 - Oneffenheden (gaten, kuilen) op het maaivlak verhelpen
-

Melding:

0502 – Storing maaimotor
temperatuurbereik overschreden

Mogelijke oorzaak:

- temperatuur in de maaimotor te hoog

Oplossing:

- robotmaaier laten afkoelen
-

Melding:

0505 – Storing maaimotor
Maaimotor overbelast

Mogelijke oorzaak:

- Vuil tussen meenemerschip en maaiwerkbehuizing
- Maaimotor kan niet worden ingeschakeld
- Maaimotor overbelast

Oplossing:

- Maaimotor en maaiwerk reinigen (⇒ 16.2)
 - Meenemerschip reinigen (⇒ 16.6)
 - Hogere snijhoogte instellen (⇒ 9.5)
 - Oneffenheden (gaten, kuilen) op het maaivlak verhelpen
-

Melding:

0701 – Accutemperatuur
Temperatuurbereik verlaten

Mogelijke oorzaak:

- Temperatuur in accu te laag of te hoog

Oplossing:

- Robotmaaier laten opwarmen of afkoelen – toegelaten temperatuurbereik van de accu aanhouden (⇒ 6.4)
-

Melding:

0703 – Accu leeg
Accuspanning te laag

Mogelijke oorzaak:

- Spanning van de accu te laag

Oplossing:

- Robotmaaier in het dockingstation zetten om de accu op te laden (⇒ 15.7)
-

Melding:

0704 – Accu leeg
Accuspanning te laag

Mogelijke oorzaak:

- Spanning van de accu te laag

Oplossing:

- Robotmaaier in het dockingstation zetten om de accu op te laden (⇒ 15.7)
-

Melding:

1000 – Overslaan
Toegelaten helling overschreden

Mogelijke oorzaak:

- Hellingsensor heeft overslaan vastgesteld

Oplossing:

- Robotmaaier op de wielen zetten, op beschadigingen controleren en melding met OK bevestigen
-

Melding:

1010 – iMOW® opgeheven
Om vrij te geven OK drukken

Mogelijke oorzaak:

- Robotmaaier is aan de kap opgetild

Oplossing:

- Beweeglijkheid van kap testen en melding met OK bevestigen
-

Melding:

1030 – Kapstoring
Kap testen
Daarna OK drukken

Mogelijke oorzaak:

- geen kap herkend

Oplossing:

- kap testen (beweeglijkheid, vast zitten) en melding met OK bevestigen
-

Melding:

1105 – Klep geopend
Procedure afgebroken

Mogelijke oorzaak:

- klep tijdens de automatische maaimodus geopend
- klep tijdens het automatisch afrijden van de rand geopend

Oplossing:

- klep sluiten (⇒ 15.2)
-

Melding:

1120 – Kap geblokkeerd
Kap testen
Daarna OK drukken

Mogelijke oorzaak:

- Permanente botsing herkend

Oplossing:

- Robotmaaier losmaken, zo nodig hindernis verwijderen of verloop van de begrenzingsdraad wijzigen – daarna melding met OK bevestigen
 - Beweeglijkheid van kap testen en melding met OK bevestigen
-

Melding:

1125 – Hindernis uitschakelen
Bedrading controleren

Mogelijke oorzaak:

- Begrenzingsdraad onnauwkeurig gelegd

Oplossing:

- Ligging van de begrenzingsdraad controleren, afstanden met de iMOW® Ruler controleren (⇒ 12.5)
-

Melding:

1130 - Vastgereden
iMOW® losrijden
Daarna OK drukken

Mogelijke oorzaak:

- Robotmaaier vastgereden
- Aandrijfwielen draaien door

Oplossing:

- Robotmaaier losmaken, oneffenheden op het maaivlak verwijderen of verloop van de begrenzingsdraad wijzigen – daarna melding met OK bevestigen
 - Aandrijfwielen reinigen, zo nodig bij regen niet gebruiken – daarna melding met OK bevestigen (⇒ 11.10)
-

Melding:

1135 – Buiten
iMOW® in maaivlak zetten

Mogelijke oorzaak:

- De robotmaaier bevindt zich buiten het maaivlak

Oplossing:

- Robot naar het maaivlak brengen
-

Melding:

1140 – Te steil
Bedrading controleren

Mogelijke oorzaak:

- RMI 422:
hellingssensor heeft een helling van meer dan 35% vastgesteld
- RMI 422 P:
hellingssensor heeft een helling van meer dan 40% vastgesteld

Oplossing:

- RMI 422:
ligging van begrenzingsdraad wijzigen, gazons met een helling van meer dan 35% vermijden
- RMI 422 P:
ligging van begrenzingsdraad wijzigen, gazons met een helling van meer dan 40% vermijden

Melding:

1170 - Geen signaal
Dockingstation inschakelen

Mogelijke oorzaak:

- Dockingstation is uitgeschakeld
- Draadsignaal wordt tijdens het maaien niet meer ontvangen
- De robotmaaier bevindt zich buiten het maaivlak
- Dockingstation of elektronische componenten werden vervangen

Oplossing:

- Dockingstation inschakelen en commando tot maaien geven
- Stroomvoorziening van het dockingstation controleren
- LED op het dockingstation testen – de rode LED moet tijdens het maaien voortdurend branden (⇒ 13.1)
- robotmaaier naar het maaivlak brengen

- Robotmaaier en dockingstation koppelen (⇒ 9.11)

Melding:

1180 – iMOW® indocken
Automatisch indocken
niet mogelijk

Mogelijke oorzaak:

- Dockingstation is niet gevonden
- Begin of einde van een doorgang is onjuist geïnstalleerd

Oplossing:

- Led op het dockingstation testen, dockingstation zo nodig inschakelen (⇒ 13.1)
- Indocken testen (⇒ 15.6)
- Trechtersvormige toegang en uitgang van de doorgang controleren (⇒ 12.11)

Melding:

1190 – Dockingstoring
Dockingstation bezet

Mogelijke oorzaak:

- Dockingstation bezet door een tweede robotmaaier

Oplossing:

- Robotmaaier aandokken wanneer het dockingstation weer vrij is

Melding:

1200 – Storing maaimotor
Starten maaimotor 5x niet mogelijk

Mogelijke oorzaak:

- Vuil tussen meenemerschijf en maaierwerkbehuizing
- Maaimotor kan niet worden ingeschakeld

- Maaimotor overbelast

Oplossing:

- Maaimotor en maaierwerk reinigen (⇒ 16.2)
- Meenemerschijf reinigen (⇒ 16.6)
- Hogere snijhoogte instellen (⇒ 9.5)
- Oneffenheden (gaten, kuilen) op het maaivlak verhelpen

Melding:

1210 – Storing motor
wiel zit vast

Mogelijke oorzaak:

- Aandrijf wiel overbelast

Oplossing:

- Robotmaaier reinigen (⇒ 16.2)
- Oneffenheden (gaten, kuilen) op het maaivlak verhelpen

Melding:

1220 – Regen ontdekt
Maaien afgebroken

Mogelijke oorzaak:

- maaien is wegens regen afgebroken of niet begonnen

Oplossing:

- geen actie vereist, zo nodig regensensor instellen (⇒ 11.11)

Melding:

1230 – Aandokfout
iMOW® aandokken

Mogelijke oorzaak:

- Dockingstation is gevonden, automatisch aandokken niet mogelijk

Oplossing:

- Aandokken testen, zo nodig robotmaaier handmatig aandokken (⇒ 15.6)

- Begrenzingsdraad controleren – nagaan of deze bij het dockingstation goed ligt (⇒ 9.9)

Melding:

2000 – Signaalprobleem iMOW® aandokken

Mogelijke oorzaak:

- storing in het draadsignaal, fijnafstemming nodig

Oplossing:

- Robotmaaier in het dockingstation zetten – daarna op OK drukken

Melding:

2020 – Advies
Jaarlijks onderhoud door vakhandelaar

Mogelijke oorzaak:

- beurt aanbevolen

Oplossing:

- jaarlijks onderhoud bij de STIHL vakhandelaar laten uitvoeren

Melding:

2030 – Accu
Toegelaten levensduur bereikt

Mogelijke oorzaak:

- accu vervangen nodig

Oplossing:

- accu door STIHL vakhandelaar laten vervangen

Melding:

2031 – Opladen mislukt
laadcontacten controleren

Mogelijke oorzaak:

- Opladen kan niet worden opgestart

Oplossing:

- Laadcontacten op het dockingstation en de robotmaaier controleren en zo nodig reinigen – daarna melding met OK bevestigen

Melding:

2032 – Accutemperatuur
Temperatuurbereik verlaten

Mogelijke oorzaak:

- temperatuur in accu bij het laden te laag of te hoog

Oplossing:

- Robotmaaier laten opwarmen of afkoelen – toegelaten temperatuurbereik van de accu aanhouden

Melding:

2040 – Accutemperatuur
Temperatuurbereik verlaten

Mogelijke oorzaak:

- Temperatuur in de accu bij starten van het maaien te laag of te hoog

Oplossing:

- Robotmaaier laten opwarmen of afkoelen – toegelaten temperatuurbereik van de accu aanhouden (⇒ 6.4)

Melding:

2050 – Maaiplan aanpassen
Actieve tijd verlengen

Mogelijke oorzaak:

- actieve tijden zijn verkort/gewist of maaiduur is verlengd - opgeslagen actieve tijden zijn niet voldoende voor de benodigde maaibeurt

Oplossing:

- actieve tijd verlengen (⇒ 11.7) of maaiduur verkorten (⇒ 11.7)

Melding:

2060 – Maaien beëindigd
Om vrij te geven OK drukken

Mogelijke oorzaak:

- Maaien op aanpalend gazon beëindigd

Oplossing:

- Robotmaaier naar het maaivlak brengen en aandokken om accu op te laden (⇒ 15.6)

Melding:

2070 – GPS-signaal
Geen ontvangst aan rand

Mogelijke oorzaak:

- langs de gehele rand van het maaivlak is geen bereik

Oplossing:

- rand opnieuw afrijden (⇒ 11.13)
- contact opnemen met de STIHL vakhandelaar voor een gedetailleerde diagnose

Melding:

2071 – GPS-signaal

Geen ontvangst bij startpunt 1

Mogelijke oorzaak:

- startpunt 1 bevindt zich in een dood punt

Oplossing:

- positie van startpunt 1 wijzigen (⇒ 11.14)
-

Melding:

2072 – GPS-signaal

Geen ontvangst bij startpunt 2

Mogelijke oorzaak:

- startpunt 2 bevindt zich in een dood punt

Oplossing:

- positie van startpunt 2 wijzigen (⇒ 11.14)
-

Melding:

2073 – GPS-signaal

Geen ontvangst bij startpunt 3

Mogelijke oorzaak:

- startpunt 3 bevindt zich in een dood punt

Oplossing:

- positie van startpunt 3 wijzigen (⇒ 11.14)
-

Melding:

2074 – GPS-signaal

Geen ontvangst bij startpunt 4

Mogelijke oorzaak:

- startpunt 4 bevindt zich in een dood punt

Oplossing:

- positie van startpunt 4 wijzigen (⇒ 11.14)
-

Melding:

2075 – GPS-signaal

Geen ontvangst in gewenste zone

Mogelijke oorzaak:

- de gewenste zone bevindt zich in een dood punt

Oplossing:

- gewenste zone opnieuw vastleggen (⇒ 10.)
-

Melding:

2076 – GPS-signaal

Gewenste zone is niet gevonden

Mogelijke oorzaak:

- de gewenste zone is bij het afrijden van de rand niet gevonden

Oplossing:

- gewenste zone opnieuw vastleggen. Erop letten dat gewenste zone en begrenzingsdraad elkaar overlappen (⇒ 10.)
-

Melding:

2077 – Gewenste zone

Gewenste zone buiten eigen bereik

Mogelijke oorzaak:

- De gewenste zone bevindt zich buiten het opgeslagen beginbereik

Oplossing:

- gewenste zone opnieuw vastleggen (⇒ 10.)
-

Melding:

2090 – Radiogr. module

Vakhandelaar contacteren

Mogelijke oorzaak:

- Storing in communicatie met radiografische module

Oplossing:

- Geen actie vereist, firmware wordt zo nodig automatisch geactualiseerd
 - Als het probleem aanhoudt, STIHL vakhandelaar contacteren
-

Melding:

2100 – GPS-beveiliging

Beginbereik verlaten
apparaat geblokkeerd

Mogelijke oorzaak:

- De rotobmaaier is uit het beginbereik verwijderd

Oplossing:

- Robotmaaier terug in het beginbereik zetten en pincode invoeren (⇒ 5.9)
-

Melding:

2110 – GPS-beveiliging
Nieuwe locatie
nieuwe installatie nodig

Mogelijke oorzaak:

- De robotmaaier is in een ander maaivlak in bedrijf gesteld. Het draadsignaal van het tweede dockingsstation is al opgeslagen.

Oplossing:

- Nieuwe installatie uitvoeren (⇒ 11.13)
-

Melding:

2400 – iMOW® is teruggezet op de fabrieksinstellingen

Mogelijke oorzaak:

- De robotmaaier is teruggezet op de fabrieksinstellingen

Oplossing:

- Melding met OK bevestigen
-

Melding:

4000 – Spanningsstoring
Over- of onderspanning accu

Mogelijke oorzaak:

- Over- of onderspanning in de accu

Oplossing:

- geen actie vereist, firmware wordt zo nodig automatisch geactualiseerd
 - Als het probleem aanhoudt, STIHL vakhandelaar contacteren
-

Melding:

4001 – Temperatuurstoring
Temperatuurbereik verlaten

Mogelijke oorzaak:

- de temperatuur in de accu of in het apparaat te laag of te hoog

Oplossing:

- Robotmaaier laten opwarmen of afkoelen – toegelaten temperatuurbereik van de accu aanhouden (⇒ 6.4)
-

Melding:

4002 – Overslaan
zie melding 1000

Melding:

4003 – Kap opgelicht
Kap testen
Daarna OK drukken

Mogelijke oorzaak:

- kap is opgelicht.

Oplossing:

- kap testen en melding met OK bevestigen.
-

Melding:

4004 – Remtijd aandrijving overschr.
Om vrij te geven OK drukken

Mogelijke oorzaak:

- storing in programmaverloop
- Bedrading onjuist gelegd
- Obstakels in de buurt van de begrenzingsdraad

Oplossing:

- Melding met OK bevestigen
 - Ligging van de draad, met name in de buurt van de hoeken, controleren met behulp van de iMOW® Ruler (⇒ 12.5)
-

- Obstakels verwijderen
-

Melding:

4005 – Remtijd mes overschreden
Om vrij te geven OK drukken

Mogelijke oorzaak:

- storing in programmaverloop
- Inbreuk op het signaal (bijvoorbeeld door stroomuitval) tijdens automatische maaimodus

Oplossing:

- Melding met OK bevestigen
 - Stroomvoorziening van het dockingstation testen – de rode led moet tijdens het maaien voortdurend branden, vervolgens OK-toets indrukken (⇒ 13.1)
-

Melding:

4006 – Laadprocedure onderbroken
Om vrij te geven OK drukken

Mogelijke oorzaak:

- Storing in programmaverloop
- Stroomuitval tijdens het opladen
- De robotmaaier is uit het dockingstation gerold

Oplossing:

- Melding met OK bevestigen
 - Stroomvoorziening van het dockingstation controleren – de rode led knippert langzaam als de robotmaaier is ingedockt (⇒ 13.1)
 - Controleren of het dockingstation zich op de juiste positie bevindt (⇒ 9.1)
-

Melding:

4008 – Storing contact bedieningseenheid
Om vrij te geven OK drukken

Mogelijke oorzaak:

- Bedieningsconsole niet juist geplaatst

Oplossing:

- Bedieningsconsole plaatsen
 - Melding met OK bevestigen
-

Melding:

4009 – Storing kapsensor
Om vrij te geven OK drukken

Mogelijke oorzaak:

- Kap verschoven

Oplossing:

- Positie van de kap testen
 - Beweeglijkheid van kap testen en eventueel de kaplaging reinigen
 - Melding met OK bevestigen
-

Melding:

4016 – Sensorafwijking STOP-toets
Om vrij te geven OK drukken

Mogelijke oorzaak:

- storing in programmaverloop

Oplossing:

- Melding met OK bevestigen
-

Melding:

4027 – STOP-toets bediend
Om vrij te geven OK drukken

Mogelijke oorzaak:

- STOP-toets is ingedrukt

Oplossing:

- melding met OK bevestigen

25. Defectopsporing

Ondersteuning en hulp bij het gebruik

Ondersteuning en hulp bij het gebruik zijn te krijgen bij de STIHL vakhandelaar.

Ga voor contactmogelijkheden en verdere informatie naar <https://support.stihl.com/> of <https://www.stihl.com/>.

- ✘ Neem eventueel contact op met een vakhandelaar. STIHL beveelt de STIHL vakhandelaar aan.
-

Storing:

De robotmaaier werkt op het verkeerde tijdstip

Mogelijke oorzaak:

- tijd en datum verkeerd ingesteld
- Actieve tijden verkeerd ingesteld
- Apparaat is door onbevoegden in gebruik genomen

Oplossing:

- Tijd en datum instellen (⇒ 11.10)
 - Actieve tijden instellen (⇒ 11.7)
 - Veiligheidsstand "Midden" of "Hoog" instellen (⇒ 11.16)
-

Storing:

De robotmaaier werkt tijdens een actieve tijd niet

Mogelijke oorzaak:

- Accu wordt geladen
- Automaat uitgeschakeld
- Actieve tijd uitgeschakeld
- Regen ontdekt
- Als het maaischematype "Dynamisch" is geactiveerd: de wekelijkse maaiduur is bereikt, geen verdere maaibeurt in deze week nodig
- Melding is actief

- Klep geopend of niet aanwezig
- Dockingstation niet aangesloten op het elektriciteitsnet
- Toegestaan temperatuurbereik verlaten
- Stroomuitval

Oplossing:

- Accu geheel laten laden (⇒ 15.7)
- Automaat inschakelen (⇒ 11.7)
- Actieve tijd vrijgeven (⇒ 11.7)
- Regensensor instellen (⇒ 11.11)
- Geen verdere actie vereist, maaibeurten worden in het maaischematype "Dynamisch" automatisch over de week verdeeld – zo nodig maaibeurt in het menu "Start" activeren (⇒ 11.5)
- Weergegeven storing verhelpen en melding met OK bevestigen (⇒ 24.)
- Klep sluiten (⇒ 15.2)
- Stroomvoorziening van het dockingstation controleren (⇒ 9.3)
- Robotmaaier laten opwarmen of afkoelen – normaal temperatuurbereik voor gebruik van de robotmaaier: +5 °C tot +40 °C. Voor nadere informatie verwijzen wij u naar uw vakhandelaar. ✘
- Stroomvoorziening controleren. Zodra de robotmaaier na een periodieke controle weer een draadsignaal herkent, zet deze het onderbroken maaiproces voort. Daardoor kan het ook meerdere minuten duren voordat het maaien na de stroomuitval automatisch wordt voortgezet. De afstanden tussen de afzonderlijke periodieke controles nemen toe naarmate de stroomuitval langer duurt.

Storing:

De robotmaaier maait niet na het opvragen van het menu "Start"

Mogelijke oorzaak:

- Accu onvoldoende opgeladen
- Regen ontdekt
- Klep niet gesloten of niet aanwezig
- Melding is actief
- "Terug" is geactiveerd op het dockingstation

Oplossing:

- Accu opladen (⇒ 15.7)
- Regensensor instellen (⇒ 11.11)
- Klep sluiten (⇒ 15.2)
- Weergegeven storing verhelpen en melding met OK bevestigen (⇒ 24.)
- Terugkeer beëindigen of commando na het indocken opnieuw uitvoeren

Storing:

De robotmaaier werkt niet en er staat geen melding in het display

Mogelijke oorzaak:

- Apparaat staat in stand-by
- Accu defect

Oplossing:

- Willekeurige toets indrukken om de robotmaaier te activeren – statusmelding verschijnt (⇒ 11.2)
- Accu vervangen (✘)

Storing:

De robotmaaier maakt veel geluid en trilt

Mogelijke oorzaak:

- Maaimes is beschadigd
- Maaiwerk is erg vuil

Oplossing:

- Maaimes vervangen – hindernissen op het gazon verwijderen (⇒ 16.4), (✘)
- Maaiwerk reinigen (⇒ 16.2)

Storing:

Slechte mulch- of maieresultaten

Mogelijke oorzaak:

- grashoogte is in verhouding tot de snijhoogte te hoog
- Het gazon is erg nat
- Maaimes is bot of versleten
- Actieve tijden ontoereikend, maaiduur te kort
- Grootte van maaivlak verkeerd afgesteld
- Maaivlak met zeer hoog gazon
- Lange regenfasen

Oplossing:

- snijhoogte instellen (⇒ 9.5)
- Regensensor instellen (⇒ 11.11)
- Actieve tijden verschuiven (⇒ 11.7)
- Maaimes vervangen (⇒ 16.4), (✘)
- Actieve tijden verlengen of uitbreiden (⇒ 11.7)
- Maaiduur verlengen (⇒ 11.7)
- Nieuw maaischema maken (⇒ 11.7)
- Voor een goed maieresultaat heeft de robotmaaier afhankelijk van de grootte van het te maaien oppervlak zo'n 2 weken nodig.
- Maaien bij regen toestaan (⇒ 11.11)
- Actieve tijden verlengen (⇒ 11.7)

Storing:

Display in een vreemde taal

Mogelijke oorzaak:

- Taalinstelling is gewijzigd

Oplossing:

- Taal instellen (⇒ 9.7)

Storing:

Op het maaivlak ontstaan bruine (aardachtige) plekken

Mogelijke oorzaak:

- Maaiduur is in verhouding met het maaivlak te lang
- Begrenzingsdraad is in te scherpe bochten gelegd
- Grootte van maaivlak verkeerd afgesteld

Oplossing:

- Maaiduur verkorten (⇒ 11.7)
- Ligging van de begrenzingsdraad verbeteren (⇒ 12.)
- Nieuw maaischema maken (⇒ 11.7)

Storing:

Maai beurten zijn duidelijk korter dan normaal

Mogelijke oorzaak:

- Gras is erg lang of te nat
- Apparaat (maaiwerk, aandrijfwielen) is erg vervuild
- Accu is aan het einde van zijn levensduur

Oplossing:

- Snijhoogte instellen (⇒ 9.5)
- Regensensor instellen (⇒ 11.11)
- Actieve tijden verschuiven (⇒ 11.7)
- Apparaat reinigen (⇒ 16.2)
- Accu vervangen – een aanbeveling daartoe op het display opvolgen (✘), (⇒ 24.)

Storing:

De robotmaaier is ingedockt, de accu wordt niet opgeladen

Mogelijke oorzaak:

- Opladen van de accu niet nodig

- Dockingstation niet aangesloten op het elektriciteitsnet
- Indocken met fouten
- Laadcontacten gecorrodeerd
- Apparaat staat in stand-by

Oplossing:

- Geen actie vereist – opladen van de accu gebeurt automatisch na het dalen onder een bepaalde spanning
- Stroomvoorziening van het dockingstation controleren (⇒ 9.8)
- Robotmaaier op het maaivlak uitschakelen en terug naar het dockingstation (⇒ 11.6) sturen, hierbij nagaan of hij goed indockt – zo nodig positie van dockingstation verbeteren (⇒ 9.1)
- Laadcontacten vervangen (✘)
- Willekeurige toets indrukken om de robotmaaier te activeren - statusmelding verschijnt (⇒ 11.2)

Storing:

Indocken werkt niet

Mogelijke oorzaak:

- Oneffenheden bij de toegang tot het dockingstation
- Aandrijfwielen of bodemplaat vuil
- Begrenzingsdraad bij dockingstation onjuist gelegd
- Uiteinden van de begrenzingsdraad niet ingekort

Oplossing:

- Oneffenheden bij de toegang verhelpen (⇒ 9.1)
- Aandrijfwielen en bodemplaat van het dockingstation reinigen (⇒ 16.2)
- Begrenzingsdraad opnieuw leggen – nagaan of deze bij het dockingstation goed ligt (⇒ 9.9)

- Begrenzingsdraad zoals beschreven inkorten en zonder draadreserves leggen – uitstekende uiteinden niet oprollen (⇒ 9.10)

Storing:

Robotmaaier rijdt aan het dockingstation voorbij of dokt scheef aan

Mogelijke oorzaak:

- Draadsignaal door invloeden van buitenaf beïnvloed
- Begrenzingsdraad bij dockingstation onjuist gelegd

Oplossing:

- Robotmaaier en dockingstation opnieuw koppelen – erop letten dat de robotmaaier voor het koppelen recht in het dockingstation staat (⇒ 9.11)
- Begrenzingsdraad opnieuw leggen – nagaan of deze bij het dockingstation goed ligt (⇒ 9.9)
Controleren of de uiteinden van de begrenzingsdraad goed op het dockingstation zijn aangesloten (⇒ 9.10)

Storing:

De robotmaaier is over de begrenzingsdraad heengereden

Mogelijke oorzaak:

- begrenzingsdraad is onjuist gelegd, afstanden zijn niet juist
- Te grote helling in het maaivlak
- Stoorvelden beïnvloeden de robotmaaier

Oplossing:

- Ligging van de begrenzingsdraad controleren (⇒ 11.13), afstanden met de iMOW® Ruler controleren (⇒ 12.5)
- Ligging van de begrenzingsdraad controleren, zones met een te grote helling blokkeren (⇒ 11.13)

- STIHL vakhandelaar contacteren (✘)

Storing:

De robotmaaier zit vaak vast

Mogelijke oorzaak:

- Snijhoogte te laag
- Aandrijfwielen vuil
- Kulen, hindernissen op het maaivlak

Oplossing:

- snijhoogte hoger zetten (⇒ 9.5)
- Aandrijfwielen reinigen (⇒ 16.2)
- Gaten in het maaivlak dichtmaken, verboden zones rond hindernissen aanbrengen, hindernissen verwijderen (⇒ 9.9)

Storing:

De stootsensor wordt niet geactiveerd wanneer de robotmaaier een hindernis raakt

Mogelijke oorzaak:

- Lage hindernis (minder dan 8 cm hoog)
- De hindernis zit niet vast aan de ondergrond – bijv. fruit uit een boom of een tennisbal

Oplossing:

- Hindernis verwijderen of met verboden zone afbakenen (⇒ 12.9)
- Hindernis verwijderen

Storing:

Rijsporen aan de rand van het maaivlak

Mogelijke oorzaak:

- Te vaak randmaaien
- Te lange maaiduur
- Startpunten in gebruik
- Accu wordt aan het einde van de levensduur zeer vaak opgeladen

- Verplaatste rit naar docking (corridor) niet ingeschakeld

Oplossing:

- Randmaaïen uitschakelen of terugbrengen naar één keer per week (⇒ 11.13)
- Maaiduur verkorten
- Op geschikte maaivlakken alle maaibeurtten bij het dockingstation starten (⇒ 11.14)
- Accu vervangen – een aanbeveling daartoe op het display opvolgen (✘), (⇒ 24.)
- Verplaatste rit naar docking (corridor) inschakelen (⇒ 11.13)

Storing:

ongemaaid gras aan de rand van het maaivlak

Mogelijke oorzaak:

- randmaaïen uitgeschakeld
- Begrenzingsdraad onnauwkeurig gelegd
- Gras is buiten bereik van het maimes

Oplossing:

- rand één- of tweemaal per week maaïen (⇒ 11.13)
- Ligging van de begrenzingsdraad controleren (⇒ 11.13), afstanden met de iMOW® Ruler controleren (⇒ 12.5)
- Ongemaaide zones regelmatig met een geschikte gazontrimmer bewerken

Storing:

Geen draadsignaal

Mogelijke oorzaak:

- Dockingstation uitgeschakeld – led brandt niet
- Dockingstation niet aangesloten op het elektriciteitsnet – led brandt niet

- Begrenzingsdraad niet aangesloten op het dockingstation – rode led knippert (⇒ 13.1)
- Begrenzingsdraad onderbroken – rode led knippert (⇒ 13.1)
- Robotmaaier en dockingstation zijn niet gekoppeld
- Defect in de elektronica – led knippert SOS (⇒ 13.1)

Oplossing:

- Dockingstation inschakelen (⇒ 13.1)
- Stroomvoorziening van het dockingstation controleren (⇒ 9.8)
- Begrenzingsdraad op dockingstation aansluiten (⇒ 9.10)
- Draadbreuk zoeken (⇒ 16.7), daarna begrenzingsdraad met draadverbinders herstellen (⇒ 12.16)
- Robotmaaier en dockingstation koppelen (⇒ 9.11)
- Vakhandelaar contacteren (✘)

Storing:

Led op het dockingstation knippert SOS

Mogelijke oorzaak:

- Minimale lengte van de begrenzingsdraad onderschreden
- Defect in de elektronica

Oplossing:

- AKM 100 installeren (✘)
- Vakhandelaar contacteren (✘)

Storing:

De robotmaaier ontvangt geen GPS-signaal

Mogelijke oorzaak:

- Er wordt nog verbinding met satellieten gemaakt
- 3 of minder satellieten binnen bereik

- Apparaat bevindt zich in een dood punt

Oplossing:

- Geen verdere actie vereist, het kan enkele minuten duren voordat er verbinding is
- Afscherpende hindernissen (bijv. bomen, luifels) ontwijken of verwijderen

Storing:

De robotmaaier kan geen radiografische verbinding maken

Mogelijke oorzaak:

- het maaivlak bevindt zich in een dood punt
- Radiografische module niet geactiveerd

Oplossing:

- Radiografische module door de STIHL vakhandelaar laten controleren (✘)

Storing:

De robotmaaier kan met de app niet worden bereikt

Mogelijke oorzaak:

- Radiografische module inactief
- Robotmaaier in stand-by
- Geen internetverbinding
- Robotmaaier niet aan juiste e-mailadres toegewezen

Oplossing:

- De radiografische module wordt tijdens het koppelen uitgeschakeld, daarna opnieuw geactiveerd en de robotmaaier is weer bereikbaar
- Robotmaaier met een druk op de toets activeren, energiemodus "Standaard" instellen (⇒ 11.10)
- Apparaat waarop de app geïnstalleerd is met internet verbinden
- E-mailadres corrigeren (⇒ 10.)

Storing:

Inwendige kaart voor teruggaan naar docking kan niet worden gemaakt.

Mogelijke oorzaak:

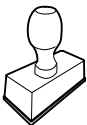
- Onderbreking of afbreken van de rit langs de rand, bijv. door een hindernis, optillen
- Onjuiste ligging van de draad
- Verlaten van de begrenzingsdraad

Oplossing:

- Rit langs de rand herhalen, de rit langs de rand moet zonder onderbreking worden uitgevoerd
- Voer de rit langs de rand op een later tijdstip uit
- Corrigeer de ligging van de draad

26. Onderhoudsschema

26.1 Leveringsbevestiging

Model: _____
Serienummer:
<input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
Datum: <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>

Volgende onderhoudsbeurt
Datum: <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>

26.2 Servicebevestiging



Geef deze gebruiksaanwijzing bij onderhoudswerkzaamheden aan uw STIHL vakhandelaar.

Hij geeft in de voorgedrukte velden aan welke servicewerkzaamheden er zijn uitgevoerd.

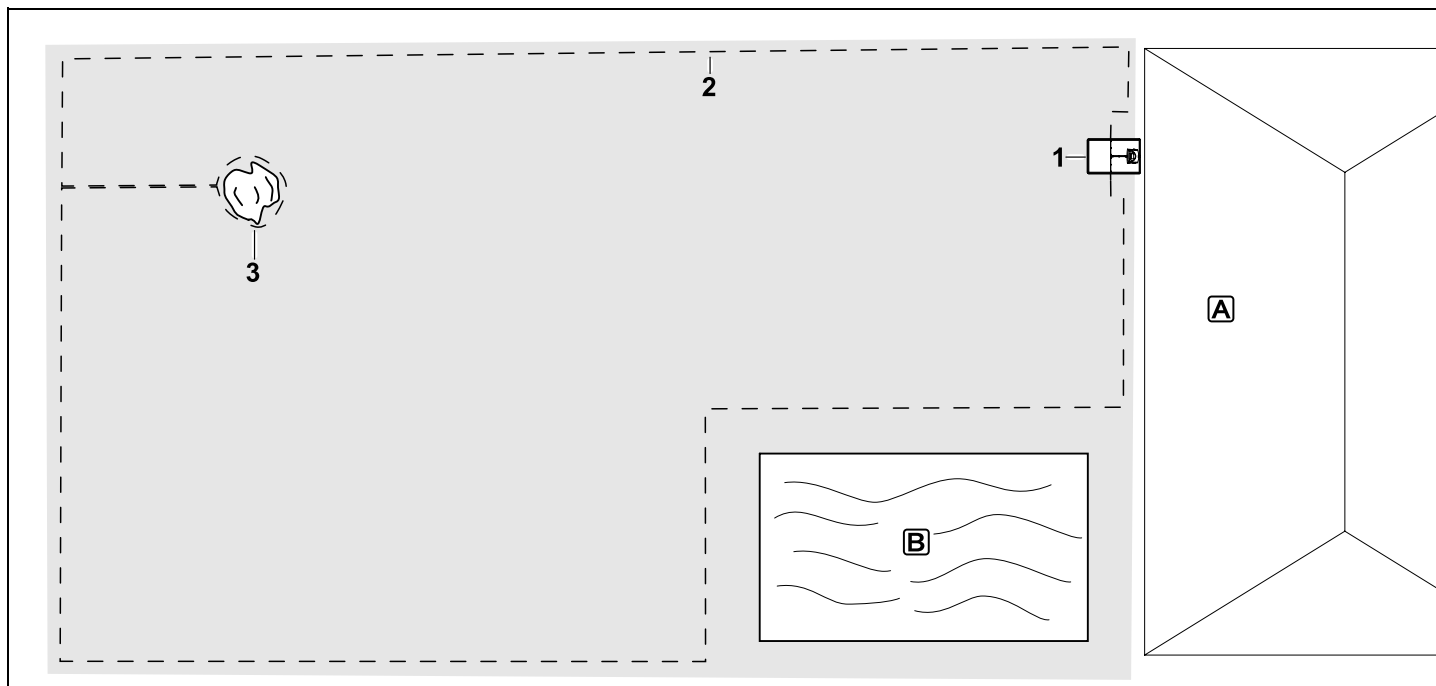


Service uitgevoerd op



Datum volgende servicebeurt

27. Installatievoorbeelden



Rechthoekig maaivlak met vrijstaande boom en zwembad

Dockingstation:

Locatie (1) bij het huis **A**

Verboden zone:

Installatie rondom de vrijstaande boom (3), uitgaand van een in een rechte hoek t.o.v. de rand geïnstalleerd verbindingstraject.

Zwembad:

Omwille van de veiligheid (voorgeschreven draadafstand) wordt de begrenzingsdraad (2) om het bad **B** heen gelegd.

Draadafstanden: (⇒ 12.5)

Afstand tot de rand: **28 cm**

Afstand tot aangrenzend, berijdbaar oppervlak (bijv. voetpad) met een hoogteverschil kleiner dan +/- 1 cm: **0 cm**

Afstand rondom de boom: **28 cm**

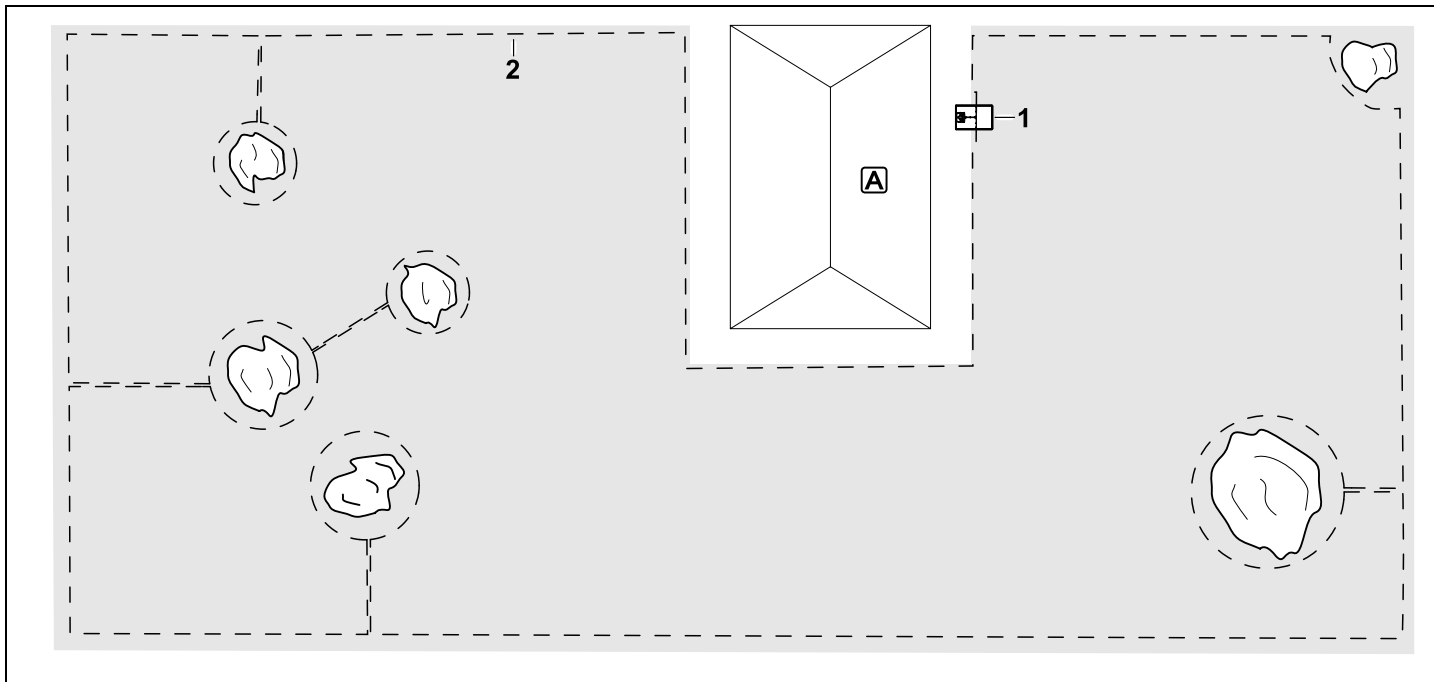
Afstand tot wateroppervlak: **100 cm**

Programmering:

Na het vastleggen van de grootte van het maaivlak zijn geen verdere aanpassingen nodig.

Bijzonderheden:

Maai ongemaaide zones rondom het zwembad regelmatig handmatig of bewerk deze met een geschikte gazontrimmer.



U-vormig maaivlak met meerdere vrijstaande bomen

Dockingstation:

Locatie (1) bij het huis **A**

Verboden zones:

Installatie rondom de vrijstaande bomen, steeds uitgaand van in een rechte hoek ten opzichte van de rand (2) geïnstalleerde verbindingstrajecten, 2 verboden zones zijn met een verbindingstraject verbonden.

Draadafstanden: (⇒ 12.5)

Afstand tot de rand: **28 cm**

Aangrenzend, berijdbaar oppervlak (bijv. voetpad) met een hoogteverschil kleiner dan +/- 1 cm: **0 cm**

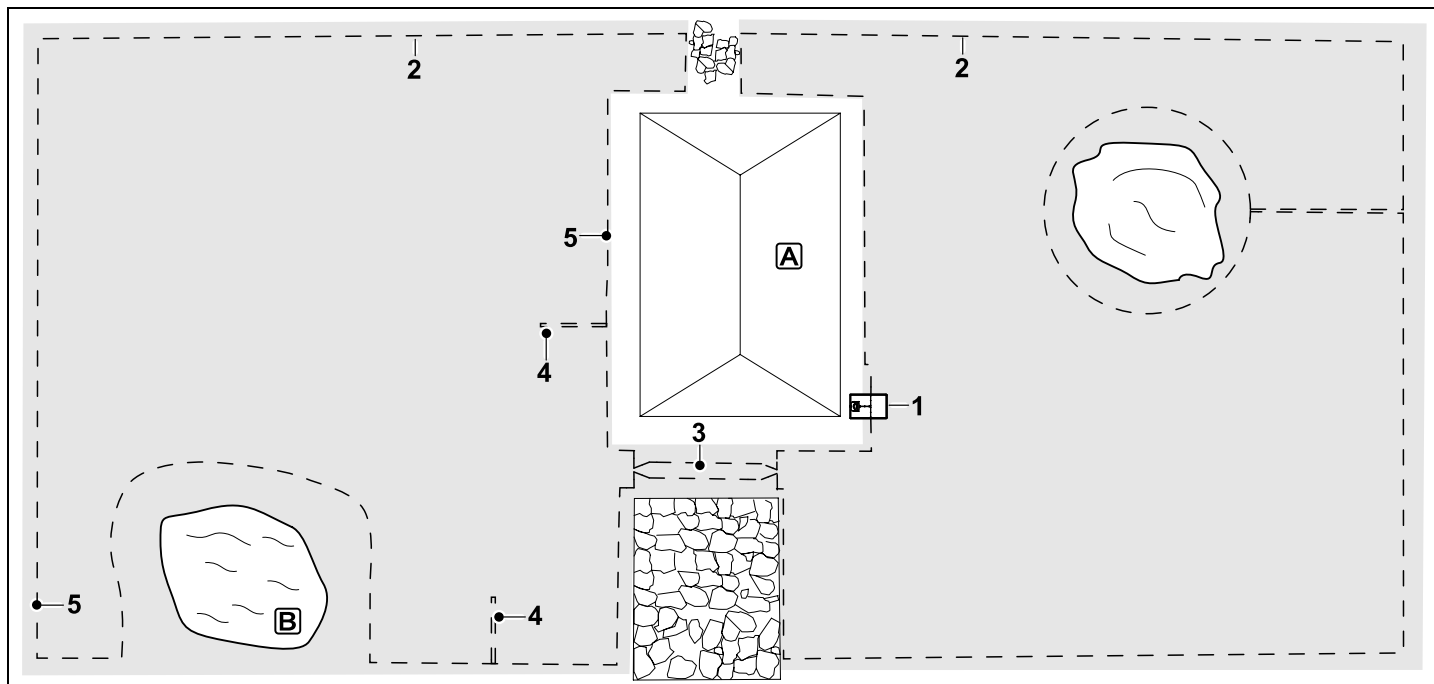
Afstand rondom de bomen: **28 cm**

Programmering:

Na het vastleggen van de grootte van het maaivlak zijn geen verdere aanpassingen nodig.

Bijzonderheden:

Boom in de hoek van het maaivlak – bewerk het gebied achter de afgebakende boom regelmatig met een geschikte gazontrimmer of laat het als hoog gras staan.



Gedeeld maaivlak met vijver en vrijstaande boom

Dockingstation:

Locatie (1) bij het huis **A**

Verboden zone:

Installatie rondom de vrijstaande boom, uitgaand van een in een rechte hoek t.o.v. de rand geïnstalleerd verbindingstraject.

Vijver:

Omwille van de veiligheid (voorgeschreven draadafstand) wordt de begrenzingsdraad (2) om de vijver **B** heen gelegd.

Draadafstanden: (⇒ 12.5)

Afstand tot de rand: **28 cm**

Afstand tot aangrenzend, berijdbaar oppervlak (bijvoorbeeld een voetpad) met een hoogteverschil van minder dan +/-

1 cm: **0 cm**

Om de boom: **28 cm**

Afstand tot het wateroppervlak: **100 cm**

Doorgang:

Installatie van een doorgang (3).

Draadafstand: **22 cm** (⇒ 12.11)

Zoeklussen:

Installatie van twee zoeklussen (4) voor het gebruik van de functie Verplaatste rit naar het begin. (⇒ 11.13)

Minimumafstand vanaf de toegang tot de doorgang: **2 m**

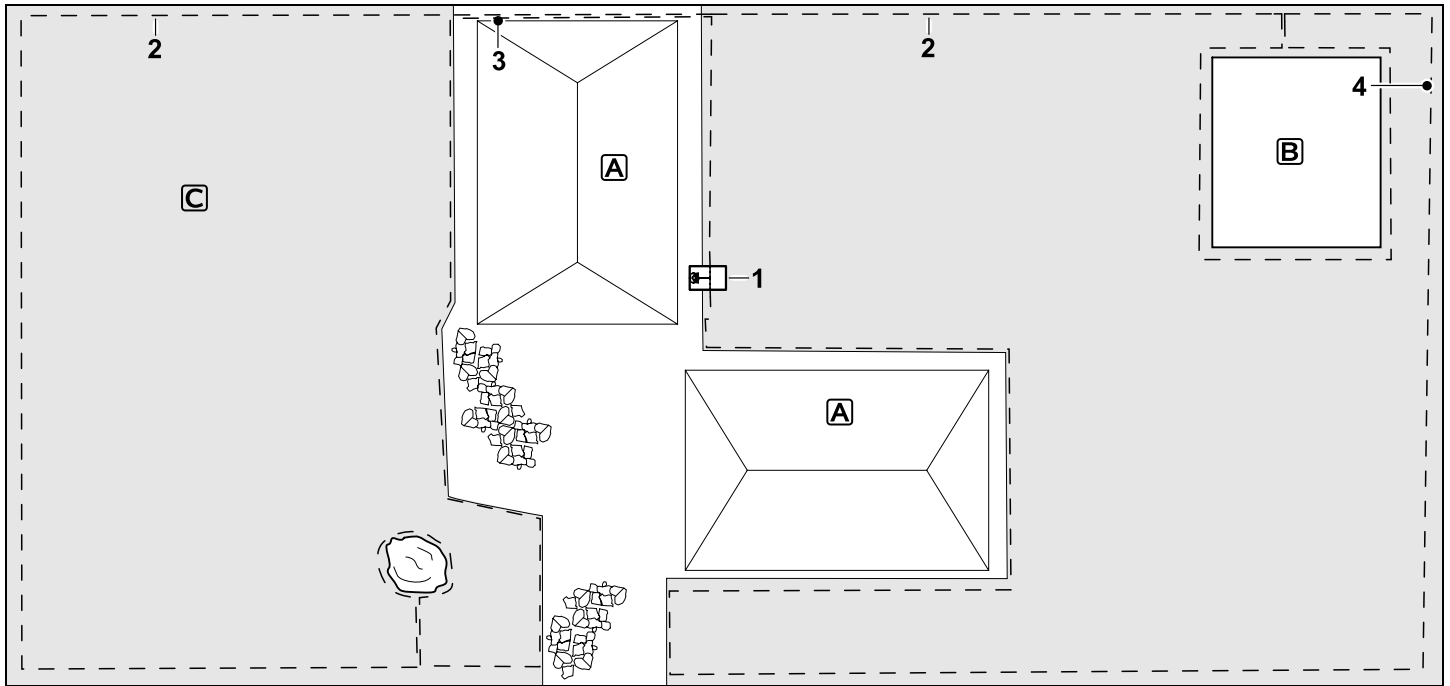
Houd een minimale afstand tot hoeken aan. (⇒ 12.12)

Programmering:

Leg de totale grootte van het maaivlak vast, programmeer 2 startpunten (5) (in de buurt van het dockingstation en in de buurt van de vijver) (⇒ 11.14)

Bijzonderheden:

Maaï ongemaaide zones, bijvoorbeeld rondom de vijver, regelmatig handmatig of bewerk deze met een geschikte gazontimmer.



Gedeeld maaivlak – robotmaaier kan niet zelf van het ene naar het andere maaivlak rijden.

Dockingstation:

Locatie (1) direct naast de huizen **A**

Verboden zones:

Installatie rondom de vrijstaande boom en rondom de moestuin **B**, uitgaand van een in de rechte hoek t.o.v. de rand geïnstalleerd verbindingstraject.

Draadafstanden: (⇒ 12.5)

Afstand tot aangrenzend, bereikbaar oppervlak (bijvoorbeeld een terras) met een hoogteverschil van minder dan +/- 1 cm: **0 cm**

Afstand tot hoge hindernissen: **28 cm**

Afstand tot de boom: **28 cm**

Minimale draadafstand in de vernauwingen achter de moestuin: **44 cm**

Aanpalend gazon:

Installatie van een aanpalend gazon **C**, leg het verbindingstraject (3) op het terras in een kabelgoot.

Programmering:

grootte van het maaivlak (zonder aanpalend gazon) vastleggen, 1 startpunt (4) in de vernauwing voor het gebruik van de functie Verplaatste rit naar het begin (⇒ 11.13) programmeren – startfrequentie 2 van 10 maaibeurten (⇒ 11.14)

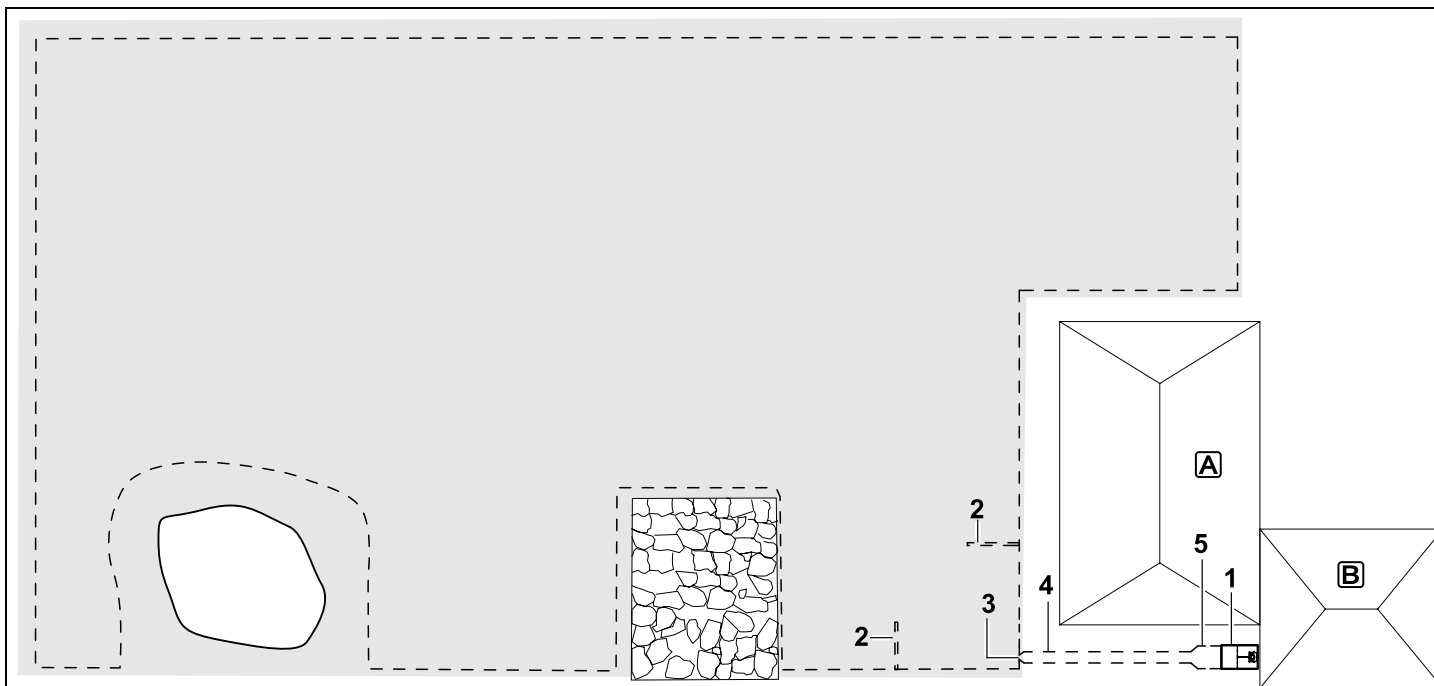
Bijzonderheden:

Breng de robotmaaier meerdere malen per week naar het aanpalende gazon en

activeer het menu "Start". (⇒ 11.5)

Houd rekening met het te bewerken oppervlak. (⇒ 14.4)

Installeer zo nodig twee gescheiden maaivlakken met 2 dockingstations.



Maaivlak met extern dockingstation (1)

Dockingstation:

Locatie (1) vlakbij de garage (B) en achter het huis (A).

Draadafstanden: (⇒ 12.5)

Afstand tot de rand: **28 cm**

Afstand tot aangrenzend, berijdbaar oppervlak (bijvoorbeeld een terras) met een hoogteverschil van minder dan +/- 1 cm: **0 cm**

Afstand tot het wateroppervlak: **100 cm**

Zoeklussen:

Installatie van twee zoeklussen (2) voor het gebruik van de functie Verplaatste rit naar het begin. (⇒ 11.13)

Minimale afstand van de inrit van de

doorgang: **2 m**

Houd een minimale afstand tot hoeken aan. (⇒ 12.12)

Programmering:

Vastleggen van het maaivlak en vastleggen van ten minste één startpunt buiten de doorgang naar het dockingstation. (⇒ 11.14)

Bijzonderheden:

Installatie van een doorgang (4) met trechervormige toegang (3). (⇒ 12.11)
Draadafstand: 22 cm

De doorgang (4) leidt naar het externe dockingstation (1). Vergroot de draadafstand in de doorgang een meter voor het dockingstation tot de breedte van

de grondplaat (5). (⇒ 9.9)

Let op de benodigde ruimte in de doorgang en naast het dockingstation.

28. Opensourcesoftware

Dit product bevat auteursrechtelijk beschermde opensourcesoftware, die door de desbetreffende auteurs onder bepaalde licentievoorwaarden, zoals de GNU General Public License (GPL), de GNU Lesser General Public License (LGPL), de Apache License of soortgelijke licenties is gepubliceerd. Indien deze gebruiksaanwijzing eigendomsrechten, gebruiksvoorwaarden of licentievoorwaarden bevat die in tegenspraak zijn met een toepasbare opensourcelicentie, zijn deze niet van toepassing. Op het gebruik en de verspreiding van in het product opgenomen opensourcesoftware is uitsluitend de desbetreffende opensourcelicentie van toepassing. Voor zover de van toepassing zijnde licentie u het recht op de broncode in deze software en/of andere aanvullende gegevens toekent, kunt u deze gedurende een periode van drie jaar na onze laatste uitlevering van het product en, indien de licentievoorwaarden dit vereisen, zo lang als wij klantenondersteuning voor het product aanbieden, ontvangen. Als u de volledige corresponderende broncode van ons wilt ontvangen, moet u een e-mailbericht met een verzoek om deze broncode naar oss@stihl.de verzenden. Wanneer u de volledige corresponderende broncode op een fysiek medium (bijv. een cd-rom) wilt ontvangen, worden de kosten voor de fysieke distributie van de broncode bij u in rekening gebracht. Dit aanbod geldt voor iedereen die deze informatie ontvangt.

Een actuele lijst van de opgenomen opensourceonderdelen kunt u op het volgende adres vinden:

<http://opensource.stihl.com/>