

STIHL

STIHL RMI 422 PC-L

Instruction Manual
Manual de instrucciones



! WARNING

Read Instruction Manual thoroughly before use and follow all safety precautions – improper use can cause serious or fatal injury.

! ADVERTENCIA

Antes de usar la máquina lea y siga todas las precauciones de seguridad dadas en el manual de instrucciones – el uso incorrecto puede causar lesiones graves o mortales.



GB Instruction Manual
1 - 91

USA Manual de instrucciones
92 - 193

Contents

1	Introduction	3
2	Guide to Using this Manual	3
2.1	Signal Words	3
2.2	Symbols in Text	3
3	Main Parts	4
3.1	Robotic Mower	4
3.2	Docking Station	5
3.3	Control Panel	5
3.4	Installation Material	6
4	Safety Symbols	6
4.1	Robotic Mower	6
5	IMPORTANT SAFETY INSTRUCTIONS	7
5.1	Intended Use	7
5.2	Operator	7
5.3	Personal Protective Equipment	7
5.4	Robotic Mower	8
5.5	Integrated Battery	9
5.6	Using the Robotic Mower	10
6	Docking Station and Power Supply Safety	13
6.1	Introduction	13
6.2	Warnings and Instructions	14
7	Maintenance, Repair and Storage	15
7.1	Warnings and Instructions	15
8	Operating Principle	16
9	Key Features	17
9.1	Key Features	17
10	Installing the Robotic Mower	18
10.1	Preparing the Lawn and the Robotic Mower for Operation	18
10.2	Setting the Language, Date and Time	19
10.3	Installing the Docking Station	20
10.4	Installing the Perimeter Wire	24
10.5	Connecting the Perimeter Wire to the Docking Station	27
10.6	Linking the Robotic Mower and Docking Station	31
10.7	Checking the Installation	31
10.8	Programming the Robotic Mower: the Mowing Plan	32
10.9	Completing the Initial Installation and First Mowing Operation	34
11	Installing the Perimeter Wire	34
11.1	Planning the Layout of the Mowing Area	34
11.2	Making a Sketch of the Mowing Area	35
11.3	Measuring Wire Clearances with the iMow Ruler	36
11.4	Measuring Wire Clearances at Corners	37
11.5	Routing the Perimeter Wire in Confined Areas	37
11.6	Routing Around Restricted Areas	38
11.7	Installing Linked Areas and Secondary Areas	39
11.8	Installing Corridors	39
11.9	Installing Search Loops	40
11.10	Installing Linking Sections	41
11.11	Accurate Mowing Along Edges	42
11.12	Sloping Terrain in the Mowing Area	42
11.13	Installing Reserve Wire	42
11.14	Using Wire Connectors	43
11.15	Installing the Perimeter Wire Closer to the Edge of the Mowing Area	43
12	Docking Station	44
12.1	LED on the Docking Station	44
12.2	Docking Station Controls	44
12.3	Docking the Robotic Mower	45
12.4	Charging the Robotic Mower	45
13	Control Panel Display Information	46
13.1	Information Area	46
13.2	Status Screens	47
14	Menu Functions	48
14.1	Navigating the Menus	48

STIHL

This instruction manual is protected by copyright. All rights reserved, especially the rights to reproduce, translate and process with electronic systems.

14.2 Overview	49	23 Specifications	83
14.3 Commands	50	23.1 STIHL RMI 422.0 PC-L Robotic Mower (iMow)	83
14.4 Information	51	23.2 STIHL AAI 80 Battery	83
14.5 Mowing Plan	52	23.3 STIHL ADO 401 Docking Station and OWA-60U- 27VUSM Power Supply	83
14.6 Active Times	53	23.4 Symbols on the Robotic Mower, Battery, Docking Station and Power Supply	84
14.7 Mowing Duration	54	23.5 Engineering Improvements	84
15 Settings	55	23.6 FCC 15 Compliance Statement	84
15.1 Settings Overview	55	24 Replacement Parts and Equipment	85
15.2 iMow Settings	55	24.1 Genuine STIHL Replacement Parts	85
15.3 Installation	56	24.2 Standard Replacement Parts and Accessories	85
15.4 Safety	57	25 Disposal	85
15.5 Service	59	25.1 Disposal of the Robotic Mower, Docking Station and Power Supply	85
15.6 Setting Starting Points	59	26 Installation Examples	86
16 STIHL iMow App	60	26.1 Installation Examples	86
16.1 Functions of the iMow App	60	27 Limited Warranty	91
17 During Operation	61	27.1 STIHL Incorporated Limited Warranty Policy	91
17.1 Automatic Mowing	61	28 Trademarks	91
17.2 Mowing Duration	61	28.1 Registered Trademarks	91
17.3 Opening and Closing the Flap	61	28.2 Common Law Trademarks	91
17.4 Adjusting the Cutting Height	62	29 Addresses	91
17.5 Adjusting the Mowing Duration and Active Times	62	29.1 STIHL Incorporated	91
17.6 Mowing Outside of Active Times	63		
18 Transporting	63		
18.1 Transporting the Robotic Mower	63		
19 Storing the Robotic Mower and Docking Station	64		
19.1 Robotic Mower	64		
19.2 Docking Station and Power Supply	65		
20 Cleaning	66		
20.1 Cleaning the Robotic Mower and Docking Station	66		
21 Inspection and Maintenance	66		
21.1 Inspection and Maintenance Intervals	66		
21.2 Inspecting the Mowing Blade	67		
21.3 Replacing the Mowing Blade	67		
21.4 Mounting and Removing the Carrier Plate	68		
22 Troubleshooting Guide	70		
22.1 Messages	70		
22.2 Robotic Mower	77		
22.3 Searching for a Wire Break	82		

1 Introduction

Thank you for your purchase. The information contained in this manual will help you receive maximum performance and satisfaction from your STIHL robotic mower and, if followed, reduce the risk of injury from its use.

IMPORTANT

READ CAREFULLY BEFORE USE

KEEP FOR FUTURE REFERENCE



Because a robotic mower is a high-speed cutting tool, designed for operation independent from the active control or supervision of an operator, special safety precautions must be observed to reduce the risk of personal injury.



Read this instruction manual thoroughly before setting up your robotic mower and periodically thereafter. Follow all safety precautions. Careless or improper use of the robotic mower can cause serious or fatal injury.

This robotic mower has a GPS receiver and can also connect to the Internet over a cellular network, allowing the operator to track mowing activity and modify certain settings using the STIHL iMow U.S. mobile and web apps ("iMow App").

Discuss setup and operation of your robotic mower with your authorized STIHL iMow servicing dealer. STIHL recommends having an authorized STIHL iMow servicing dealer set up your robotic mower.

Before the robotic mower can connect to the Internet, the unit must be unlocked by an authorized STIHL iMow dealer. The dealer can also guide you through the registration and activation process.

Do not lend or rent your robotic mower without this instruction manual. Allow only persons who fully understand the information in this manual to set up, operate or maintain the robotic mower. The operator must be familiar with the

robotic mower's controls before starting work. The operator is responsible for accidents or hazards occurring to other people or their property.

For further information, or if you do not understand any of the instructions in this manual, please refer to the iMow App, go to www.stihlusa.com or contact your authorized STIHL iMow servicing dealer.

2 Guide to Using this Manual

2.1 Signal Words

This manual contains safety information that requires your special attention. Such information is introduced with the following symbols and signal words:



DANGER

Indicates a hazardous situation that, if not avoided, will result in death or serious injury.



WARNING

Indicates a hazardous situation that, if not avoided, could result in death or serious injury.

NOTICE

Indicates a risk of property damage, including damage to the machine or its individual components.

2.2 Symbols in Text

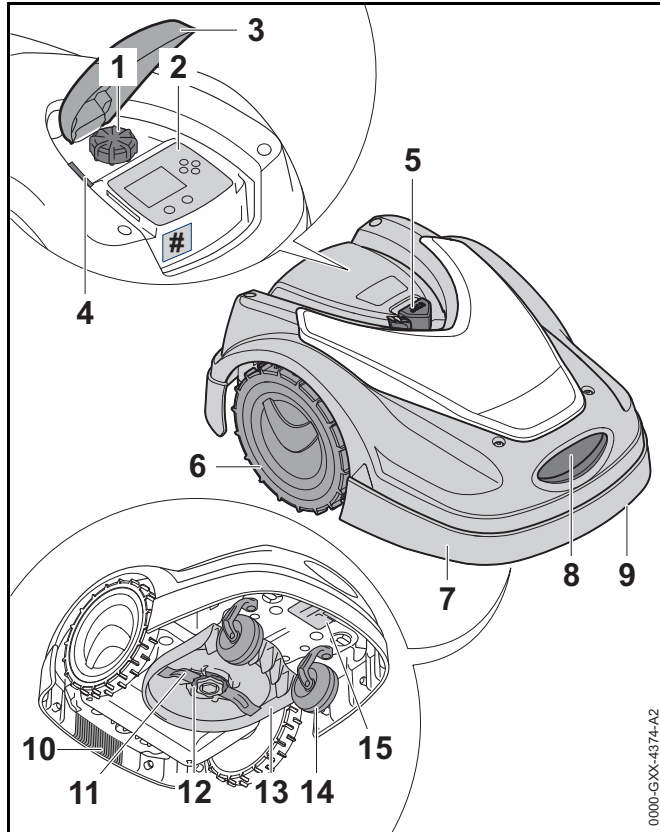
The following symbol is included to assist you with the use of the manual:



Refers to a designated chapter or sub-chapter in this instruction manual.

3 Main Parts

3.1 Robotic Mower



1 Cutting Height Adjustment Knob

For adjusting the height of the mowing blade.

2 Control Panel

For navigating the mower's menu options.

3 Flap

Covers the control panel and cutting height adjustment knob.

4 Rain Sensor

Detects rainfall.

5 STOP Button

Stops the robotic mower and the mowing blade.

6 Rear Wheels

The mower's drive wheels.

7 Hood

Covers the mower's internal parts.

8 Charging Contacts

Electrical contacts in the robotic mower for connecting to the docking station for charging.

9 Front Carrying Handle (integrated into the Hood)

For lifting and transporting the robotic mower.

10 Rear Carrying Handle (integrated into the Hood)

For lifting and transporting the robotic mower.

11 Mowing Blade

Metal blade for cutting grass.

12 Carrier Plate

For mounting and securing the mowing blade.

13 Mower Deck

Underside of the mower where mowing and mulching operations take place.

14 Front Wheels

Guide wheels for the robotic mower.

15 Battery Compartment

Compartment for the integrated lithium ion battery.

Integrated GPS Receiver (not illustrated)

Provides location, speed and navigation information for the robotic mower.

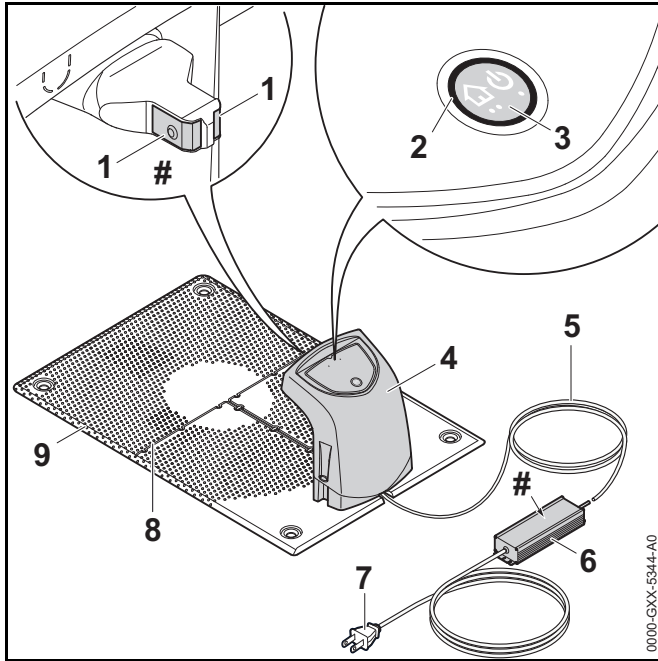
Cellular Module (not illustrated)

Provides an Internet connection.

Rating Plate

Contains electrical information and the product's serial number.

3.2 Docking Station



1 Charging Contacts

Electrical contacts for connecting the docking station to the robotic mower for charging.

2 LED

Indicates the operating status of the docking station and perimeter wire signal.

3 ON/OFF/Home Button

Turns the signal to the perimeter wire on and off.
Commands the robotic mower to return to the docking station when pressed twice within two seconds.

4 Cover

Covers the charging contacts and other electronics of the docking station.

5 Power Supply Cord

Supplies the docking station with electricity when plugged into an electrical outlet.

6 Power Supply

Supplies the docking station and perimeter wire with electricity when plugged into an electrical outlet.

7 Plug

Connects the power supply cord to an electrical outlet.

8 Wire Channels

For securing the perimeter wire in the base plate.

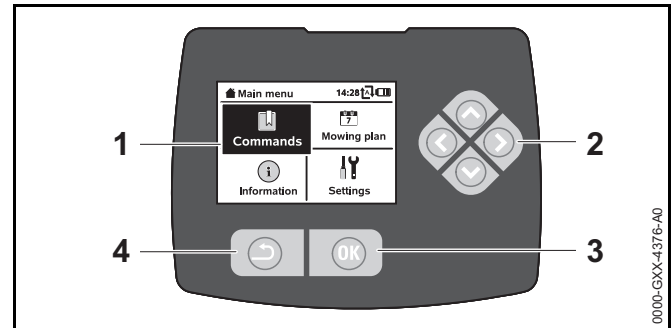
9 Base Plate

Base of the docking station.

Rating Plate

Contains electrical information and the product's serial number.

3.3 Control Panel



1 Graphical Display

Displays the robotic mower's menus and messages.

2 Navigation Pad

For navigating the mower's menu options.

3 OK Button

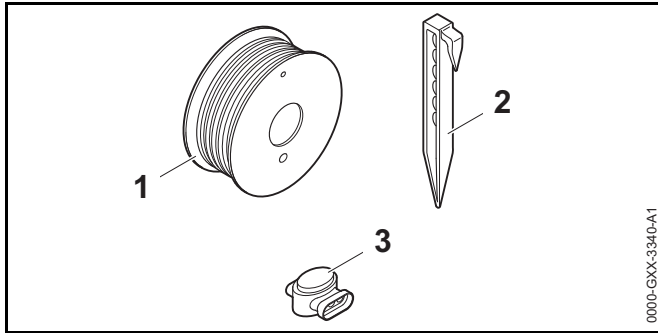
For selecting menu options on the control panel.

4 Back Button

For navigating the robotic mower's menus.

3.4 Installation Material

STIHL recommends having your robotic mower and the perimeter wire installed by an authorized STIHL iMow servicing dealer.



1 Perimeter Wire

Transmits an electrical signal to the robotic mower and defines the mowing area for automatic mowing operation.

2 Wire Stakes

Used to secure the perimeter wire.

3 Wire Connectors

Electrical connectors used to link sections of perimeter wire.

4 Safety Symbols

4.1 Robotic Mower

The following safety symbols are found on the robotic mower:



To reduce the risk of injury, follow the specified safety precautions.



Read and follow all safety precautions in the instruction manual. Improper use can lead to serious or fatal personal injury or property damage.



Wear goggles or close-fitting protective glasses with adequate side protection that are impact-rated and marked as complying with ANSI Z87 "+" when setting up or servicing the robotic mower and anytime you are in the mowing area during operation, 5.3.



To reduce the risk of laceration injuries, keep hands, feet and other body parts away from the mowing blade. Never put hands or feet under the mower, particularly during operation. Never attempt to clear clippings or debris from the mowing blade or mowing deck without first switching off the robotic mower and disabling it by pressing and holding the STOP button for five seconds, 5.6.3.



The rotating cutting attachment may throw or fling foreign objects directly or by ricochet. To reduce the risk of personal injury from thrown objects, inspect the mowing area and remove stones, pieces of metal, glass, wire and other objects that could be thrown by the cutting attachment, 5.6.3.



To reduce the risk of personal injury, keep other persons, especially children, and animals away from the mower during operation. Do not operate the mower when children or pets are or may be in the mowing area or vicinity, 5.6.3.



To reduce the risk of personal injury, keep children away from the mower during operation. Do not operate the mower when children are or may be in the mowing area or vicinity, 5.6.3.



To reduce the risk of injury to animals, keep dogs and other pets away from the mower during operation. Do not operate the mower when animals are or may be in the mowing area or vicinity, 5.6.3.



Never stand on, sit on or attempt to ride the robotic mower or allow others to do so. Serious personal injury and damage to the robotic mower could result, 5.6.3.



Never immerse the robotic mower in water or other liquids, 5.6.3.



Always disable the robotic mower by pressing and holding the STOP button for 5 seconds before lifting, transporting, inspecting, cleaning or servicing, 5.6.3.

5 IMPORTANT SAFETY INSTRUCTIONS

5.1 Intended Use

WARNING

- This robotic mower is intended for autonomous, programmable lawn care. Use for other purposes may increase the risk of personal injury and property damage.
- The robotic mower is intended for cutting grass in yards up to approximately a quarter of an acre (1000 m²).
- The ADO 401 docking station and the OWA-60U-27VUSM power supply are designed for charging the lithium ion battery integrated into the robotic mower and supplying low voltage electrical current to the perimeter wire. Use of the docking station or power supply for any purpose not authorized or intended may result in serious injury or death.
- Improper or unauthorized use of the robotic mower, its integrated battery or the docking station and power supply could result in personal injury or property damage. Use the ADO 401 docking station, the STIHL RMI 422 PC-L robotic mower and its integrated battery only as described in this manual.

5.2 Operator

WARNING

- According to STIHL's current information, the electric motor of this robotic mower should not interfere with a pacemaker.
 - However, persons with a pacemaker or other implanted medical device should consult their physician and device manufacturer before operating this robotic mower.

5.3 Personal Protective Equipment

WARNING

- To reduce the risk of personal injury, always wear proper clothing and protective apparel when:
 - installing the docking station and setting up the robotic mower for operation;
 - installing or repairing the perimeter wire;
 - entering the mowing area or approaching the mower while in operation;
 - replacing the mowing blade;
 - inspecting or cleaning the robotic mower;
- To reduce the risk of eye injury:



Wear goggles or close-fitting protective glasses with adequate side protection that are impact-rated and marked as complying with ANSI Z87 "+" when setting up the docking station and robotic mower, installing or repairing the perimeter wire, inspecting or cleaning the mower, replacing the mowing blade and any time you are in the mowing area during operation.


- Good footing is very important. To help maintain a secure footing and reduce the risk of injury:
 - Always wear substantial footwear with non-slip soles. Do not wear sandals, flip-flops, open-toed or similar footwear.
- To improve your grip and help protect your hands:
 - Always wear heavy-duty, non-slip work gloves made of leather or another wear resistant material when setting up the docking station and robotic mower, installing or repairing the perimeter wire, inspecting or cleaning the mower, replacing the mowing blade and any other time you are handling the robotic mower.
- To reduce the risk of personal injury:
 - Wear overalls or long pants when approaching the robotic mower while in operation. Do not wear shorts.
 - Secure hair above shoulder level before performing any installation, setup, inspection, service, maintenance or cleaning activities, and before approaching the robotic mower while in operation.

5.4 Robotic Mower

WARNING

- If the moving mowing blade contacts you, it will result in serious laceration injuries. To reduce the risk of such injuries:
 - Keep hands, feet and other parts of your body away from the mowing blade.
 - Never touch the moving mowing blade with your hand or any other part of your body.
- To reduce the risk of personal injury to the operator and bystanders:



- Always press and hold the STOP button for 5 seconds to activate the disabling device before assembling, transporting, adjusting, inspecting, cleaning, servicing, maintaining or storing.
- Never lift the robotic mower or reach under the hood to clear clippings or debris, or for any other reason, without first activating the disabling device and confirming that the mowing blade has come to a complete stop.
- Although certain unauthorized attachments may fit STIHL robotic mowers, their use may be extremely dangerous. Only attachments supplied by STIHL or expressly approved by STIHL for use with this specific iMow model are recommended.
 - Use only attachments supplied or expressly approved by STIHL.
 - Never modify this robotic mower or its software in any way.
 - Never attempt to modify or override the robotic mower's controls or safety devices in any way.
 - Never use a robotic mower that has been modified or altered from its original design.
- If the robotic mower is dropped or subjected to similar heavy impacts:
 - Check that it is undamaged, in good condition and functioning properly before continuing work.
 - Check that the controls and safety devices are working properly.
 - Check the display for error messages,  22.1.
 - Never work with a damaged or malfunctioning robotic mower.
 - Never use or charge a robotic mower if the hood or housing is cracked, deformed or excessively hot, if battery fluid is leaking from the battery compartment, or if the battery is otherwise damaged. A damaged battery increases the risk of personal injury and property damage from short circuit, fire or explosion.

- In case of doubt, have the robotic mower checked by your authorized STIHL iMow servicing dealer before using it.
- If the robotic mower is damaged, not working properly or has been immersed in water or other liquids, its components, including its integrated battery, may no longer function properly and safety devices may be inoperative. To reduce the risk of personal injury and property damage:
 - Take the robotic mower to your authorized STIHL iMow servicing dealer to be checked before further use.
- Genuine STIHL replacement parts are specifically designed to match your robotic mower and meet safety and performance requirements. Use of parts that are not authorized or approved by STIHL may cause serious or fatal injury or property damage.
 - STIHL recommends that only identical STIHL replacement parts be used.

5.5 Integrated Battery

▲ WARNING

- Use of an unauthorized charging device can damage the lithium ion battery inside the robotic mower and result in fire, explosion and personal injury and property damage.
 - Charge the robotic mower only with a genuine STIHL ADO 401 docking station and OWA-60U-27VUSM power supply.
- The robotic mower's integrated battery contains safety features and devices which, if damaged, may allow it to generate heat, rupture, leak, ignite or explode.
 - Be alert for signs that the battery may be damaged: never use or charge a robotic mower if the hood or housing is cracked, deformed or excessively hot, if battery fluid is leaking from the battery compartment, or if the battery is otherwise damaged. A damaged battery increases the risk of personal injury and property damage from short circuit, fire or explosion.
 - The battery is integrated into the robotic mower and should not be removed by the operator. Have the integrated battery removed by an authorized STIHL iMow servicing dealer when the battery is depleted or the mower reaches the end of its useful life. Never attempt to remove the battery or open or disassemble the robotic mower's hood for any reason.
 - Never subject the robotic mower to heavy impacts or attempt to crush, drop or otherwise damage it.



- Never heat the robotic mower above 212 °F (100 °C) or place it on or near fires, stoves or other high-temperature locations.

- Never expose the robotic mower to microwaves or high pressures.
- Never insert foreign objects into the robotic mower's charging socket or other openings.

- High temperatures may cause the robotic mower's integrated battery to generate heat, rupture, leak, ignite or explode, resulting in severe or fatal personal injury and property damage. Exposure to temperatures outside the recommended temperature range may also damage the battery and reduce its useful life.



- Use the robotic mower only within an ambient temperature range of 41 °F to 104 °F (5 °C to 40 °C).
- Store the robotic mower only within an ambient temperature range of 32 °F to 122 °F (0 °C to 50 °C).
- Never store the robotic mower inside a vehicle in hot weather.

- To reduce the risk of personal injury and property damage in the event the robotic mower emits smoke, an unusual smell or feels unusually hot while using, charging or storing:
 - Immediately discontinue using or charging the robotic mower and prepare to contact the authorities in the event of fire or explosion.

- To reduce the risk of electric shock:



- Never immerse the robotic mower in water or other liquids.

- Do not attempt to repair, open or disassemble the robotic mower. There are no user-serviceable parts inside.
- If the integrated battery is damaged, battery fluid can leak from the robotic mower. Leaking battery fluid can cause skin and eye irritation or chemical burns.
 - Avoid contact with skin and eyes.
 - Use an inert absorbent such as sand on spilled fluids or liquids.
 - In the event of accidental contact with battery fluids or liquids, immediately rinse the contact area thoroughly with mild soap and water.
 - If battery fluids or liquids get into your eye(s): Do not rub. Rinse water over the open eye(s) for at least 15 minutes and seek medical attention.
- A battery fire can be dangerous. To reduce the risk of severe personal injury and property damage in the event of fire:
 - Evacuate the area. Fire can spread rapidly. Stay clear of any vapors generated and maintain a safe distance.
 - Contact the fire department.
 - Although water can be used to put out a battery fire, use of a multi-purpose, dry chemical fire extinguisher is preferable.

- Consult the fire department regarding proper disposal of the burned battery.

5.6 Using the Robotic Mower

5.6.1 Before Operation

WARNING

- Misuse or unauthorized use may result in personal injury and property damage.
 - Use the robotic mower only as described in this instruction manual.
- Using a robotic mower that is damaged, improperly adjusted or maintained, or not completely and securely assembled can lead to a malfunction and increase the risk of serious personal injury or death.
 - Never operate a robotic mower that is damaged, improperly maintained or not completely and properly assembled.
 - Always check your robotic mower for proper condition and operation before starting work.
 - Never attempt to modify or override the controls or safety devices in any way.
 - If your robotic mower or any part is damaged or does not function properly, take it to your authorized STIHL iMow servicing dealer. Do not use the robotic mower until the problem has been corrected.
- To help reduce the risk of serious personal injury or death from unintentional starting:



- Always press and hold the STOP button for 5 seconds to activate the disabling device before assembling, transporting, adjusting, inspecting, cleaning, servicing, maintaining or storing the robotic mower.

5.6.2 Working Conditions

⚠ WARNING

- Sparks generated from operation of the robotic mower may be capable of igniting combustible gases, liquids, vapors, dusts or other combustible materials and substances. To reduce the risk of fire and explosion:
 - Never operate the robotic mower in a location where combustible gases, liquids, vapors, dusts or other combustible materials and substances are present.
 - Read and follow recommendations issued by government authorities (e.g., OSHA) for identifying and avoiding the hazards of combustible gases, liquids, vapors, dusts or other combustible materials and substances.
- If a rotating metal blade strikes a rock or other hard object, sparks may be created, which can ignite flammable materials under certain circumstances. Flammable materials can include dry vegetation and brush, particularly when weather conditions are hot and dry.
 - When there is a risk of fire or wildfire, do not use the robotic mower around flammable materials or around dry vegetation or brush.
 - Contact your local fire authorities or the U.S. Forest Service if you have any question about whether vegetation and weather conditions are suitable for the use of a metal blade.
- Use of this robotic mower can generate dust and other substances containing chemicals known to cause respiratory problems, cancer, birth defects and other reproductive harm.
 - Consult governmental agencies such as EPA, OSHA, CARB and NIOSH and other authoritative sources on hazardous materials if you are unfamiliar with the risks associated with the particular substances you are cutting or with which you are working.
- Inhalation of certain dusts, especially organic dusts such as mold or pollen, can cause susceptible persons to have an allergic or asthmatic reaction. Substantial or repeated

inhalation of dust or other airborne contaminants, especially those with a smaller particle size, may cause respiratory or other illnesses.

- Control dust at the source where possible.
 - To the extent possible, operate the robotic mower so that the wind or operating process directs any dust, mist or other particulate matter raised by the robotic mower away from the operator.
 - When respirable dust or other particulate matter cannot be kept at or near background levels, always wear a respirator that is approved by NIOSH and rated for worksite-specific conditions. Follow the recommendations of governmental authorities (e.g., OSHA/NIOSH) and occupational and trade associations.
- If the vegetation being cut or the surrounding ground is coated with a chemical substance, such as a pesticide, fertilizer or herbicide:
 - Read and follow the instructions and warnings that accompanied the substance coating the vegetation or surrounding ground.

5.6.3 Operating Instructions

⚠ WARNING

- You will be able to start the robotic mower or change its mowing plan through the iMow App. To reduce the risk of personal injury:
 - Keep bystanders, especially children, and pets out of the mowing area during operation.
 - Do not operate the mower when children or pets are or may be in the mowing area or vicinity.

- In the event of an emergency:
 - Push and hold the STOP button for 5 seconds to stop the mower and its cutting attachment. The display shows the message "Disab. device. Unlock using the indicated key combination."
- The mowing blade continues to rotate for a short period after the motor is switched off. This is known as the "flywheel effect." To reduce the risk of serious personal injury from contact with the cutting attachment:
 - Activate the disabling device and wait for the mowing blade to stop before lifting or carrying the mower. Never attempt to lift or tilt the robotic mower while it is running.
- The rotating mowing blade may throw or fling foreign objects directly or by ricochet. Objects that are thrown or flung, including broken mowing blades, may result in serious or fatal injury to the operator or bystanders. To reduce the risk of severe personal injury:



- Inspect the mowing area. Remove stones, pieces of metal, glass, wire or other objects that could be thrown or flung by the cutting attachment, damage the cutting attachment or cause damage to property (e.g., parked vehicles, windows).
- Remove objects from the mowing area such as toys, balls, lawn furniture, landscape ornaments, flower pots, garden hoses, lawn equipment and anything else that could impede the proper operation of the robotic mower or become entangled in its mowing blade.



- Keep bystanders, especially children, and pets away from the mower during operation. Any person who enters the mowing area during operation of the mower must wear proper eye protection and proper protective equipment as specified in this instruction manual.
 - Never allow the robotic mower to operate if you know that animals or persons are or may be in the mowing area.
 - Never allow children or anyone else to ride on, approach or play with the robotic mower. Keep children and other bystanders out of the mowing area while the mower is in operation.
- When the red STOP button on top of the robotic mower is pressed, operation of the mower will stop and the mowing blade will come to a stop after a few moments. The message "STOP button pressed" will appear in the display. To reduce the risk of injury from contact with the mowing blade, always press the STOP button:
 - Before changing settings in the menu.
 - Before setting up a mowing plan or otherwise programming the robotic mower.
 - Before adjusting the cutting height.
 - Press and hold the STOP button for 5 seconds to activate the disabling device:
 - Before lifting, carrying or transporting the robotic mower.
 - Before removing blockages or objects near the mower deck or mowing blade.
 - Before mounting, removing, inspecting or cleaning the mowing blade.
 - Before reaching under the mower for any reason.
 - Before checking or cleaning the robotic mower.

- Stop and inspect the robotic mower for damage if it hits a foreign object or exhibits unusual operating behavior, such as abnormal vibration. After disabling the robotic mower, inspect the cutting assembly (mowing blade, blade shaft and blade mount). If the unit continues to function abnormally, take it to an authorized STIHL iMow servicing dealer for service before restarting and allowing the robotic mower to operate.
- To reduce the risk of severe personal injuries from unintentional starting:



– Never touch the mowing blade with your hands, feet or any other part of your body without first de-activating the machine. Press and hold the STOP button for 5 seconds and confirm that the mowing blade has stopped.

- A damaged or loose mowing blade may vibrate, crack, break or come off the robotic mower, which may result in serious or fatal injury.
 - Make sure the mowing blade is undamaged and properly tightened before starting work.
 - If the mowing blade loosens after being properly tightened, stop work immediately and have the robotic mower repaired by your authorized STIHL iMow servicing dealer.
 - Never use a robotic mower with a loose or damaged mowing blade.

6 Docking Station and Power Supply Safety

6.1 Introduction

This section contains the general safety warnings and instructions prescribed for the docking station and power supply. Additional important warnings and instructions are provided in subsequent sections of this manual.

READ AND FOLLOW ALL SAFETY INSTRUCTIONS.

⚠ WARNING

- When using the docking station and power supply, basic safety precautions should always be followed to reduce the risk of fire, electric shock and personal injury and property damage, including the following:

- 1) READ AND FOLLOW ALL SAFETY INSTRUCTIONS.
- 2) Read and follow all instructions that are on the docking station and power supply or provided with the docking station or power supply.
- 3) Do not use an extension cord.
- 4) Reference the National Electrical Code, ANSI/NFPA 70, specifically for the installation of wiring and clearances from power and lighting conductors.
- 5) Installation work and electrical wiring must be done by qualified person(s) in accordance with all applicable codes and standards, including fire-rated construction.
- 6) Do not install or use within 10 feet of a swimming pool.
- 7) Do not use in a bathroom.
- 8) WARNING: Risk of Electric Shock. When used outdoors, install only to a covered Class A GFCI protected receptacle that is weatherproof with the power supply connected to the receptacle. If one is not provided, contact a qualified electrician for proper installation. Ensure that the power supply and cord do not interfere with completely closing the receptacle cover.
- 9) WARNING: Risk of Fire. Installation involves special wiring methods to run wiring through a building structure. Consult a qualified electrician.
- 10) WARNING: Not for use with receptacles that are weatherproof only when the receptacle is covered (attachment plug cap not inserted and receptacle cover closed).

SAVE THESE INSTRUCTIONS – This manual contains important safety and operating instructions for the STIHL ADO 401 Docking Station and the OWA-60U-27VUSM power supply.

6.2 Warnings and Instructions

⚠ WARNING

- To reduce the risk of fire, electric shock and other personal injury or property damage:
 - Read and follow all cautionary markings on the docking station, power supply and robotic mower and all instructions in this manual before using the docking station.
 - Use the ADO 401 docking station and OWA-60U-27VUSM power supply only for charging the STIHL RMI 422 PC-L robotic mower. Using the docking station or power supply for other purposes is prohibited and may lead to fire, explosion or electric shock, resulting in serious or fatal personal injury and property damage.
 - Never use a damaged or improperly functioning docking station or power supply.
 - Never use or charge a robotic mower if the hood or housing is cracked, deformed or excessively hot, if battery fluid is leaking from the battery compartment, or if the battery is otherwise damaged. A damaged battery increases the risk of personal injury and property damage from short circuit, fire or explosion.
 - Connect the power supply cord only to a properly covered Class A Ground Fault Circuit Interruptor (GFCI) receptacle that has an enclosure that is weatherproof with an attachment plug cap inserted or removed. Do not use with receptacles that are weatherproof only when the receptacle is covered (attachment plug cap not inserted and receptacle cover closed).
 - Never plug the docking station into a power strip or an extension cord.
 - Do not operate a docking station or power supply that has received a sharp or heavy blow, has been dropped or is otherwise damaged or not functioning properly in any way.
 - Do not attempt to repair, open or disassemble the docking station or power supply. There are no user-serviceable parts inside.

- The docking station and power supply heat up during the charging process. To reduce the risk of fire:
 - Use the docking station and power supply only within an ambient temperature range of 32 °F to 122 °F (0 °C to 50 °C).
 - Do not operate the docking station on a combustible surface (e.g., paper, cardboard, textiles) or in a combustible environment.
 - Allow the docking station and power supply to cool down normally. Do not cover them.
- The docking station can produce sparks which may ignite combustible gases, liquids, vapors, dusts or other combustible materials. To reduce the risk of fire and explosion:
 - Do not operate in a location where combustible gases, liquids, vapors, dusts or other combustible materials are present.
- Using a damaged power supply cord or plug may result in fire, electric shock and other serious personal injury or property damage. To reduce these risks:



- Check the power supply cord and plug before use and regularly thereafter for damage. If damaged, immediately disconnect from the electrical outlet.
- Unplug the power supply from the electrical outlet when the docking station is not in use for charging or mowing operations.
- Never jerk the power supply cord to disconnect it from the electrical outlet. To unplug, grasp the plug, not the power supply cord.
- Do not use the power supply cord for carrying or hanging up the power supply.
- Make sure the power supply cord is located or marked so that it will not be stepped on, tripped over, come in contact with sharp objects or moving parts, or otherwise be subjected to damage or stress.

- In case of fire, or if the docking station or power supply emits smoke, an unusual smell, feels hot or appears abnormal in any other way:
 - Immediately disconnect the power supply from the outlet and prepare to contact the authorities in the event of fire or explosion.
 - Have the docking station and power supply inspected and repaired by an authorized STIHL iMow servicing dealer before use.

⚠ WARNING

- To reduce the risk of fire, electric shock and other personal injury or property damage:
 - Insert the power supply only into a covered Class A GFCI receptacle that has an enclosure that is weatherproof with an attachment plug cap inserted or removed. Do not use with receptacles that are weatherproof only when the receptacle is covered (attachment plug cap not inserted and receptacle cover closed.)
 - Mount the power supply unit at a height greater than 1 foot (0.3 m) from the ground surface.
 - Never plug the power supply into a power strip or extension cord.
- To reduce the risk of personal injury or property damage:
 - Return the robotic mower to the docking station and disconnect the power supply from the power receptacle if there is a threat of lightning strikes in the vicinity.

⚠ DANGER

- Using a damaged power supply cord or plug may result in fire, electric shock and other personal injury or property damage. To reduce the risk of electrocution:



- Check the power supply cord and plug regularly for damage. If they become damaged, immediately disconnect from the electrical outlet. Never use a damaged power supply cord or plug.
- Do not abrade, crush, jerk, or otherwise abuse or misuse the power supply cord or plug. Protect it from heat, oil and sharp edges.
- If the power supply cord or plug becomes damaged, replace the power supply.
- Unplug the power supply cord when the docking station is not in use.
- Never yank or jerk the power supply cord to disconnect. To unplug, grasp the plug, not the power supply cord.
- Make sure the power supply cord is positioned and secured or marked so that it will not be stepped on, tripped over, come in contact with sharp objects, moving parts, or otherwise be subjected to damage or stress.

7 Maintenance, Repair and Storage

7.1 Warnings and Instructions

⚠ WARNING

- There are no user-authorized repairs for the robotic mower, docking station or power supply. To reduce the risk of fire, electric shock or other personal injury and property damage:
 - Users may carry out only the cleaning and maintenance operations described in this manual.
 - Strictly follow the cleaning and maintenance instructions in the appropriate sections of this instruction manual.

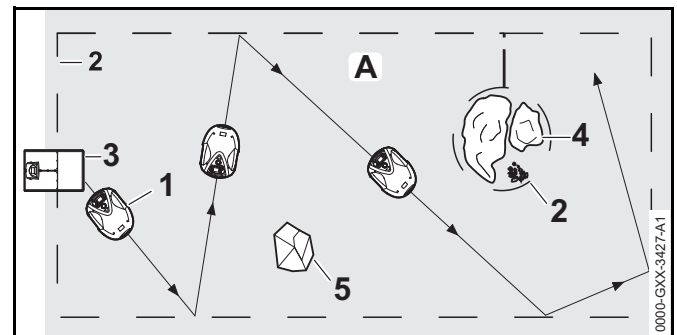
- STIHL recommends that all repair work be performed by authorized STIHL iMow servicing dealers.
- Maintain and replace warning and instruction labels as necessary.
- Unintentional starting may result in personal injury or property damage. To reduce the risk of personal injury and property damage from unintentional starting:
 - Always press and hold the STOP button for 5 seconds to activate the disabling device before assembling, transporting, adjusting, inspecting, cleaning, servicing, maintaining or storing the robotic mower.
- The mowing blade is the only user-serviceable part on the robotic mower.
 - Wear heavy-duty, non-slip work gloves made of leather or another wear resistant material when handling the mowing blade.
 - Replace the mowing blade when it becomes worn or damaged.
 - Tighten all nuts, bolts and screws after replacing the mowing blade.
- Use of parts that are not authorized or approved by STIHL may cause serious or fatal injury or property damage.
 - STIHL recommends that only authorized STIHL replacement parts be used for repair or maintenance.
- To reduce the risk of electric shock:
 - Unplug the power supply from the electrical outlet before inspecting the docking station or perimeter wire.
 - Regularly check the docking station and ensure that the insulation of the power supply cord and plug are in good condition and show no signs of aging (brittleness), wear or damage. Check the charging contacts for signs of corrosion or damage that may lead to short circuit during charging.



- Replace the power supply if its power supply cord or plug is damaged.
- Improper storage can result in unauthorized use, damage to the robotic mower, its integrated battery and docking station, and an increased risk of fire, electric shock and other personal injury or property damage.
 - Press and hold the STOP button for 5 seconds to activate the disabling device.
 - Allow the robotic mower to cool down for at least 5 minutes before storing.
 - Before storing, always unplug the docking station from the electrical outlet.
 - Store the robotic mower and docking station indoors in a dry, secure place that cannot be accessed by children or other unauthorized users.
 - Store the robotic mower only within an ambient temperature range of 32 °F to 122 °F (0 °C to 50 °C).

SAVE THESE INSTRUCTIONS

8 Operating Principle



This iMow (1) is a mulching mower, designed for autonomous, programmable lawn care. It mows the lawn in randomly chosen paths. During mulching, the grass

clippings are further shredded in the mowing deck after cutting. They then fall back into the turf, where they decompose.

In order for the robotic mower to detect the borders of the mowing area (A), a perimeter wire (2) must be laid around that area. A low-voltage electrical signal generated by the docking station (3) flows through this perimeter wire.

Solid obstacles of sufficient size and weight (5) in the mowing area are detected by the robotic mower's impact sensor. Obstacles and areas that the robotic mower must avoid (4) should be separated from the mowing area using the perimeter wire.


9 Key Features

9.1 Key Features

WARNING


The robotic mower is equipped with several devices to help reduce the risk of personal injury or property damage during use. If a safety device has a malfunction, do not operate the robotic mower and take it to an authorized STIHL iMow servicing dealer to be repaired.

1. STOP button

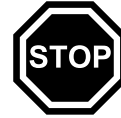
If you push the STOP button, the mower and its mowing blade will stop and the display will show the message "STOP button pressed." The robotic mower cannot be operated while this message is active,  22.1.


If you want to resume automatic mowing, the robotic mower will ask whether automatic operation is to be continued. To continue automatic operation:



- ▶ Confirm the message "STOP button pressed" by pressing the OK button.
- ▶ Select "Yes" and press the OK button.
The robotic mower resumes automatic mowing in accordance with the mowing plan.

- ▶ Select "No" and press the OK button to have the robotic mower remain stationary in the mowing area and switch off automatic mowing,  14.3.

2. Disabling device



To activate the disabling device, press and hold the STOP button for 5 seconds. The mower and its mowing blade stop and the display shows the message "Disab. device. Unlock using the indicated key combination." The robotic mower cannot be operated while this message is active,  22.1.

- ▶ To activate the disabling device in the "Commands" menu, select "Lock iMow" and confirm by pressing the OK button,  14.3.
- ▶ To activate the disabling device in the "Settings" menu, open the "Safety" submenu, select "Lock iMow" and confirm by pressing the OK button,  15.4.

To deactivate the disabling device:


- ▶ Wake up the robotic mower, if required, by pressing any button.
- ▶ Press the Back button and the OK button in the sequence illustrated on the display.
Once the disabling device is deactivated, the robotic mower can be operated again.

3. Impact sensor

The hood is designed to function as an impact sensor.

During automatic operation, the robotic mower stops if the hood contacts a solid obstacle taller than 3.9 in. (10 cm). The robotic mower then turns and continues automatic mowing in another direction. If the impact sensor is triggered too frequently, the mowing blade will stop rotating.

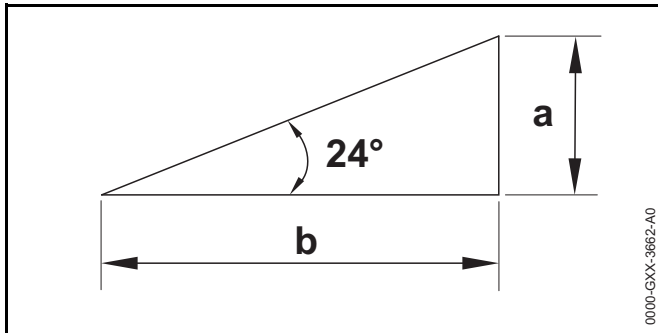
NOTICE

The impact sensor may not detect certain obstacles, such as small flower pots or other lighter objects, which can be knocked over or damaged. STIHL recommends removing obstacles or blocking them off by creating restricted areas through the placement of the perimeter wire,  11.6.

4. Lifting protection

If you attempt to lift the robotic mower by the hood or at the carrying handles during operation, its lift sensor will be activated and will stop the mowing blade within a short period. Nevertheless, do not attempt to lift or reach under the robotic mower for any reason without first activating the disabling device and ensuring that the mowing blade has stopped.

5. Tilt sensor



If the robotic mower exceeds the permissible incline of more than 21.8° (40 %), the robotic mower will turn and continue mowing in a different direction. An incline of 21.8° corresponds to a vertical height increase of $a = 15.7$ in. (40 cm) for a $b = 39.4$ in. (100 cm) horizontal distance. Exclude such inclines from the mowing area and trim the excluded area with a suitable line trimmer or other tool.

In the event of a rollover, the wheel drive stops and the mowing blade will stop within a short period.

6. Illuminated display

The display is backlit during operation to help you track the robotic mower in darkness.

7. Anti-theft alarm

When the anti-theft feature is activated:

- An alarm sounds when the robotic mower is lifted unless the PIN code is entered within one minute, 15.4.

- If you replace the docking station or robotic mower after completing the initial setup, you will need to link the robotic mower and docking station before use, 10.6.

8. GPS protection

For theft detection, STIHL recommends activating the GPS protection feature. When GPS protection is activated:

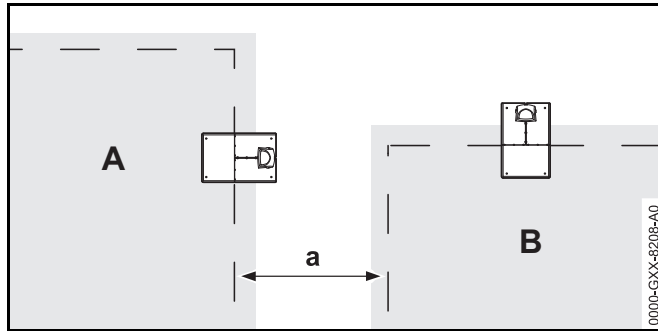
- The registered owner of the robotic mower will be notified through the iMow App if the unit is carried more than 1640 ft. (500 m) away from the perimeter of the established mowing area, 15.4.
- When low, medium or high security levels are set, the robotic mower can be operated outside the established mowing area only after the security PIN code is entered, 15.4.

10 Installing the Robotic Mower

10.1 Preparing the Lawn and the Robotic Mower for Operation

To prepare the lawn for installation of the perimeter wire:

- ▶ Mow the lawn using a conventional lawn mower. An ideal grass height is 2.4 in. (6 cm) or less.
- ▶ If the surface is hard and dry, water the mowing area lightly in order to make it easier to drive in the perimeter wire stakes.
- ▶ STIHL recommends that you install the perimeter wire at least 11 in. (28 cm) from obstacles or the outer boundary of your yard, 11. This will make continuous operation of your robotic mower more likely. You may reduce unmowed areas by installing the perimeter wire closer than 11 in. (28 cm) to obstacles, but the successful installation will depend on the particular characteristics of your yard, 11.15.



- ▶ Where more than one mowing area has been set up, keep a minimum distance of at least 3.3 ft (1 m) between the perimeter wires of the two areas of neighbor A and neighbor B.

To prepare the robotic mower for operation, follow the built-in installation assistant, which guides you through the initial installation of the robotic mower:

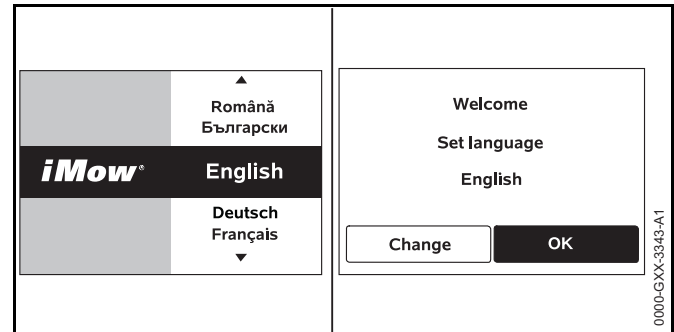
- ▶ Set the time and the date on the robotic mower, 10.2.
- ▶ Install the docking station, 10.3.
- ▶ Install the perimeter wire, 11.
- ▶ Connect the perimeter wire to the docking station, 10.5.
- ▶ Link the robotic mower and the docking station, 10.6.
- ▶ Check the installation, 10.7.
- ▶ Program the robotic mower and create an automatic mowing plan, 12.4.
- ▶ Complete the initial installation and begin mowing, 14.5.

Consult an authorized STIHL iMow servicing dealer for further information on installing the perimeter wire and setting up the robotic mower. STIHL recommends having an authorized STIHL iMow servicing dealer set up your robotic mower.

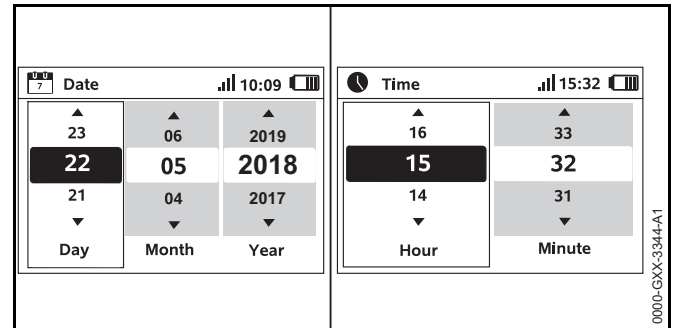
10.2 Setting the Language, Date and Time

Always set the correct date and time to ensure an accurate mowing plan and to prevent automatic mowing at unwanted times.

- ▶ During the initial installation, press any button on the control panel to activate the installation assistant.





- ▶ Select the desired language and press the OK button.
- ▶ Confirm your language selection by pressing the OK button or select "Change" to repeat the language selection.
- ▶ If prompted, enter the 9-digit serial number of the robotic mower found on the rating plate behind the control panel.



- ▶ Set the current date using the navigation pad and confirm it by pressing the OK button.
- ▶ Set the current time using the navigation pad and confirm it by pressing the OK button.

10.3 Installing the Docking Station


⚠ WARNING

To reduce the risk of injury during installation and operation, read and follow the docking station safety precautions and instructions in this manual,  6. To reduce the risk of eye injury, always wear close-fitting protective eyewear when installing the docking station and perimeter wire,  5.3.

⚠ WARNING


To reduce the risk of fire and electric shock, install the docking station's power supply at least one foot off the ground and ensure that there is no risk that it may be immersed in water or other liquids. Do not place the power supply on the ground or at ground level. Always install the power supply on a stable surface.

⚠ WARNING

Since the docking station and power supply heat up during the charging process, do not operate the docking station on a combustible surface or in a location where combustible gases, liquids, vapors, dusts or other materials and substances are present,  6.

⚠ WARNING

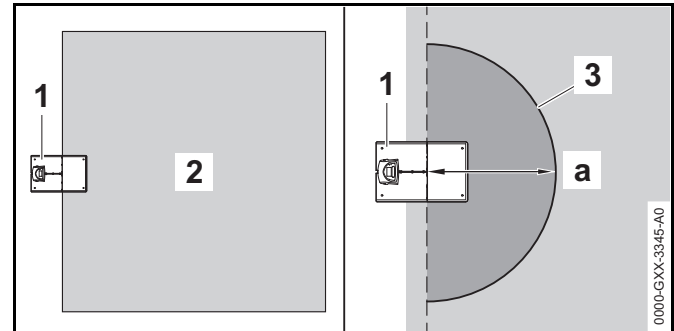
To reduce the risk of fire and electric shock, connect the docking station only to a covered Class A GFCI receptacle that matches the voltage and electrical frequency stated on the power supply. It must have an enclosure that makes it weatherproof both when the plug cap is inserted and when it is removed. Ensure that the docking station is located in sufficient proximity to reach a covered, weatherproof Class A GFCI receptacle with the 33 ft. (10 m) power supply cord. Do not use an extension cord. Use of extension cords are not authorized and increase the risk of electric shock and fire. Always ensure that the power supply cord is out of the cutting path of the robotic mower.

- ▶ Depending on your lawn, you may install the docking station partly within the mowing area (internal docking station) or outside the mowing area (external docking station). Review the installation examples provided in this instruction manual,  26.

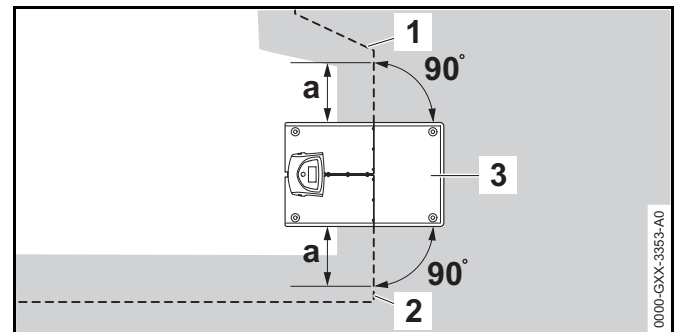
NOTICE

An invisible dog fence or other in-ground wiring will interfere with the operation of your robotic mower. Investigate all potential sources of electrical interference and discuss these with your STIHL iMow servicing dealer before starting installation.

To install the docking station within the mowing area (Internal Docking Station):

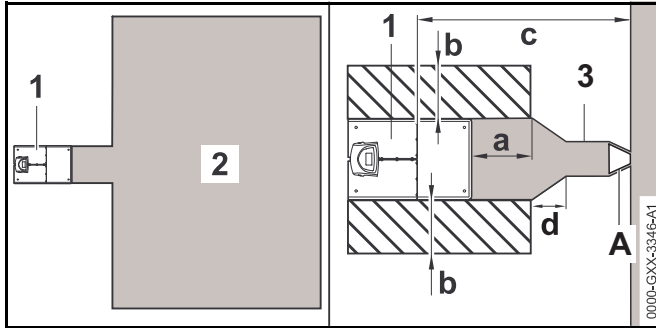


- ▶ Leave a free, level area (3) with a radius of at least $a = 3.3$ ft. (1 m) in the mowing area (2) in front of the docking station (1), free of hills, inclines, depressions, holes or obstacles. Select an area free of magnetic or electrical interference. For example, never install over a metal grate or near an electrical motor, such as a swimming pool pump. Be sure to remove any existing perimeter wires before starting a new installation.



- ▶ Install the perimeter wire on the left side (2) and on the right side (1) of the docking station (3) in a straight line with a length of $a > 23.6$ in. (60 cm) and at right angles (90°) to the base plate.

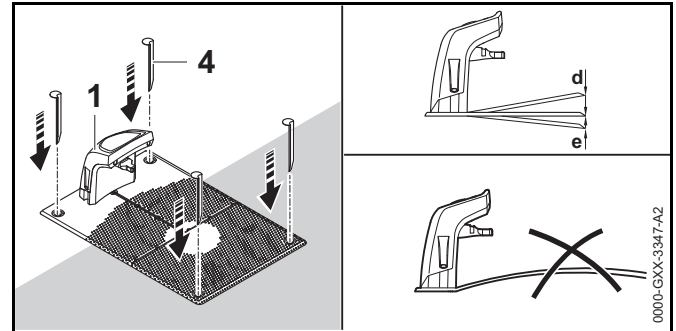
To install the docking station outside the mowing area (External Docking Station):



- ▶ Select an area outside of the perimeter wire that is flat and free of hills, inclines, depressions, holes or obstacles. Select an area free of magnetic interference. For example, never install over a metal grate or near an electrical motor, such as a swimming pool pump. Be sure to remove any existing perimeter wires before starting a new installation.
- ▶ Position the docking station (1) outside the mowing area (2) in a space that meets the following requirements:
 - Minimum clearance to the mowing area: $a \geq 19.7$ in. (50 cm)
 - Width of the free area: $b = 15.7$ in. (40 cm)
 - Maximum clearance to the mowing area: $c \geq 39.4$ ft. (12 m)
- ▶ A corridor (3) can be installed, 11.8.
 - $d = 9$ in. (22 cm)
 - ▶ Use the tunnel-shaped STIHL Corridor Pattern to install the gate (A) at the end of the corridor.
- ▶ When installing the docking station outside the mowing area and the "Passage" function ("Offset Drive Home") is activated, install "search loops" to allow the robotic mower to more easily find the docking station. Search loops are explained later in this manual, 11.9.

If an external docking station has been installed, STIHL recommends defining at least one "starting point" outside the corridor to the docking station after initial installation is complete. Starting points are explained later in this manual, 15.6.

To secure the docking station:

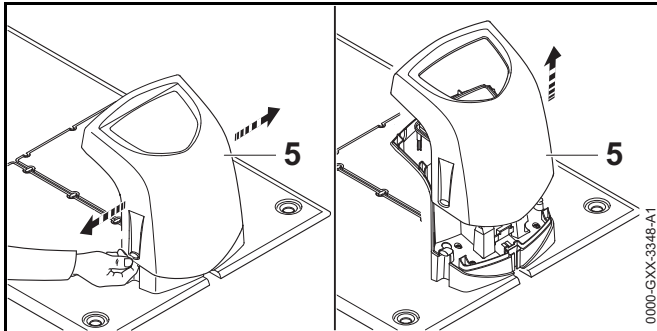


- ▶ For longer service life, STIHL recommends installing the docking station in a protected, shady location.
- ▶ Select an area free of magnetic interference. For example, never install over a metal grate or near an electrical motor, such as a swimming pool pump.
- ▶ Ensure that the docking station is located in sufficient proximity to reach a covered, weatherproof Class A GFCI receptacle with the 33 ft. (10 m) power supply cord. Do not use an extension cord.
- ▶ The ground selected for the docking station should be flat and level. The base plate should not have an incline of more than $d = 3.2$ in. (8 cm) or a downward slope of more than $e = 0.8$ in. (2 cm).
- ▶ Secure the docking station (1) in position at the chosen location using four pegs (4). Make sure the base plate fully contacts the ground at all four corners.

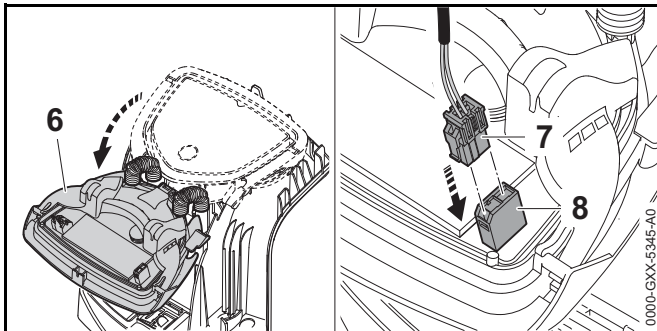
To connect the power supply to the docking station:

! WARNING

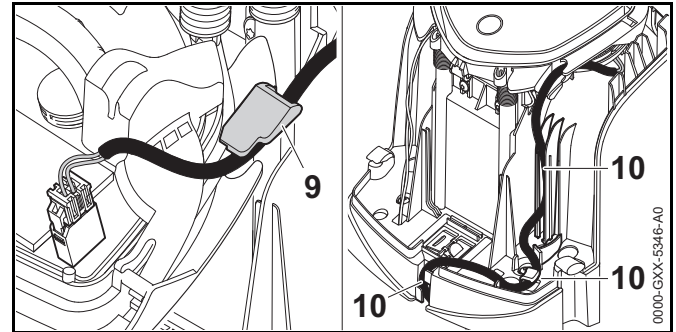
To reduce the risk of electric shock, make sure the power supply is not plugged into the electrical socket when handling the connector and inserting it into the docking station. Always unplug the power supply from the electrical socket before removing the cover of the docking station.



- ▶ Remove the docking station cover (5) by lifting it over the tabs on each side.



- ▶ Fold the panel (6) forward and hold it in the open position.
- ▶ Insert the connector (7) to the left port (8) on the circuit board of the panel as illustrated.



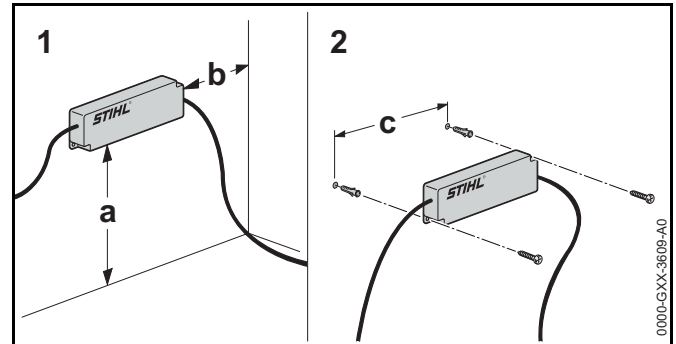
- ▶ Guide the power supply cord through the strain relief (9), through the cable duct (10) and out the rear of the docking station.

NOTICE

Make sure the connector and port on the circuit board are clean before connecting them.

The power supply is rated for outdoor use. For longer service life, STIHL recommends protecting the power supply from direct sunlight and damp or wet conditions.

To mount the power supply:



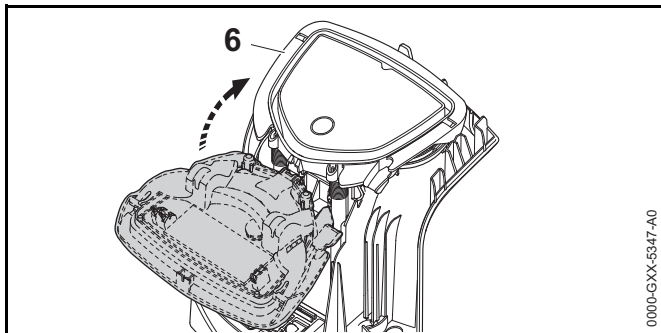
- ▶ Install the power supply outside the mowing area at least one foot above the ground and never at ground level or in any location where it could be immersed in water or other liquids.

- ▶ Use appropriate screw-in wall anchors or other similar mounting devices if an appropriate wall stud is not available.
- ▶ Align the power supply as shown above. Mount to a wall with the following dimensions:
 - a = minimum 1 ft. (30 cm)
 - b = minimum 3.9 in. (10 cm)
 - c = 5.0 in. (128 mm)

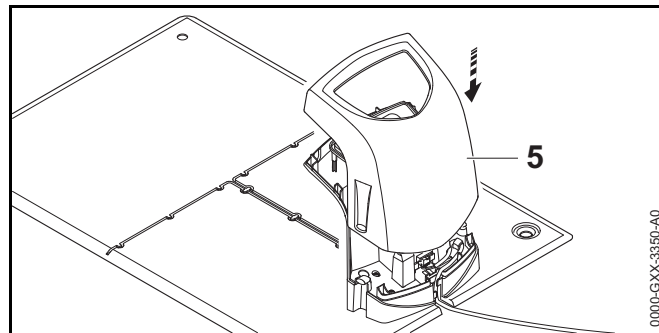
NOTICE

When mounting, ensure that no electrical cables, pipes or other service lines run in the wall behind the power supply.

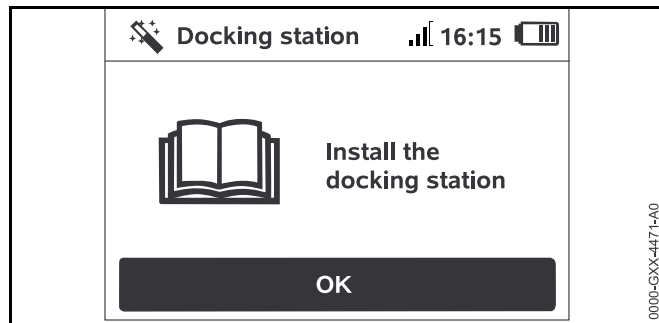
- ▶ Route the power supply cord outside the mowing area, out of working range of the mowing blade, and secure it to the ground or route it through a cable duct.
- ▶ Direct the power supply cord away from the docking station in order to avoid electrical interference with the perimeter wire signal. Make sure that it will not be in the cutting path of the robotic mower.




- ▶ Close the panel (6). Take care not to pinch the power supply cord or the perimeter wire.



- ▶ Re-attach the cover (5). Take care not to pinch the power supply cord or the perimeter wire.
- ▶ Connect the docking station only to a covered Class A GFCI receptacle that matches the voltage and electrical frequency stated on the power supply. It must have an enclosure that makes it weatherproof both when the plug cap is inserted and when it is removed. The LED on the docking station will flash red rapidly when the perimeter wire is installed and properly connected to the docking station.

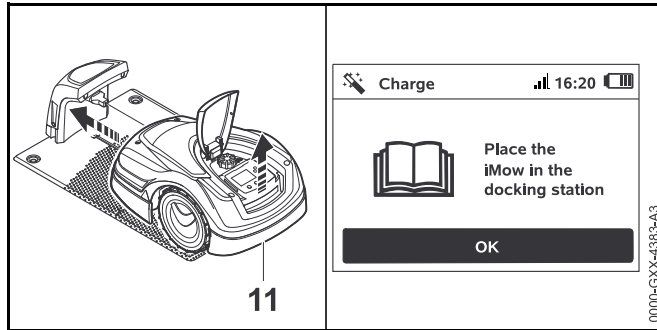


- ▶ Press the OK button on the control panel.

If an external docking station has been installed, STIHL recommends defining at least one "starting point" outside the corridor to the docking station after initial installation is complete. Starting points are explained later in this manual,  15.6.

NOTICE

A canopy top is available to protect the docking station from the elements. Exposure to direct sunlight can lead to increased temperatures inside the machine and battery compartment, which can increase battery charging times and reduce battery life.

To charge the robotic mower:

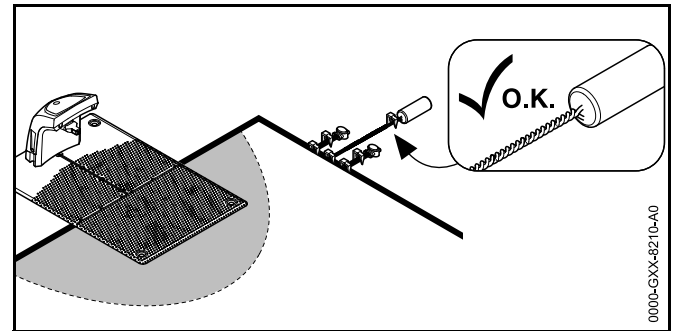
- ▶ Lift the robotic mower slightly by the rear carrying handle (11) to relieve the weight on the drive wheels.
- ▶ Push the robotic mower, resting on its front wheels, into the docking station.
The LED on the docking station flashes slowly after docking.
- ▶ Press the OK button on the robotic mower's control panel.
If the battery is discharged, a plug symbol will appear at the top right corner of the display after docking. The battery will charge while the perimeter wire is being installed.

10.4 Installing the Perimeter Wire**! WARNING**

To reduce the risk of injury to bystanders and unauthorized users, secure the perimeter wire in the ground with the wire stakes. Ensure that the perimeter wire and stakes are buried or properly secured low enough to the ground that they will not get caught in the robotic mower's mowing blade or

present a tripping hazard. To reduce the risk of eye injury, always wear close-fitting protective eyewear when installing the docking station and perimeter wire, 5.3.

- ▶ Before installing the perimeter wire, plan the wire routing in detail. In particular, observe the wire clearances and install restricted areas, reserve wire, linking sections, secondary areas and corridors during wire routing. Before starting installation, read the entire chapter on routing the perimeter wire, 11.
- ▶ Install the perimeter wire in a continuous loop around the entire mowing area with a maximum length of 1640 ft. (500 m).



- ▶ If you install the perimeter wire around areas smaller than 120 square yards (100 m²), or if the total length of the perimeter wire is less than 575 ft. (175 m), the STIHL Small Area Module AKM 100 (special accessory) must also be installed. For more information, contact your authorized STIHL iMow servicing dealer.

STIHL recommends making a sketch of the mowing area that includes the following:

- The contour of the mowing area including important obstacles, borders and any restricted areas which the robotic mower must not mow, 26.
- The location and position of the docking station, 10.3.
- The location of the perimeter wire and any wire connectors you have installed, 11.

NOTICE

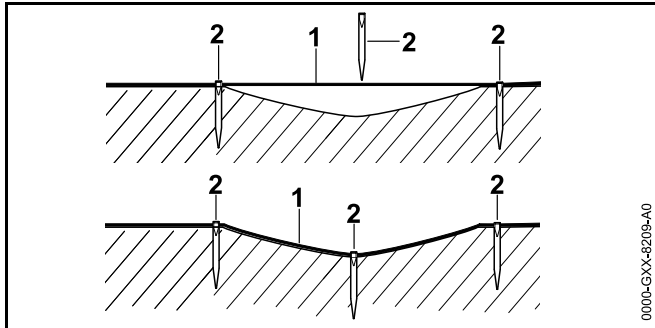
Use only perimeter wire and wire stakes authorized by STIHL.

NOTICE

The maximum distance between the robotic mower and any perimeter wire must not be more than 55 ft. (17 m), since otherwise the wire signal is no longer recognizable.

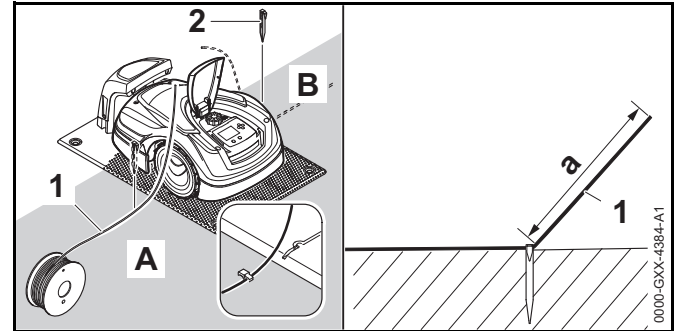
NOTICE

Especially when installing with a wire laying machine, make sure that the perimeter wire runs loosely from the spool. Avoid pulling on the perimeter wire. Tensile stress can lead to wire breaks.

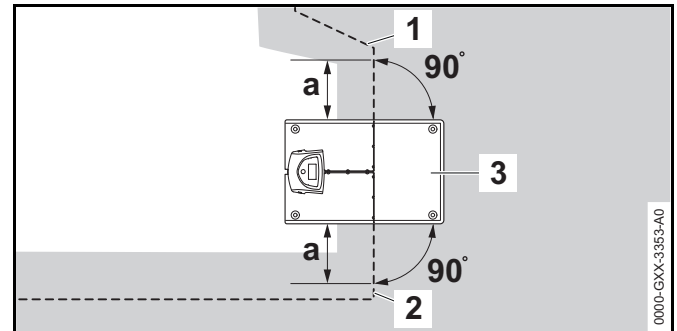


The perimeter wire (1) is installed on the ground and fixed in place with wire stakes (2) every 3.3 ft. (1 m). Stakes may need to be closer together if the ground is uneven. This prevents the wire from being cut by the mower blade.

To install the perimeter wire around an internal docking station:

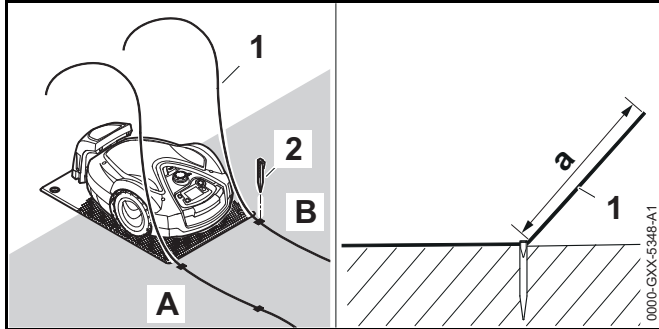


- ▶ Secure the perimeter wire (1) with a wire stake (2) on the left side (A) or on the right side (B) of the docking station, next to a wire channel in the base plate.
- ▶ Leave a section of wire (1) with a length of approximately $a = 4.92$ ft. (1.5 m). This segment will later be connected to the docking station.

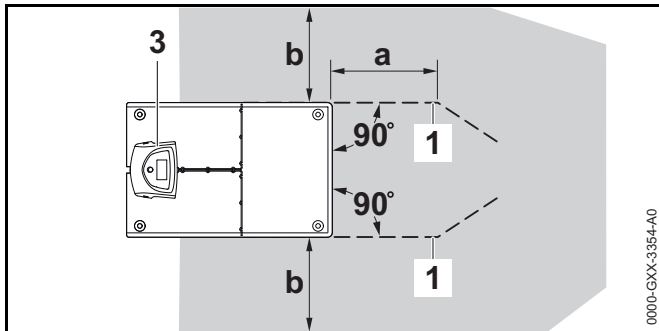


- ▶ Install the perimeter wire on the left side (2) and on the right side (1) of the docking station (3) in a straight line with a length of $a > 23.6$ in. (60 cm) and at right angles (90°) to the base plate.
- ▶ If the "Passage" feature ("Offset Drive Home") in the installation settings is activated (15.3), this section of perimeter wire (a) must be longer, at least $a = 4.9$ ft. (1.5 m).

To install the perimeter wire around an external docking station:

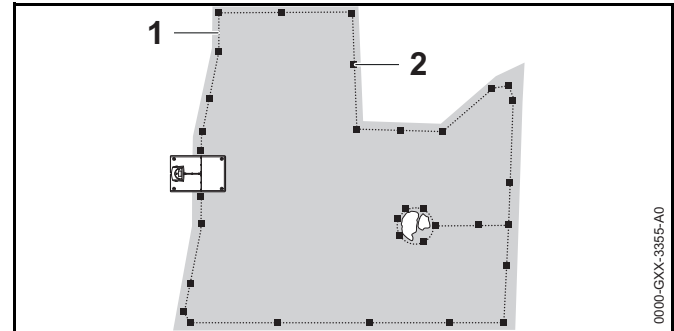


- ▶ Secure the perimeter wire (1) with a wire stake (2) on the left front side (A) or on the right front side (B) of the docking station, next to a wire channel in the base plate.
- ▶ Leave a section of wire (1) with a length of approximately $a = 6.56$ ft. (2 m). This segment will later be connected to the docking station.

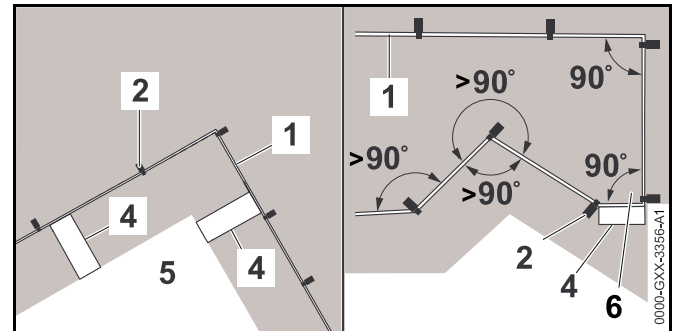


- ▶ Install the perimeter wire (1) in front of and behind the docking station (3) with a clearance of $a \geq 19.7$ in. (50 cm) and at right angles (90°) to the base plate.
- ▶ Install a corridor, 11.8 or install the perimeter wire around the mowing area.
- ▶ Leave a minimum clearance of $b = 15.7$ in. (40 cm) to the side of the base plate.




To install the perimeter wire around the mowing area:



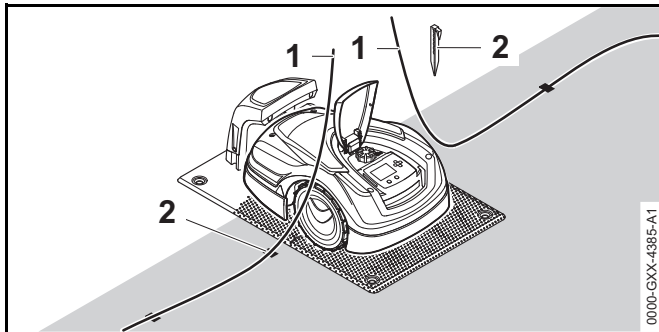
- ▶ Install the perimeter wire (1) around the mowing area and around any obstacles, 11.6.
- ▶ Secure it to the ground using wire stakes (2). One wire stake per 3.3 ft. (1 m) is sufficient as a rough guide. Stakes may need to be closer together if the ground is uneven. The perimeter wire must always lie flat on the lawn, low enough that it will not be cut by the robotic mower's blade. Gradually over time, the mowing and mulching process will help conceal the perimeter wire below the surface of the grass. Alternatively, the perimeter wire can be buried up to a depth of 3.9 in. (10 cm).
- ▶ Check perimeter wire clearances using the iMow Ruler, 11.3.



- ▶ Maintain the wire clearance at the corners around high obstacles such as wall corners or high flowerbeds (5) to prevent the robotic mower from scraping against the obstacle.

- ▶ Install the perimeter wire (1) with the aid of the iMow Ruler (4) as illustrated.
- ▶ Secure it to the ground using wire stakes (2).
- ▶ Never install the perimeter wire at angles less than 90°.
- ▶ After a corner of 90° (6), at least the length of an iMow Ruler (4) must be laid straight before the next corner is installed.
- ▶ If necessary, extend the perimeter wire using wire connectors,  11.14.
- ▶ In the case of several adjacent mowing areas, install secondary areas ( 11.7) or join the mowing areas with corridors ( 11.8).
- ▶ If you install the perimeter wire around areas smaller than 120 square yards (100 m²), or if the total length of the perimeter wire is less than 575 ft. (175 m), the STIHL Small Area Module AKM 100 (special accessory) must also be installed. For more information, contact your authorized STIHL iMow servicing dealer.

To finish installing the perimeter wire:



- ▶ Drive in the last wire stake (2) on the left or right of the base plate, next to the wire channel in the base plate.
- ▶ Drive the wire stakes fully into the ground.
- ▶ Cut the perimeter wire (1) so that you have a section of wire approximately 4.92 ft. (1.5 m) in length available to connect to the docking station.

- ▶ If installing the perimeter wire around an external docking station: Cut the perimeter wire (1) so that you have a section of wire approximately 6.56 ft. (2 m) in length available to connect to the docking station.
- ▶ Press the OK button on the control panel.

If the robotic mower's battery is not sufficiently charged to work through the remaining steps of the installation, the robotic mower will display a message that it is charging. If you receive this message, keep the robotic mower in the docking station to continue charging. Moving ahead to the next step of the installation assistant by pressing the OK button is only possible once the necessary battery voltage is available.

NOTICE


For the first two weeks of operation after initial installation, set the mowing height on the robotic mower to its highest level. That will help reduce the likelihood of cutting the perimeter wire with the mowing blade.

NOTICE



Take care when using a trimmer near the perimeter of the mowing area. If you are not careful, perimeter wire that is not buried could be cut by the rotating trimmer line.

NOTICE

Further information on installation of the docking station is contained in the installation examples section,  26.

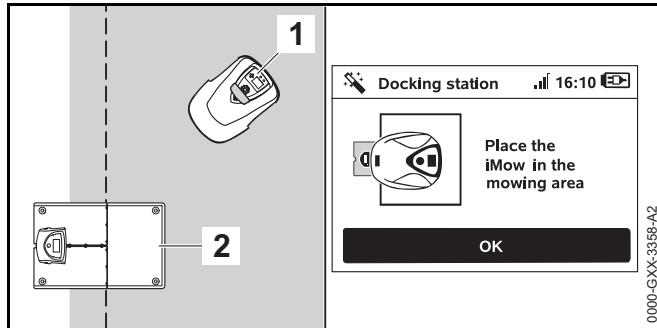
10.5 Connecting the Perimeter Wire to the Docking Station

WARNING

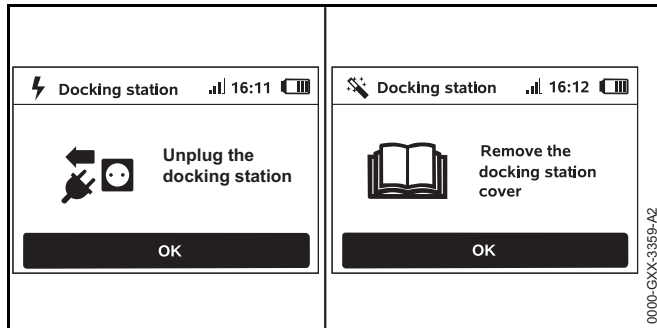
To reduce the risk of fire, electric shock and other personal injury, unplug the power supply from the electrical outlet before attempting to connect the perimeter wire to the docking station. Always unplug the unit before removing the cover from the docking station.

NOTICE

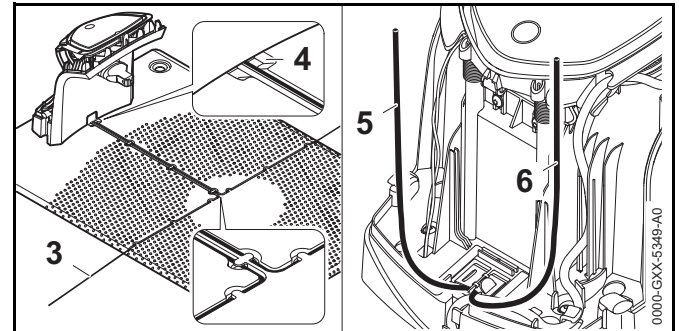
Make sure that all contacts are clean and not corroded.



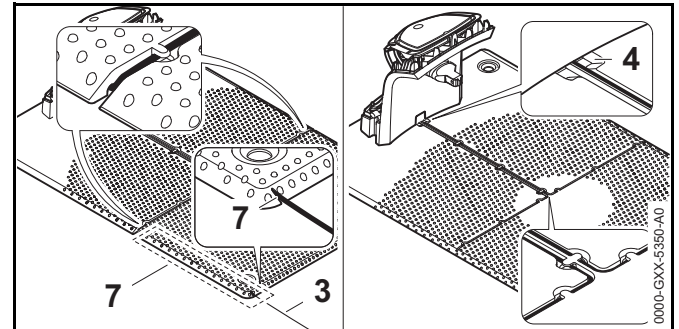
- ▶ Place the robotic mower (1) next to the docking station (2) in the mowing area as illustrated.
- ▶ Press the OK button on the control panel.



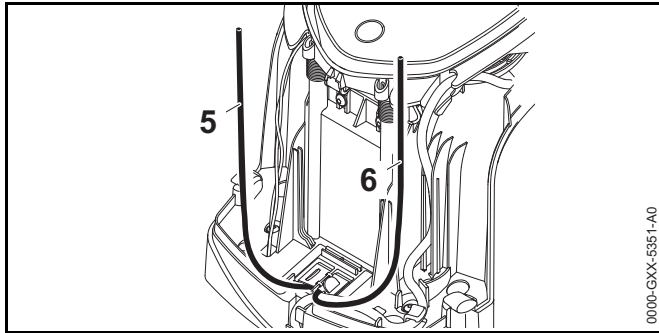
- ▶ Disconnect the plug from the electrical outlet and press the OK button.
- ▶ Remove the cover, 10.3.
- ▶ Press the OK button on the control panel.

To connect the perimeter wire to an internal docking station:

- ▶ Insert the perimeter wire (3) into the wire channels in the base plate and guide it through the port (4) to the rear of the docking station.
- ▶ Cut the ends of the perimeter wire (5 and 6) so that approximately 15.7 in. (40 cm) is available for insertion into the docking station. Additional length is not needed.
- ▶ Do not coil excess wire behind the docking station. Excess wire can interfere with the operation of the robotic mower.

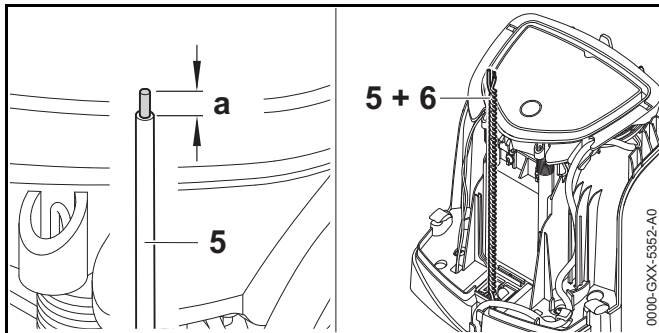
To connect the perimeter wire to an external docking station:

- ▶ Guide the perimeter wire (3) through the wire channel in the base plate (7). Thread the perimeter wire into the wire channels. If necessary, loosen the wire stakes.
- ▶ Insert the perimeter wire (3) into the wire channels in the base plate and guide it through the port (4) to the rear of the docking station.

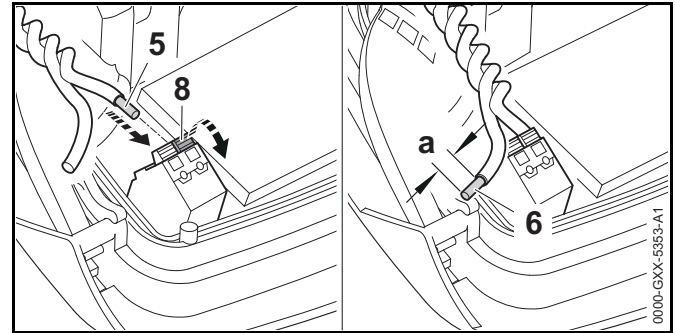


- ▶ Cut the ends of the perimeter wire (5 and 6) so that approximately 15.7 in. (40 cm) is available for insertion into the docking station. Additional length is not needed.
- ▶ Do not coil excess wire behind the docking station. Excess wire can interfere with the operation of the robotic mower.

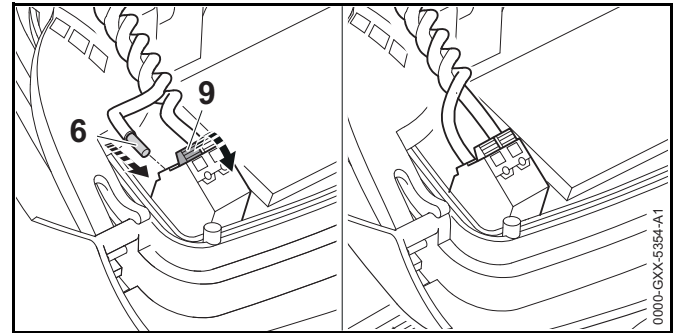
To connect the perimeter wire to the panel:



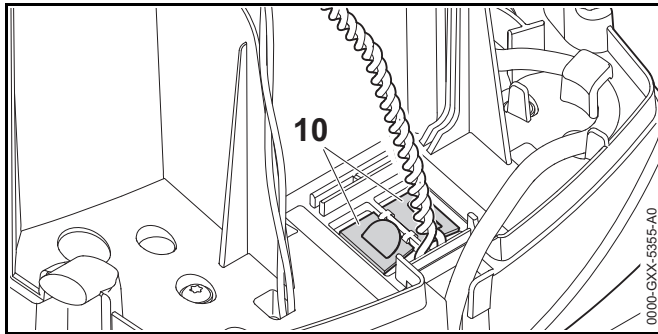
- ▶ Use a suitable tool to strip a = 0.236 in. (6 mm) from the end of the **left** perimeter wire (5) and twist the perimeter wire strands.
- ▶ Twist both perimeter wire ends together (5 and 6).
- ▶ Open the panel, 10.3.



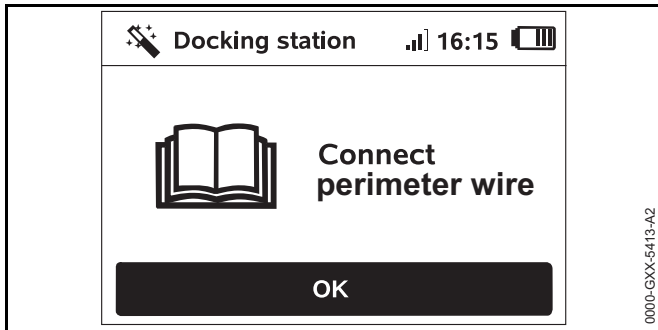
- ▶ Press and open the left clamping lever (8).
- ▶ Insert the stripped perimeter wire end (5) into the clamping block as far as it will go.
- ▶ Close the clamping lever (8)
- ▶ Use a suitable tool to strip a = 0.236 in. (6 mm) from the end of the **right** perimeter wire (6) and twist the perimeter wire strands.



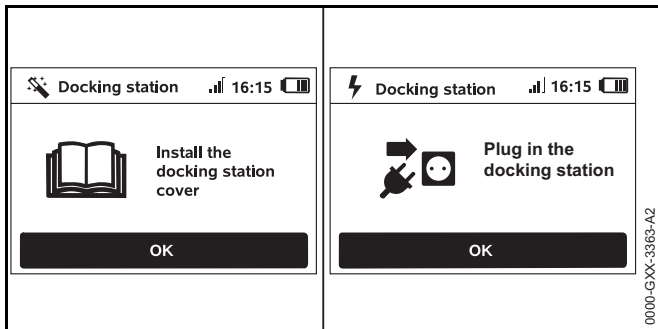
- ▶ Press and open the right clamping lever (9).
- ▶ Insert the stripped perimeter wire end (6) into the clamping block as far as it will go.
- ▶ Close the clamping lever (9)
- ▶ Close the panel. Take care not to pinch the power supply cord or the perimeter wire.



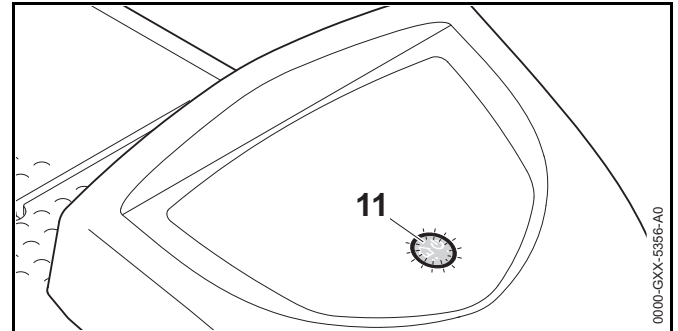
- ▶ Close the cover of the cable duct (10).
- ▶ Check the routing of the perimeter wire. The two perimeter wire ends must be routed as illustrated.



- ▶ Press the OK button on the control panel.

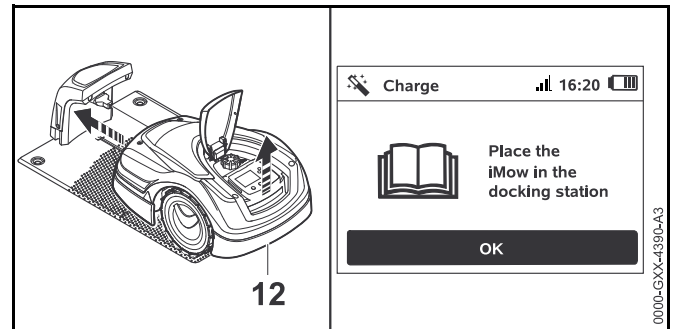


- ▶ Re-attach the cover as described in the "Installing the docking station" section (📖 10.3) and press the OK button on the control panel.
- ▶ Connect the power supply plug to the electrical outlet and press the OK button on the control panel.



When the perimeter wire is correctly installed and connected to the docking station, a glowing red LED (11) will indicate that the docking station is ready for operation.

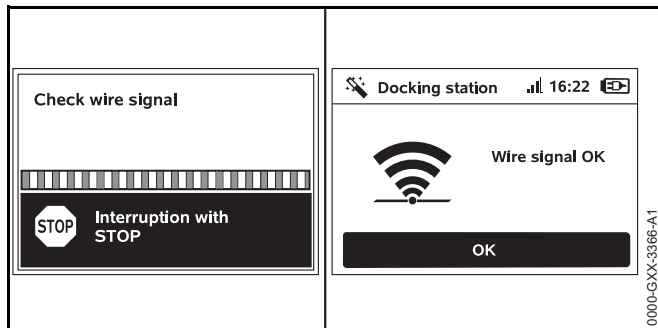
- ▶ If the LED flashes red or remains off, the perimeter wire is broken or not correctly connected to the docking station. It could also indicate a malfunction in the docking station. Check the perimeter wire or contact a STIHL iMow servicing dealer.



- ▶ Lift the robotic mower slightly by the rear carrying handle (12) and relieve the weight on the drive wheels.
- ▶ Push the machine, resting on its front wheels, into the docking station.
- ▶ Press the OK button on the control panel.

10.6 Linking the Robotic Mower and Docking Station

The robotic mower can only be operated if it receives the wire signal emitted by the docking station. The robotic mower and docking station must be linked before the mower can receive the wire signal.



Checking the wire signal may take several minutes.

- ▶ To terminate the linking process, push the STOP button. The previous step of the installation assistant will be called up again.



Once the robotic mower and the docking station are linked properly, the display shows this symbol and the message "Wire signal OK".

- ▶ Continue the initial installation by pressing the OK button on the control panel.

Interrupted Reception

If the wire signal is interrupted or not received properly, the display will show one of the following symbols:



The robotic mower is not receiving a wire signal. The display shows the message "No wire signal."



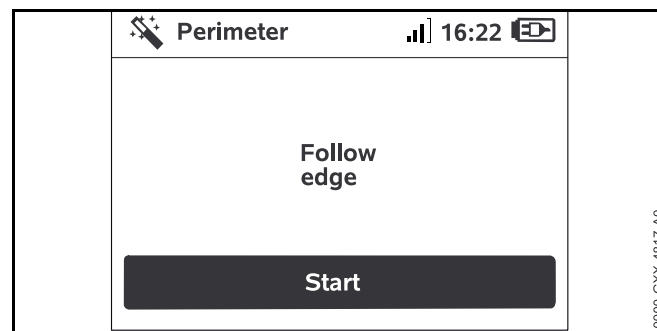
The robotic mower is receiving a faulty wire signal. The display shows the message "Check wire signal."



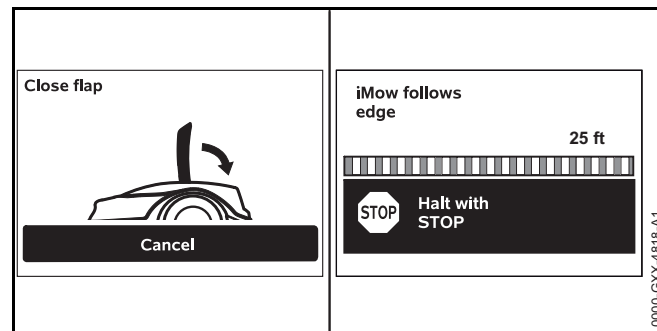
The robotic mower is receiving a reversed-polarity wire signal. The display shows the message "Connections swapped or iMow outside."

For troubleshooting information, 22.2.

10.7 Checking the Installation



- ▶ Start the test run by pressing the OK button on the control panel. This does not activate the mowing blade.



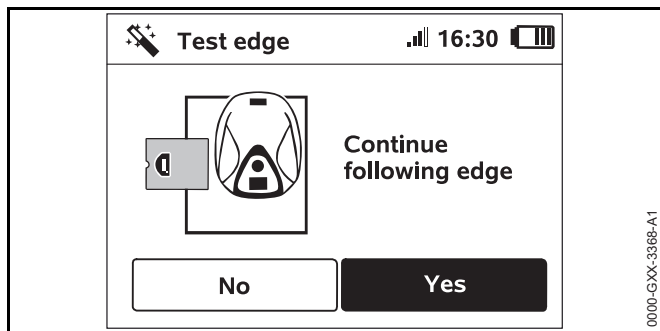
- ▶ Close the flap. The robotic mower will start following the perimeter wire along the edge of the mowing area.
- ▶ As the robotic mower follows the edge, walk behind it and ensure the following:
 - The robotic mower follows the edge of the mowing area.
 - The robotic mower clears obstacles and the borders of the mowing area.

– The robotic mower docks and undocks properly. The robotic mower tracks its location using the built-in GPS receiver. The coordinates of the perimeter wire are captured during installation and each time the "iMow follows edge" function is performed.

The display will show the distance covered as the robotic mower travels around the perimeter of the mowing area.

- ▶ If you want to set specific starting points along the perimeter wire, take note of the distance indicated on the display at the desired location. For more information on starting points, see 15.6.
- ▶ Remove all obstacles from the perimeter and adjust the perimeter wire as necessary to ensure problem-free operation.

To continue the test run after an interruption:



- ▶ Place the robotic mower on the perimeter wire or place it within the mowing area facing the perimeter wire.
- ▶ Select Yes and press the OK button on the control panel.

After completing the test run, the robotic mower will dock and then repeat the test in the opposite direction. After completing the second test run, the robotic mower will dock again and the next step of the installation assistant will be called up. A successful perimeter wire test must be completed for iMow to work properly.

NOTICE

STIHL recommends completing the full test run in both directions.

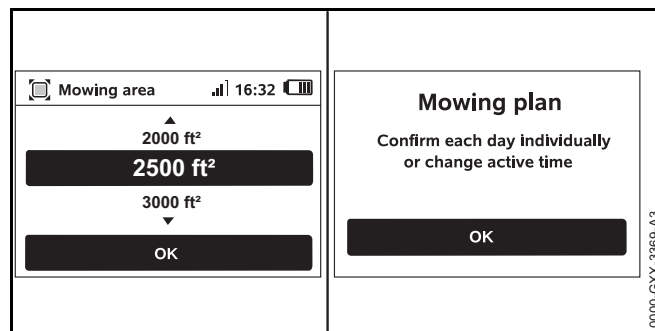
10.8 Programming the Robotic Mower: the Mowing Plan

WARNING

The robotic mower can be programmed to cut autonomously during specific blocks of time (active times). When utilizing this feature, keep bystanders, especially children, and pets out of the mowing area. Never allow the robotic mower to operate if you know that animals or persons are or may be in the mowing area or vicinity, 5.6.3.

WARNING

Observe all applicable laws, regulations, standards and ordinances when programming active times. Set and adjust active times after completing the initial installation, 14.6.



- ▶ Select the size of your lawn and confirm it by pressing the OK button on the control panel. Restricted areas and secondary areas must not be included when calculating the size of the mowing area.

The robotic mower automatically calculates a mowing plan based on the size of the lawn and the length of the perimeter wire.

When the robotic mower has finished calculating the mowing plan, the display shows the message "Confirm each day individually or change active time."

- ▶ To end the calculation of the mowing plan, push the STOP button.



- ▶ Press the OK button on the control panel to approve or change the active times. Before modifying active times, see [14.5](#). The active times for Monday are displayed and the menu item "Confirm active times" is highlighted.
- ▶ Confirm all active times by pressing the OK button on the control panel. The display will show the next day's mowing plan for you to approve or modify. In the case of small mowing areas, mowing may not be necessary every day. In this case, no active times will be displayed, and the menu item "Delete all active times" is not available. Days without active times must also be confirmed by pressing the OK button on the control panel.

Next to each menu item, one of the following symbols is displayed:



The displayed active times can be changed. Select the time interval to be changed using the navigation pad and open it by pressing the OK button on the control panel, [14.6](#).



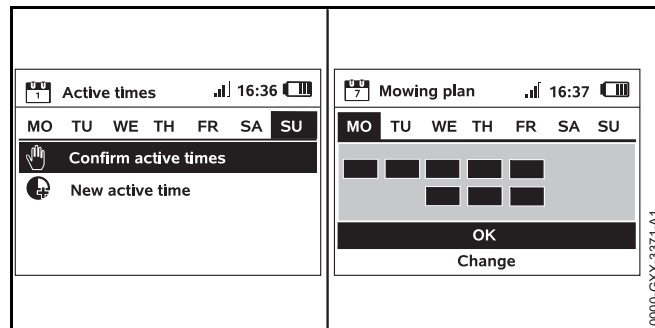
Additional active times can be programmed. Select the menu item "New active time" and open it by pressing the OK button on the control panel.

Select up to three active times per day with their start and end times in the selection window. Confirm it by pressing the OK button on the control panel.



Active times can be deleted. Select the menu item "Delete all active times" and confirm it by pressing the OK button on the control panel.

To complete programming:



- ▶ Confirm the active times for Sunday. The final mowing plan will be displayed.
- ▶ Confirm the mowing plan by pressing the OK button on the control panel. The final step of the installation assistant will be called up.
- ▶ Select "Change" if you need to modify one of the active times.

Before changing the active times or mowing duration on your iMow, see the chapters on the Mowing Plan, [14.5](#), [14.6](#) and [14.7](#).

NOTICE

If you have a sprinkler system, program the robotic mower to avoid active watering times to reduce the likelihood of damage to the sprinkler heads from contact with the mowing blade. The mower and sprinkler system should never be run at the same time.

NOTICE

Avoid contacting the perimeter wire when de-thatching or aerating the lawn. Also use caution when operating a line trimmer near the perimeter wire. De-thatching, aerating and trimming operations can result in a cut or damaged perimeter wire. Refer to your sketch of the mowing area and take special care to avoid the perimeter wire when performing these operations.

10.9 Completing the Initial Installation and First Mowing Operation

! WARNING

Inspect the mowing area. Just as you would before starting a mowing operation with a traditional lawn mower, remove all sticks, stones, pieces of metal, glass, wire or other objects that could be thrown or flung by the cutting attachment, damage the cutting attachment or cause damage to property (e.g., parked vehicles, windows). Remove objects from the mowing area such as toys, balls, lawn furniture, landscape ornaments, flower pots, garden hoses, lawn equipment and anything else that could impede the proper operation of the robotic mower or become entangled in its mowing blade.

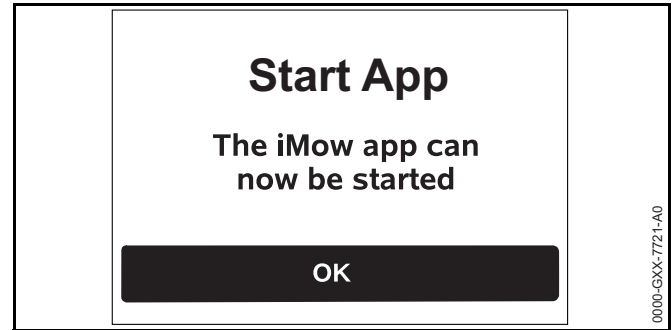


- ▶ Complete the initial installation by pressing the OK button on the control panel.

If you complete the initial installation during an active time, the robotic mower will immediately begin to mow.

If you complete the initial installation outside an active time, you can start a mowing operation by pressing the OK button on the control panel.

- ▶ If you do not want the robotic mower to mow immediately, select "No" and press the OK button on the control panel.



You can also start a mowing operation using the iMow App.

- ▶ Confirm by pressing the OK button on the control panel.



11 Installing the Perimeter Wire

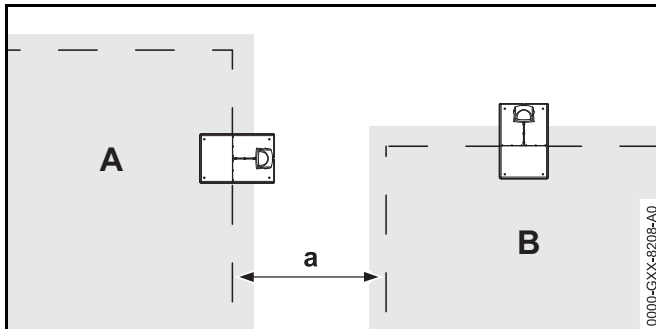
11.1 Planning the Layout of the Mowing Area

When planning the layout of the mowing area and placement of the perimeter wire:

- ▶ Study the installation examples at the end of this instruction manual, 26. Consider restricted areas, corridors, secondary areas, search loops and reserve wire in your planning to prevent or minimize the need for subsequent re-routing and adjustment of the perimeter wire.
- ▶ Determine the location of the docking station, 10.3.
- ▶ Remove obstacles from the mowing area and create restricted areas as necessary, 11.6.
- ▶ Join all parts of the mowing area by planning and installing corridors or secondary areas, 11.8 and 11.7.
- ▶ Plan search loops if you use the "Passage" function ("Offset Drive Home"), 11.9.
- ▶ Plan locations for reserve wire at several points to make it easier to subsequently adjust or modify the path of the perimeter wire, 11.13.

When installing the perimeter wire:

- ▶ Use only perimeter wire and wire stakes authorized by STIHL.
- ▶ Install the perimeter wire in a continuous loop around the entire mowing area with a maximum length of 1640 ft. (500 m).
- ▶ If you install the perimeter wire around areas smaller than 120 square yards (100 m²), or if the total length of the perimeter wire is less than 575 ft. (175 m), the STIHL Small Area Module AKM 100 (special accessory) must also be installed,  10.4. For more information, contact your authorized STIHL iMow servicing dealer.
- ▶ Maintain the specified wire clearances specified below. Measure the clearances using the iMow Ruler,  11.3.
 - Patios and paths with a maximum height difference between lawn area of +/- 0.4 in. (1 cm): 0 in. (0 cm)
 - Corridors: 9 in. (22 cm)
 - High obstacles (e.g. walls, fences, trees): 11 in. (28 cm)
 - Narrow passages: 17.3 in. (44 cm)
 - Swimming pools, ponds and falling edges: 3.3 ft. (1 m)
- ▶ Avoid creating angles less than 90°. These will be difficult for the robotic mower to navigate, and could result in unmowed areas.



- ▶ Mowing areas must not overlap. Keep a minimum distance of $a \geq 3.3$ ft. (1 m) between the perimeter wires of the two mowing areas of neighbor A and neighbor B.

- ▶ Install reserve lengths of perimeter wire at regular intervals near difficult passages. Doing so make it easier to modify the installation of the perimeter wire or docking station if that should become necessary.
- ▶ If burying the perimeter wire, place it at a depth of no more than 3.9 in. (10 cm).






Burying the perimeter wire in the ground may influence signal reception, particularly if flagstones or paving stones are laid over the perimeter wire. The robotic mower may then travel along at a greater offset to the perimeter wire, requiring more space in corridors, confined areas and when traveling along edges. Adjust the location and depth of the perimeter wire if necessary.

NOTICE

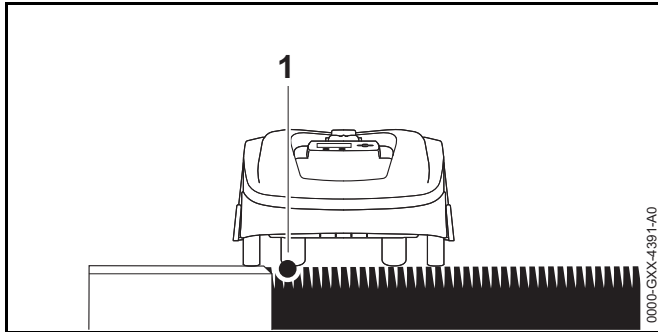
Avoid contacting the perimeter wire when de-thatching or aerating the lawn. Also use caution when operating a line trimmer near the perimeter wire. De-thatching, aerating and trimming operations can result in a cut or damaged perimeter wire. Refer to your sketch of the mowing area and take special care to avoid the perimeter wire when performing these operations.

11.2 Making a Sketch of the Mowing Area

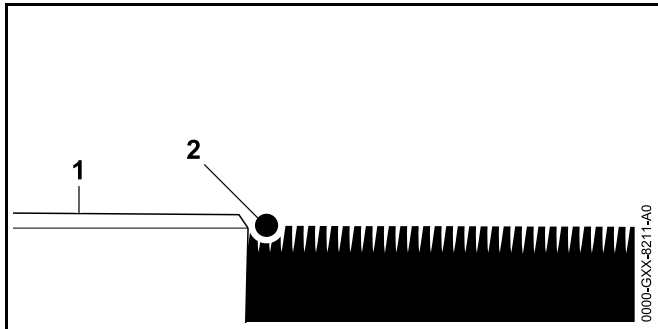
STIHL recommends making a sketch of the mowing area that includes the following:

- The contour of the mowing area including important obstacles, borders and any restricted areas which the robotic mower must not mow,  26.
- The location and position of the docking station,  10.3.
- The location of the perimeter wire and any wire connectors you have installed,  11.
- If you change the dimensions of your mowing area after the initial setup (by adding sections or moving the perimeter wire, for example), re-link the iMow to the docking station ( 10.6) and run the test edge function ( 15.3) to measure the length of the perimeter wire and develop a new mowing plan.

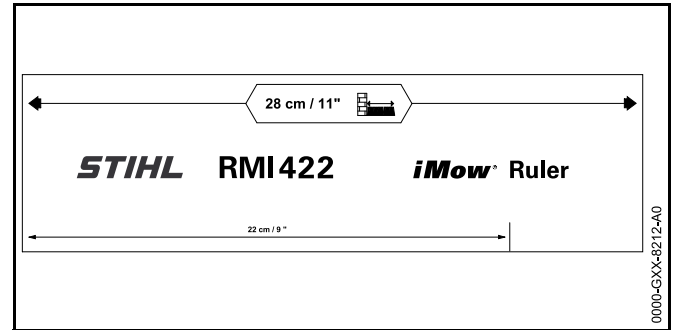
11.3 Measuring Wire Clearances with the iMow Ruler



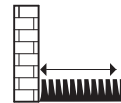
The perimeter wire (1) can be routed next to surfaces such as patios and paths as long as the surface is flat, level with the grass, and allows the robotic mower to travel unimpeded by obstacles. If necessary, the robotic mower may travel with one rear wheel outside the mowing area.



The maximum height difference between lawn area (2) and obstacle (1) must not exceed 0.4 in. (1 cm).

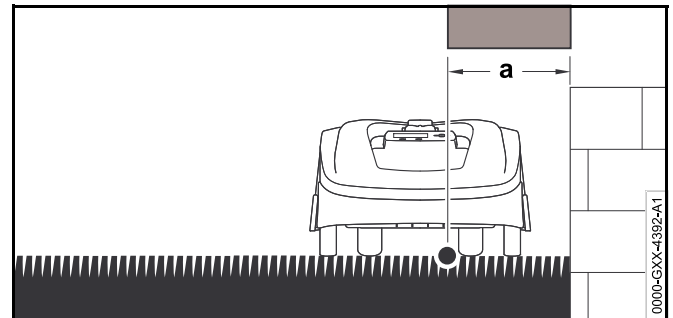



The iMow Ruler is designed to help you maintain the proper clearances when installing the perimeter wire.

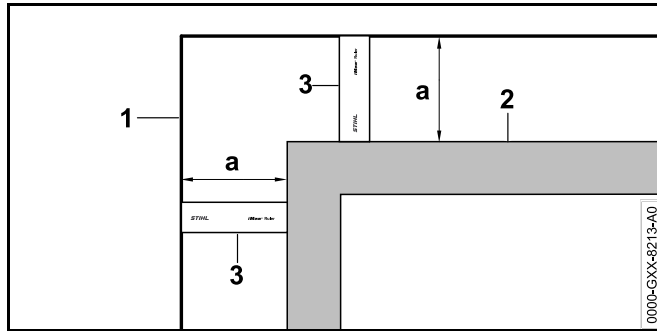


Minimum distance to be maintained between an obstacle and the perimeter wire.

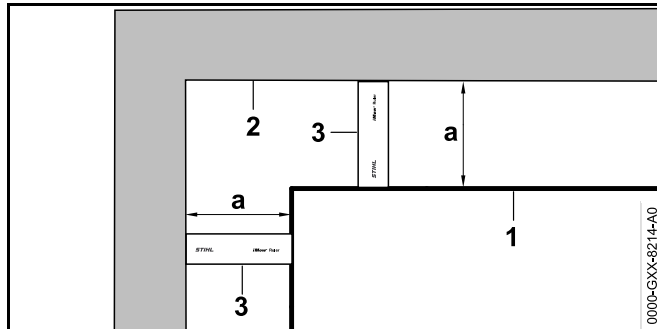
To ensure that the robotic mower runs without contacting any obstacle, even around corners:



- ▶ Keep a minimum clearance of the length of the iMow Ruler ($a = 11$ in. (28 cm)) from obstacles.
- ▶ If routing the perimeter wire in confined areas, keep a minimum clearance of 17.4 in. (44 cm),  11.5.

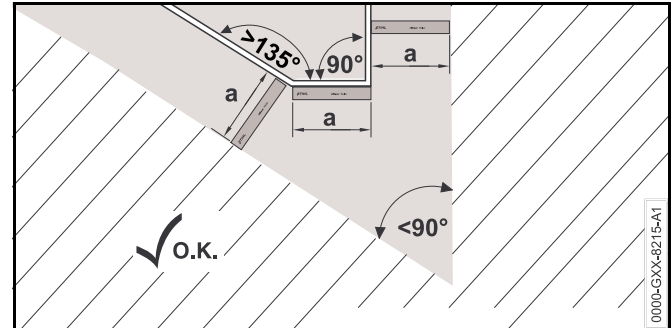


- ▶ Maintain the wire clearance $a = 11$ in. (28 cm) at the corners around high obstacles such as wall corners or high flowerbeds (2). This keeps the robotic mower from scraping against the obstacle.
- ▶ Install the perimeter wire (1) with the aid of the iMow Ruler (3) as illustrated.



- ▶ Maintain the wire clearance $a = 11$ in. (28 cm) at the inner corner of a high obstacles such as walls or high flowerbeds (2). This keeps the robotic mower from scraping against the obstacle.
- ▶ Install the perimeter wire (1) with the aid of the iMow Ruler (3) as illustrated.

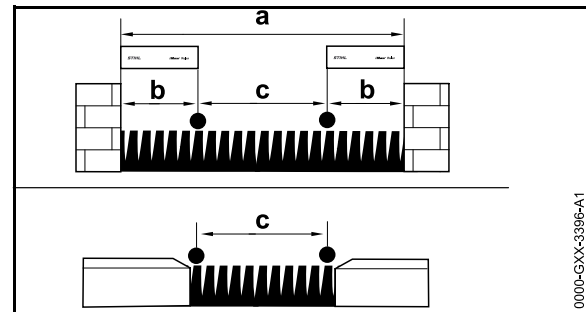
11.4 Measuring Wire Clearances at Corners





In tapered corners ($< 90^\circ$) the perimeter wire should be installed as shown. The two angles must be at least one length of the iMow ruler ($a = 11$ in. (28 cm)) apart so that the robot mower can drive down the edge.

11.5 Routing the Perimeter Wire in Confined Areas

The robotic mower can travel automatically through narrow passages, provided the minimum wire clearances are maintained.



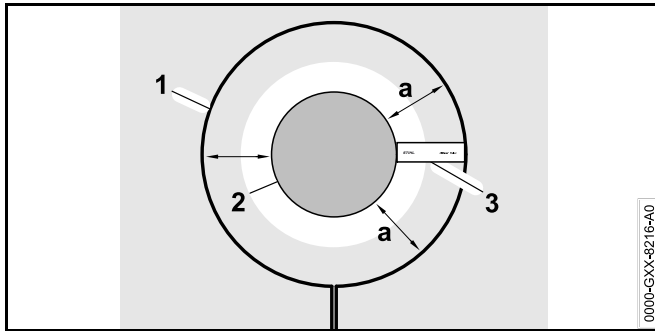
- ▶ If you route the wire between obstacles higher than 0.4 in. (1 cm), e.g. walls or hedges, keep a minimum wire clearance of one length of the iMow ruler ($b = 11$ in. (28 cm)).
- ▶ If you route the wire between obstacles lower than 0.4 in. (1 cm), e.g. paths or patios, keep a minimum wire clearance of $c = 17.4$ in. (44 cm).

- ▶ Route the perimeter wire to block off narrower areas in which $a < 39.4$ in. (100 cm).
- ▶ If you route the perimeter wire in a confined area, deactivate the passage function (offset drive home),  15.3 or install a search loop,  11.9.

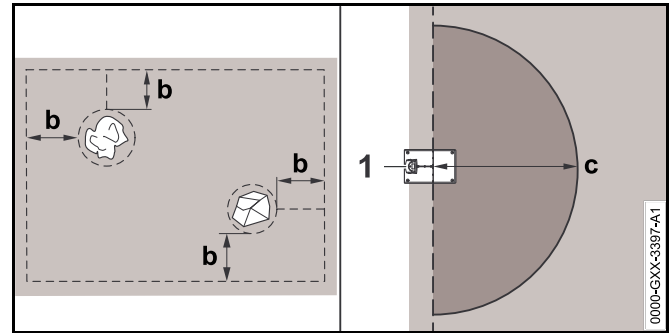
11.6 Routing Around Restricted Areas

A restricted area is an area that the robotic mower must avoid, including obstacles that cannot be mowed or objects that the mower can't bump off of to change direction, such as flower beds, trees with buttressed roots, etc.

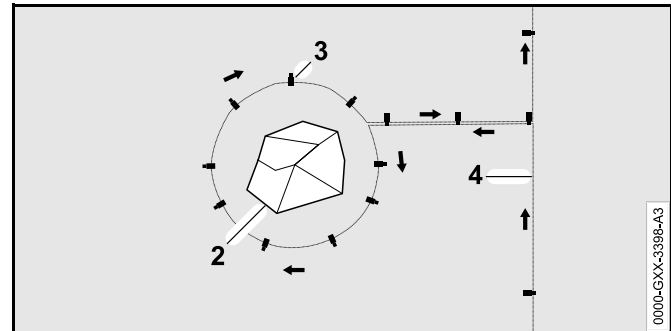
- ▶ Install a restricted area around such obstacles.



- ▶ To ensure a robust operation, install restricted areas in a round shape - no oval, angular or inwardly curved shapes.
- ▶ Maintain the wire clearance $a = 11$ in. (28 cm) around the obstacle (2) to prevent the robotic mower from scraping against the obstacle (2).
- ▶ Install the perimeter wire (1) with the aid of the iMow Ruler (3) as illustrated.
- ▶ The diameter of any restricted area must be at least 22 in. (56 cm) and no more than 9.8 ft. (3 m).



- ▶ Keep a minimum clearance of $b = 17.4$ in. (44 cm) between the perimeter wire routed around a restricted area and the perimeter wire at the edge of the mowing area.
- ▶ Keep a minimum clearance within a radius of at least $c = 6.6$ ft. (2 m) around the docking station (1).



- ▶ Route the perimeter wire from the edge to the obstacle with the proper clearance.
- ▶ Route the perimeter wire around the obstacle (2) and attach it to the ground using a sufficient number of wire stakes (3). Observe the installation direction (arrows).
- ▶ Then route the perimeter wire back to the edge. The segment of perimeter wire routed back to the edge (4) must be laid directly next to the segment leading to the restricted area. Keep the segments parallel. When the wire is laid side-by-side, the signal is canceled and the iMow will mow directly over this section of perimeter wire.

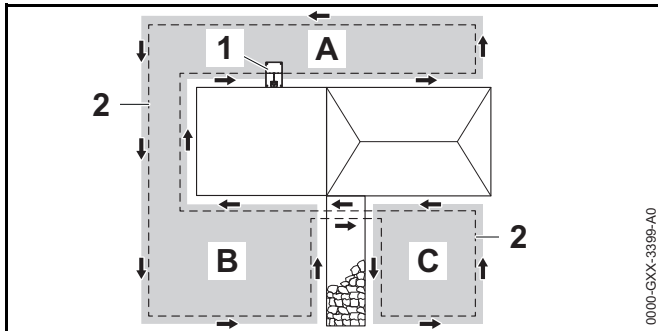
If the wires are separated, however, the iMow will not traverse the wire and the area between the two segments of perimeter wire will not be mowed.

- ▶ After routing the perimeter wire back to the edge, do not cross the sections of the perimeter wire. Continue the installation around the perimeter of the mowing area. The perimeter wire must exit the restricted area in the direction opposite to the direction in which it entered the restricted area, [11.10](#).

NOTICE

STIHL recommends checking the proper installation of restricted areas using the "Test edge" command, [14.3](#).

11.7 Installing Linked Areas and Secondary Areas



Linked areas (B) and secondary areas (C) are parts of the mowing area that are not located in the primary mowing area (A) where the docking station (1) is located.

A secondary area is an area that iMow cannot physically drive to. It cannot be mowed automatically. The robotic mower must be picked up and carried to the secondary area and brought back to the primary area when mowing is complete.

Linked areas (B) can only be mowed automatically if they are linked by corridors or linking sections.

- ▶ Route the perimeter wire (2) in the same direction in all linked areas and secondary areas.

- ▶ Connect the linked areas to the primary mowing area by installing corridors ([11.8](#)) or linking sections ([11.10](#)). Never cross perimeter wires in the linking areas. Keep them parallel.
- ▶ Activate secondary areas in the "Settings – Installation" menu, [15.3](#).

11.8 Installing Corridors

A corridor joins a linked area to the primary mowing area, e.g. a mowing area in front of and behind the house. This allows both mowing areas to be mowed automatically.

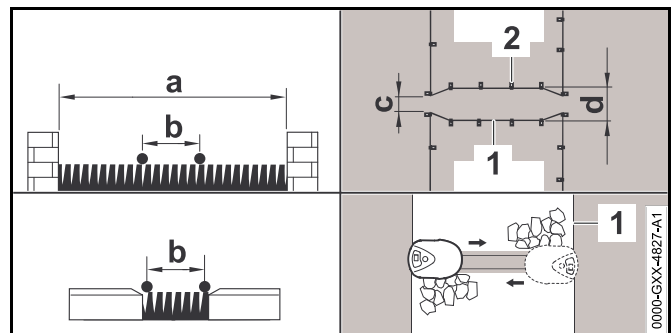
In corridors, the lawn is only mowed along the path of the perimeter wire. In order for the iMow to mow the linked area, a starting point in the linked area must be defined, [15.6](#).

The wire spacing and the STIHL Corridor Pattern are matched to the installation of the perimeter wire on the lawn surface. If the perimeter wire is buried very deeply, e.g. under stone paving, the dimensions differ. Check the function and adjust the wire installation if necessary.

In corridors, the lawn is only mowed along the path of the perimeter wire.

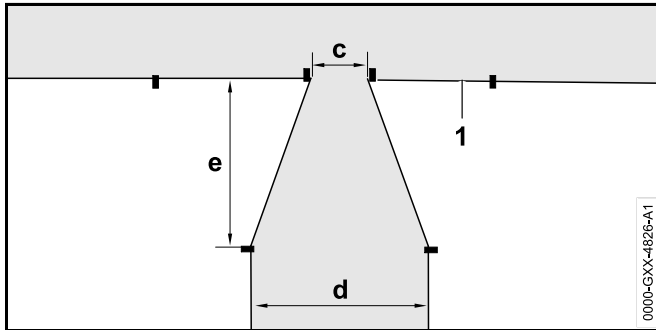
To install a corridor:

- ▶ Remove stones, pieces of metal, glass, wire or other objects that could be thrown or flung by the cutting attachment.



- ▶ Keep a minimum clearance between obstacles higher than 0.4 in. (1 cm) of $a = 34.6$ in. (88 cm).

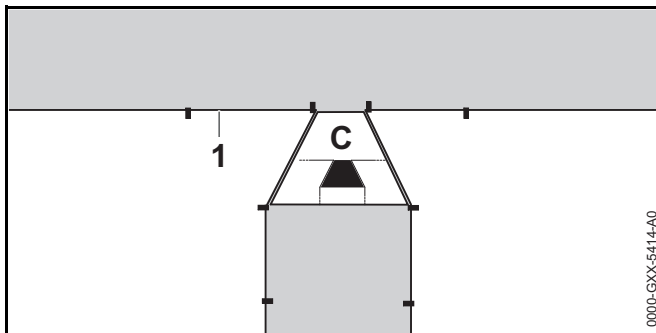
- ▶ Keep a minimum clearance between obstacles lower than 0.4 in. (1 cm), paths/obstacles that can be travelled on, of $b = 9$ in. (22 cm).
- ▶ Route the perimeter wire (1) parallel to the ground and attach it to the ground with a sufficient number of wire stakes (2).



- ▶ Install a gate, which is a funnel-shaped entrance and exit area at the start and the end of the corridor. Keep the following distances:
 - $c = 2.4$ in. (6 cm)
 - $d = 9$ in. (22 cm)
 - $e = 9$ in. (22 cm)

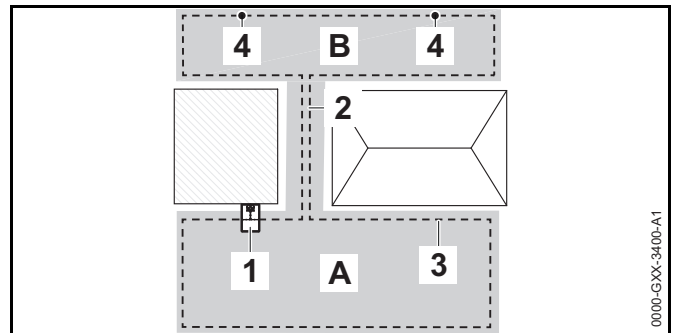
The iMow will not enter the corridor unintentionally.

- ▶ Install the perimeter wire (1) in a straight line on the left and right side of the corridor entrance. The straight line must be at least one length of the robotic mower.



- ▶ Use the tunnel-shaped STIHL Corridor Pattern (C) to install the gate at each end of the corridor.
- ▶ When using the "Passage" feature ("Offset Drive Home"), search loops must be installed in the linked area in order for the iMow to be able to locate the gate and return to the docking station, 11.9.
- ▶ Define at least 1 starting point in the linked area, 15.6.
- ▶ If necessary, activate automatic edge mowing or mow the corridor area manually on a regular basis, 14.3 and 15.3.

Corridor Installation Example

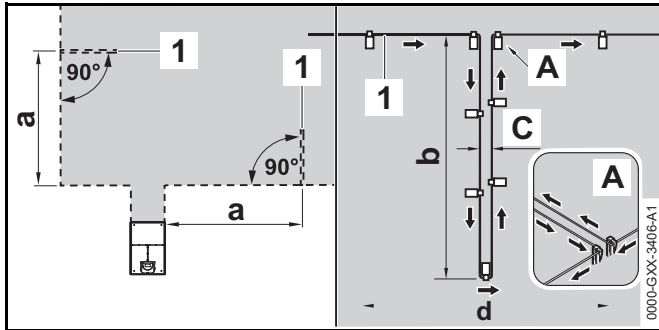


The docking station (1) is installed in the primary mowing area (A). A linked mowing area (B) is linked to the primary mowing area with a corridor (2). The perimeter wire (3) can be followed by the robotic mower. To ensure mowing of the linked mowing area, two starting points (4) were defined.

11.9 Installing Search Loops

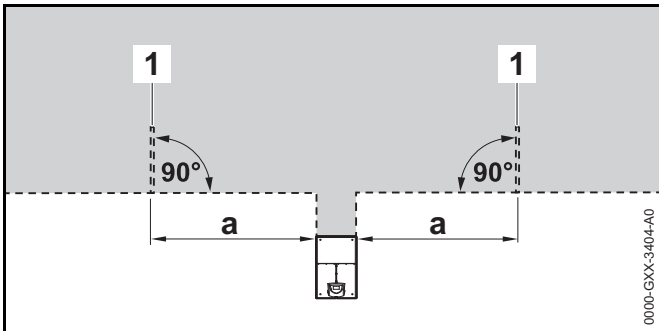
If the "Passage" function ("Offset Drive Home") is activated, search loops must be installed to help the robotic mower recognize the location of an external docking station, a corridor or a confined area. If the robotic mower crosses a search loop during its drive home, the robotic mower will then directly travel to the perimeter wire and to the docking station or through the corridor or confined area.

To install a search loop:



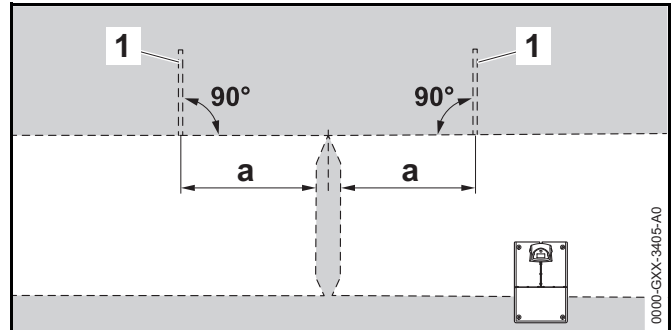
- ▶ Keep a minimum clearance of $a = 6.6$ ft. (2 m) from the corners of the mowing area.
- ▶ Install the perimeter wire (1) with a minimum length of $b = 3.3$ ft. (1 m) and with a distance of $d = 0.4$ in. (1 cm) in between.
- ▶ Fasten the perimeter wire to the ground with two wire stakes at the edge (A). Do not cross the perimeter wires. Keep them parallel.
- ▶ Attach the search loop to the ground with a sufficient number of wire stakes.

To install a search loop in combination with an external docking station:



- ▶ Install two search loops (1), each at a 90° angle on the left and right side of the docking station.
- ▶ Keep a minimum clearance of $a = 6.6$ ft. (2 m) from the docking station.

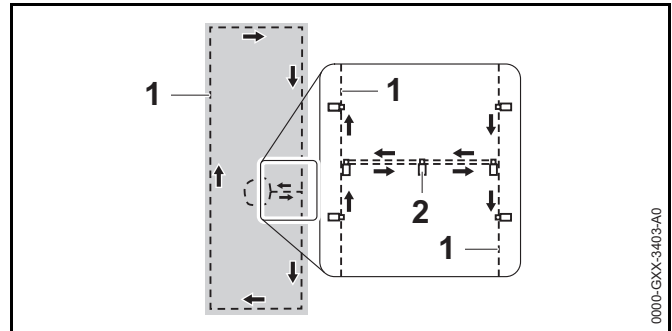
To install a search loop in combination with a corridor:



- ▶ Install two search loops (1) at an angle of 90° in the part of the mowing area that can only be reached via a corridor.
- ▶ Keep a minimum clearance of $a = 6.6$ ft. (2 m) from the corridor entrance.

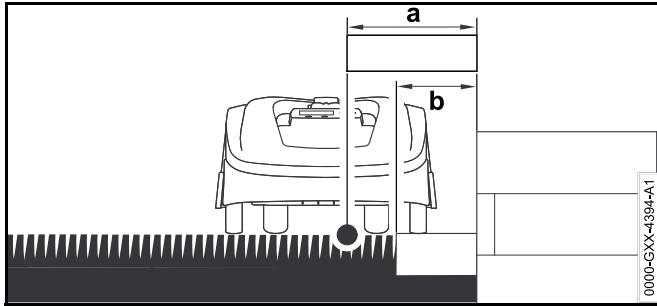
11.10 Installing Linking Sections

A linking section links a secondary area to the primary mowing area, e.g. a mowing area in front of and behind the house that the iMow cannot travel to on its own. This allows both mowing areas to be mowed automatically.



- ▶ Route the perimeter wire (1) parallel and close to one another.
- ▶ Attach the linking section to the ground with a sufficient number of wire stakes (2).

11.11 Accurate Mowing Along Edges



- ▶ Along high obstacles, route the perimeter wire with a minimum clearance of $a = 11$ in. (28 cm) from the obstacle. This buffer area will be left unmowed.

To avoid the buffer area which will be left unmowed, you can lay edging stones or pavers around high obstacles, e.g. walls. The width of the edging stones must be at least $b = 10.2$ in. (26 cm).

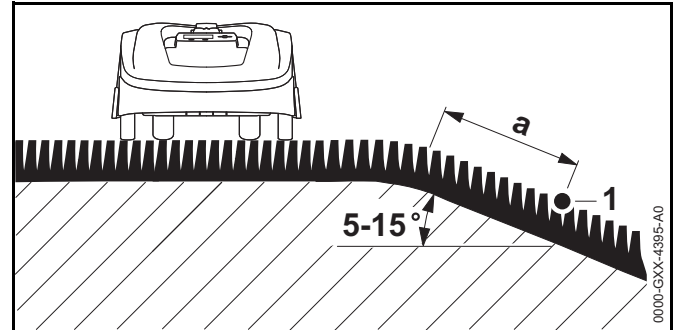
11.12 Sloping Terrain in the Mowing Area

NOTICE

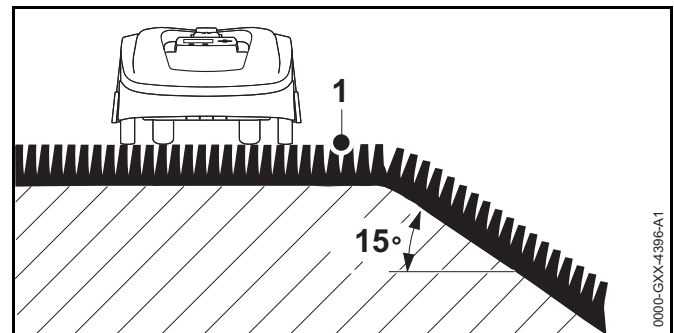
STIHL recommends that you install the perimeter wire at a maximum pitch of ± 10 degrees. The perimeter wire can be installed up to ± 15 degrees, but this can require additional adjustments to the perimeter wire installation. Slopes should also be noted in the garden sketch.

Maintain a minimum distance of at least 39.4 in. (100 cm) from water and other potential drop-offs, such as edges and steps.

To install the perimeter wire at a slope with an incline of 5° to 15° :



- ▶ Route the perimeter wire (1) past the top edge of the slope, keeping a minimum clearance of $a = 19.7$ in. (0.5 m).

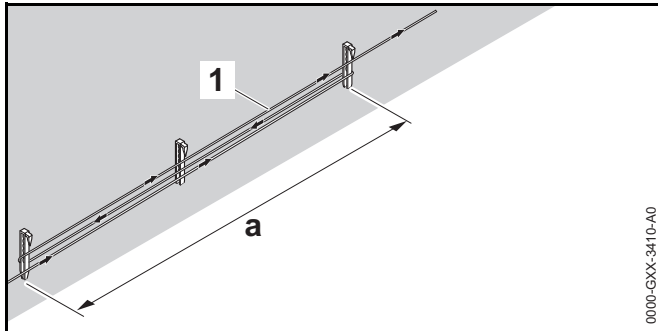


- ▶ If the incline exceeds 15° , route the perimeter wire so that the robotic mower will stop before it reaches the edge of the slope. The top edge of the slope and the slope itself should remain outside the mowing area.

11.13 Installing Reserve Wire

Installing reserve lengths of perimeter wire at regular intervals will make it easier to later modify the mowing area or placement of the docking station if that should become necessary.

To install reserve wire:



- ▶ Route the perimeter wire (1) between 2 wire stakes spaced approximately $a = 3.3$ ft. (1 m) apart.
- ▶ Attach the reserve wire to the ground in the center using an additional wire stake.

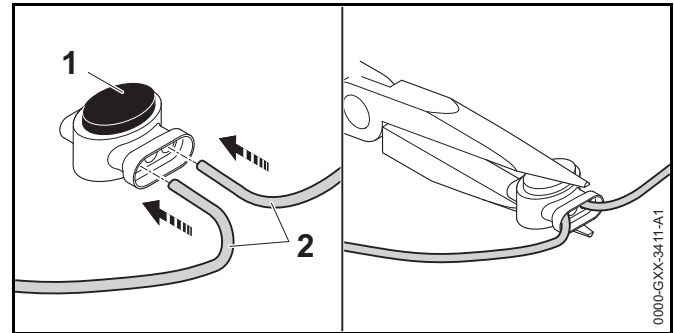
11.14 Using Wire Connectors

⚠ WARNING

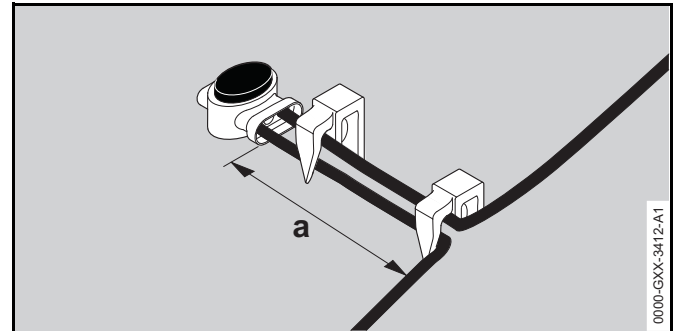
To reduce serious or fatal injury or property damage from fire or electric shock, use only wire connectors authorized by STIHL.

Wire connectors are designed to link two loose ends of perimeter wire to extend the perimeter wire or to connect loose wire ends caused by a breakage. They are filled with gel to prevent premature wear or corrosion of the wire ends.

- ▶ Note the positions of the wire connectors on your sketch of the mowing area, 11.2.



- ▶ Insert the unstripped wire ends (2) in the wire connector (1).
- ▶ Press the wire connector together using suitable pliers.

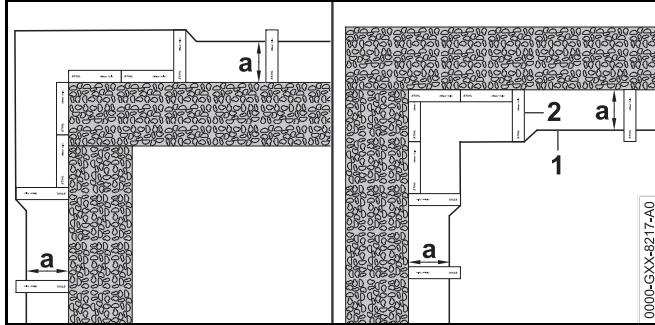


- ▶ Attach the perimeter wire to the ground using two wire stakes, leaving $a = 2$ in (5 cm) of strain relief as depicted above.

11.15 Installing the Perimeter Wire Closer to the Edge of the Mowing Area

Following installation, make sure there is at least a 2 in. (5 cm) gap between the robotic mower and the obstacle during operation, 10.7, 15.3. If necessary, increase the wire clearance from the obstacle. In straight sections, the perimeter wire can be routed as close as 9 in. (22 cm) from high obstacles. This will reduce the amount of unmowed grass.

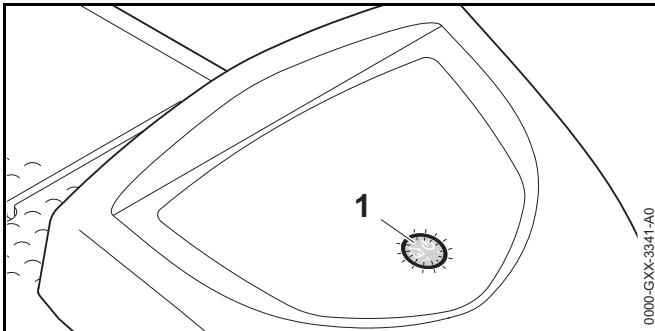
In the garden sketch, note those areas where the perimeter wire is routed closer to the edge of the mowing area.



- ▶ Install the perimeter wire (1) with the aid of the iMow Ruler (2) as illustrated.
 - a = 9 in. (22 cm)

12 Docking Station

12.1 LED on the Docking Station



A red LED (1) shows the status of the docking station and the perimeter wire signal.

If the LED is off: The docking station is switched off and the wire signal is not being transmitted.

If the LED glows: The docking station is switched on and the robotic mower is not docked.

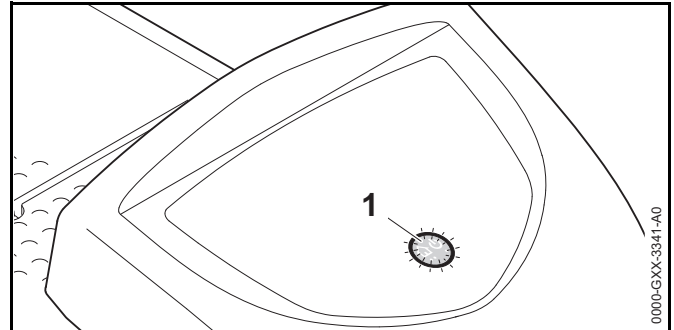
If the LED flashes slowly: The docking station is switched on, the robotic mower has docked successfully or is being charged.

If the LED glows for 3 seconds followed by a 1 second pause: The "Homecall" function is activated and the robotic mower has received a command to return to the docking station.

If the LED flashes rapidly (approximately two times per second): The perimeter wire is not properly connected to the docking station or the wire signal is no longer present. The perimeter wire may be broken (wire break).

If the LED flashes rapidly at intervals: The LED flashes alternately 3 times at a 1-second interval, 3 times at a 2-second interval, 3 times at a 1-second interval, 5 second pause. After the pause, the signal is repeated. The docking station has a malfunction. For troubleshooting information, see 22.

12.2 Docking Station Controls



ON/OFF/Home button



Press and hold the ON/OFF/Home button for 2 seconds during a mowing operation to switch off the wire signal. The robotic mower will stop, remain in the mowing area and a corresponding message will appear in the display of the robotic mower.



Press the ON/OFF/Home button twice within 2 seconds during a mowing operation to bring back the robotic mower to the docking station (Homecall).

The robotic mower will end its current mowing operation, search for the perimeter wire and return to the docking station to recharge the battery. When Homecall is initiated, the robotic mower will not start any further mowing operations during the current active time. A Homecall remains active until the robotic mower is docked. You can end Homecall manually by pressing the ON/OFF/Home button twice within 2 seconds. It will resume mowing operations during its next scheduled active time.

12.3 Docking the Robotic Mower

Automatic docking

The robotic mower will travel to the docking station automatically and dock when the active time ends or the robotic mower needs to be recharged.

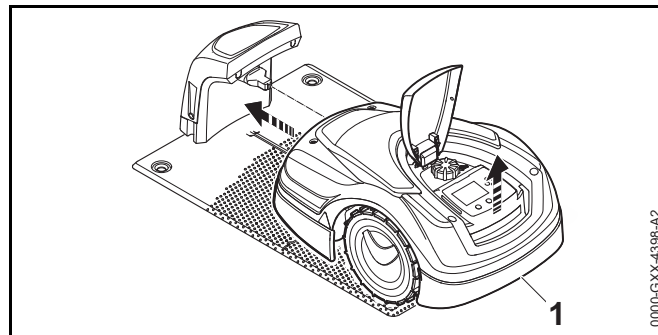
Docking with the Homecall function

The robotic mower can be called back to the docking station manually. To call the robotic mower back:

- ▶ Press the ON/OFF/Home button on the docking station twice within 2 seconds.
The robotic mower will return to the docking station and will not start any further mowing operation during the current active time.

Manual docking

- ▶ Activate the disabling device and transport the robotic mower to the docking station by hand, 18.



- ▶ Lift the robotic mower slightly by the rear carrying handle (1) and relieve the weight on the drive wheels.
- ▶ Push the robotic mower, resting on its front wheels, into the docking station.

12.4 Charging the Robotic Mower

WARNING

Read and follow the safety precautions and instructions for the robotic mower and docking station in this manual, 5.4 and 6. Be alert for signs that the integrated battery may be damaged. To reduce the risk of personal injury from short circuit, fire and explosion, never use or charge a robotic mower if the hood or housing is cracked, deformed or excessively hot, if battery fluid is leaking from the battery compartment, or if the battery is otherwise damaged, 5.5.

WARNING

To reduce the risk of electric shock, charge the robotic mower only in the docking station. Do not remove the battery or attempt to charge it using an external power supply.


Automatic charging


The robotic mower will begin charging automatically when it returns to the docking station at the end of the mowing operation and its energy level is below a certain value.

Manual Charging

To start charging:


- ▶ Dock the robotic mower.
- ▶ If necessary, end standby mode of the robotic mower by pressing any button.
Charging will start automatically.


 During charging, the status screen will show the charging symbol and the message "Charging battery".

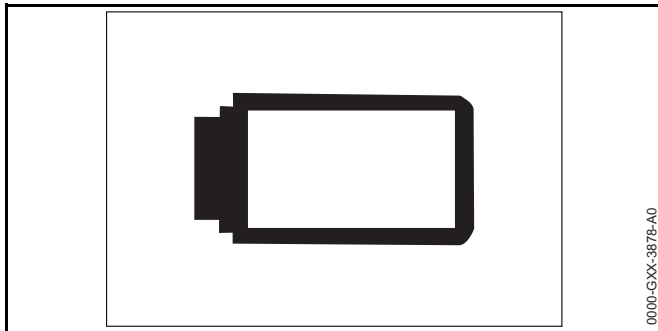
 In all the other menus, the display will show a plug symbol to indicate that the robotic mower is charging.

Charging time depends on a number of factors, including battery condition and the ambient temperature. Exposure to direct sunlight can lead to increased temperatures inside the machine and battery compartment, which can increase battery charging times.

Charge status

 The status screen will show the current state of charge.

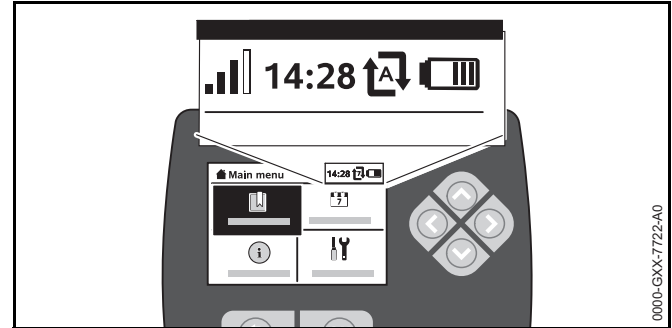
 In all the other menus, the display will show a battery symbol to indicate the robotic mower's charge status.



If you end standby mode, but the state of charge is too low for the robotic mower to return to the docking station, this symbol is displayed over the entire screen. After a few seconds, the display will turn off and the robotic mower will return to standby mode.

13 Control Panel Display Information


13.1 Information Area





The following information is shown in the top right corner of the display:


1. Cellular Signal


The display shows the strength of the cellular signal.

 – 4 bars: optimum signal strength

 – 1 to 3 bars: medium signal strength

 – No bars: no signal

 A question mark is shown during initialization of the module while the unit is acquiring the cellular signal.

 A small "x" indicates that there is no Internet connection.

2. Time

The current time is indicated in 24-hour format.

3. Automatic mowing status



When automatic mowing is switched on, the Automatic symbol appears.

4. Charge status

The battery symbol shows the battery's state of charge.



– No bars: battery discharged



– 1 to 5 bars: battery partially discharged




– 6 bars: full charge



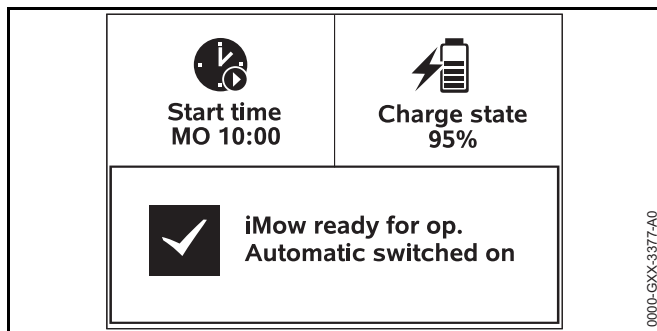
During charging, the plug symbol is displayed instead of the battery symbol.

13.2 Status Screens

Different status screens may appear, depending on the status of the robotic mower.

- Configure the status screen with various information,  14.4.

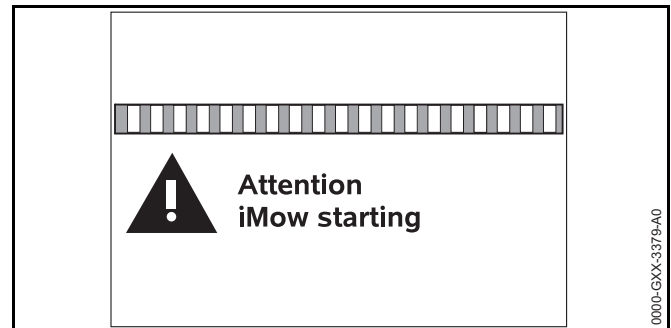
Status screen when the robotic mower is not in operation



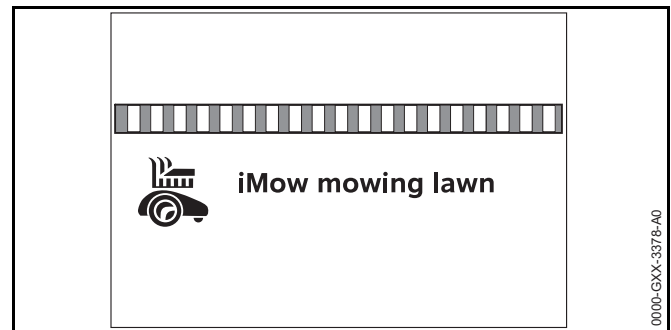
The text "iMow ready for op." and the automatic mowing status is displayed in the bottom area of the screen.

There are two configurable fields in the top display area.

Status screen during operation



The text "Attention – iMow starting" and the safety alert symbol are displayed before a mowing operation starts. Flashing of the display illumination and a signal tone additionally indicate the start of the mower.




The text "iMow mowing lawn" and a corresponding symbol are displayed during an active mowing operation. The text and symbol will depend on the specific active operation.



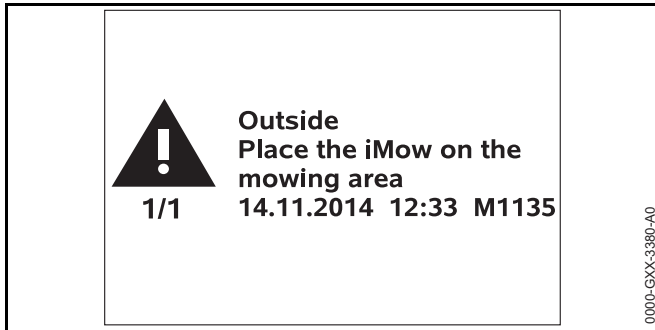
Edge mowing: While the robotic mower mows the edges of the mowing area, the text "Mowing edge" is displayed.




Drive to docking station: When the robotic mower returns to the docking station, the relevant reason is indicated in the display (e.g., "Battery discharged" or "Mowing completed").

 Battery charging: The text "Charging battery" appears during charging.

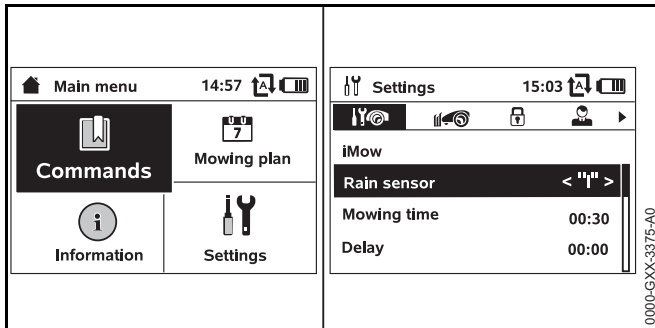
Status screen for messages



If an error occurs during operation, a message will be displayed that includes the date and time of its occurrence and the relevant message code. If several messages apply, they appear alternatively,  22.1.

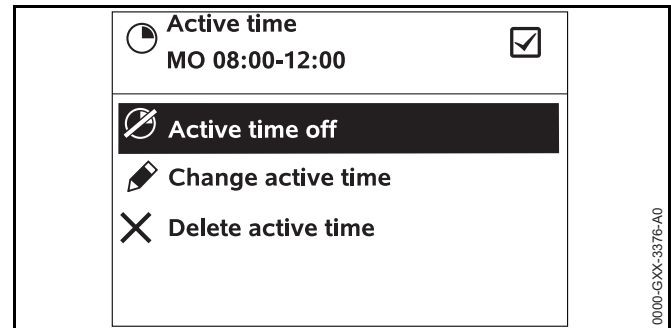
14 Menu Functions

14.1 Navigating the Menus



- ▶ Select a submenu using the navigation pad. If a submenu is selected, it is displayed on a black background.

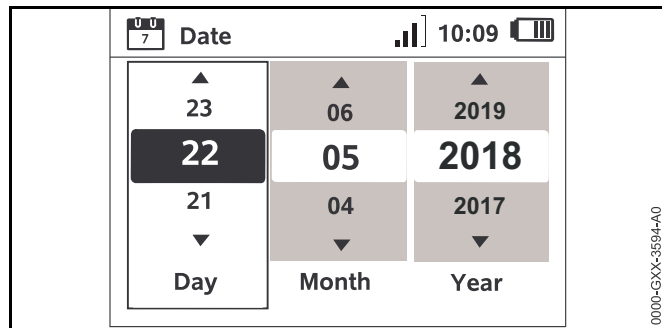
- ▶ Open the selected submenu by pressing the OK button. In the second menu level, the various submenus are shown as tabs.
- ▶ Select a tab by pressing the navigation pad to the left or right.
- ▶ Select a submenu by pressing the navigation pad downwards or upwards. Selected tabs and submenu entries are displayed on a black background.
- ▶ If there is a scroll bar at the right edge of the display, see further entries by pressing the navigation pad downwards or upwards.
- ▶ Press the OK button to open a submenu.



Options are listed in the submenus. Selected entries are displayed on a black background.

- ▶ Press the OK button to open a selection window or dialog window.

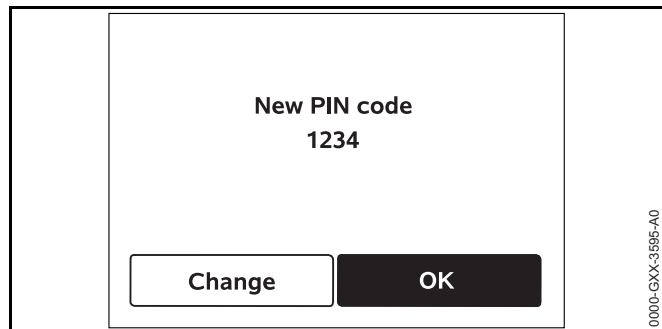
Selection window



The selected value is displayed on a black background.

- ▶ Navigate through the values and change them by using the navigation pad.
- ▶ Press the OK button to confirm your selections.

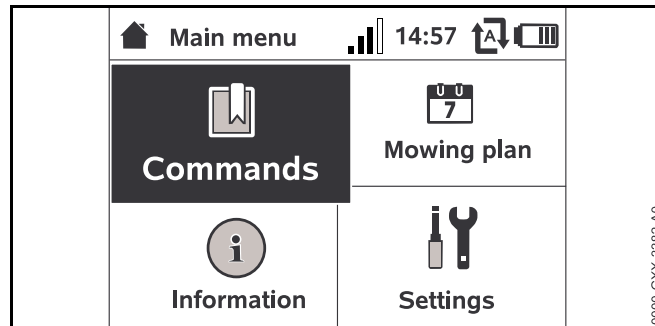
Dialog window



If changes have to be saved or messages confirmed, a dialog window appears in the display. The selected button is displayed on a black background.

- ▶ Press the OK button to confirm the selection.

14.2 Overview



- The main menu contains 4 submenus. The main menu will be displayed,
 - when the status screen (📖 13.2) is quit by pressing the OK button,
 - when the "Main menu" command is activated,
 - when the Back button is pressed in the second menu level.

Commands

- 📖 This submenu contains a set of autonomous mowing operations, 📖 14.3.

Information

- 📖 This submenu contains information about the lawn or the robotic mower's status, 📖 14.4.

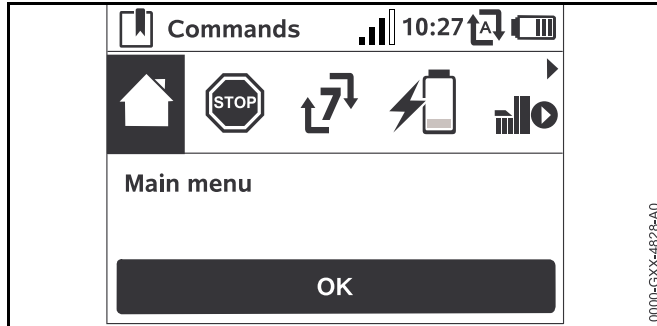
Mowing plan

- 📖 This submenu contains functions to change the mowing plan, 📖 14.5.

Settings

- 🔧 This submenu contains functions to change the robotic mower's settings, 📖 15.

14.3 Commands



- ▶ Select a tab by pressing the navigation pad to the left or right.
- ▶ Press the OK button to open the submenu.

Main menu



Select to return to the main menu.

Lock robotic mower and activate disabling device



Select to return to lock the robotic mower and activate the disabling device.

Switch automatic mowing on/off



Select to turn automatic mowing on or off.

When automatic mowing is switched on, the text "Automatic switched on" appears in the status screen and the symbol is displayed next to the battery symbol.

When automatic mowing is switched off, the text "Automatic switched off" appears in the status screen and the active times are shown as inactive (greyed out) in the mowing plan.

This feature can also be controlled using the iMow App. The robotic mower will return to the docking station when automatic mowing is switched off using the iMow App.

Drive to docking station



Select to command the robotic mower to drive to the docking station immediately.

The robotic mower travels back to the docking station and charges its battery. If automatic mowing is switched on, the robotic mower will start to mow the mowing area again at the next possible active time.

This feature can also be controlled using the iMow App.

Start mowing



Select to start the mowing operation immediately.

If a secondary area was installed, press the OK button and then specify whether the mowing operation is taking place in a secondary area or in the main area, [14.6](#).


If an external docking station with a corridor was installed, bring the robotic mower to the mowing area before activation of the command "Start mowing."


You will be prompted to enter the time to end the mowing operation. The default setting for the duration of the mowing operation can be modified under "Mowing time" in the machine settings, [15](#).

Mowing time in primary or linked areas following the "Start mowing" command will be deducted from the weekly mowing plan's total mowing duration.


This feature can also be controlled using the iMow App.

Start time-delayed mowing

 Select to set a defined time to start the mowing operation.

If a secondary area was installed, after pressing the OK button it is necessary to define whether the mowing operation is taking place on a secondary area or on the main area,  14.6.


If an external docking station with a corridor was installed, bring the robotic mower to the mowing area before activation of the command "Start time-delayed mowing."


You will be prompted to enter the time to end the mowing operation. The default setting for the duration of the mowing operation can be modified under "Mowing time" in the machine settings,  15.

Mowing time in primary or linked areas following the "Start time-delayed mowing" command will be deducted from the weekly mowing plan's total mowing duration.

This feature can also be controlled using the iMow App.


Skip next active time

 Select to skip the next active time.

No mowing will take place during the next active time. Active times which have been cancelled in this manner are greyed out in the mowing plan. They can be released for mowing again in the "Daily plan" menu,  14.6.

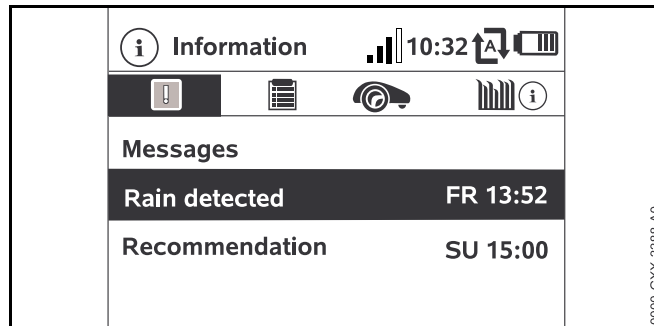
If the command is performed several times in succession, the next active time is always skipped. If no active times remain for the current week, the message "No mowing will take place next week" appears.

Edge mowing


 Select to mow the edge of the mowing area.


After completing one circuit, the robotic mower travels back to the docking station and charges the battery.

14.4 Information




Messages

 This submenu contains a list of all active errors and recommendations including date and time of their occurrence and the respective message code.

Press the OK button to display details for every message,  22.1.

If no messages are available, this display shows the text "No messages."

Events

 This submenu contains a list of the last activities of the robotic mower. Details of the events (additional text, time and code) can be displayed by pressing the OK button.

Errors during normal operation are documented in the messages.

Robotic mower status



This submenu contains information on the robotic mower's status:

- Charging status: Battery charging status in percent
- Rem. time: The remaining mowing duration during the current week in hours and minutes
- Time and date
- Start time: Start of the next planned mowing operation
- Total number of completed mowing operations
- Mowing hours: Duration of all completed mowing operations in hours
- Distance: Total distance covered in meters
- Ser.-No.: Serial number of the robotic mower. This is also to be found on the identification plate in the compartment beneath the control panel.
- Battery: Serial number of the battery
- Software: Installed machine software

Lawn information



This submenu contains information on the lawn:

- Mowing area in square meters: This measurement is taken during installation
- Round time: Duration of one circuit around the mowing area in minutes and seconds
- Starting points 1 – 4: Distance of the relevant starting point from the docking station in meters, measured in a clockwise direction
- Circumference: Circumference of the mowing area in meters
- Edge mowing: Frequency of edge mowing per week

Cellular module status



This submenu contains information on the status of the integrated cellular module:

- Satellites: Number of satellites within range
- Position: Current position of the robotic mower
- Signal strength: Signal strength of the mobile cellular connection
- Network: Network ID, comprising country code (MCC) and provider code (MNC)
- Mobile phone number: Mobile phone number of the registered owner, entered in the iMow App
- IMEI: Hardware number of the cellular module
- IMSI: International mobile subscriber identity
- SW: Software version of the cellular module
- Ser.-No.: Serial number of the cellular module

14.5 Mowing Plan

Mowing Plan Theory of Operation

Before changing your mowing plan, read the following section carefully.

During the initial setup, the iMow will automatically calculate an appropriate automatic mowing plan. That plan consists of active times and a weekly mowing duration. Active times are those windows of time in which the iMow is programmed to mow automatically. The iMow will only mow in automatic mode during the active times. The mowing duration is the total number of hours the iMow will mow per week.

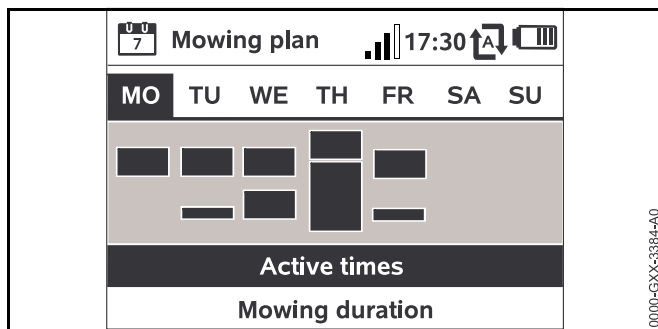
Satisfactory cutting results depend on the iMow having sufficient mowing duration and sufficient active times to complete the mowing operation for the entire lawn. Automatic mowing will cease once the iMow has reached its total allotted mowing duration for the week, even if there are remaining active times scheduled.

The active times and mowing duration must be set properly to ensure that a sufficient number of mowing hours are set each week (mowing duration) and that the iMow has sufficient windows of time (active times) to complete the mowing.

If you increase the mowing duration, be sure expand the active times as well to accommodate the increased number of mowing hours. The total weekly active time must be higher than the total weekly mowing duration in order to account for charging time and to provide a buffer in case active times are missed due to rainfall.

The status screen displays the remaining mowing duration for the week and the next scheduled active time.

Mowing Plan Menu



Call up the stored mowing plan in the "Mowing plan" submenu.

The rectangular blocks displayed in black beneath the days of the week represent the saved active times. When automatic mowing is turned on, mowing operations take place only during active times. The iMow will not mow during all active times as the iMow may return to the docking station if it starts raining or the iMow requires charging.

Blocks displayed in grey represent active times without mowing operations, e.g. where the active time has been deactivated by the operator or the active time has been skipped, 14.3. When automatic mowing is turned off, the entire mowing plan is deactivated and all active times are shown in grey.

- ▶ Select an active time or the mowing duration by pressing the navigation pad downwards or upwards.
- ▶ Open the settings by pressing the OK button.

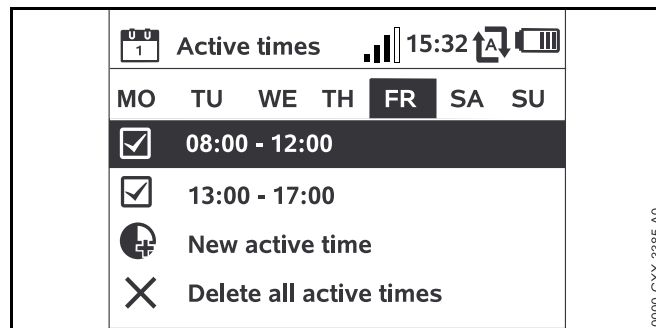
If you want to edit the active times for an individual day, press the navigation pad to the left or right to select the day.

Select the "Active times" submenu and press the OK button.

14.6 Active Times

WARNING

Keep bystanders, especially children, and pets out of the mowing area during active times. Never allow children to approach or play with the robotic mower. Keep children and pets away from the mower while it is in operation. Never allow the robotic mower to operate if you know that animals or persons are or may be in the mowing area or vicinity.



Next to every active time, a symbol shows the current status of the active time:

- This symbol indicates that the active time is activated. The robotic mower will mow automatically according to the mowing plan.
- This symbol indicates that the active time is deactivated. The robotic mower will not mow during this time.

If active times are not sufficient to allow for the necessary mowing and charging operations, you can increase active times or reduce the mowing duration. To edit the active times:



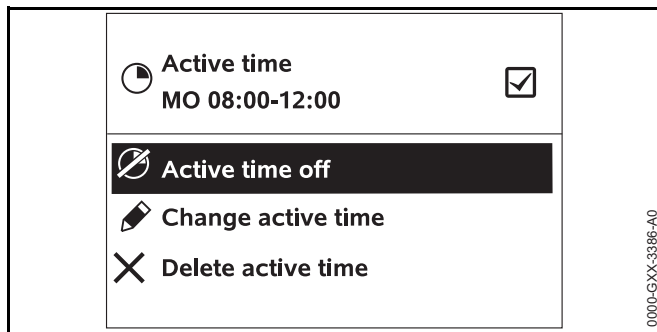
Select the "New active time" menu item to add an active time. An additional active time may not overlap with other active times.

Up to 3 active times per day can be saved.



Select "Delete all active times" to delete all active times on the selected day.

The robotic mower will no longer operate on this day.



Select "Active time on/off" to enable or disable the selected time for automatic mowing.



Select "Change active time" to change the time the robotic mower will be mowing.



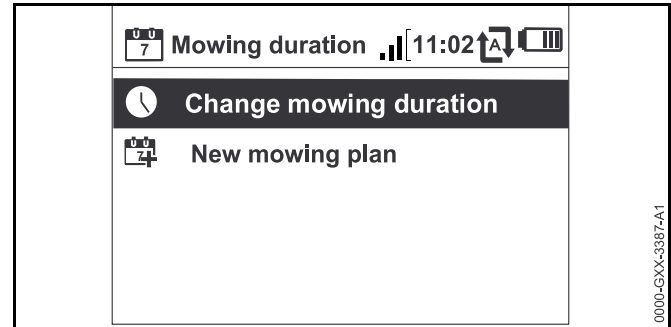
Select "Delete active time" to delete this specific active time.

The robotic mower will no longer operate at this time.

NOTICE

If you have a sprinkler system, program the robotic mower to avoid active watering times to reduce the likelihood of damage to the sprinkler heads from contact with the mowing blade. The mower and sprinkler system should never be run at the same time.

14.7 Mowing Duration



Select "Change mowing duration" to change the total weekly mowing hours. The mowing duration set during initial installation is based on the size of the mowing area, but it can be increased or decreased in this submenu.



Select "New mowing plan" to delete all currently stored active times and to program a new mowing plan. The step "Program the robotic mower" of the installation assistant will be called up, 10.8.



If you are reprogramming the mowing plan during one of the in your new mowing plan, active times, the robotic mower will begin an automatic mowing operation after you confirm the new mowing plan.

15 Settings



15.1 Settings Overview

The Settings menu contains 5 submenus, displayed as buttons:



Robotic mower

 Select this submenu to change the robotic mower's settings,  15.2.



Installation

 Select this submenu to change and test the installation,  15.3.


Safety

 Select this submenu to change the security settings,  15.4.

Service


 Select this submenu to confirm replacement of the mowing blade. This will reset the internal blade replacement counter. Also select this submenu to find a wire break,  15.5.

Dealer area

 This code-protected submenu is accessible only by your authorized STIHL iMow servicing dealer.


15.2 iMow Settings


Rain Sensor


 Adjust the sensitivity of the 5-stage rain sensor.

To set the rain sensor:



- ▶ Press the navigation pad to the left or right. The current value is displayed by means of a line diagram.

 Select this option to allow mowing at higher moisture levels. If the bar is moved all the way to the left, the robotic mower will mow even when it is raining.



 Select this option to allow mowing under ordinary ambient conditions.

 Select this option to allow mowing only at lower moisture levels. If the bar is moved all the way to the right, the robotic mower will only mow if the rain sensor is completely dry.



Mowing Time

 Set the default mowing time for the duration of a mowing operation when activating automatic mowing with the "Start mowing" command,  14.3.

Delay


 Set the length of the delay when activating the "Start time-delayed mowing" command,  14.3.


Status Screen


 You can edit the status screen to display the information you want to appear,  13.2.


To set the status screen:

- ▶ Select the left or right part of the screen using the navigation pad and confirm your selection by pressing OK.
- ▶ For each part of the display, select one of the following to appear on the status screen:

 **Charging status:** The battery charging status in percent will appear on the status screen.

 **Rem. time:** The remaining mowing duration during the current week will appear on the status screen.

 **Time and date:** The current date and current time will appear on the status screen.

 **Start time:** The start of the next planned mowing operation will appear on the status screen. During a running active time, the text "active" will be displayed.



Mowing events: The total number of mowing operations performed will appear on the status screen.



Mowing hours: The total duration of all mowing operations performed will appear on the status screen.



Distance: The total distance traveled will appear on the status screen.



Signal strength: Signal strength of the cellular connection with network ID.

A small "x" indicates that the robotic mower is not connected to the Internet.



Signal strength: A question mark is shown during initialisation of the cellular module (checking hardware and software, e.g. after switching on the robotic mower).



GPS reception: GPS coordinates of the robotic mower.

Time



Set the current time.

Always set the correct time to ensure an accurate mowing plan and to prevent automatic mowing at unwanted times.

The time can also be set using the iMow App.

Date



Set the current calendar date.

Always set the correct date to ensure an accurate mowing plan and to prevent automatic mowing at unwanted times.

The date can also be set using the iMow App.

Date Format



Set your desired date format.

Track offset



Change the robotic mower's standard 2.36 in. (6 cm) offset from the perimeter wire to a smaller or larger offset (1.18 in. to 3.54 in. (3 cm to 9 cm)).

To ensure optimal performance under the standard setup instructions, STIHL recommends that you keep the default track offset setting.

Language



Set the desired display language. The language selected during initial installation is set as the default.

Contrast



Change the display's contrast.

Energy mode



If the mode is set to "Standard" (default setting), the robotic mower is connected to the Internet at all times and can be reached using the iMow App as long as sufficient battery charge is available.


If the mode is set to "ECO," cellular communication is deactivated when the robotic mower is in the docking station to reduce energy consumption. The robotic mower cannot be reached using the app, which will continue to display the last data successfully transmitted.

15.3 Installation

Passage (Offset Drive Home)

The robotic mower can travel back to the docking station with an increased offset to the perimeter wire.

- ▶ Ensure that the perimeter wire has been routed with a clearance of at least 2 m at the narrowest sections.
- ▶ Activate the passage setting to change the way the robotic mower travels back home to the docking station. Select one of three options:

- Off (default setting): The robotic mower travels along the perimeter wire.
 - Narrow: The robotic mower travels along the perimeter wire or with an offset of 15.7 in. (40 cm) inside the perimeter wire.
 - Wide: The robotic mower travels within a passage of 15.7 in. to 31.5 in. (40 cm to 80 cm) from the perimeter wire.
- ▶ If you have installed an external docking station, a confined area or a linked section using a corridor, install search loops for offset drive home,  11.9.

ASM (Anti-Stuck-Maneuver)

The robotic mower starts an evasive routine if it becomes stuck: ASM is switched off by default.

- ▶ Leave the default setting (ASM switched off), if there are large, flat expanses in the mowing area (e.g. asphalt driveways), if the robotic mower often unexpectedly turns 90° during operation or if the mower unexpectedly stops mowing and the display shows the message "1131 - Stuck".

New installation



The current mowing plan will be deleted and the installation assistant will start again.


Starting points



To set starting points, see  15.6.

Test edge



Start a test run for checking correct wire routing. The step "Check installation" of the installation assistant will be called up,  10.7.

- ▶ To check correct wire routing around restricted areas, position the robotic mower in the mowing area with the front facing the restricted area and start the test run.

Edge mowing



Select the mowing frequency for edges.

- ▶ Select one of three options:
- Never: The edges will never be mowed.
 - Once (default): The edges will be mowed once a week.
 - Twice: The edges will be mowed twice a week.

Secondary areas



Enable or disable secondary areas.

- ▶ Activate to enable mowing of a secondary area.

15.4 Safety

Disab. device



To activate the disabling device in the "Settings" menu, open the "Safety" submenu, select "Lock iMow" and confirm by pressing the OK button.

- ▶ To deactivate the disabling device, press the sequence illustrated on the display. Once the disabling device is deactivated, the robotic mower can be operated again.

Level



Four security levels can be set. Various locks and security devices are activated, depending on the level.

- ▶ Select one of four options:
- **None:** All functions of the robotic mower can be accessed.
 - **Low:**
 - Anti-theft alarm: If the mower is lifted or tilted for longer than 10 seconds, the PIN query appears. If you do not enter then PIN code within one minute, an alarm sounds and automatic operation is switched off.
 - Connection lock: The PIN code must be entered prior to linking of the robotic mower and docking station.

- Reset lock: The PIN code must be entered prior to resetting the machine to the factory defaults.
- **Medium:**
 - All of the features from the "Low" setting.
 - Time lock: PIN code query for changing a setting if no PIN code has been entered for more than one month.
- **High:**
 - All of the features from the "Medium" setting.
 - Setting protection: The PIN code must be entered before settings can be changed.
- ▶ Select the desired security level and confirm it by pressing the OK button.
- ▶ If necessary, enter the 4-digit PIN code.

STIHL recommends that the "Low," "Medium" or "High" security level be set as part of the installation process.

GPS protection



To activate the GPS protection feature.

For theft detection, STIHL recommends activating the GPS protection feature.

Change PIN code



The 4-digit PIN code can be changed if necessary. The "Change PIN code" menu item is only displayed in the "Low," "Medium" or "High" settings.

- ▶ Enter the old PIN code and confirm it by pressing the OK button.
- ▶ Enter the new 4-digit PIN code and confirm it by pressing the OK button.

Take note of your PIN code and keep it in a safe place. If the PIN code is entered incorrectly 5 times, automatic operation is switched off and can only be restored with a master code generated by your authorized STIHL iMow servicing dealer.

Start signal



The acoustic signal when the mowing blade is activated.

Alarm signal



The acoustic signal when the robotic mower hits an obstacle.

Menu signal



The acoustic indicator when you open a menu and confirm a selection by pressing the OK button.

Child lock

If the impact sensor is triggered several times in succession within a short time, the robotic mower and the mowing blade will stop.

If the impact sensor is not triggered again, the robotic mower will continue automatic mowing after a few seconds.

Keylock



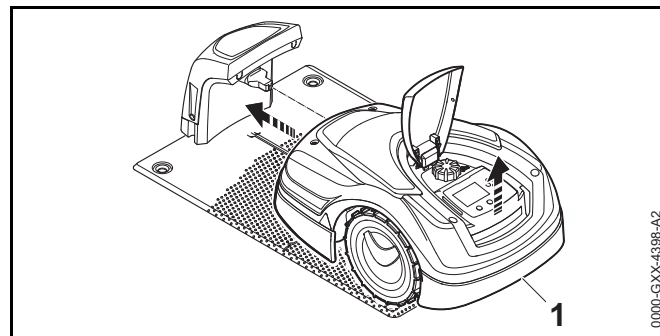
When the keylock is activated, the control panel is locked. The operator must press and hold the Back button and then press the forward navigation button on the navigation pad to unlock the control panel. The keylock will lock the control panel again 2 minutes after the last button is pressed.


Link iMow and dock:



The mower and docking station must be linked if you replace the docking station or the robotic mower.

- ▶ Install the docking station and connect the perimeter wire, 10.3 and 10.5.




- ▶ Lift the robotic mower slightly by the rear carrying handle (1) and relieve the weight on the drive wheels. Push the machine, resting on its front wheels, into the docking station.
- ▶ After pressing the OK button, enter the PIN code. The robotic mower will then search for the wire signal and automatically save it for automatic operation. This process may take several minutes,  10.6.

15.5 Service


Blade change

- ▶ After mounting a new mowing blade, confirm the replacement of the mowing blade by pressing the OK button.

Find wire break

- ▶ Activate the assistant to find a wire break by pressing the OK button.
- ▶ Find the wire break,  22.3.

Reset settings

- ▶ Press the OK button and enter the PIN code. The robotic mower will be reset to factory defaults and the installation assistant will be started,  10.

15.6 Setting Starting Points

- ▶ Set starting points to target automatic mowing in a specific part of your lawn. Starting points are used to access parts of your lawn that are not being mowed frequently enough, sometimes because part of the mowing area is accessible only through a corridor.

Starting points can be set in two different ways.

"Teaching-in" starting points



Press the OK button. The robotic mower will begin to travel along the perimeter wire. If it is not docked, it first travels to the docking station. All current existing starting points are deleted.

To teach-in up to 4 starting points:

- ▶ Save each starting point by pressing the OK button during the robotic mower's travel around the perimeter wire.
- ▶ The teach-in procedure is interrupted automatically when the robotic mower contacts obstacles along the perimeter wire. If the teach-in procedure is interrupted, remove any obstacles that may be found along the cutting path or correct the installation of the perimeter wire.
- ▶ If necessary, interrupt the teach-in procedure manually by pressing the STOP button.
- ▶ Check the position of the robotic mower before continuing the teach-in procedure. The robotic mower must be located on the perimeter wire or within the mowing area facing the perimeter wire.
- ▶ The starting frequency defines how often a mowing operation is to begin from a starting point. The default setting is 2 of 10 mowing operations (2/10) at each starting point. You can change the starting frequency as desired after each teach-in.
- ▶ If the teach-in procedure has been ended prematurely, send the robotic mower back to the docking station.

Setting starting points 1 to 4 manually:

1

Press the OK button. All existing starting points are deleted.

2

3

4

To manually set up to 4 starting points:

- ▶ Determine the distance of the starting points from the docking station, measured in a clockwise direction.
- ▶ Set a starting frequency between 0 of 10 mowing operations (0/10) and 10 of 10 mowing operations (10/10). The docking station is defined as starting point 0. Mowing operations will start from the docking station as a default.

Setting a mowing radius

The robotic mower can be programmed to mow concentric circles around a specified starting point. Each starting point can be assigned a radius from 10 ft. to 100 ft. (3 m to 30 m), which will be mowed before the robotic mower moves on to other areas of the yard.

16 STIHL iMow App

16.1 Functions of the iMow App

This robotic mower can be programmed and operated using the STIHL iMow U.S. mobile and web apps ("iMow App"), available on the App Store^① and on Google Play^{™②} for download to your mobile device, tablet or computer.

Activation

Before the robotic mower can connect to the Internet and transmit data to the iMow App, the unit must be unlocked by an authorized STIHL iMow servicing dealer. The dealer can also guide you through the registration and activation process. During activation, you will be asked for an email address and password. Keep this information in a secure location.

Data Transmission

Cellular data transmission to and from the robotic mower is included in the purchase price.

Data transmission is not continuous, and there may be a lag between mowing activity and the information displayed in the app.

Your wireless plan's standard usage and data rates will apply when accessing the STIHL iMow App on your smartphone, tablet or other mobile device.

¹ Apple, the Apple logo, iPhone, and iPad are trademarks of Apple Inc., registered in the U.S. and other countries and regions. App Store is a service mark of Apple Inc.

² Google Play and the Google Play logo are trademarks of Google LLC.

The use and availability of wireless cellular and GPS connections depend on third-party products and services. If these third-party products and services do not operate in a reliable manner, they may impact the way your STIHL connected product and iMow App operate. STIHL makes no representation or warranty about the operation, use, safety or reliability of any third-party products and services. STIHL is not responsible for damages or losses due to the operation of third-party products and services, including any personal injury, property damage, interruption of service, downtime, data loss or any other harm or loss arising from or relating to your use of any third-party products and services or apps.

NOTICE

If the connection to the cellular network is lost, the unit will still remain active, but the operator will not receive email, SMS or in-app notifications. The GPS protection feature will remain active.

Main Function of the iMow App

- Viewing and editing the mowing plan
- Starting mowing
- Switching automatic mowing on and off
- Sending the robotic mower to the docking station
- Changing the date and time
- Calling up the unit's current location



WARNING


To reduce the risk of personal injury, keep bystanders, especially children, and pets out of the mowing area during operation. Do not operate the mower when children or pets are or may be in the mowing area or vicinity.

17 During Operation


17.1 Automatic Mowing

WARNING

Keep bystanders, especially children, and pets out of the mowing area during active times. Never allow children to approach or play with the robotic mower. Keep children and pets away from the mower while it is in operation. Never allow the robotic mower to operate if you know that animals or persons are or may be in the mowing area or vicinity.

When automatic mowing is switched on, the robotic mower independently leaves the docking station and mows the lawn during the active times set by the operator,  14.6. The number and duration of the mowing and charging operations within the active times are determined automatically.

The mowing plan is determined based on the size of the mowing area, which is calculated during installation or during the creation of a new mowing plan.

 When you switch on automatic mowing, the display shows the automatic mowing symbol next to the battery symbol.

- ▶ Define starting points within linked areas to ensure that linked areas will be mowed regularly.
- ▶ To end an active mowing operation manually, press the STOP button on the robotic mower or press the ON/OFF/Home button on the docking station twice at any time.

When the battery is discharged, the robotic mower automatically returns to the docking station.



Automatic mowing can also be controlled using the iMow App.

17.2 Mowing Duration

The mowing duration specifies how many hours per week the robotic mower will mow the lawn. Charging time is not included in the mowing duration.

During initial installation, the robotic mower automatically calculates the mowing duration appropriate for your lawn based on the size of the mowing area.

To complete a mowing area of approximately 1076 sq. ft. (100 m²), the robotic mower will need approximately 100 minutes on average.

- ▶ If necessary, extend or reduce the active times and mowing duration,  14.6 and  14.7.

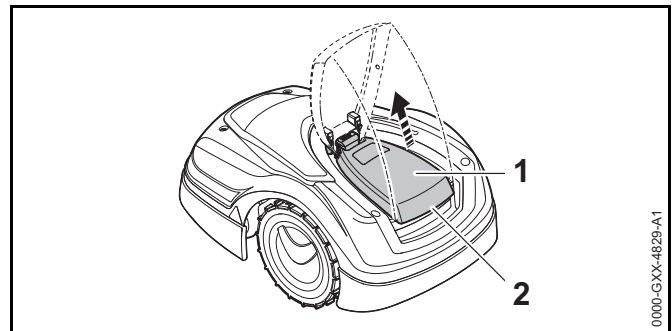
Mowing duration can also be set using the iMow App.

17.3 Opening and Closing the Flap

The robotic mower is equipped with a flap which protects the display from the weather and from inadvertent operation. If the flap is opened during use of the robotic mower, operation is stopped and the mowing blade and robotic mower come to a standstill.

To open the flap:

- ▶ Press the STOP button during running operation.



- ▶ Grasp the flap (1) at the lifting point (2) and release it upwards by pulling lightly.
- ▶ Open the flap as far as the stop.

To close the flap:

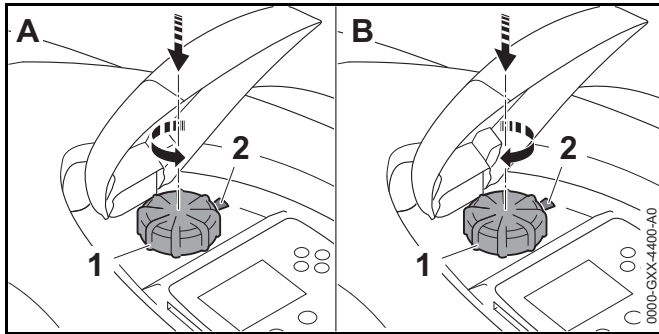
- ▶ Carefully fold the flap downwards and allow it to engage.

NOTICE

The opened flap can be removed upwards from the machine. This ensures that the unit cannot be lifted and carried by the flap.

17.4 Adjusting the Cutting Height**⚠ WARNING**

To reduce the risk of serious personal injury or death, always press the STOP button before opening the flap and adjusting the cutting height of the mowing blade.



To lower the cutting height (A):

- ▶ Open the flap.
- ▶ Press and turn the rotary knob (1) counterclockwise. The marking (2) indicates the selected cutting height.
- ▶ Close the flap.

To raise the cutting height (B):

- ▶ Open the flap.
- ▶ Press and turn the rotary knob (1) clockwise. The marking (2) indicates the selected cutting height.
- ▶ Close the flap.

8 different cutting heights can be selected:

- Level 1: 0.79 in. (20 mm)
- Level 2: 1.01 in. (25.7 mm)
- Level 3: 1.24 in. (31.4 mm)

- Level 4: 1.46 in. (37.1 mm)
- Level 5: 1.69 in. (42.8 mm)
- Level 6: 1.91 in. (48.5 mm)
- Level 7: 2.13 in. (54.2 mm)
- Level 8: 2.4 in. (60 mm)

NOTICE

To avoid damaging the perimeter wire, set the cutting height to level 4 or higher for the first few weeks. This will allow the grass to grow through and cover the perimeter wire. Levels 1, 2 and 3 are special heights suitable only for flat lawns with a ground unevenness less than +/- 0.4 in. (1 cm).

NOTICE


To reduce the risk of damaging the robotic mower, never attempt to lift, carry or transport the robotic mower by the rotary knob. The rotary knob is designed to come off the robotic mower if pulled. This prevents the unit from being lifted and carried by the rotary knob.

NOTICE

To avoid overloading the motor, avoid setting the cutting height too low in tall grass. If the motor slows or bogs down when entering the grass, activate the disabling device and raise the cutting height.

17.5 Adjusting the Mowing Duration and Active Times



During active times, the robotic mower leaves the docking station and mows the lawn autonomously. During these times, mowing operations, charging operations and rest periods take place. The robotic mower automatically distributes the mowing and charging operations between the available time windows. Under certain circumstances (e.g. when grass growth is slowed by weather conditions), not all the active times may be necessary for optimal lawn care.

The active times and the mowing duration can be changed manually. You can set up to 3 different active times per day,  14.5.




- ▶ You may wish to change the mowing duration and active times for one of the following reasons:
 - Additional active times for further mowing operations are necessary to complete the weekly mowing duration.
 - The active times need to be modified to prevent mowing during a particular time of day.
 - Individual active times need to be omitted, because the mowing area will be in use, e.g., for a backyard party.
- ▶ You may wish to extend the mowing duration and active times for one of the following reasons:
 - There are areas which are not mowed sufficiently.
 - Intensive grass growth.
 - Particularly dense lawn.
- ▶ You may wish to reduce the mowing duration and active times when there is slower grass growth due to heat, cold or dryness.
- ▶ You must re-link the docking station and create a new mowing plan if the size of the mowing area has been changed or the docking station has been relocated.

17.6 Mowing Outside of Active Times


Mowing primary mowing areas

- ▶ In order to mow a part of the mowing area that can only be reached via a corridor, carry the robotic mower to the linked area.
- ▶ For immediate mowing, call up the "Start mowing" command,  14.3. The mowing operation starts immediately and continues until the selected time.
- ▶ For time-delayed mowing, call up the command "Start time-delayed mowing",  14.3. The mowing operation starts at the selected start time and continues until the selected end time.
- ▶ To end an active mowing operation manually, press the STOP button on the robotic mower. To return the robotic mower to the docking station, press the ON/OFF/Home button on the docking station twice at any time.

Secondary areas

- ▶ Carry the robotic mower to the secondary area.
- ▶ Activate the secondary area,  15.3.
- ▶ For immediate mowing, call up the "Start mowing" command,  14.3. The mowing operation starts immediately and continues until the selected time.
- ▶ For time-delayed mowing, call up the command "Start time-delayed mowing",  14.3. The mowing operation starts at the selected start time and continues until the selected end time.

When the selected end time is reached, the robotic mower travels to the perimeter wire and comes to a standstill.

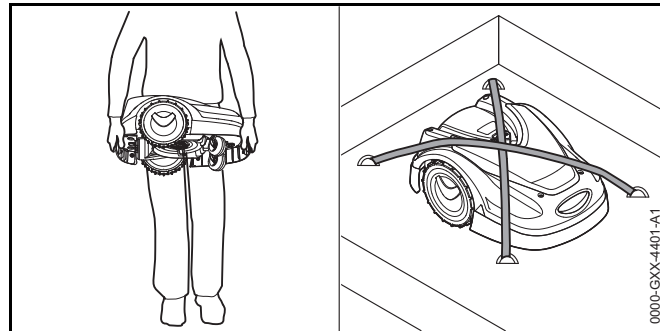
- ▶ Return the machine to the docking station to recharge the battery and confirm the displayed message,  22.1.
- ▶ To end an active mowing operation manually, press the STOP button at any time.

If the battery is discharged before the selected end time, the mowing operation will be shortened accordingly.

18 Transporting

18.1 Transporting the Robotic Mower

When transporting the robotic mower:



- ▶ Always disable the robotic mower by pressing and holding the STOP button for 5 seconds before lifting or transporting.
- ▶ When carrying the robotic mower by hand, hold it by the front and the rear handles with the mowing blade pointing away from you. Never attempt to carry the robotic mower by its flap.
- ▶ When transporting the robotic mower in a vehicle, position and secure the robotic mower to prevent turnover, impact and damage. Fasten the machine using suitable fastening materials (straps, ropes) (see illustration above).
- ▶ Secure components being transported (e.g. docking station, small components) to prevent turnover, impact and damage.

A Note on Battery Transport

The battery inside this robotic mower complies with the requirements set forth in UN-Manual ST/SG/AC.10/11/Rev.5/Part III, Subsection 38.3.

Commercial air, vessel and ground transportation of lithium ion cells and batteries contained in equipment is regulated. The battery inside this robotic mower is classified as a UN 3481, Class 9, packaging group II product. Shipping it requires compliance with all applicable shipping regulations. Check with the ground, vessel, air cargo or passenger airline to determine if transport is prohibited or subject to restrictions or exemptions prior to shipping or travel.



Normally, no further conditions have to be met by the user in order to transport this robotic mower by road to the operating site. Check and comply with any special regulations that may apply to your situation.

For further information please go to www.stihlusa.com/battery-transportation-safety.


19 Storing the Robotic Mower and Docking Station

19.1 Robotic Mower




WARNING

After the mowing season is over, or any time the robotic mower is not available for mowing operations, store the iMow indoors in a dry, secure place that is inaccessible to children and other unauthorized users,  5.4. Improper storage can result in unauthorized use and damage to the robotic mower,  5.4. Never place or store objects on the robotic mower.








WARNING

If the robotic mower is damp or wet, dry it thoroughly before storing to reduce the risk of short circuit and electric shock,  5.4.

WARNING

High temperatures may cause the integrated battery to generate heat, rupture, leak, ignite or explode, resulting in severe or fatal personal injury or property damage,  5.5. Store the robotic mower only within an ambient temperature range of 32 °F to 122 °F (0 °C to 50 °C),  5.5. Never store the robotic mower inside a vehicle in hot weather,  5.5.

When storing the robotic mower for three months or longer (e.g. winter break):

- ▶ Charge the battery fully,  12.4.
- ▶ Switch off automatic mowing,  14.3.
- ▶ Set the highest security level,  15.4.
- ▶ Activate the GPS protection feature,  15.4.
- ▶ Set "ECO" energy mode,  15.2.
- ▶ Activate the disabling device,  9.1.
- ▶ Clean the robotic mower,  20.
- ▶ Dock the robotic mower in the docking station.

- ▶ Store the robotic mower and docking station indoors in a dry and secure location, out of the reach of children and other unauthorized persons.
- ▶ At the end of the mowing season, protect the terminals (connectors) removed from the docking station from environmental damage by wrapping them with a generous amount of insulating tape or storing them in a container with grease so that they are protected from the elements.

NOTICE



Charging the battery fully before storage will help prevent damage and prolong its useful life.

NOTICE

Avoid contacting the perimeter wire when de-thatching or aerating the lawn. Also use caution when operating a line trimmer near the perimeter wire. De-thatching, aerating and trimming operations can result in a cut or damaged perimeter wire. Refer to your sketch of the mowing area and take special care to avoid the perimeter wire when performing these operations.

19.2 Docking Station and Power Supply

⚠ WARNING

Store the docking station and the power supply indoors in a dry, secure place that is inaccessible to children and other unauthorized users,  6. Improper storage can result in unauthorized use and damage to the docking station or the power supply,  6. Never place or store objects on the docking station.

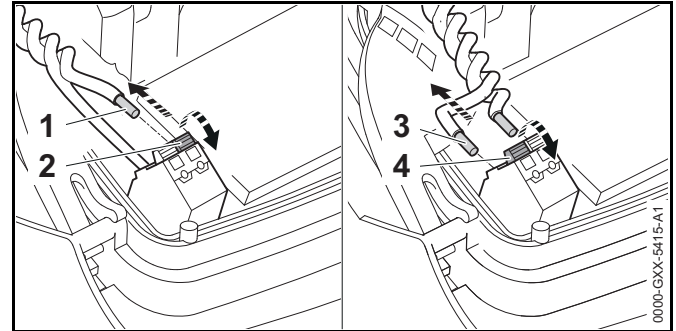
⚠ WARNING

To reduce the risk of electric shock, always unplug the power supply from the electrical socket before removing the cover of the docking station.

When storing the docking station or the power supply for three months or longer (e.g. winter break):

- ▶ Disconnect the power supply from the electrical outlet.
- ▶ Remove the docking station cover.

- ▶ Open the panel.




- ▶ Press and open the left clamping lever (2).
- ▶ Pull out the stripped perimeter wire end (1).
- ▶ Close the clamping lever.
- ▶ Press and open the right clamping lever (4).
- ▶ Pull out the stripped perimeter wire end (3).
- ▶ Close the clamping lever.
- ▶ Open the cover of the cable duct and guide the perimeter wire out of the docking station socket.
- ▶ Do not remove the perimeter wire from the mowing area.
- ▶ Disconnect the power supply from the docking station.
- ▶ Close the panel.
- ▶ Reinstall the docking station cover.
- ▶ Remove the docking station.
- ▶ At the end of the mowing season, protect the loose perimeter ends removed from the docking station by wrapping a generous amount of insulating tape or storing them in a container with grease so that they are protected from the elements.
- ▶ Store the docking station and the power supply indoors in a dry and secure location, out of the reach of children and other unauthorized persons.

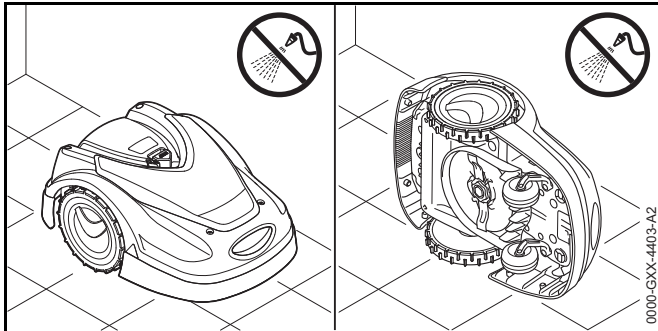
20 Cleaning

20.1 Cleaning the Robotic Mower and Docking Station

! WARNING

To reduce the risk of personal injury from unintended activation, activate the disabling device. Disconnect the power supply from the electrical outlet before carrying out any cleaning work,  7. Users of this robotic mower should carry out only the cleaning described in this manual. To help prevent injuries, always wear heavy-duty work gloves when handling the mowing blade.

To clean the robotic mower and the docking station:



- ▶ Place the robotic mower on a firm, level and flat surface for cleaning the upper side of the robotic mower.
- ▶ To clean the underside of the machine (mowing blade, mowing deck), tilt the robotic mower onto its left side and lean it against a wall (see illustration above).
- ▶ Remove accumulated clipping deposits in the housing and in the mowing deck.
- ▶ Clean off dirt with a brush or a cloth. Do not use detergents or harsh solvents, which may damage or weaken polymer components.
- ▶ Clean the docking station with a brush, a slightly dampened cloth or resin solvent. Do not use detergents.
- ▶ Remove the carrier plate and remove grass residues.

- ▶ Never use a hose or a pressure washer to clean the robotic mower or docking station or spray them with water or other liquids.

NOTICE

Place the robotic mower on a firm and level surface. The robotic mower can topple over when it is in the cleaning position.


NOTICE

Never use a hose or a pressure washer to clean the robotic mower or docking station. Spraying the mower or docking station with water or other liquids could lead to permanent damage. The carrier plate must be cleaned more frequently if the iMow regularly operates in wet weather. Dirt deposits between the carrier plate and the mowing deck housing can create friction and lead to increased power consumption.

21 Inspection and Maintenance

21.1 Inspection and Maintenance Intervals


The following maintenance intervals are examples and apply in standard operating conditions. Actual use and your experience will determine the frequency of inspection and maintenance.

- ▶ Regularly check the "Mowing hours" counter in the "Information" menu,  14.4.



On days with active times:

- ▶ Visually inspect the robotic mower and the docking station.
- ▶ Check current time and the start of the next mowing operation on the display.
- ▶ Inspect the mowing area. Remove stones, pieces of metal, glass, wire or other objects that could be thrown or flung by the cutting attachment or interfere with the operation of the mower. Examples of common objects that could interfere with mowing or damage the mowing blade include garden furniture, balls, garden hoses, landscape ornaments, flower pots, toys and other lawn equipment.

Objects hidden or buried in the turf (e.g., sprinkler heads, water valves, electrical wires) must be avoided. Ensure that these objects are not in the mowing area before starting operation of the robotic mower.

- ▶ Check that the battery is charged,  12.4.

Weekly:

- ▶ Clean the robotic mower and the docking station,  20.
- ▶ Visually inspect the mowing blade, blade fastening and mowing deck for damage (notches, cracks, fractures, etc.) and wear,  21.2.

Every 200 hours:


- ▶ Replace the mowing blade. A reminder will appear in the display.

Annually:

- ▶ Have the robotic mower and the docking station inspected and maintained by an authorized STIHL iMow servicing dealer after the mowing season ends.

21.2 Inspecting the Mowing Blade

WARNING

The mowing blade has sharp edges. If it contacts your flesh, it will cut you, even if it is not moving. Always wear heavy-duty work gloves when mounting or otherwise handling the mowing blade,  5.3.



WARNING

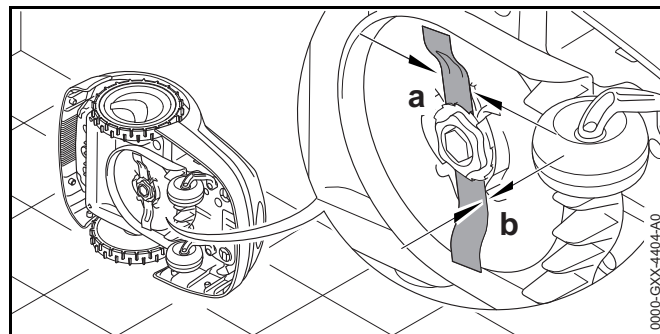
Never use a dull or damaged mowing blade. Working with a dull blade leads to increased vibration, unsatisfactory cutting results and increased wear, in particular if you use the robotic mower on sandy ground or use it frequently under dry conditions. A damaged mowing blade may vibrate, crack, break or come off the robotic mower, which may result in serious or fatal injury or property damage. Make sure the mowing blade is sharp and in good condition before starting work.

WARNING

Never attempt to sharpen the mowing blade. The mowing blade must be replaced when it becomes dull, or every 200 operating hours, whichever occurs first. STIHL recommends having your iMow's mowing blade replaced by an authorized STIHL iMow servicing dealer to reduce the risk of severe or fatal injury from an improperly mounted mowing blade.

To inspect the mowing blade:

- ▶ Activate the disabling device,  9.
- ▶ Tilt the robotic mower onto its side and lean it securely against a stable wall. Carefully clean the mowing deck and mowing blade,  20.



- ▶ Use a caliper to check the blade width. Blade width must be at least $a = 1$ in. (25 mm) at its narrowest point.
- ▶ Use a caliper to check the blade thickness. Blade thickness must be at least $b = 0.05$ in. (1.3 mm) at its narrowest point.
- ▶ Replace the mowing blade if the measured values are outside the permissible limits.


21.3 Replacing the Mowing Blade

WARNING

A cracked, damaged or worn out mowing blade may shatter at high speeds and cause serious or fatal injury. To reduce the risk of injury from broken parts, check the condition of

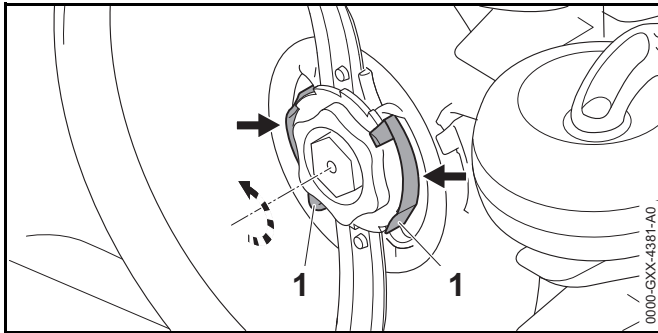
the mowing blade before mounting and at regular intervals thereafter. Do not mount a worn, broken or damaged mowing blade.

! WARNING

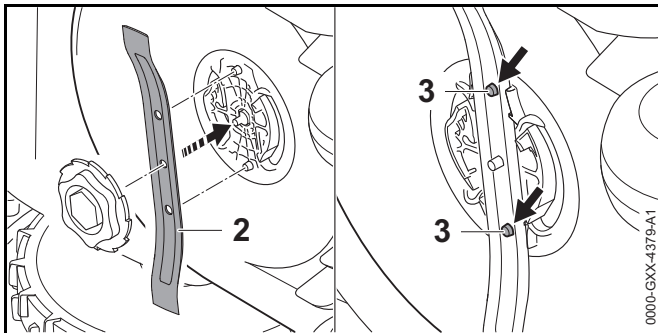
The mowing blade has sharp edges. If it contacts your flesh, it will cut you, even if it is not moving. Always wear heavy-duty work gloves when mounting or otherwise handling the mowing blade,  5.3.

To replace the mowing blade:

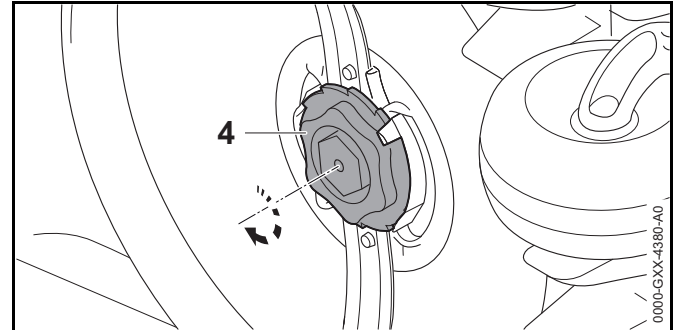
- ▶ Tilt the robotic mower onto its side and lean it securely against a stable wall.




- ▶ Push in both tabs (1) on the carrier plate with one hand and hold.
- ▶ Remove the fastening nut (2) with your other hand.
- ▶ Remove the mowing blade including the fastening nut.



- ▶ Mount the new mowing blade (2) as depicted above. The retainers (3) must fit into the holes in the mowing blade.



- ▶ Turn the fastening nut (4) clockwise until you hear several audible clicks.
- ▶ Confirm having mounted a new mowing blade in the "Service" menu,  15.5.


21.4 Mounting and Removing the Carrier Plate

21.4.1 Mounting the Carrier Plate

! WARNING

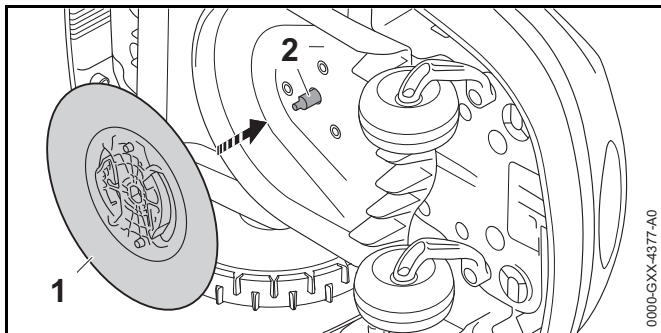
To reduce the risk of personal injury from thrown or flung objects, do not mount a worn, broken or damaged carrier plate.

! WARNING

To reduce the risk of laceration injuries, always wear heavy-duty work gloves when mounting or otherwise handling the carrier plate,  5.3.

To mount the carrier plate:

- ▶ Tilt the robotic mower onto its side and lean it securely against a wall.
- ▶ Clean the mowing deck with a brush or a slightly dampened cloth.




- ▶ Clean the blade shaft (2) and the mounting on the carrier plate (1) with a brush or a slightly dampened cloth.
- ▶ Push the carrier plate onto the blade shaft.

NOTICE

Never use a hose or pressure washer to clean the robotic mower, or otherwise spray it with water or other liquids. Doing so could lead to permanent damage.

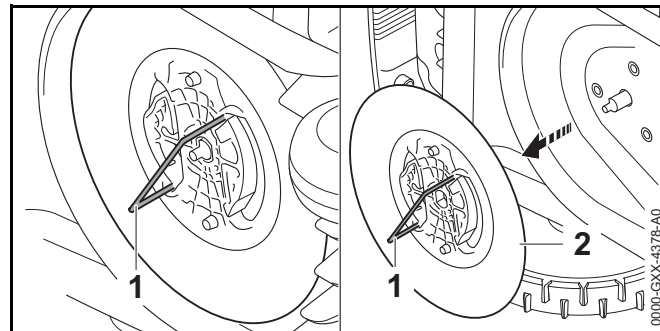
21.4.2 Removing the Carrier Plate

WARNING

To reduce the risk of laceration injuries, always wear heavy-duty work gloves when mounting or otherwise handling the carrier plate,  5.3.

To remove the carrier plate:

- ▶ Tilt the robotic mower onto its side and lean it securely against a wall.





- ▶ Insert the carrier plate removal tool (1) into the openings in the carrier plate (2) and turn it counterclockwise until it stops.
- ▶ Support the robotic mower with one hand and remove the carrier plate by pulling the removal tool.

22 Troubleshooting Guide

22.1 Messages

Messages provide information on active errors and recommendations. They are displayed in a dialog window.

- ▶ Call up messages by pressing the OK button in the "Messages" menu,  14.4. Recommendations and active messages also appear in the status screen,  13.2.
- ▶ Open the message to display the message code, the time of occurrence, the priority and the frequency of occurrence.



Recommendations designated "Low" priority or the designation "Info" do not require action. Operation of the robotic mower will continue. They appear in the status screen alternately with the text "iMow ready for op."



Errors are designated "Medium" priority and require action on the part of the user. The robotic mower can only be operated again once the error has been rectified. Errors are also reported to the iMow App.








Errors are given "High" priority and require action of an authorized STIHL iMow servicing dealer. The text "Contact your iMow dealer" appears in the display. The robotic mower can only be operated again once the error has been rectified by an authorized STIHL iMow servicing dealer. Errors are also reported to the iMow App.

Message	Possible Cause	Remedy
0001 – Data loss Press OK to release	– The software has been updated. – Voltage loss. – Software or hardware error.	▶ Press the OK button. The robotic mower operates with its default settings. ▶ Check and, if necessary, correct the date, time and mowing plan.
0100 – Battery discharged Charge battery	Battery voltage too low.	▶ Place the robotic mower in the docking station to recharge the battery.
0180 – Temperature low Temperature range not reached	Temperature inside the robotic mower too low.	▶ Let the robotic mower warm up at ambient temperature.
0181 – Temperature high Temperature range exceeded	Temperature inside the robotic mower too high.	▶ Allow the robotic mower to cool down.
0183 – Temperature high	See message 0181.	▶ See message 0181.
0185 – Temperature high	See message 0181.	▶ See message 0181.
0186 – Temperature low	See message 0180.	▶ See message 0180.
0187 – Temperature high	See message 0181.	▶ See message 0181.

Message	Possible Cause	Remedy
0302 – Drive motor fault Temperature range exceeded	Temperature in left drive motor too high.	▶ Allow the robotic mower to cool down.
0305 – Drive motor fault Left wheel is stuck	Overload at left drive wheel.	▶ Clean the robotic mower. ▶ Level out any uneven areas (holes, depressions) in the mowing area.
0402 – Drive motor fault Temperature range exceeded	Temperature in right drive motor too high.	▶ Allow the robotic mower to cool down.
0405 – Drive motor fault Right wheel is stuck	Overload at right drive wheel.	▶ Clean the robotic mower. ▶ Level out any uneven areas (holes, depressions) in the mowing area.
0502 – Mowing motor fault Temperature range exceeded	Temperature in mowing motor too high.	▶ Allow the robotic mower to cool down
0505 – Mowing motor fault Mowing blade blocked	– Dirt between carrier plate and mowing deck housing. – Mowing motor cannot be switched on. – Mowing motor overloaded.	▶ Clean mowing blade and mowing deck. ▶ Clean carrier plate. ▶ Set higher cutting height. ▶ Level out any uneven areas (holes, depressions) in the mowing area.
0701 – Battery temperature Outside temperature range	Temperature in battery too low or too high.	▶ Allow the robotic mower to warm up or cool down.
0703 – Battery discharged	See message 0100.	▶ See message 0100.
0704 – Battery discharged	See message 0100.	▶ See message 0100.
1000 – Rollover Too steep of slope	Tilt sensor has detected a rollover.	▶ Place the robotic mower on its wheels, check for damage and confirm the message by pressing the OK button.
1010 – iMow raised Press OK to release	Robotic mower has been lifted by the hood.	▶ Check the movement of the hood and confirm the message by pressing the OK button.

Message	Possible Cause	Remedy
1030 – Hood fault Check hood, Then press OK	No hood detected.	▶ Check hood (movement, firm seating) and confirm the message with OK.
1120 – Hood blocked Check hood, Then press OK	Permanent collision detected.	▶ Free the robotic mower, remove the obstacle or change the routing of the perimeter wire if necessary. ▶ Confirm the message by pressing the OK button. ▶ Check movement of the hood and confirm the message by pressing the OK button.
1125 – Remove obstacle Check wire routing	Perimeter wire routed inaccurately.	▶ Check the routing of the perimeter wire and check the clearances using the iMow Ruler.
1130 – Stuck Free iMow, Then press OK	– Robotic mower has become stuck. – Drive wheels are spinning.	▶ Free the robotic mower, level out the mowing area or change routing of perimeter wire if necessary. ▶ Clean the drive wheels, if necessary prevent operation during rain. ▶ Confirm the message by pressing the OK button.
1131 – Stuck	See message 1130.	▶ See message 1130.
1135 – Outside Place iMow in mowing area	The robotic mower is located outside the mowing area.	▶ Return the robotic mower to the mowing area.
1140 – Too steep Check wire routing	Tilt sensor has detected slope exceeding 22°.	▶ Change routing of perimeter wire and block off areas of the lawn with slopes exceeding 22°.
1160 – Handle actuated Press OK to release	The robotic mower has been lifted by a carrying handle.	▶ Confirm message by pressing the OK button.
1170 – No signal Check perimeter wire signal	– No reception of wire signal during operation. – The robotic mower is located outside the mowing area. – Docking station or electronic components were replaced.	▶ Check the power supply to the docking station. Check the LED on the docking station. The LED must glow red during operation. ▶ Return the robotic mower to the mowing area. ▶ Link the robotic mower and docking station.

Message	Possible Cause	Remedy
1180 – Dock iMow Automatic docking not possible	<ul style="list-style-type: none"> – The docking station was not found. – A corridor is not installed correctly. 	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Check the LED on the docking station and switch on the docking station if necessary. ▶ Correctly install the corridors.
1190 – Docking error Docking station occupied	Docking station occupied by a second robotic mower.	▶ Dock the robotic mower once the docking station is unoccupied again.
1200 – Mowing motor fault	See message 0505.	▶ See message 0505.
1210 – Drive motor fault Wheel stuck	Overload at a drive wheel.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Clean the robotic mower. ▶ Level out any uneven areas (holes, depressions) in the mowing area.
1220 – Rain detected Mowing interrupted	Mowing operation has been halted or delayed due to rain.	▶ No action necessary; adjust rain sensor if required.
1230 – Docking error Dock iMow	Docking station has been located, automatic docking not possible.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Check docking, if necessary manually dock robotic mower. ▶ Check perimeter wire – ensure correct routing in the area of the docking station.
2000 – Signal problem Dock iMow	Wire signal error.	▶ Place the robotic mower in the docking station and press the OK button.
2010 – Replace mowing blade Allowed operating time reached	Mowing blade has been in use for more than 200 hours, replacement is necessary.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Replace the mowing blade. ▶ Confirm the blade replacement in the "Service" menu.
2020 – Recommendation Annual service by spec. dealer required	Service recommended.	▶ Have the annual service carried out by an authorized STIHL iMow servicing dealer.
2030 – Battery Allowed operating time reached	Battery replacement necessary.	▶ Have the battery replaced by an authorized STIHL iMow servicing dealer.
2031 – Charging failure Check charging contacts	Charging cannot be started.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Check the charging contacts on the docking station and robotic mower and clean if necessary. ▶ Confirm the message by pressing the OK button.












Message	Possible Cause	Remedy
2032 – Battery temperature Outside temperature range	Temperature in battery during charging too low or too high.	▶ Allow the robotic mower to warm up or cool down.
2040 – Battery temperature Outside temperature range	Temperature in battery when starting mowing operation too low or too high.	▶ Allow the robotic mower to warm up or cool down.
2050 – Adapt mowing plan Extend active times	Active times have been shortened/deleted or the mowing duration has been extended – the stored active times are insufficient for the necessary mowing operations.	▶ Extend the active times or shorten the mowing duration.
2060 – Mowing completed Press OK to release	Mowing in secondary area successfully completed.	▶ Return the robotic mower to the mowing area and dock to charge the battery.
2070 – GPS signal No reception at edge	No GPS reception.	▶ Repeat edge testing,  15.3. ▶ If the problem persists, have wire routing checked by an authorized STIHL iMow servicing dealer.
2071 – GPS signal No reception at starting pt. 1	No GPS reception.	▶ Change the position of starting point 1,  15.6.
2072 – GPS signal No reception at starting pt. 2	No GPS reception.	▶ Change the position of starting point 2,  15.6.
2073 – GPS signal No reception at starting pt. 3	No GPS reception.	▶ Change the position of starting point 3,  15.6.
2074 – GPS signal No reception at starting pt. 4	No GPS reception.	▶ Change the position of starting point 4,  15.6.
2075 – GPS signal No reception in desired zone	No GPS reception.	▶ Redefine the desired zone in the iMow App. Make sure that the desired zone and perimeter wire overlap.

Message	Possible Cause	Remedy
2076 – GPS signal Desired zone not found	The desired zone could not be found during edge following.	▶ Redefine the desired zone in the iMow App. Make sure that the desired zone and perimeter wire overlap.
2077 – Desired zone Desired zone outside home area	The desired zone is outside the stored mowing area.	▶ Redefine the desired zone in the iMow App. Make sure that the desired zone and perimeter wire overlap.
2080 – Network No LTE reception	No cellular reception.	▶ Contact an authorized STIHL iMow servicing dealer.
2090 – Radio module Contact your specialist dealer	Communication with the radio module is interrupted.	No action required, firmware will be automatically updated. ▶ If the problem persists, contact an authorized STIHL iMow servicing dealer.
2100 – GPS protect. Outside home area Machine disabled	The robotic mower was removed from the stored mowing area.	▶ Return the robotic mower to the home area and enter the PIN code. ▶ Alternatively, enter the PIN code and perform new installation.
2110 – GPS protect. New location New installation req.	The robotic mower was operated on a different mowing area. The wire signal of a second docking station is already stored.	▶ Perform new installation.
2120 – Child lock Child lock active	– Impact sensor triggered several times consecutively. – Robotic mower has been lifted during travel.	▶ No action required if the impact sensor is not triggered again, the message automatically becomes inactive within max. 1 minute. ▶ Deactivate the child lock.
2400 – iMow successfully reset to factory default	Robotic mower has been reset to factory default.	▶ Confirm message by pressing the OK button.
4001 – Internal fault Outside temperature range	Temperature in battery or inside the machine too low or too high.	▶ Allow the robotic mower to warm up or cool down.
4002 – Rollover	See message 1000.	▶ See message 1000.
4003 – Hood lifted Check hood, Then press OK	Hood has been lifted.	▶ Check the hood and confirm the message by pressing the OK button.

Message	Possible Cause	Remedy
4004 – Internal fault Press OK to release	<ul style="list-style-type: none"> – Error in the program sequence. – Power failure during automatic operation. – Robotic mower is located outside the mowing area. 	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Check the power supply to the docking station. Check the LED on the docking station. The LED must glow red during operation. ▶ Return the robotic mower to the mowing area. ▶ Confirm message by pressing the OK button.
4005 – Internal fault	See message 4004.	▶ See message 4004.
4006 – Internal fault	See message 4004.	▶ See message 4004.
4008 – Internal fault	See message 4004.	▶ See message 4004.
4027 – STOP button pressed Press OK to release	STOP button has been pressed.	▶ Confirm message by pressing the OK button.

22.2 Robotic Mower















Always activate the disabling device before carrying out any inspection, cleaning or maintenance.

Condition	Possible Cause	Remedy
The robotic mower operates at the wrong times.	Date and time incorrectly set.	▶ Set the time and date,  15.2.
	Active times incorrectly set.	▶ Set the active times,  14.6.
	Robotic mower has been operated by unauthorised persons.	▶ Set the safety level to "Medium" or "High",  15.4.
The robotic mower fails to operate during an active time.	Battery is charging.	▶ Allow the battery to finish charging,  12.4.
	Automatic mowing switched off.	▶ Switch on automatic mowing,  15.2.
	Active time switched off.	▶ Release the active time,  14.6.
	Rain detected.	▶ Set the rain sensor,  15.2.
	Weekly mowing duration has been reached, no further mowing operations required that week.	▶ No further action necessary, mowing operations are automatically distributed over the week – if necessary, start the mowing operation with the "Mowing" command,  14.3.
	Message is active.	▶ Rectify displayed error and confirm the message by pressing the OK button.
	– Docking station not connected to power supply. – Robotic mower too hot / too cold. – Power failure.	▶ Check the power supply to the docking station,  10.3. ▶ Allow the robotic mower to warm up or cool down gradually at ambient temperatures of about 50 °F to 68 °F (10 °C to 20 °C). ▶ Check the power supply.
The robotic mower fails to mow after the commands "Start mowing" or "Start timedelayed mowing" have been called up.	Insufficient battery charge.	▶ Charge the battery,  12.4.
	Rain detected.	▶ Set the rain sensor,  15.2.
	Message is active.	▶ Rectify displayed error and confirm the message by pressing the OK button.
	The ON/OFF/Home button on the docking station has been pressed twice. Homecall is active.	▶ Press the ON/OFF/Home button twice to switch off Homecall or repeat command following docking.















Always activate the disabling device before carrying out any inspection, cleaning or maintenance.

Condition	Possible Cause	Remedy
The robotic mower is not working and nothing is shown in the display.	<ul style="list-style-type: none"> – Machine is in standby. – Battery discharged. 	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Press any button to wake up the robotic mower. The status screen appears, 13.2. ▶ If the robotic mower is still not working, have the battery replaced by an authorized STIHL iMow servicing dealer.
The robotic mower is noisy and vibrates.	Mowing blade is damaged.	▶ Replace the mowing blade and remove any obstacles from the lawn, 21.3 .
	Mowing deck is very dirty	▶ Clean the mowing deck, 20 .
Poor mulching or mowing result.	Grass is too high in relation to the cutting height.	▶ Adjust the cutting height, 17.4 .
	Lawn is extremely wet.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Set the rain sensor, 15.2. ▶ Change the active times, 14.6.
	Mowing blade is blunt or worn.	▶ Replace the mowing blade, 21.3 .
	Active times insufficient, mowing duration too short.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Extend or add active times, 14.6. ▶ Extend the mowing duration, 14.7.
	Size of mowing area set incorrectly.	▶ Create a new mowing plan, 14.5 .
	Long periods of rain.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Allow mowing during rain, 15.2. ▶ Extend the active times, 14.6.
	Display in a foreign language	▶ Set the language, 10.2 .
Brown (earthy) patches appear in the mowing area.	Mowing duration is too long in relation to the mowing area.	▶ Reduce the mowing duration, 14.6 .
	Perimeter wire has been routed with excessively tight radius.	▶ Correct the routing of the perimeter wire, 11 .
	Size of mowing area set incorrectly.	▶ Create a new mowing plan, 14.5 .
Mowing operations are significantly shorter than usual.	Grass is very high or too wet.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Adjust the cutting height, 17.4. ▶ Set the rain sensor, 15.2. ▶ Change the active times, 14.6.
	Machine (mowing deck, drive wheels) is very dirty.	▶ Clean the machine, 20 .
	Battery has reached end of service life.	▶ Have the battery replaced by an authorized STIHL iMow servicing dealer.
The robotic mower is docked, the battery is not charging.	The battery does not need to be charged.	▶ No action necessary. The battery charging occurs automatically below a certain voltage.

Always activate the disabling device before carrying out any inspection, cleaning or maintenance.

Condition	Possible Cause	Remedy
	Docking station not connected to power supply.	▶ Check power supply to the docking station,  10.3.
	Incorrect docking.	▶ Place the robotic mower in the mowing area and send it back to the docking station ( 14.3), check for correct docking. If necessary, correct the position of the docking station,  10.3.
	Charging contacts corroded.	▶ Have the charging contacts replaced by an authorized STIHL iMow servicing dealer.
Docking not working.	Uneven entry area to docking station.	▶ Level out the entry area to the docking station,  14.3.
	Dirty drive wheels or dirty base plate.	▶ Clean the drive wheels and the base plate of the docking station,  20.
	Perimeter wire incorrectly routed in area of docking station.	▶ Re-route the perimeter wire. Ensure correct routing in the area of the docking station,  11.
	Ends of perimeter wire not cut.	▶ Cut the perimeter wire as described and route it without excess length. Do not roll up protruding ends,  10.5.
The robotic mower travels past the docking station or docks at an angle.	Wire signal affected.	▶ Link the robotic mower and docking station again. Ensure that the robotic mower is in correct alignment to the docking station.
	Perimeter wire incorrectly routed in area of docking station.	▶ Re-route the perimeter wire. Ensure correct routing in the area of the docking station,  11. ▶ Check for correct connection of the perimeter wire ends in the docking station,  10.5.
The robotic mower has crossed the perimeter wire.	Perimeter wire incorrectly routed, clearances are not correct.	▶ Check the routing of the perimeter wire,  10.7.
	Slope of mowing area too steep.	▶ Check the clearances with the iMow Ruler,  11.3.
	Interference affecting the robotic mower.	▶ Contact an authorized STIHL iMow servicing dealer.
The robotic mower frequently becomes stuck.	Cutting height too low.	▶ Increase the cutting height,  17.4.
	Drive wheels dirty.	▶ Clean the drive wheels,  20.
	Depressions or obstacles in the mowing area.	▶ Fill up holes in the mowing area, install restricted areas around obstacles such as exposed roots, remove obstacles.
Impact sensor is not activated when the robotic mower hits an obstacle.	Low obstacle (height less than 3.9 in. (10 cm)).	▶ Remove the obstacle or block it off with a restricted area,  11.6.

Always activate the disabling device before carrying out any inspection, cleaning or maintenance.

Condition	Possible Cause	Remedy
	The obstacle is not firmly attached to the ground – e.g. fallen fruit or tennis ball.	▶ Start all mowing operations at the docking station in suitable mowing areas,  15.6.
Driving tracks at edge of mowing area.	Too frequent edge mowing.	▶ Switch off edge mowing or reduce it to once per week,  15.3.
	Starting points in use.	▶ Start all mowing operations at the docking station in suitable mowing areas,  15.6.
	Battery is charged very frequently towards the end of its service life.	▶ Have the battery replaced by an authorized STIHL iMow servicing dealer.
	Offset drive home (passage) not switched on.	▶ Switch on offset drive home,  15.2.
Unmowed grass at edge of mowing area.	Edge mowing switched off.	▶ Mow the edge once or twice per week,  15.3
	Perimeter wire routed inaccurately.	▶ Check the routing of the perimeter wire,  10.7. ▶ Check the clearances with the iMow Ruler,  11.3.
	Grass is out of reach of mowing blade.	▶ Cut the unmowed areas regularly using a suitable grass trimmer.
No wire signal	Docking station switched off – the LED is off.	▶ Switch on the docking station,  12.
	Docking station not connected to electrical socket – the LED is off.	▶ Check power supply to the docking station,  10.3.
	Perimeter wire not connected to the docking station – red LED flashes.	▶ Connect the perimeter wire to the docking station,  10.5.
	Break in perimeter wire – red LED flashes.	▶ Search for wire break ( 22.3), then repair perimeter wire using wire connectors,  11.14.
	Robotic mower and docking station are not linked.	▶ Link robotic mower and docking station,  10.6.
	Electronics error.	▶ Contact an authorized STIHL iMow servicing dealer.
	Installed perimeter wire too short – red LED flashes rapidly at intervals,  12.1.	▶ Install the STIHL Small Area Module AKM 100 (special accessory). ▶ Contact an authorized STIHL iMow servicing dealer.
	The robotic mower is not receiving any GPS signal.	
	The connection to the satellites is being established.	No further action required. It can take a few minutes for the connection to be established.
	3 or fewer satellites within range.	No further action required. It can take a few minutes for the connection to be established.

Always activate the disabling device before carrying out any inspection, cleaning or maintenance.

Condition	Possible Cause	Remedy
	No GPS signal.	▶ Avoid or remove obstacles that might be blocking the signal (e.g. trees, canopies).
The robotic mower cannot be reached using the iMow App.	Cellular module inactive.	The cellular module is switched off during linking, then it is reactivated and the robotic mower can be reached again.
	Robotic mower in standby mode.	▶ Activate the robotic mower by pressing the button, set "Standard" energy mode.
	Smart phone or tablet is not connected to the Internet.	▶ Connect the device on which the app is installed to the Internet.
	Robotic mower not associated with the correct e-mail address.	▶ Correct the e-mail address.

22.3 Searching for a Wire Break

The LED on the docking station flashes red when there is a break in the perimeter wire.

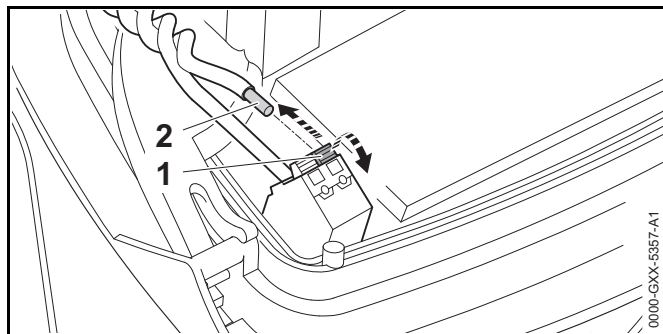
The following instructions describe how to search for a wire break in a clockwise direction, i.e. if the perimeter wire is followed in a clockwise direction when facing the front of the docking station. The search can also be performed in a counterclockwise direction if necessary. However, if you search in a counterclockwise direction, you must disconnect the right perimeter wire end.

! WARNING

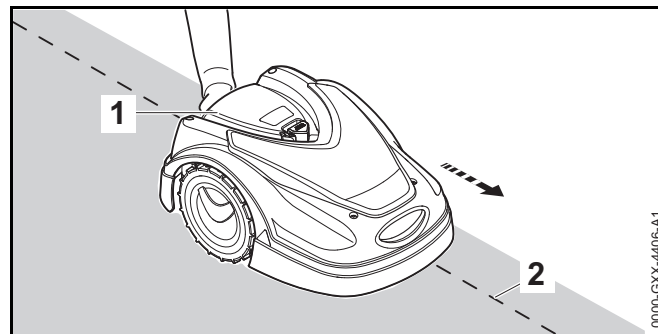
To reduce the risk of electric shock, always unplug the power supply from the electrical socket before removing the cover of the docking station.

To find a wire break:

- ▶ Press the ON/OFF/Home button on the docking station one time to activate the search for a wire break. The LED on the docking station will continue to flash red, while in the search function.



- ▶ Disconnect the power supply from the electrical outlet.
- ▶ Remove the docking station cover and open the panel.
- ▶ Press and open the left clamping lever (1).
- ▶ Remove the left stripped perimeter wire end (2).
- ▶ Close the clamping lever (1)
- ▶ Close the panel and re-attach the docking station cover.



- ▶ In the "Service" menu, select the "Find wire break" entry and press the OK button.
- ▶ Lift the robotic mower slightly by the rear carrying handle (1) and relieve the weight on the drive wheels. Push the machine, resting on its front wheels. Follow the perimeter wire (2).
- ▶ Starting at the docking station, follow the edge of the mowing area in a clockwise direction with the robotic mower (1). Ensure that the perimeter wire (2) runs under the wire sensor in the robotic mower. The wire sensors are installed in a protected position on the left and right at the front of the robotic mower.
- ▶ During the wire break search, the signal strength is indicated on the display. The wire sensors are in the ideal position above the perimeter wire when this value is at its highest.



If the wire sensors are correctly receiving the wire signal, the display shows this symbol.



In the area of the wire break, the signal strength drops and the display shows this symbol.

- ▶ Repair the wire break using a wire connector, [11.14](#). If necessary, re-route the perimeter wire to avoid the source of the wire break.

NOTICE

If you cannot find a wire break as described, contact your authorized STIHL iMow servicing dealer.

23 Specifications

23.1 STIHL RMI 422.0 PC-L Robotic Mower (iMow)

RMI = Robotic lawn mower, automatic and battery powered

- Cutting width: 7.9 in. (20 cm)
- Cutting height: 0.79 in. to 2.4 in. (20 mm to 60 mm)
- Speed of mowing blade: 4450 RPM
- Weight: 19.8 lbs. (10 kg)
- Insulation: Class III (designed to be supplied from a separated/safety extra-low voltage (SELV) power source)
- Protection rating: IPX4 (protected against spraying or splashing water from all directions)
- Permissible ambient temperature range during use: 41 °F to 104 °F (5 °C to 40 °C)
- Permissible ambient temperature range during storage: 32 °F to 122 °F (0 °C to 50 °C)
- Supported mobile radio frequency bands: E-GSM-900, DCS-1800
- Radiated maximum transmitting power:
 - E-GSM-900: 880 to 915 MHz, 33.0 dBm
 - DCS-1800: 1710 to 1785 MHz, 30.0 dBm
- Frequency range of perimeter wire and search loops: 1 kHz to 90 kHz
- Maximum field strength: < 72 µA/m

23.2 STIHL AAI 80 Battery

Approved power supply type: STIHL ADO 401 Docking Station in combination with OWA-60U-27VUSM Power Supply

- Battery technology: Lithium-Ion
- Voltage: 18.5 V
- Rated capacity in Ah¹: 4.5 Ah
- Stored energy in Wh²: 83 Wh
- Weight in kg: 3.1 lbs. (1.4 kg)
- Permissible ambient temperature range during use or storage: 14 °F to 122 °F (- 10 °C to 50 °C)

23.3 STIHL ADO 401 Docking Station and OWA-60U-27VUSM Power Supply

STIHL ADO 401 Docking Station

- Approved power supply: OWA-60U-27VUSM Power Supply.
- Voltage: 27 V
- Amperage: 2.3 A
- Insulation: Class III (designed to be supplied from a separated/safety extra-low voltage (SELV) power source)
- Protection rating: IPX4 (protected against spraying or splashing water from all directions)
- Weight: 6.6 lbs. (3 kg)
- Permissible ambient temperature range during use or storage: 32 °F to 122 °F (0 °C to 50 °C)

OWA-60U-27VUSM Power Supply

For use only with STIHL ADO 401 Docking Station.

- Input Voltage: 100 V to 240 V
- Frequency: 50/60 Hz
- Output Voltage: 27 V
- Insulation: Class II (Double Insulation)

¹ Rated capacity calculated pursuant to IEC 61960. Usable energy available to the operator will be less.

² The battery is marked with its stored energy as provided by the cell manufacturer. Usable energy available to the operator will be less.

- Protection rating for power body: IP67 (protected from total dust ingress)
- Permissible ambient temperature range during use or storage: 32 °F to 122 °F (0 °C to 50 °C)

23.4 Symbols on the Robotic Mower, Battery, Docking Station and Power Supply

Symbol	Explanation
V	Volt
Hz	Hertz
A	Ampere
Ah	Ampere hour
W	Watt
Wh	Watt hour
AC	Alternating current
IP	Degree of electrical protection



Cutting width of the mowing blade in centimeters



STIHL products must not be disposed of in the household trash, but only in accordance with local, state and federal laws and regulations and as provided in this manual, 25.



Direct current



Number of cells and stored energy according to cell manufacturer's specification. Usable energy will be less.



The RBRC seal indicates that STIHL has prepaid for battery recycling.



Insulation: Class III (designed to be supplied from a separated/safety extra-low voltage (SELV) power source)



Certification/listing mark of UL.



Certification/listing mark of UL.



Energy Efficiency Level.

23.5 Engineering Improvements

STIHL's philosophy is to continually improve all of its products. As a result, engineering changes and improvements are made from time to time. Therefore, some changes, modifications and improvements may not be covered in this manual. If the operating characteristics or the appearance of your machine differs from those described in this manual, please contact your STIHL dealer or the STIHL distributor for your area for assistance.

23.6 FCC 15 Compliance Statement

This device contains a transmitter (FCC ID: XPY2AGQN4NNN) that complies with part 15 of the FCC Rules.

Operation is subject to the following two conditions:

- this device may not cause harmful interference.
- this device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

Note: This equipment has been tested and found to comply with the limits for a Class B digital device, pursuant to part 15 of the FCC Rules. These limits are designed to provide reasonable protection against harmful interference in a residential installation. This equipment generates, uses and can radiate radio frequency energy and, if not installed and used in accordance with the instructions, may cause harmful interference to radio communications. However, there is no guarantee that interference will not occur in a particular installation.

If this equipment does cause harmful interference to radio or television reception, which can be determined by turning the equipment off and on, the user is encouraged to try to correct the interference by one or more of the following measures:


- reorient or relocate the receiving antenna,

- increase the separation between the equipment and receiver,
- connect the equipment to an outlet on a circuit different from that to which the receiver is connected,
- consult an authorized STIHL servicing dealer or an experienced radio/TV technician for help.

Do not change or modify this product in any way unless specifically allowed in this manual, since this could void your authority to operate it.

24 Replacement Parts and Equipment

24.1 Genuine STIHL Replacement Parts

STIHL recommends the use of genuine STIHL replacement parts. Genuine STIHL parts can be identified by the STIHL part number, the **STIHL** logo and, in some cases, by the STIHL parts symbol . The symbol may appear alone on small parts.

24.2 Standard Replacement Parts and Accessories

Replacement Parts

- Mowing blade: 6301 702 0101

Accessories

- Kit S Installation kit for mowing areas up to 600 square yards (500 m²) (contains 150 Wire stakes AFN 075.0, 3 Wire connectors ADV 010.0)
- Kit L Installation kit for mowing areas from 0.5 acres to 1 acre (2000 m² to 4000 m²) (contains 375 Wire stakes AFN 075.0, 7 Wire connectors ADV 010.0)
- STIHL Small Area Module AKM 100.0 for mowing areas smaller than 120 square yards (100 m²), or if the total length of the perimeter wire is less than 575 ft. (175 m)

25 Disposal

25.1 Disposal of the Robotic Mower, Docking Station and Power Supply

WARNING

Even if believed to be discharged, the lithium ion battery integrated into the robotic mower may never totally discharge and still may deliver a dangerous short circuit current. Handle a discharged/depleted battery carefully. If damaged or exposed to high temperatures, it may leak, generate heat, catch fire or explode.

STIHL products must not be thrown in household trash or disposed of except as outlined in this manual.

- ▶ Take the robotic mower to an authorized STIHL iMow servicing dealer to have its integrated battery removed and recycled.
- ▶ Take the docking station, power supply, accessories and packaging to an approved disposal site for environmentally friendly recycling.
- ▶ Observe all federal, state and local disposal rules and regulations.
- ▶ Contact your authorized STIHL iMow servicing dealer for the latest information on disposal and recycling.



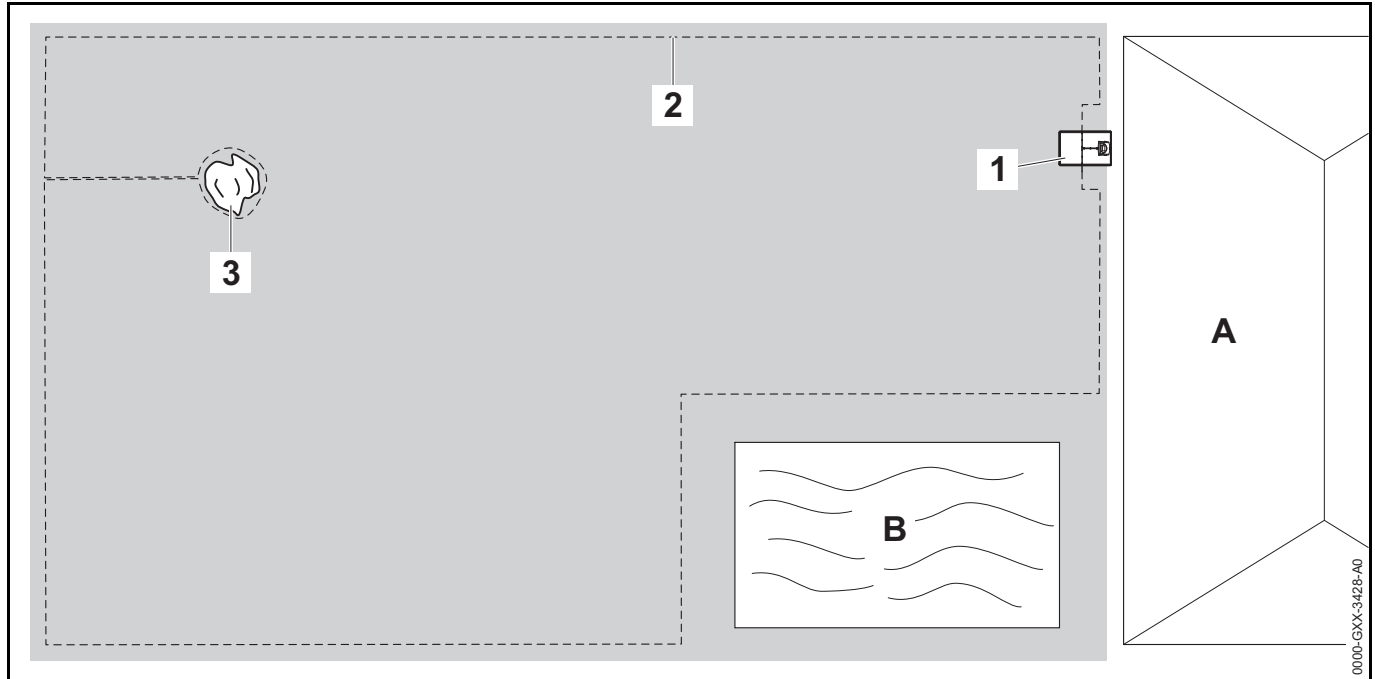
STIHL is committed to the development of products that are environmentally responsible. This commitment does not stop when the product leaves the authorized STIHL iMow servicing dealer. STIHL has partnered with the RBRC (Rechargeable Battery Recycling Corporation) to promote the collection and recycling of spent STIHL lithium ion batteries in the United States and Canada.

The RBRC seal indicates that STIHL has prepaid for battery recycling. RBRC has a toll free phone number (1-800-822-8837) that connects you to information on battery recycling locations and information on battery disposal bans or restrictions in your area.

26 Installation Examples

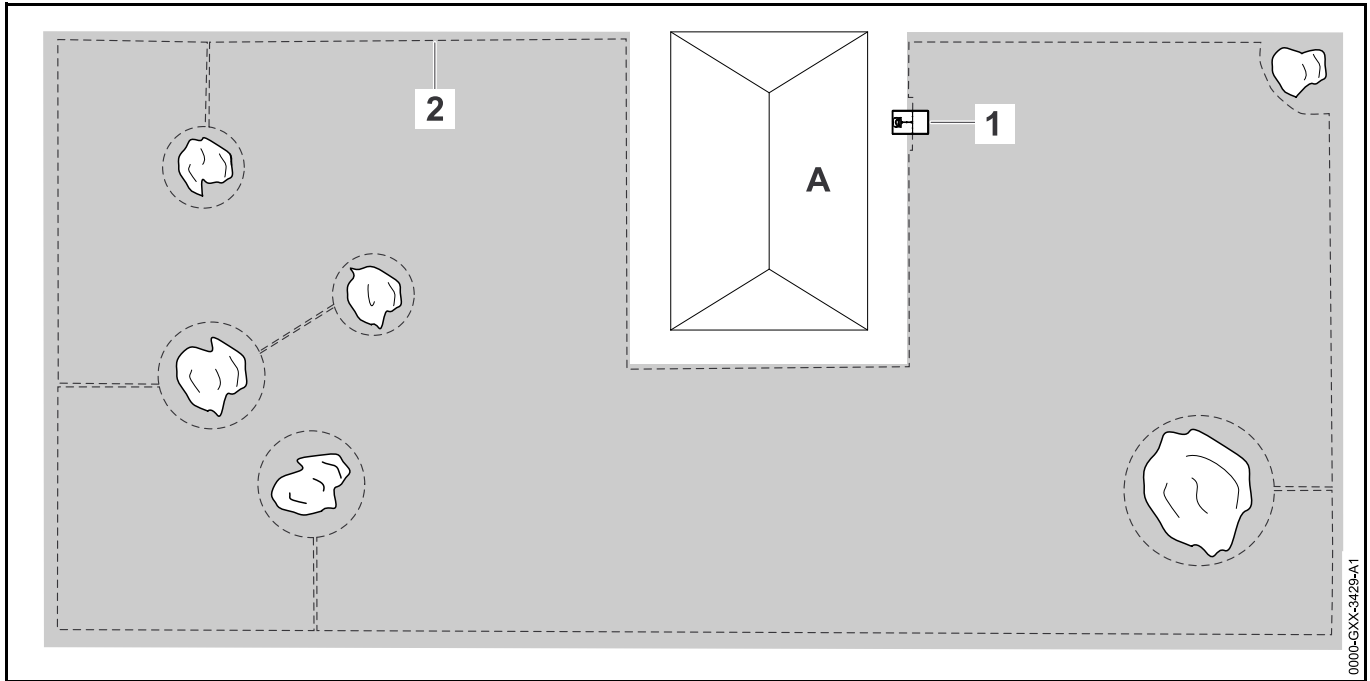
26.1 Installation Examples

Rectangular mowing area with one tree and swimming pool:



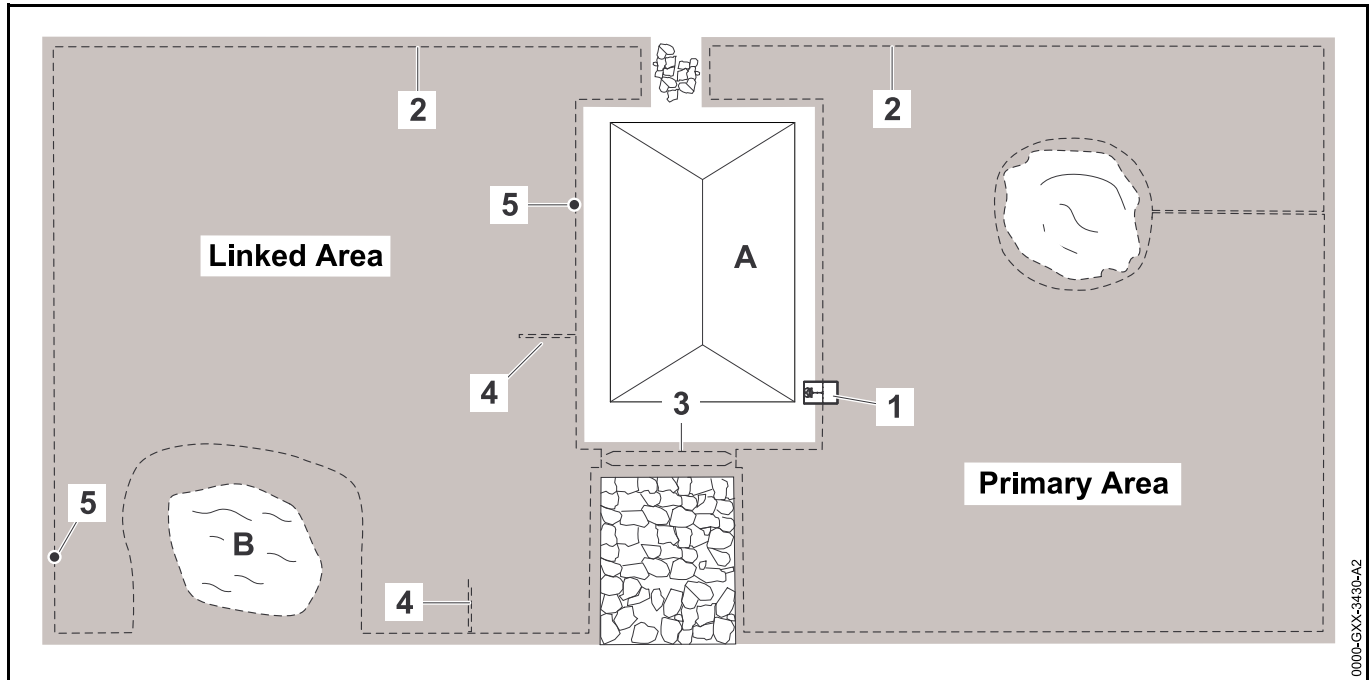
- **Docking station:** Location (1) next to the house (A).
- **Restricted area:** Installation around the free-standing tree (3), based on a linking section installed at right angles to the perimeter of the mowing area.
- **Swimming pool:** Distance between perimeter wire (2) and pool (B): 3.3 ft. (1 m).
- **Wire clearances:**
 - Clearance from obstacles which can be travelled on, such as patios and paths with a maximum height difference between lawn area and obstacle of +/- 0.4 in. (1 cm): 0 in. (0 cm)
 - Clearance from high obstacles: 11 in. (28 cm)
 - Clearance from the tree: 11 in. (28 cm)
 - Clearance from the pool: 3.3 ft. (1 m)
- **Programming:** No further modification is necessary following definition of the size of the mowing area.
- **Particulars:** Unmowed areas around the swimming pool must be mowed manually or cut with a suitable trimmer or other tool.


U-shaped mowing area with several free-standing trees:



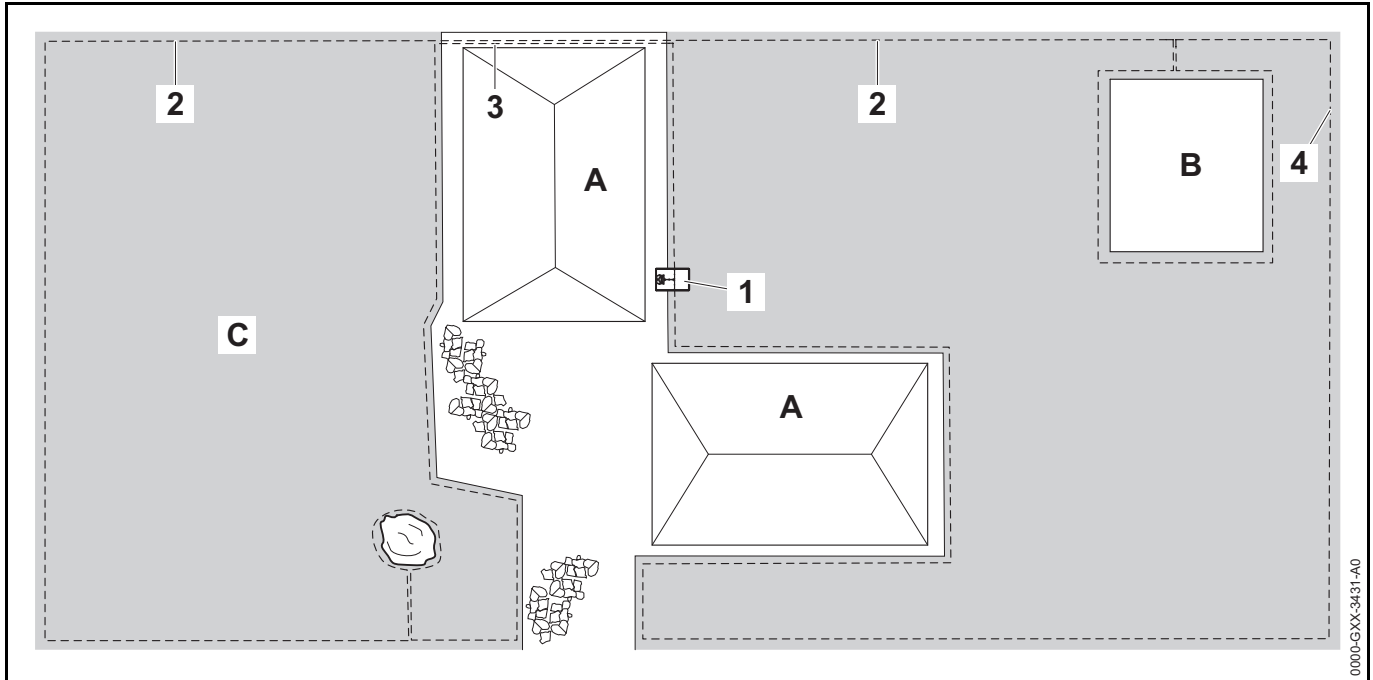
- **Docking station:** Location (1) next to the house (A)
- **Restricted area:** Installation around the free-standing trees, based on linking sections installed at right angles to the perimeter of the mowing area (2), two restricted areas are connected via a linking section.
- **Swimming pool:** Distance between perimeter wire (2) and pool B: 3.3 ft. (1 m)
- **Wire clearances:**
 - Clearance from obstacles which can be travelled on, such as patios and paths with a maximum height difference between lawn area and obstacle of +/- 0.4 in. (1 cm): 0 in. (0 cm)
 - Clearance from high obstacles: 11 in. (28 cm)
 - Clearance from the trees: 11 in. (28 cm)
- **Programming:** No further modification is necessary following definition of the size of the mowing area.
- **Particulars:** Tree in the corner of the mowing area. Mow the area behind the blocked-off tree regularly using a suitable trimmer or other tool.

Divided mowing area with a pond and a free-standing tree:



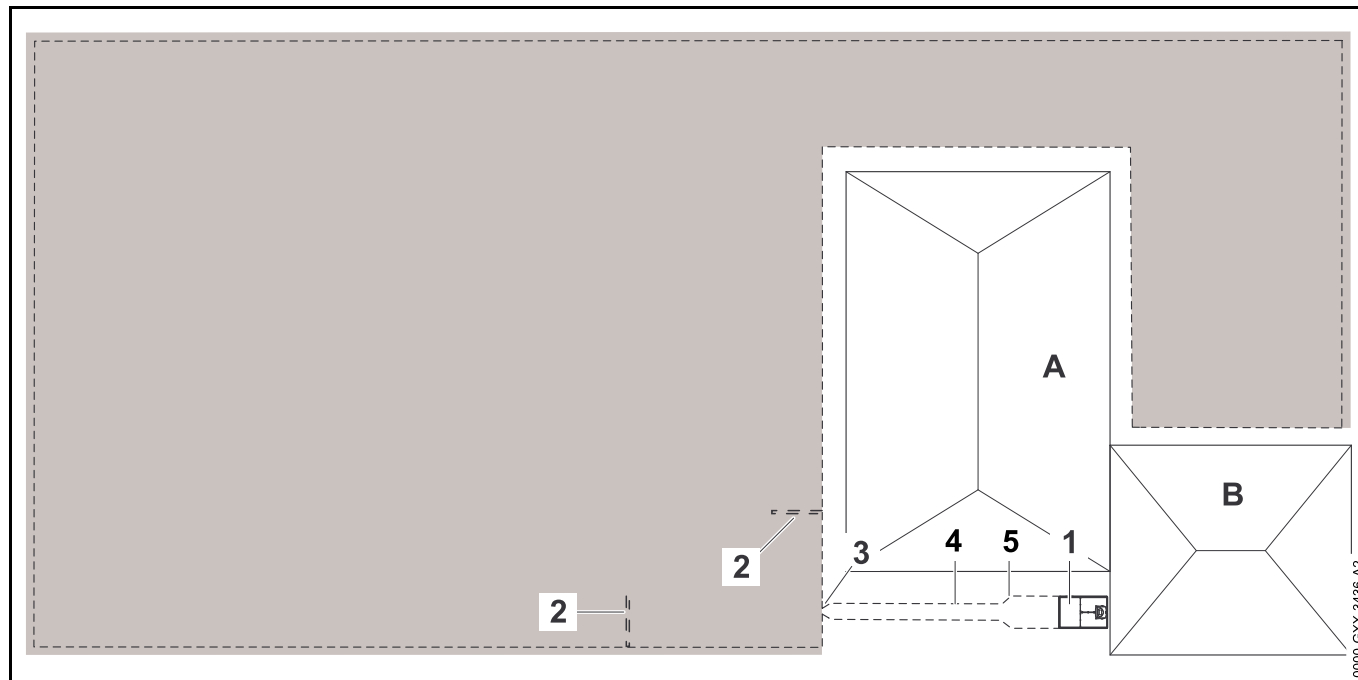
- **Docking station:** Location (1) next to the house (A)
- **Restricted area:** Installation around the free-standing tree, based on a linking section installed at right angles to the perimeter of the mowing area.
- **Pond:** Clearance from the perimeter wire (2) to the pond (B): 3.3 ft. (1 m)
- **Wire clearances:**
 - Clearance from obstacles which can be travelled on, such as patios and paths with a maximum height difference between lawn area and obstacle of +/- 0.4 in. (1 cm): 0 in. (0 cm)
 - Clearance from high obstacles: 11 in. (28 cm)
 - Clearance around the tree: 11 in. (28 cm)
 - Clearance from the pond: 3.3 ft. (1 m)
- **Confined area:** Installation of a corridor (3) with a wire clearance of 9 in. (22 cm).
- **Search loops:** Installation of two search loops (4) with a minimum distance from the corridor entrance of 6.6 ft. (2 m) for using the drive home function. Note the minimum clearance from corners,  11.9.
- **Programming:** Define the total size of the mowing area, program two starting points (5) (close to the docking station and in the corner near the pond) – starting frequency 2 of 10 operations in each case.
- **Points to note:** Unmowed areas, e.g. around the pond, must be mowed manually or cut with a suitable trimmer or other tool.

Divided mowing area. The robotic mower cannot travel independently from one mowing area to the other:



- **Docking station:** Location (1) next to the house (A)
- **Restricted area:** Installation of the perimeter wire (2) around the free-standing tree and around the vegetable patch (B) based on a linking section installed at right angles to the perimeter of the mowing area.
- **Wire clearances:**
 - Clearance from obstacles which can be travelled on, such as patios and paths with a maximum height difference between lawn area and obstacle of +/- 0.4 in. (1 cm): 0 in. (0 cm)
 - Clearance from high obstacles: 11 in. (28 cm)
 - Clearance around the tree: 11 in. (28 cm)
- **Secondary area:** Installation of a secondary area (C) with a linking section (3) on the patio routed in a cable duct.
- **Programming:** Define the size of the mowing area (without secondary area), program one starting point (4) in the confined area with a starting frequency 2 of 10 operations.
- **Particulars:** Bring the robotic mower to the secondary area several times per week and activate the command "Start mowing". Take the mowing performance into account. If necessary, install two separate mowing areas with 2 docking stations.

Mowing area around a free-standing house with external docking station (1):



- **Docking station:** Location next to the garage (B) and behind the house (A).
- **Wire clearances:**
 - Clearance from obstacles which can be travelled on, such as patios and paths with a maximum height difference between lawn area and obstacle of +/- 0.4 in. (1 cm): 0 in. (0 cm)
 - Clearance from high obstacles: 11 in. (28 cm)
- **Search loops:** Installation of two search loops (2) with a minimum distance from the corridor entrance of 6.6 ft. (2 m) for using the drive home function. Note the minimum clearance from corners, 11.9.
- **Programming:** Set the size of the mowing area and at least one starting point (2), 15.6.
- **Points to note:** Installation of a corridor (4) with funnel-shaped entrance area (3) with a wire clearance of 9 in. (22 cm). The corridor leads to the external docking station (1). Increase the wire clearance (5) in the corridor to the width of the base plate with a length of (3.3 ft. (1 m)) in front of the docking station. Note the space requirement in the corridor and beside the docking station.

27 Limited Warranty

27.1 STIHL Incorporated Limited Warranty Policy

This product is sold subject to the STIHL Incorporated Limited Warranty Policy, available at www.stihlusa.com/warranty.html. It can also be obtained from your authorized STIHL dealer or by calling 1-800-GO-STIHL (1-800-467-8445).

28 Trademarks

28.1 Registered Trademarks

STIHL®

STIHL®

®

The color combination orange-grey (U.S. Registrations #2,821,860; #3,010,057, #3,010,058, #3,400,477; and #3,400,476)

AutoCut®

YARD BOSS®

STIHL ROLLOMATIC®

WOOD BOSS®



FARM BOSS®

iCademy®

MAGNUM®

MasterWrench Service®

MotoMix®

OILOMATIC®

ROCK BOSS®

STIHL Cutquik®



STIHL DUROMATIC®

STIHL Quickstop®

STIHL WOOD BOSS®

TIMBERSPORTS®



ElastoStart™	STIHL MotoPlus 4™
Ematic™	Master Control Lever™
STIHL Precision Series™	STIHL OUTFITTERS™
FixCut™	STIHL PICCO™
Micro™	TrimCut™
Pro Mark™	STIHL M-Tronic™
Quad Power™	STIHL HomeScaper Series™
Quiet Line™	STIHL PolyCut™
STIHL Arctic™	STIHL RAPID™
STIHL Compact™	STIHL SuperCut™
STIHL Interchangeable Attachment Series™	STIHL Multi-Cut HomeScaper Series™
TapAction™	STIHL Territory™
	

This listing of trademarks is subject to change.

Any unauthorized use of these trademarks without the express written consent of ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Waiblingen is strictly prohibited.

29 Addresses

29.1 STIHL Incorporated

STIHL Incorporated
536 Viking Drive
P.O. Box 2015
Virginia Beach, VA
23452-2015

28.2 Common Law Trademarks

4-MIX™	HT Plus™
BioPlus™	STIHL PowerSweep™
Easy2Start™	STIHL Protech™
EasySpool™	STIHL MiniBoss™

Contenido

1	Introducción	94	10.3	Instalación de la estación de carga.....	113
2	Acerca de este manual de instrucciones	94	10.4	Tendido del cable perimétrico.....	118
2.1	Palabras identificadoras.....	94	10.5	Conexión del cable perimétrico a la estación de carga.....	122
2.2	Símbolos en el texto.....	94	10.6	Conexión del robot cortacéspedes con la estación de carga.....	125
3	Componentes importantes	95	10.7	Comprobación de la instalación.....	126
3.1	Robot cortacéspedes.....	95	10.8	Programación del robot cortacéspedes: El plan de corte.....	127
3.2	Estación de carga.....	96	10.9	Finalización de la instalación inicial y primera operación de corte.....	128
3.3	Panel de mandos.....	96	11	Instalación del cable perimétrico	129
3.4	Material de instalación.....	97	11.1	Planificación de la distribución de la superficie a cortar.....	129
4	Símbolos de seguridad	97	11.2	Realización de un bosquejo de la superficie a cortar.....	130
4.1	Robot cortacéspedes.....	97	11.3	Medición de separaciones del cable con la regla iMow.....	131
5	INSTRUCCIONES IMPORTANTES DE SEGURIDAD	98	11.4	Medición de distancias del cable en esquinas.....	132
5.1	Uso previsto.....	98	11.5	Tendido del cable perimétrico en zonas confinadas.....	132
5.2	Operador.....	99	11.6	Tendido del cable en torno a superficies excluidas.....	133
5.3	Equipos de protección personal.....	99	11.7	Instalación de superficies contiguas y secundarias.....	134
5.4	Robot cortacéspedes.....	99	11.8	Instalación de corredores.....	134
5.5	Batería integrada.....	101	11.9	Instalación de lazos de búsqueda.....	136
5.6	Uso del robot cortacéspedes.....	102	11.10	Instalación de tramos de unión.....	137
6	Seguridad de la estación de carga y de la fuente de alimentación	105	11.11	Corte preciso de los bordes.....	137
6.1	Introducción.....	105	11.12	Terreno inclinado en la superficie a cortar.....	137
6.2	Advertencias e instrucciones.....	106	11.13	Instalación de cables de reserva.....	138
7	Mantenimiento, reparación y almacenamiento	109	11.14	Uso de conectores de cable.....	138
7.1	Advertencias e instrucciones.....	109	11.15	Instalación del cable perimétrico más cerca del borde de la zona de corte.....	139
8	Principio de funcionamiento	110	12	Estación de conexión	139
9	Funciones clave	110	12.1	LED en la estación de carga.....	139
9.1	Características principales.....	110			
10	Instalación del robot cortacéspedes	112			
10.1	Preparación del césped y del robot cortacéspedes para el funcionamiento.....	112			
10.2	Configuración de idioma, fecha y hora.....	113			

STIHL

Este manual de instrucciones está protegido por derechos de propiedad intelectual. Todos los derechos reservados, especialmente los derechos de reproducción, traducción y procesamiento con sistemas electrónicos.

12.2 Controles de la estación de carga	140	20 Limpieza	163
12.3 Conexión del robot cortacéspedes	140	20.1 Limpieza del robot cortacéspedes y la estación de carga	163
12.4 Carga del robot cortacéspedes	141	21 Inspección y mantenimiento	164
13 Información de pantalla del tablero de control	142	21.1 Intervalos de inspección y mantenimiento	164
13.1 Área de información	142	21.2 Inspección de la cuchilla de corte	164
13.2 Pantallas de estado	142	21.3 Cambio de la cuchilla de corte	165
14 Funciones de los menús	144	21.4 Montaje y retiro de la placa portacuchillas	166
14.1 Navegación por los menús	144	22 Guía de solución de problemas	168
14.2 Descripción general	145	22.1 Mensajes	168
14.3 Comandos	145	22.2 Robot cortacéspedes	175
14.4 Información	147	22.3 Identificación de la rotura de cable	181
14.5 Plan de corte	149	23 Especificaciones	182
14.6 Intervalos de actividad	150	23.1 Robot cortacéspedes (iMow) STIHL RMI 422.0 PC-L	182
14.7 Duración de corte	151	23.2 Batería STIHL AAI 80	182
15 Ajustes	151	23.3 Estación de carga STIHL ADO 401 y fuente de alimentación OWA-60U-27VUSM	182
15.1 Descripción general de ajustes	151	23.4 Símbolos del robot cortacéspedes, la batería, la estación de carga y la fuente de alimentación	183
15.2 Ajustes de iMow	151	23.5 Mejoramientos técnicos	183
15.3 Instalación	153	23.6 Declaración de cumplimiento con norma FCC 15	183
15.4 Seguridad	154	24 Piezas y equipos de repuesto	184
15.5 Mantenimiento	155	24.1 Piezas de repuesto originales de STIHL	184
15.6 Ajustar puntos de inicio	156	24.2 Repuestos y accesorios estándar	184
16 Aplicación iMow de STIHL	157	25 Eliminación	184
16.1 Funciones de la app iMow	157	25.1 Eliminación del robot cortacéspedes, la estación de carga y la fuente de alimentación	184
17 Durante el funcionamiento	158	26 Ejemplos de instalación	186
17.1 Corte automático	158	26.1 Ejemplos de instalación	186
17.2 Duración de corte	158	27 Garantía limitada	193
17.3 Apertura y cierre de la tapa	158	27.1 Política de garantía limitada de STIHL Incorporated	193
17.4 Ajuste de la altura de corte	159	28 Marcas comerciales	193
17.5 Ajuste de la duración de corte y de los intervalos de actividad	160	28.1 Marcas comerciales registradas	193
17.6 Operación de corte fuera de los intervalos de actividad	160	28.2 Marcas comerciales por ley común	193
18 Transporte	161	29 Direcciones	193
18.1 Transporte del robot cortacéspedes	161	29.1 STIHL Incorporated	193
19 Almacenamiento del cortacéspedes robot y la estación de carga	161		
19.1 Robot cortacéspedes	161		
19.2 Estación de carga y fuente de alimentación	162		

1 Introducción

Gracias por su compra. La información que contiene este manual lo ayudará a obtener el máximo rendimiento y satisfacción del robot cortacéspedes de STIHL, y a reducir el riesgo de lesiones que supone su uso, si dicha información se respeta.

IMPORTANTE

LEER DETENIDAMENTE ANTES DE USAR

CONSERVAR PARA FUTURAS CONSULTAS



Dado que el robot cortacéspedes es una herramienta de corte de gran velocidad, diseñada para funcionar de manera autónoma, sin la supervisión o el control activos del usuario, es necesario tomar medidas especiales de seguridad para reducir el riesgo de lesiones personales.



Lea con atención este manual de instrucciones antes de montar el robot cortacéspedes y vuelva a leerlo luego periódicamente. Siga todas las precauciones de seguridad. Todo uso negligente o indebido del robot cortacéspedes puede provocar lesiones graves o mortales.

Este robot cortacéspedes cuenta con un receptor de GPS y también puede conectarse con Internet a través de una red móvil, lo cual permite al usuario supervisar las actividades de corte y modificar algunos ajustes si utiliza las aplicaciones móviles y web de STIHL iMow U.S. ("app iMow").

Analice los requisitos de montaje y uso del robot cortacéspedes con un concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow. STIHL recomienda que un concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow se encargue de configurar su robot cortacéspedes.

Antes de que el robot cortacéspedes pueda conectarse con la Internet, será necesario que lo desbloquee un concesionario autorizado de STIHL iMow. El concesionario también puede indicarle como llevar a cabo el proceso de registro y activación.

No preste ni alquile nunca el robot cortacéspedes sin el manual de instrucciones. Solo las personas que comprendan toda la información incluida en este manual podrán ocuparse del montaje, uso y mantenimiento del robot cortacéspedes. El usuario deberá estar familiarizado con los controles del robot cortacéspedes antes de empezar a trabajar. El usuario será responsable por los accidentes o riesgos que afecten a otras personas y a sus bienes.

Para obtener más información, o si no comprende alguna de las instrucciones incluidas en este manual, consulte la app iMow, visite www.stihlusa.com o comuníquese con el concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow.

2 Acerca de este manual de instrucciones

2.1 Palabras identificadoras

Este manual contiene información sobre seguridad a la que usted debe prestar atención especial. Dicha información se indica con los siguientes símbolos y palabras identificadoras:



PELIGRO

Identifica una situación de peligro que, de no evitarse, causará lesiones graves o mortales.



ADVERTENCIA

Identifica una situación de peligro que, de no evitarse, podría causar lesiones graves o mortales.

INDICACIÓN

Indica el riesgo de daños a la propiedad, incluidos la máquina o sus componentes.

2.2 Símbolos en el texto

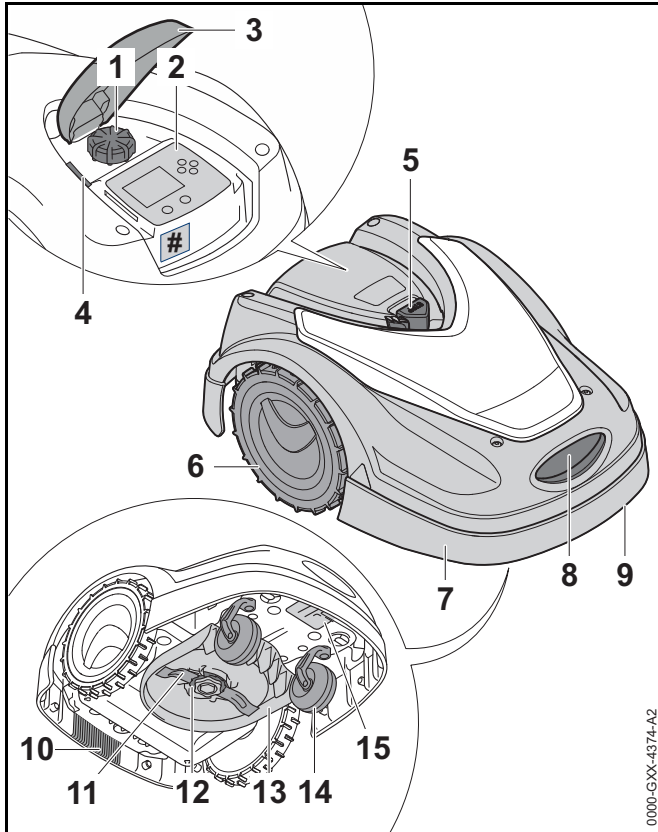
El siguiente símbolo tiene como finalidad ayudarlo a utilizar este manual.



Hace referencia a un capítulo o subcapítulo designado en este manual de instrucciones.

3 Componentes importantes

3.1 Robot cortacéspedes



0000-GXXX-4374-A2

1 Perilla de ajuste de altura de corte

Para ajustar la altura de la cuchilla de corte.

2 Panel de mandos

Para moverse a través de las opciones del menú del robot cortacéspedes.

3 Tapa

Cubre el panel de mandos y la perilla de ajuste de altura de corte.

4 Sensor de lluvia

Detecta la lluvia.

5 Botón STOP

Detiene el robot cortacéspedes y la cuchilla de corte.

6 Ruedas traseras

Las ruedas motrices del cortacéspedes.

7 Capó

Cubre las piezas internas del cortacéspedes.

8 Contactos de carga

Contactos eléctricos que permiten conectar el robot cortacéspedes con la estación de carga para cargar la batería.

9 Mango de transporte delantero (integrado en el capó)

Para levantar y transportar el robot cortacéspedes.

10 Mango de transporte trasero (integrado en el capó)

Para levantar y transportar el robot cortacéspedes.

11 Cuchilla de corte

Cuchilla de metal para cortar pasto.

12 Placa de soporte

Para montar y asegurar la cuchilla de corte.

13 Plataforma de corte

El lado inferior del cortacéspedes en donde ocurren las operaciones de corte y de acolchado/mulching.

14 Ruedas delanteras

Ruedas que dirigen el robot cortacéspedes.

15 Compartimiento de la batería

Compartimiento para la batería de iones de litio integrada.

Receptor de GPS integrado (no se ilustra)

Brinda información de ubicación, velocidad y navegación al robot cortacéspedes.

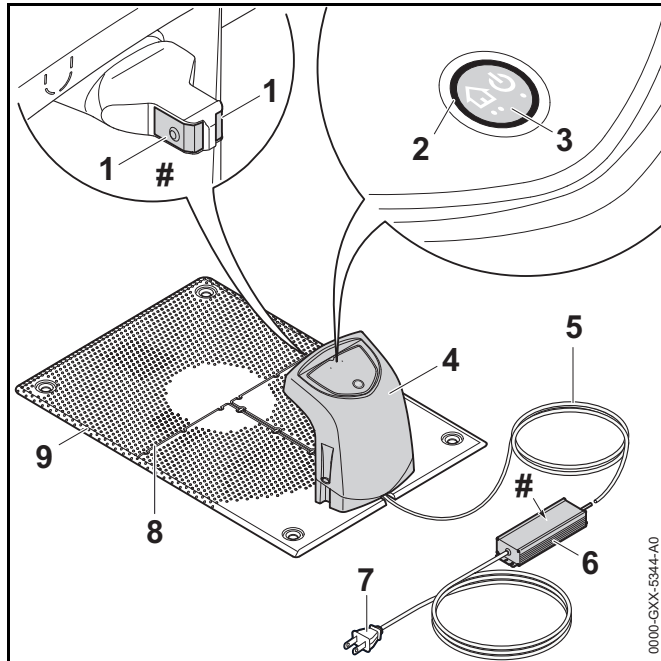
Módulo celular (no se ilustra)

Brinda una conexión con Internet.

Placa de características

Contiene información eléctrica y el número de serie del producto.

3.2 Estación de carga



1 Contactos de carga

Contactos eléctricos para conectar la estación de carga al robot cortacéspedes para carga.

2 LED

Indica el estado operativo de la estación de carga y la señal del cable perimétrico.

3 Botón de encendido/apagado/posición inicial

Activa y desactiva la señal del cable perimétrico. Ordena al robot cortacéspedes regresar a la estación de carga cuando se pulsa dos veces en un lapso de dos segundos.

4 Cubierta

Cubre los contactos de carga y además componentes electrónicos de la estación de carga.

5 Cable de fuente de alimentación

Suministra electricidad a la estación de carga cuando se enchufa a un tomacorriente.

6 Fuente de alimentación

Suministra electricidad a la estación de carga y al cable perimétrico cuando se enchufa a un tomacorriente.

7 Enchufe

Conecta el cable de la fuente de alimentación a un tomacorriente.

8 Canales para cables

Para asegurar el cable perimétrico en la placa base.

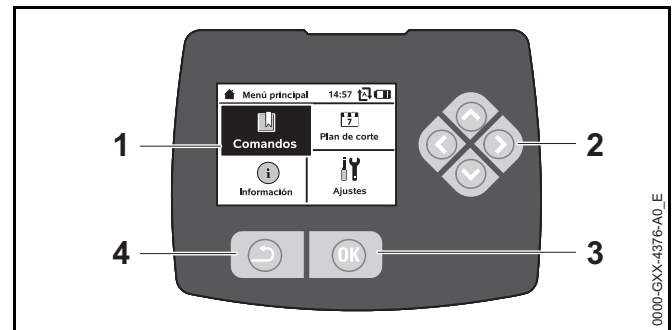
9 Placa base

Base de la estación de carga.

Placa de características

Contiene información eléctrica y el número de serie del producto.

3.3 Panel de mandos



1 Pantalla gráfica

Muestra los menús y mensajes del robot cortacésped.

2 Teclado de navegación

Para moverse a través de las opciones del menú del robot cortacésped.

3 Botón OK

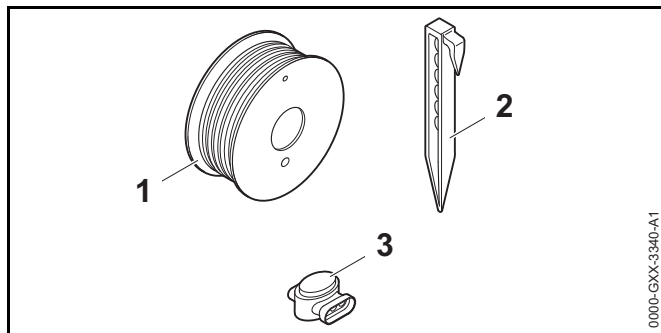
Para seleccionar opciones del menú en el panel de mandos.

4 Botón Atrás

Para moverse a través de los menús del robot cortacésped.

3.4 Material de instalación

STIHL recomienda que su robot cortacésped y el cable perimétrico sean instalados por un concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow.

**1 Cable perimétrico**

Transmite una señal eléctrica al robot cortacésped y define la superficie a cortar para funcionamiento de corte automático.

2 Estacas para cable

Usadas para asegurar el cable perimétrico.

3 Conectores de cable

Conectores eléctricos usados para unir secciones de cable perimétrico.

4 Símbolos de seguridad**4.1 Robot cortacésped**

Los siguientes símbolos de seguridad están presentes en el robot cortacésped:



Para reducir el riesgo de lesiones, respete las medidas de seguridad especificadas.



Lea y siga todas las precauciones de seguridad dadas en el manual de instrucciones. El uso inadecuado puede provocar lesiones personales graves o mortales o daños materiales.



Utilice gafas o anteojos protectores bien ajustados con protección lateral adecuada resistentes a impactos y que porten designaciones que indiquen que cumplen con la norma ANSI Z87 «+» cuando se prepara o se le da mantenimiento al robot cortacésped y siempre que se encuentre en la superficie a cortar con la unidad en marcha, 5.3.



Para reducir el riesgo de sufrir laceraciones, mantenga las manos, los pies y otras partes del cuerpo alejados de las cuchillas. Nunca coloque las manos o los pies debajo del robot cortacésped, en especial durante su funcionamiento. Nunca intente retirar la hierba cortada u otros residuos de la cuchilla de corte o de la plataforma corte sin antes apagar el robot cortacésped e inhabilitándolo pulsando el botón STOP por cinco segundos, 5.6.3.



El accesorio de corte giratorio puede arrojar objetos extraños a gran distancia directamente o por rebote. Para reducir el riesgo de sufrir lesiones por un golpe con algún objeto despedido, inspeccione la superficie a cortar y retire las piedras, los trozos de metal y otros objetos que pudieran salir despedidos por el accesorio de corte, 5.6.3.



Para reducir el riesgo de sufrir lesiones personales, no permita que haya personas, especialmente niños, y animales cerca del robot cortacésped durante su funcionamiento. No use el robot cortacésped cuando haya niños o mascotas en la superficie a cortar o sus alrededores, 5.6.3.



Para reducir el riesgo de sufrir lesiones personales, mantenga a los niños alejados del robot cortacésped durante su funcionamiento. No use el robot cortacésped cuando haya niños en la superficie a cortar o sus alrededores, 5.6.3.



Para reducir el riesgo de que los animales sufran lesiones, mantenga a los perros y demás mascotas lejos del robot cortacésped mientras la unidad está en funcionamiento. No use el robot cortacésped cuando haya animales en la superficie a cortar o sus alrededores, 5.6.3.



Ninguna persona deberá pararse o sentarse sobre el robot cortacésped ni intentar subirse a la unidad. Podría sufrir graves lesiones físicas y provocarle serios daños al robot cortacésped, 5.6.3.



Nunca sumerja el robot cortacésped en agua u otros líquidos, 5.6.3.



Siempre inhabilite el robot cortacésped pulsando el botón STOP por 5 segundos antes de levantarlo, transportarlo, inspeccionarlo, limpiarlo o darle mantenimiento, 5.6.3.

5 INSTRUCCIONES IMPORTANTES DE SEGURIDAD

5.1 Uso previsto

ADVERTENCIA

- Este robot cortacésped fue diseñado para realizar procesos de corte autónomos y programables. El uso para otros fines puede aumentar el riesgo de lesiones personales y daños materiales.
- El robot cortacésped está diseñado para cortar el pasto en terrenos de hasta 1/4 acre (1,000 m²).
- La estación de carga ADO 401 y la fuente de alimentación OWA-60U-27VUSM están diseñadas para cargar la batería de iones de litio integrada del robot cortacésped y suministrar corriente de bajo voltaje al cable perimétrico. Si se usa la estación de carga o la fuente de alimentación en operaciones para las cuales no ha sido diseñada o prevista, podrían producirse lesiones graves o mortales.
- El uso indebido o no autorizado del robot cortacésped, su batería integrada o la estación de carga y la fuente de alimentación podrían causar lesiones personales o daños materiales. Utilice la estación de carga ADO 401 y el robot cortacésped STIHL RMI 422 PC-L y su batería integrada únicamente como se indica en este manual.

5.2 Operador

⚠ ADVERTENCIA

- Según los conocimientos actuales de STIHL, el motor eléctrico de este robot cortacéspedes no debería interferir con un marcapasos.
 - Sin embargo, las personas con marcapasos u otro dispositivo médico implantado deben consultar a su médico y al fabricante del dispositivo antes de utilizar este robot cortacéspedes.

5.3 Equipos de protección personal

⚠ ADVERTENCIA

- Para reducir el riesgo de sufrir lesiones personales, use siempre ropa adecuada y trajes protectores para:
 - La instalación de la estación de carga y la configuración del robot cortacéspedes para su uso.
 - La instalación o reparación del cable perimétrico.
 - El ingreso a la superficie a cortar o la aproximación al robot cortacéspedes mientras está funcionando.
 - El reemplazo de la cuchilla de corte.
 - La inspección o limpieza del robot cortacéspedes.
- Para reducir el riesgo de lesiones oculares:



Utilice gafas protectoras ajustadas con protección lateral adecuada que ofrezcan protección contra impactos y que presenten la marca de cumplimiento con la norma ANSI Z87 «+» cuando manipule la estación de carga y el robot cortacéspedes, instale o repare el cable perimétrico, inspeccione o limpie el robot cortacéspedes, reemplace la cuchilla de corte y siempre que esté en la superficie a cortar durante el funcionamiento de la unidad.


- Es muy importante tener una buena superficie de apoyo para los pies. Para ayudar mantener un punto de apoyo seguro y reducir el riesgo de lesiones:
 - Póngase siempre un calzado sólido con suela antideslizante. Nunca use sandalias, chancas, zapatos que dejen los dedos descubiertos ni calzado de ese tipo.
- Para mejorar el manejo y ayudar a proteger las manos:
 - Siempre use guantes gruesos y antideslizantes de cuero o de algún otro material resistente al desgaste cuando manipule la estación de carga y el robot cortacéspedes, instale o repare el cable perimétrico, inspeccione o limpie el robot cortacéspedes, reemplace la cuchilla de corte y siempre que manipule el robot cortacéspedes.
- Para reducir el riesgo de lesiones personales:
 - Utilice overoles o pantalones largos si va a acercarse al robot cortacéspedes cuando está en marcha. No use pantalones cortos.
 - Sujétese el cabello por encima de los hombros antes de realizar una instalación, ajuste, inspección, servicio, mantenimiento o actividades de limpieza, y antes de acercarse al robot cortacéspedes mientras está funcionando.

5.4 Robot cortacéspedes

⚠ ADVERTENCIA

- El contacto con la cuchilla de corte en movimiento puede causarle laceraciones graves. Para reducir el riesgo de este tipo de lesiones:
 - Mantenga las manos, pies y otras partes de su cuerpo lejos de la cuchilla de corte.
 - Nunca toque la cuchilla de corte en movimiento con su mano o cualquier otra parte de su cuerpo.
- Para reducir el riesgo de lesiones personales al operador y a otras personas presentes:



- Siempre presione y mantenga presionado el botón STOP durante 5 segundos para activar el bloqueo de equipo antes de montar, transportar, ajustar, inspeccionar, limpiar, dar mantenimiento o almacenar.
- Nunca levante el robot cortacéspedes o meta la mano debajo del capó para quitar trozos o restos, ni por ninguna otra razón, sin antes activar el bloqueo de equipo y asegurarse de que la cuchilla de corte se haya detenido por completo.
- Aunque existan ciertos accesorios no autorizados que puedan acoplarse a los robots cortacéspedes STIHL, el uso de estos puede ser extremadamente peligroso. Se recomiendan únicamente los accesorios distribuidos por STIHL o aprobados expresamente por STIHL para su uso con este modelo específico de iMow.
 - Solo use los accesorios distribuidos o aprobados expresamente por STIHL.
 - Nunca modifique este robot cortacéspedes o su software de ninguna manera.
 - Nunca intente modificar o anular los controles del robot cortacéspedes o los dispositivos de seguridad de ninguna manera.
 - Nunca use un robot cortacéspedes que haya sido modificado o alterado de su diseño original.
- Si el robot cortacéspedes se cae o se somete a impactos fuertes similares:
 - Revise que no presente daños, que esté en buenas condiciones y que esté funcionando adecuadamente antes de continuar trabajando.
 - Revise que los controles y los dispositivos de seguridad estén trabajando apropiadamente.
 - Revise la pantalla para ver si hay mensajes de error,  22.1.
 - Nunca trabaje con un robot cortacéspedes dañado o averiado.
- Nunca use o cargue un robot cortacéspedes si el capó o la carcasa presentan fisuras, deformaciones o están excesivamente calientes, si hay fugas de líquido de batería en el compartimento de batería o si la batería está dañada de alguna manera. Una batería dañada aumenta el riesgo de lesiones personales y daños materiales a causa de cortocircuitos, incendios o explosiones.
- Si tiene dudas, lleve el robot cortacéspedes a revisar con su concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow antes de usarlo.
- Si el robot cortacéspedes está dañado, no funciona apropiadamente o se ha sumergido en agua u otros líquidos, sus componentes, incluyendo su batería integrada, podrían ya no funcionar adecuadamente y los dispositivos de seguridad no estar funcionando. Para reducir el riesgo de lesiones personales y daños materiales:
 - Lleve el robot cortacéspedes a revisar con su concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow antes de seguir usándolo.
- Las piezas STIHL originales están diseñadas específicamente para acoplarse a tu robot cortacéspedes y cumplir con los requisitos de seguridad y rendimiento. El uso de piezas no autorizadas o aprobadas por STIHL puede ocasionar tanto lesiones graves o mortales como daños materiales.
 - STIHL recomienda usar solo piezas de repuesto STIHL idénticas.

5.5 Batería integrada

⚠ ADVERTENCIA

- El uso de un dispositivo de carga no autorizado puede dañar la batería de iones de litio dentro del robot cortacésped y provocar incendios, explosiones y lesiones personales y daños materiales.
 - Cargue el robot cortacésped exclusivamente en una estación de carga STIHL ADO 401 original y con una fuente de alimentación OWA-60U-27VUSM.

- La batería integrada del robot cortacésped posee características y dispositivos de seguridad que, en caso de dañarse, podrían hacer que esta genere calor, se rompa, pierda líquido, se incendie o explote.

- Esté alerta a los signos que indiquen que la batería integrada podría estar dañada: nunca use o cargue un robot cortacésped si el capó o la carcasa presentan fisuras, deformaciones o están excesivamente calientes, si hay fugas de líquido de batería en el compartimento de batería o si la batería está dañada de alguna manera. Una batería dañada aumenta el riesgo de lesiones personales y daños materiales a causa de cortocircuitos, incendios o explosiones.

- La batería está integrada en el robot cortacésped y el usuario nunca debe retirarla. Pida al concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow que retire la batería integrada cuando se haya agotado, o cuando el robot cortacésped cumpla su vida útil. Nunca intente retirar la batería o abrir o desarmar el capó del robot cortacésped por ninguna razón.

- Nunca someta al robot cortacésped a impactos fuertes o intente aplastarlo, dejarlo caer o dañarlo de alguna manera.



- Nunca caliente el robot cortacésped por encima de los 212 °F (100 °C) ni lo coloque cerca o sobre fuego, estufas u otros lugares con altas temperaturas.

- Nunca exponga el robot cortacésped a microonda o presiones elevadas.

- Nunca introduzca objetos extraños en la ranura de carga u otros orificios del robot cortacésped.

- Las altas temperaturas pueden hacer que la batería integrada del robot cortacésped genere calor, se rompa, sufra fugas, se incendie o explote y provoque lesiones graves o mortales y daños materiales. La exposición a temperaturas fuera del rango de temperatura recomendado también puede dañar la batería y reducir su vida útil.



- Use el robot cortacésped únicamente dentro del rango de temperatura ambiente de 41 °F a 104 °F (5 °C a 40 °C).

- Almacene el robot cortacésped únicamente dentro de un rango de temperatura ambiente de 32 °F a 122 °F (0 °C a 50 °C).

- Nunca almacene el robot cortacésped dentro de un vehículo en un clima caluroso.

- Para reducir el riesgo de lesiones personales y daños materiales en caso de que el robot cortacésped despidiera humo, un olor inusual o se sienta caliente durante su uso, carga o almacenaje:

- Deje de usar o cargar inmediatamente el robot cortacésped y prepárese para comunicarse con las autoridades en caso de incendio o explosión.

- Para reducir el riesgo de descarga eléctrica:



- Nunca sumerja el robot cortacésped en agua u otros líquidos.

- No intente reparar, abrir o desmontar el robot cortacésped. No hay piezas reemplazables por el usuario en el interior.

- Si la batería integrada está dañada, el líquido de esta puede filtrarse del robot cortacéspedes. El líquido de batería que se filtra puede provocar irritación en la piel y los ojos o quemaduras químicas.
 - Evite el contacto con la piel y ojos.
 - Use un absorbente inerte como tierra sobre los fluidos o líquidos derramados.
 - En caso de contacto accidental con los fluidos o líquidos de la batería, enjuague al instante el área de contacto minuciosamente con jabón suave y agua.
 - Si entra fluido o líquido de la batería en los ojos: No se frote. Enjuague con agua el ojo abierto por al menos 15 minutos y busque atención médica.
- Un incendio causado por baterías puede ser peligroso. Para reducir el riesgo de lesiones personales graves y daños materiales en caso de incendio:
 - Evacúe el área. El fuego se puede propagar rápidamente. Manténgase alejado de los vapores generados y permanezca a una distancia segura.
 - Comuníquese con el departamento de bomberos.
 - Aunque se puede emplear agua para apagar un incendio por baterías, es preferible usar un extintor de incendios de polvo químico multiuso.
 - Consulte al departamento de bomberos acerca de cómo desechar correctamente la batería quemada.

5.6 Uso del robot cortacéspedes

5.6.1 Antes del uso

ADVERTENCIA

- El uso inadecuado o no autorizado puede causar lesiones personales y daños materiales:
 - Use el robot cortacéspedes solo como se indica en este manual de instrucciones.
- Usar un robot cortacéspedes que esté dañado, ajustado o mantenido inapropiadamente, o que no se haya armado por completo y de manera segura puede provocar una avería y aumentar el riesgo de lesiones personales o la muerte.
 - Nunca maneje un robot cortacéspedes que esté dañado, mantenido inapropiadamente o que no se haya armado por completo y de manera segura.
 - Siempre revise el robot cortacéspedes para asegurarse de que esté en buenas condiciones y funcione correctamente antes de comenzar a utilizarlo.
 - Nunca intente modificar o anular los controles o los dispositivos de seguridad de ninguna manera.
 - Si su robot cortacéspedes o alguna parte presenta daño o no funciona apropiadamente, llévelo con su concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow. No use el robot cortacéspedes hasta que se haya corregido el problema.
- Para ayudar a reducir el riesgo de lesiones personales o muerte a causa de un encendido accidental:



- En toda ocasión pulse y mantenga presionado el botón STOP durante 5 para activar el bloqueo de equipo antes de montar, transportar, ajustar, inspeccionar, limpiar, dar servicio, dar mantenimiento o guardar el robot cortacéspedes.

5.6.2 Condiciones de trabajo

⚠ ADVERTENCIA

- Las chispas generadas durante el funcionamiento del robot cortacéspedes pueden encender gases, líquidos, vapores, polvos u otros materiales y sustancias combustibles. Para reducir el riesgo de incendio y de explosión:
 - Nunca use el robot cortacéspedes en un lugar donde estén presentes gases, líquidos, vapores, polvos u otros materiales y sustancias combustibles.
 - Lea y siga las recomendaciones emitidas por las autoridades gubernamentales (p.ej., OSHA) para identificar y evitar los peligros de los gases, líquidos, vapores, polvos u otros materiales y sustancias combustibles.
 - Si la cuchilla metálica en movimiento golpea una roca u otro objeto duro, se podrían generar chispas capaces de encender materiales inflamables en determinadas circunstancias. Entre los materiales inflamables se incluyen la vegetación y los matorrales secos, en particular cuando las condiciones climáticas son calientes y secas.
 - Si existe un riesgo de incendio leve o grave, no use el robot cortacéspedes cerca de materiales inflamables o cerca de vegetación o matorrales.
 - Comuníquese con las autoridades locales de control de incendios o con el servicio forestal de EE.UU. si tiene alguna pregunta sobre si las condiciones de la vegetación o climáticas son adecuadas para el uso de una cuchilla metálica.
 - El uso de este robot cortacéspedes puede generar polvo y otras sustancias que contengan productos químicos considerados como causantes de problemas respiratorios, cáncer, defectos de nacimientos y otros problemas reproductivos.
 - Consulte con agencias gubernamentales como EPA, OSHA, CARB y NIOSH y otras fuentes fidedignas sobre materiales peligrosos si desconoce
- los riesgos asociados con las sustancias particulares que está cortando o con las que está trabajando.
- La inhalación de ciertos polvos, especialmente polvos orgánicos, tales como moho o polen, puede provocar reacciones alérgicas o asmáticas en las personas propensas. La inhalación repetida o de grandes cantidades de polvo u otros contaminantes del aire, especialmente los de partículas pequeñas, puede causar enfermedades respiratorias o de otro tipo.
 - Controle el polvo en su fuente, siempre que sea posible.
 - En la medida de lo posible, procure que el viento o el proceso de operación alejen el polvo, vapor u otras partículas generados por el robot cortacéspedes del lugar donde se encuentra el operador.
 - Si no es posible mantener el polvo inhalable y otras partículas a niveles de fondo o aproximadamente de fondo, siempre utilice una mascarilla aprobada por NIOSH y con capacidad adecuada para las condiciones específicas del sitio. Siga las recomendaciones dadas por autoridades gubernamentales (p.ej., OSHA/NIOSH) y asociaciones laborales y comerciales.
 - Si la vegetación que corta o el terreno están cubiertos por una sustancia química, como un pesticida, fertilizante o herbicida:
 - Lea y siga las instrucciones y advertencias que acompañan a la sustancia que cubre la vegetación o el terreno.

5.6.3 Instrucciones de manejo

⚠ ADVERTENCIA

- A través de la app iMow se puede arrancar el robot cortacéspedes o modificar su plan de corte. Para reducir el riesgo de lesiones personales:
 - Mantenga a las demás personas, en especial a los niños, y a las mascotas alejados de la superficie a cortar durante el uso.
 - No haga funcionar el cortacéspedes si sabe que hay o puede haber niños o mascotas en la superficie a cortar o cerca de ésta.
- En caso de emergencia:
 - Mantenga pulsado el botón STOP por 5 segundos para detener el cortacéspedes y su accesorio de corte. La pantalla indica el mensaje: "Inhab dispos. Desbloquear con la combinación indicada de teclas".
- La cuchilla de corte sigue girando por un breve lapso después de que se ha apagado el motor. Esto se conoce como el "efecto de volante". Para reducir el riesgo de lesiones personales graves, evite el contacto con el accesorio de corte:
 - Active el bloqueo de equipo y espere a que se detenga la cuchilla de corte antes de levantar o trasladar el cortacéspedes. Nunca intente levantar ni inclinar el robot cortacéspedes cuando está en marcha.
- La cuchilla giratoria puede arrojar objetos a gran distancia directa o indirectamente. Los objetos lanzados, incluso las cuchillas de corte rotas, pueden provocar lesiones graves o mortales al operador o a las personas que se encuentren en el área. Para reducir el riesgo de lesiones personales graves:



- Inspeccione la superficie a cortar. Retire las piedras, piezas metálicas, trozos de vidrio, alambres y otros objetos que pudieran ser lanzados por el accesorio de corte, dañar el accesorio de corte o causar daños materiales (por ejemplo, vehículos estacionados, ventanas).
- Quite los objetos tales como juguetes, pelotas, muebles de jardín, ornamentos, floreros, mangueras y equipos de jardinería de la superficie a cortar, al igual que cualquiera otra cosa que pudiera impedir el funcionamiento adecuado del robot cortacéspedes o que pudiera ser atrapado por la cuchilla.



- Mantenga a las demás personas, en especial a los niños y a las mascotas alejados de la zona de trabajo. Toda persona que ingrese a la superficie a cortar cuando el cortacéspedes está en marcha debe usar gafas protectoras y equipos de protección adecuados, según se especifica en el manual de instrucciones.
- No utilice nunca el robot cortacéspedes si sabe que hay algún animal o persona en la superficie a cortar.
- No permita que niños o ninguna otra persona monte, se aproxime o juegue con el robot cortacéspedes. Mantenga a niños y otras personas presentes fuera de la superficie a cortar mientras el cortacéspedes está trabajando.

- Cuando se pulsa el botón rojo STOP en la parte superior del robot cortacéspedes, éste se para y la cuchilla se detiene luego de unos instantes. El mensaje "Botón STOP pulsado" aparece en la pantalla. Para reducir el riesgo de lesionarse por el contacto con la cuchilla cortacéspedes, siempre pulse el botón STOP:

- Antes de cambiar los ajustes en el menú.
 - Antes de configurar un plan de corte o de programar el robot cortacéspedes.
 - Antes de ajustar la altura de corte.
- Mantenga pulsado el botón STOP por 5 segundos para activar el bloqueo de equipo:
 - Antes de levantar, acarrear o transportar el robot cortacéspedes.
 - Antes de quitar obstáculos y objetos cercanos a el equipo de corte o la cuchilla.
 - Antes de montar, retirar, inspeccionar o limpiar la cuchilla de corte.
 - Antes de realizar cualquier tarea debajo del cortacéspedes.
 - Antes de la inspección o limpieza del robot cortacéspedes.
 - Pare y revise el robot cortacéspedes en busca de daños si choca contra un objeto extraño o exhibe un funcionamiento inusual, tal como vibraciones anómalas. Después de haber desactivado al robot cortacéspedes, revise el conjunto de corte (cuchilla, su eje y su montaje). Si la máquina continúa funcionando de modo anómalo, llévela a un concesionario de servicio de STIHL iMow antes de volver a arrancar y usar el robot cortacéspedes.
 - Para reducir el riesgo de lesiones personales graves a causa de arranques accidentales:



- Nunca toque la cuchilla de corte con las manos, los pies o algún otro miembro del cuerpo sin antes haber desactivado la unidad. Mantenga pulsado el botón STOP por 5 segundos y confirme que la cuchilla se ha detenido.

- Una cuchilla de corte dañada o floja puede vibrar, agrietarse, romperse o salirse del robot cortacéspedes, lo que podría provocar lesiones graves o mortales.
 - Asegúrese de que la cuchilla de corte esté libre de daños y bien ajustada antes de empezar a trabajar.
 - Si la cuchilla de corte se afloja después de haberla ajustado correctamente, deje de trabajar de inmediato y lleve el robot cortacéspedes a un concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow para que lo reparen.
 - No use nunca un robot cortacéspedes con una cuchilla de corte floja o averiada.

6 Seguridad de la estación de carga y de la fuente de alimentación

6.1 Introducción

Esta sección contiene las advertencias de seguridad generales e instrucciones prescritas para la estación de carga y la fuente de alimentación. En las siguientes secciones de este manual, se proporcionan otras advertencias e instrucciones importantes.

LEA Y SIGA TODAS LAS INSTRUCCIONES DE SEGURIDAD.

▲ ADVERTENCIA

- Cuando se utilizan la estación de carga y la fuente de alimentación, para reducir el riesgo de incendios, descargas eléctricas, lesiones personales y daños materiales, siempre siga las precauciones de seguridad básicas, incluyendo las siguientes:
 - 1) LEA Y SIGA TODAS LAS INSTRUCCIONES DE SEGURIDAD.
 - 2) Lea y siga todas las instrucciones que se encuentran en la estación de carga y en la fuente de alimentación o provistas con estos.
 - 3) No utilice cables de extensión.

- 4) Consulte el Código Eléctrico Nacional, y la norma ANSI/NFPA 70 específicamente en lo referente a la instalación de cables y las separaciones requeridas de conductores de energía eléctrica e iluminación.
- 5) Los trabajos de instalación y de cableado eléctrico deberán ser efectuados por personas calificadas para ello, según todos los códigos y normas aplicables, incluyendo construcción resistente a incendios.
- 6) No instale ni se use a menos de 10 pies (3 m) de una piscina.
- 7) No usar en un baño.
- 8) **ADVERTENCIA:** Riesgo de descarga eléctrica. Cuando se use a la intemperie, instálela únicamente en un tomacorriente con protector de pérdidas a tierra (GFCI) Categoría A que sea resistente al agua con la fuente de alimentación conectada al tomacorriente. Si no se proporciona uno, comuníquese con un electricista calificado para que efectúe una instalación adecuada. Verifique que la fuente de alimentación y su cordón no impidan que la cubierta del tomacorriente se cierre por completo.
- 9) **ADVERTENCIA:** Riesgo de incendio. Esta instalación requiere de métodos especiales para pasar los cables a través de la estructura de un edificio. Consulte a un electricista calificado.
- 10) **ADVERTENCIA:** No use tomacorrientes que solo sean resistentes al agua únicamente cuando tengan la cubierta colocada (clavija del enchufe no conectada y cubierta del tomacorriente cerrada).

CONSERVE ESTAS INSTRUCCIONES – Este manual contiene instrucciones importantes de seguridad y de manejo de la estación de carga ADO 401 y de la fuente de alimentación OWA-60U-27VUSM de STIHL.

6.2 Advertencias e instrucciones

ADVERTENCIA

- Para reducir el riesgo de incendio, descarga eléctrica y otras lesiones personales o daños materiales:
 - Antes de usar la estación de carga, lea y siga todas las señales de precaución presentes en la estación de carga, la fuente de alimentación y el robot cortacéspedes, así como las instrucciones de este manual.
 - Use la estación de carga ADO 401 y la fuente de alimentación OWA-60U-27VUSM únicamente para cargar el robot cortacéspedes STIHL RMI 422 PC-L. Está prohibido el uso de la estación de carga o de la fuente de alimentación para otros propósitos, ya que puede ocasionar incendios, explosiones o descargas eléctricas y provocar lesiones personales graves o mortales así como daños materiales.
 - Nunca utilice una estación de carga o una fuente de alimentación dañada o que no funcione adecuadamente.
 - Nunca use o cargue un robot cortacéspedes si el capó o la carcasa presentan fisuras, deformaciones o están excesivamente calientes, si hay fugas de líquido de batería en el compartimento de batería o si la batería está dañada de alguna manera. Una batería dañada aumenta el riesgo de lesiones personales y daños materiales a causa de cortocircuitos, incendios o explosiones.
 - Conecte el cable de la fuente de alimentación únicamente un tomacorriente con protector de pérdidas a tierra (GFCI) Categoría A con una carcasa que sea resistente al agua tanto para cuando la clavija de conexión esté enchufada como desenchufada. No deben usar tomacorrientes que solo sean resistentes al agua cuando tienen la tapa colocada (clavija del enchufe no conectada y cubierta del tomacorriente cerrada).
 - Nunca enchufe la estación de carga a un enchufe múltiple o a un cable de extensión.

- No utilice una estación de carga o fuente de alimentación que haya recibido un golpe contundente o fuerte, haya sufrido una caída, esté dañado de alguna otra manera o no funcione adecuadamente.
- No intente reparar, abrir o desmontar la estación de carga o la fuente de alimentación. No hay piezas reemplazables por el usuario en el interior.
- La estación de carga y la fuente de alimentación se calientan durante el proceso de carga. Para reducir el riesgo de incendio:
 - Use la estación de carga y la fuente de alimentación únicamente dentro de un rango de temperatura ambiente de 32 °F a 122 °F (0 °C a 50 °C).
 - No utilice la estación de carga sobre una superficie combustible (p. ej., papel, cartón, tejidos) o en un entorno combustible.
 - Deje que la estación de carga y la fuente de alimentación se enfríen normalmente: No las cubra.
- La estación de carga puede producir chispas que podrían encender gases, líquidos, vapores y polvos inflamables u otros materiales combustibles. Para reducir el riesgo de incendio y de explosión:
 - No se debe usar en un lugar donde haya presentes gases, líquidos, vapores y polvos inflamables u otros materiales combustibles.
- El uso de un cable o enchufe de fuente de alimentación dañados puede provocar incendios, descargas eléctricas y otros tipos de lesiones personales graves o daños materiales. Para reducir estos riesgos:
 - Antes del uso y posteriormente de manera regular, revise que el cable y el enchufe de la fuente de alimentación no presenten daños. Si presentan daños, desconéctelos de inmediato del tomacorriente.
 - Desconecte la fuente de alimentación del tomacorriente cuando la estación de carga no esté en uso para operaciones de carga o corte.
- Nunca tire del cable de la fuente de alimentación para desconectarla del tomacorriente. Para desconectarla, agarre el enchufe, no el cable de la fuente de alimentación.
- No use el cable de la fuente de alimentación para transportarla o colgarla.
- Asegúrese de que el cable de la fuente de alimentación esté situado o marcado de manera que no se lo pise, que no se pueda tropezar con este, que no entre en contacto con objetos punzantes ni piezas móviles y que se vea expuesto de alguna manera a daños o tensión.
- En caso de incendio o si la estación de carga o la fuente de alimentación emiten humo, olor inusual, están demasiado calientes o parecen fuera de lo normal de alguna manera:
 - Desconecte inmediatamente la fuente de alimentación del tomacorriente y prepárese para ponerse en contacto con las autoridades en caso de incendio o explosión.
 - Antes del uso, solicite a un concesionario autorizado de servicio de STIHL iMow que inspeccione y repare la estación de carga y la fuente de alimentación.



⚠ ADVERTENCIA

- Para reducir el riesgo de incendio, descarga eléctrica y otras lesiones personales o daños materiales:
 - Conecte la fuente de alimentación únicamente a un tomacorriente con protector de pérdidas a tierra (GFCI) Categoría A con una carcasa que sea resistente al agua tanto para cuando la clavija de conexión esté enchufada como desenchufada. No deben usar tomacorrientes que solo sean a resistentes al agua cuando tengan la tapa colocada (clavija del enchufe conectada y tapa del tomacorriente cerrada).
 - Monte la fuente de alimentación a una altura por encima de 1 pie (0.3 m) a partir de la superficie del suelo.

- Nunca enchufe la fuente de alimentación a un enchufe múltiple o a un cable de extensión.
- Para reducir el riesgo de lesiones personales o daños materiales:
 - Lleve el robot cortacéspedes de regreso a la estación de carga y desconecte la fuente de alimentación del tomacorriente si hay peligro de relámpagos en los alrededores.

⚠ PELIGRO

- El uso de un cable o enchufe de fuente de alimentación dañados puede provocar incendios, descargas eléctricas y otras lesiones personales o daños materiales. Para reducir el riesgo de descarga eléctrica:



- Revise regularmente que el cable y el enchufe de la fuente de alimentación no presenten daños. Si se dañan desconéctelos de inmediato del tomacorriente. Nunca use un cable o enchufe de fuente de alimentación que presenten daños.
- No raspe, aplaste, tire o haga ningún otro tipo de uso no apropiado del cable o del enchufe de la fuente de alimentación. Protéjalos contra el calor, el aceite y los bordes afilados.
- Si el enchufe o el cable de la fuente de alimentación están dañados, reemplace la fuente de alimentación.
- Desenchufe el cable de la fuente de alimentación cuando la estación de carga no esté en uso.
- Nunca sacuda ni tire del cable de la fuente de alimentación para desconectarla. Para desconectarla, agarre el enchufe, no el cable de la fuente de alimentación.
- Asegúrese de que el cable de la fuente de alimentación esté colocado de manera que no se lo pise, que no se pueda tropezar con este, que no entre en contacto con objetos punzantes ni piezas móviles y que no se vea expuesto de ninguna otra manera a daños o tensión.

7 Mantenimiento, reparación y almacenamiento

7.1 Advertencias e instrucciones

▲ ADVERTENCIA

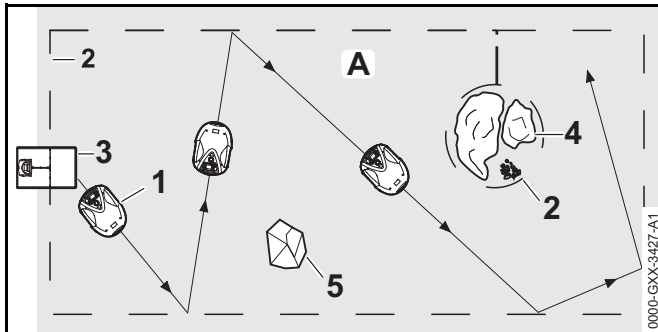
- El usuario no tiene autorización para realizar reparaciones en el robot cortacéspedes, la estación de carga o la fuente de alimentación. Para reducir el riesgo de incendio, descarga eléctrica u otras lesiones personales y daños materiales:
 - Los usuarios solo pueden llevar a cabo los trabajos de limpieza y de mantenimiento que se describen en este manual.
 - Siga estrictamente las instrucciones de limpieza y mantenimiento presentes en los apartados apropiados de este manual de instrucciones.
 - STIHL recomienda que todos los trabajos de reparación sean realizados por concesionarios de servicio autorizados de STIHL iMow.
 - Mantenga y reemplace las etiquetas de advertencia e instrucciones, según sea necesario.
- Una puesta en marcha accidental puede resultar en lesiones personales o daños materiales. Para reducir el riesgo de lesiones personales y daños materiales a causa de una puesta en marcha accidental:
 - En toda ocasión pulse y mantenga presionado el botón STOP durante 5 segundos para activar el bloqueo de equipo antes de montar, transportar, ajustar, inspeccionar, limpiar, dar servicio, dar mantenimiento o guardar el robot cortacéspedes.
- La cuchilla de corte es la única pieza del robot cortacéspedes reemplazable por el usuario.
 - Cuando manipule la cuchilla de corte utilice guantes de trabajo antideslizantes para trabajo pesado de cuero u otro material resistente al desgaste.
 - Reemplace la cuchilla de corte una vez que se desgaste o si presenta daños.
 - Apriete todas las tuercas, los pernos y los tornillos después de reemplazar la cuchilla de corte.
- El uso de piezas no autorizadas o aprobadas por STIHL puede ocasionar tanto lesiones graves o mortales como daños materiales.
 - STIHL recomienda que para las reparaciones o el mantenimiento se utilicen únicamente piezas de repuesto autorizadas por STIHL.
- Para reducir el riesgo de descarga eléctrica:
 - Desconecte la fuente de alimentación del tomacorriente antes de inspeccionar la estación de carga o el cable perimétrico.
 - Controle regularmente la estación de carga y asegúrese de que el aislamiento del cable y del enchufe de la fuente de alimentación estén en buenas condiciones y no presenten signos de envejecimiento (fragilidad), desgaste o daños. Revise si los contactos de carga presentan signos de corrosión o daños que pudieran provocar un cortocircuito durante la carga.
 - Reemplace la fuente de alimentación si el enchufe o el cable de la misma están dañados.
- Un almacenamiento inadecuado puede resultar en el uso no autorizado, en daños en el robot cortacéspedes, su batería integrada y su estación de carga además de un mayor riesgo de incendio, electrocución y otras lesiones personales o daños materiales.
 - Presione y mantenga pulsado el botón STOP durante 5 segundos para conectar el bloqueo de equipo.
 - Deje que el robot cortacéspedes se enfríe durante al menos 5 minutos antes de almacenarlo.



- Antes del almacenamiento, siempre desconecte la estación de carga del tomacorriente.
- Almacene el robot cortacésped y la estación de carga a cubierto en un lugar seco, seguro y fuera del alcance de los niños o de usuarios no autorizados.
- Almacene el robot cortacésped únicamente dentro de un rango de temperatura ambiente de 32 °F a 122 °F (0 °C a 50 °C).

CONSERVE ESTAS INSTRUCCIONES

8 Principio de funcionamiento



El iMow (1) es un cortacésped con función de mulching/acolchado, diseñado para cuidado de céspedes autónomo y programable. La unidad corta el césped en áreas seleccionadas aleatoriamente. Durante el proceso de mulching/acolchado, se tritura aún más la hierba cortada en el equipo de corte después del procedimiento de corte. Luego se deja caer nuevamente la hierba en el césped, donde se descompone.

Para que el robot cortacésped detecte los bordes de una superficie a cortar (A), un cable perimétrico (2) debe tenderse alrededor de esa superficie. La estación de carga (3) emite una señal eléctrica de baja tensión que circula por el cable perimétrico.

Los obstáculos sólidos de tamaño y peso adecuados (5) en la superficie a cortar son detectados por el sensor de impacto del robot cortacésped. Los obstáculos y las zonas que el robot cortacésped debe evitar (4) deberían separarse de la superficie a cortar usando el cable perimétrico.

9 Funciones clave

9.1 Características principales

⚠ ADVERTENCIA

El robot cortacésped está equipado con varios dispositivos que ayudan a reducir el riesgo de lesiones personales o daños materiales durante su utilización. Si hay una falla en algún dispositivo de seguridad, no utilice el robot cortacésped y llévelo a un concesionario de servicio autorizado STIHL iMow para su reparación.

1. Botón STOP

Si pulsa el botón STOP, el robot cortacésped y su cuchilla de corte se detendrán y la pantalla mostrará el mensaje: "Botón STOP pulsado". El robot cortacésped no puede ser utilizado mientras este mensaje se encuentre activo, 22.1.

Si quiere reanudar el corte automático, el robot cortacésped le preguntará si desea que el servicio automático se reanude. Para continuar el servicio automático:

- ▶ Pulse el botón OK para confirmar el mensaje "Botón STOP pulsado".
- ▶ Seleccione "Sí" y pulse el botón OK en el panel de mandos.
El robot cortacésped reanuda el corte automático de acuerdo con el plan de corte.
- ▶ Seleccione "No" y pulse el botón OK para que el robot cortacésped se quede inmóvil en la superficie a cortar y se apague el corte automático, 14.3.

2. Bloqueo de equipo



Para conectar el bloqueo de equipo, mantenga pulsado el botón STOP por 5 segundos. El robot cortacéspedes y su cuchilla de corte se detienen y la pantalla muestra el mensaje "Inhab. dispos. Desbloquear con la combinación indicada de teclas". El robot cortacéspedes no puede ser utilizado mientras este mensaje se encuentre activo, 22.1.

- ▶ Para activar el bloqueo de equipo desde el menú "Comandos", seleccione "Bloquear iMow" y pulse el botón OK para confirmar, 14.3.
- ▶ Para activar el bloqueo de equipo desde el menú "Ajustes", abra el submenú "Seguridad", seleccione "Bloquear iMow" y pulse el botón OK para confirmar, 15.4.

Para desactivar el bloqueo de equipo:

- ▶ Si es necesario, pulse cualquier botón para encender al robot cortacéspedes.
- ▶ Pulse el botón Atrás y el botón OK en la secuencia que se muestra en la pantalla.
Una vez que el bloqueo de equipo esté desactivado, el robot cortacéspedes puede ser utilizado de nuevo.

3. Sensor de impacto

El capó está diseñado para funcionar como un sensor de impacto.

Durante el funcionamiento automático, el robot cortacéspedes se detiene si el capó hace contacto con un objeto sólido de altura mayor a 3.9 pulg. (10 cm). Entonces, el robot cortacéspedes gira y reanuda el corte automático en otra dirección. Si el sensor de impacto se acciona con demasiada frecuencia, la cuchilla de corte dejará de rotar.

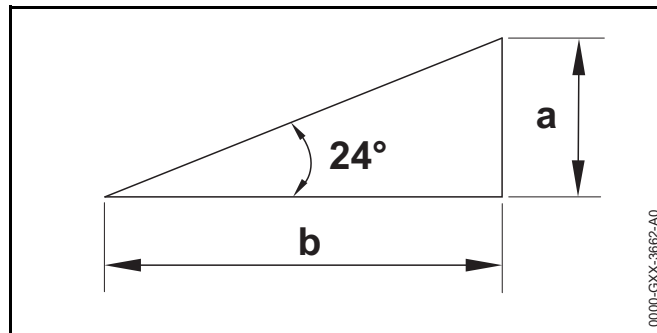
INDICACIÓN

El sensor de impacto podría no detectar ciertos obstáculos, como macetas pequeñas u otros objetos ligeros, que pueden tirarse o dañarse. STIHL recomienda retirar los obstáculos o bloquearlos creando áreas restringidas durante la colocación del cable perimétrico, 11.6.

4. Protección de levantamiento

Si intenta levantar el robot cortacéspedes por el capó o usando los mangos de transporte durante el funcionamiento, el sensor de elevación se activará y en breve detendrá la cuchilla de corte. De cualquier manera, por ningún motivo intente levantar o meter la mano por debajo del robot cortacéspedes sin antes activar el bloqueo de equipo y asegurarse de que la cuchilla de corte se haya detenido.

5. Sensor de inclinación



Si el robot cortacéspedes excede la inclinación admisible de más de 21.8° (40 %), el robot cortacéspedes girará y continuará el corte en otra dirección. Una pendiente de 21.8° corresponde a un incremento en la altura vertical de $a = 15.7$ pulg. (40 cm) para una distancia horizontal de $b = 39.4$ pulg. (100 cm). Excluya dichas pendientes de la superficie a cortar y corte las superficies excluidas con una desbrozadora apropiada u otra herramienta.



En caso de vuelco, la rueda motriz y la cuchilla de corte se detendrán en breve.

6. Pantalla iluminada

La pantalla se retroilumina durante el funcionamiento para ayudarle a localizar el robot cortacéspedes en la oscuridad.



7. Alarma antirrobo

Cuando la característica antirrobo está activada:

- Suena una alarma cuando el robot cortacéspedes es levantado, a no ser que el código PIN se introduzca en un intervalo no mayor a un minuto,  15.4.
- Si reemplaza la estación de carga o el robot cortacéspedes después de completar la primera instalación, necesitará enlazar el robot cortacéspedes con la estación de carga antes de utilizarlos,  10.6.

8. Protección de GPS


Para detección de robo, STIHL recomienda activar la característica de protección de GPS. Cuando la protección de GPS está activada:


- El propietario registrado del robot cortacéspedes será notificado a través de la app iMow si la unidad es desplazada a una distancia mayor de 1640 ft (500 m) del perímetro de la superficie a cortar establecida,  15.4.
- Cuando se ajusten los niveles de seguridad baja, mediana o alta, el robot cortacéspedes podrá ser utilizado fuera de la superficie a cortar establecida solo después de que el código PIN haya sido introducido,  15.4.

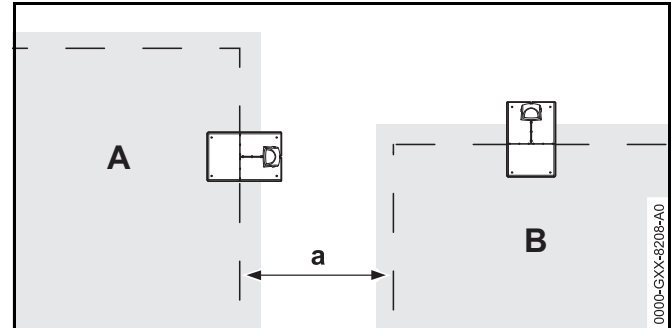
10 Instalación del robot cortacéspedes

10.1 Preparación del césped y del robot cortacéspedes para el funcionamiento

Para preparar el césped para el tendido del cable perimétrico:









- ▶ Corte el césped con un cortacésped convencional. La altura ideal del césped son 2.4 pulg. (6 cm) o menos.
- ▶ Si la superficie está seca y dura, riegue ligeramente la superficie a cortar para facilitar el manejo de las estacas del cable perimétrico.
- ▶ STIHL recomienda tender el cable perimétrico a una distancia de por lo menos 11 pulg. (28 cm) de obstáculos o del borde exterior del jardín,  11. Esto hará que el

funcionamiento continuo de su robot cortacéspedes sea más probable. Puede reducir las áreas sin podar tendiendo el cable perimétrico a una distancia menor de 11 pulg. (28 cm) de los obstáculos, pero el éxito del tendido dependerá de las características específicas de su jardín,  11.15.



- ▶ Cuando haya más de una superficie a cortar establecida, mantenga una distancia mínima de 3.3 pies (1 m) entre los cables perimétricos de las dos zonas de vecino A y vecino B.

Para preparar el robot cortacéspedes para el funcionamiento, siga el asistente de instalación integrado. Este lo guiará a través de la primera instalación del robot cortacéspedes:

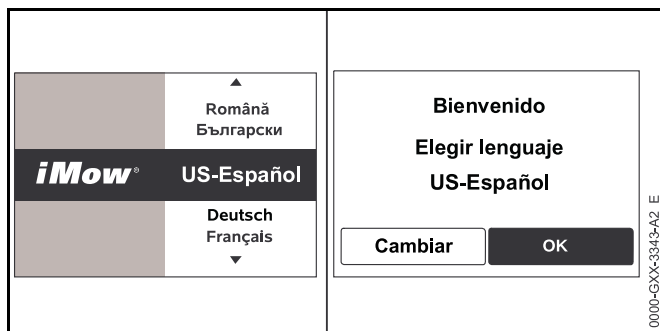
- ▶ Ajuste la hora y la fecha en el robot cortacéspedes,  10.2.
- ▶ Instale la estación de carga,  10.3.
- ▶ Tienda el cable perimétrico,  11.
- ▶ Conecte el cable perimétrico a la estación de carga,  10.5.
- ▶ Enlace el robot cortacéspedes con la estación de carga,  10.6.
- ▶ Revise la instalación,  10.7.
- ▶ Programe el robot cortacéspedes y cree un plan de corte automático,  12.4.
- ▶ Complete la primera instalación y comience el corte,  14.5.

Consulte a un concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow para más información acerca de cómo tender el cable perimétrico y configurar el robot cortacéspedes. STIHL recomienda que un concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow se encargue de configurar su robot cortacéspedes.

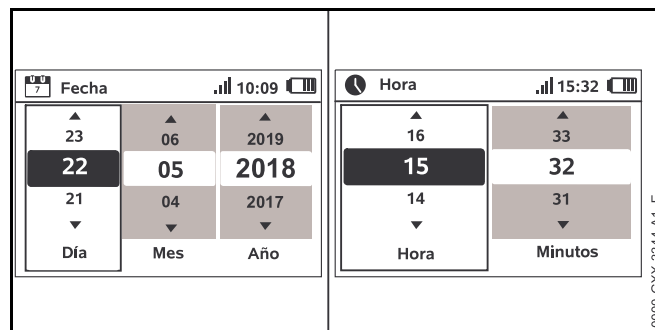
10.2 Configuración de idioma, fecha y hora

Siempre establezca la fecha y la hora correcta para asegurar la precisión del plan de corte y evitar el corte automático en momentos indeseados.

- ▶ Durante la primera instalación, pulse cualquier botón en el panel de mandos para activar el asistente de instalación.



- ▶ Seleccione el idioma deseado y pulse el botón OK.
- ▶ Pulse el botón OK para confirmar su configuración de idioma o seleccione "Cambiar" para repetir la selección de idioma.
- ▶ Si se le solicita, introduzca el número de serie de 9 dígitos del robot cortacéspedes, el cual se encuentra en la placa de características detrás del panel de mandos.



- ▶ Use el teclado de navegación para ajustar la fecha actual y pulse el botón OK para confirmar.
- ▶ Use el teclado de navegación para ajustar la hora actual y pulse el botón OK para confirmar.

10.3 Instalación de la estación de carga

⚠ ADVERTENCIA

Para reducir el riesgo de lesiones durante la instalación y el funcionamiento, lea y siga las medidas de seguridad de la estación de carga, así como las instrucciones de este manual, 6. Para reducir el riesgo de sufrir una lesión ocular, siempre utilice gafas protectoras ajustadas al instalar la estación de carga y tender el cable perimétrico, 5.3.

⚠ ADVERTENCIA


Para reducir el riesgo de incendio y descarga eléctrica, instale la fuente de alimentación de la estación de carga al menos a 1 pie (30 cm) del suelo y asegúrese de que no haya riesgo de que pueda sumergirse en agua o en otros líquidos. No coloque la fuente de alimentación sobre el suelo o a nivel del suelo. Siempre instale la fuente de alimentación sobre una superficie estable.

⚠ ADVERTENCIA

Como la estación de carga y la fuente de alimentación se calientan durante el proceso de carga, no utilice la estación de carga sobre una superficie combustible o en una locación en la que haya gases, líquidos, vapores, polvos u otros materiales o sustancias combustibles presentes, 6.

⚠ ADVERTENCIA

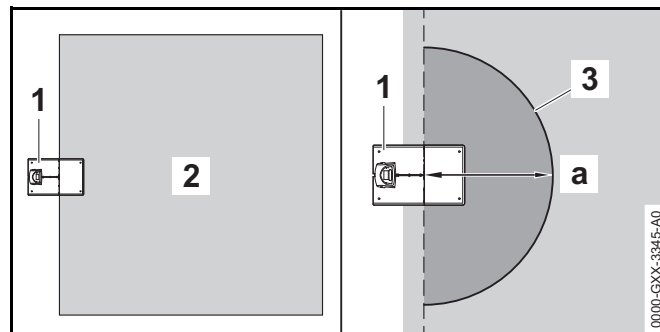
Para reducir el riesgo de incendio y descarga eléctrica, conecte la estación de carga solo a un tomacorriente con protector de pérdidas a tierra (GFCI) Categoría A que coincida con el voltaje y la frecuencia de la corriente eléctrica declarada en la fuente de alimentación. Debe tener una carcasa que sea resistente al agua tanto cuando la clavija del enchufe esté conectada como cuando no lo esté. Asegúrese de que la estación de carga esté ubicada a la distancia necesaria para alcanzar un tomacorriente con protector de pérdidas a tierra (GFCI) Categoría A resistente al agua con los 33 pies (10 m) del cable de la fuente de alimentación. No utilice cables de extensión. El uso de cables de extensión no está autorizado e incrementa el riesgo de incendio y descarga eléctrica. Siempre asegúrese de que el cable de la fuente de alimentación esté fuera del camino de corte del robot cortacéspedes.

- ▶ Dependiendo de su césped, es posible instalar la estación de carga parcialmente dentro de la superficie a cortar (estación de carga interna) o fuera de la superficie a cortar (estación de carga externa). Revise los ejemplos de instalación contenidos en este manual de instrucciones,  26.

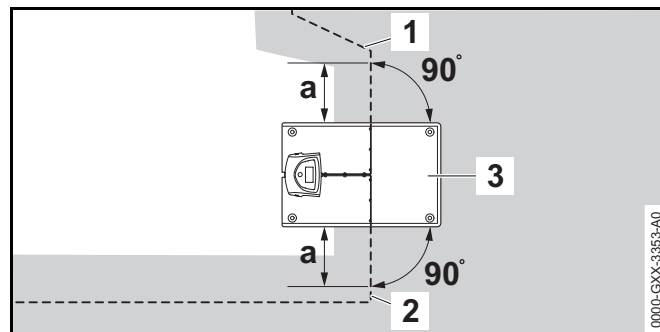
INDICACIÓN

Una cerca invisible para perros u otros cableados a nivel del suelo interferirán con el funcionamiento del robot cortacéspedes. Investigue todas las fuentes potenciales de interferencia eléctrica y analícelas con su concesionario de servicio de STIHL iMow antes de iniciar la instalación.

Para instalar la estación de carga dentro de la superficie a cortar (Estación de Carga Interna):

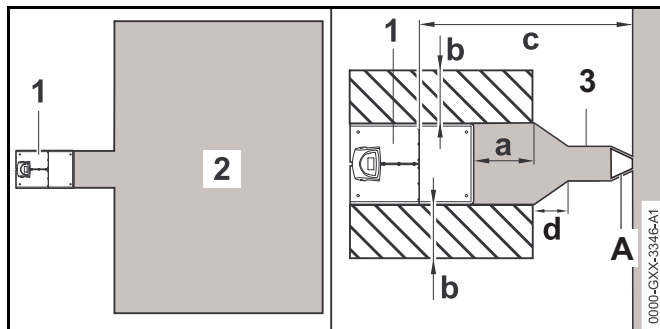




- ▶ Deje libre una zona plana (3) con un radio mínimo de 3.3 pies (1 m) en la superficie a cortar (2) frente a la estación de carga (1), libre de elevaciones, pendientes, depresiones, agujeros u obstáculos. Seleccione una zona libre de interferencia magnética o eléctrica. Por ejemplo, nunca instale sobre una reja de metal o cerca de un motor eléctrico, como una bomba para piscina. Asegúrese de retirar todos los cables perimétricos existentes antes de iniciar una instalación nueva.




- ▶ Tienda el cable perimétrico en el lado izquierdo (2) y en el lado derecho (1) de la estación de carga (3) en una línea recta con una longitud de $a > 23.6$ pulg. (60 cm) y en ángulos rectos (90°) a la placa base.

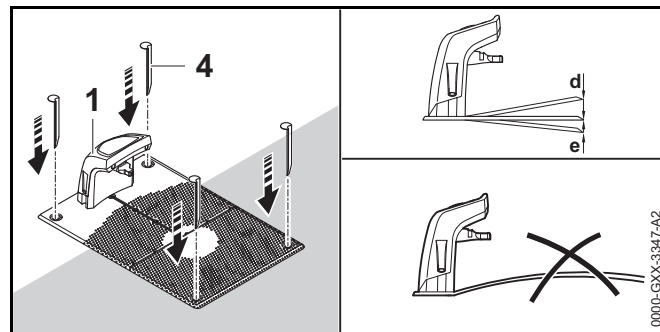
Para instalar la estación de carga fuera de la superficie a cortar (Estación de Carga Externa):



- ▶ Seleccione una zona fuera del cable perimétrico que sea plana y libre de elevaciones, pendientes, depresiones, agujeros u obstáculos. Seleccione una zona libre de interferencia magnética. Por ejemplo, nunca instale sobre una reja de metal o cerca de un motor eléctrico, como una bomba para piscina. Asegúrese de retirar todos los cables perimétricos existentes antes de iniciar una instalación nueva.
- ▶ Posicione la estación de carga (1) fuera de la superficie a cortar (2) en un espacio que cumpla los siguientes requisitos:
 - Distancia mínima a la superficie a cortar: $a \geq 19.7$ pulg. (50 cm)
 - Ancho de la zona libre: $b = 15.7$ pulg. (40 cm)
 - Distancia máxima a la superficie a cortar: $c \geq 39.4$ pies (12 m).
- ▶ Puede instalarse un corredor (3),  11.8.
 - $d = 9$ pulg. (22 cm)
 - ▶ Utilice el Patrón de Corredor STIHL en forma de túnel para instalar la entrada (A) al final del corredor.
- ▶ Al instalar la estación de carga fuera de la superficie a cortar y cuando la función "Pasaje" ("regreso desplazado") esté activada, instale "lazos de búsqueda" para permitirle al robot cortacéspedes encontrar la estación de carga más fácilmente. Los lazos de búsqueda se explican más adelante en este manual,  11.9.

Si se ha instalado una estación de carga externa, STIHL recomienda establecer al menos un "punto de inicio" fuera del corredor hacia la estación de carga después de completar la primera instalación. Los puntos de inicio se explican más adelante en este manual,  15.6.

Para asegurar la estación de carga:

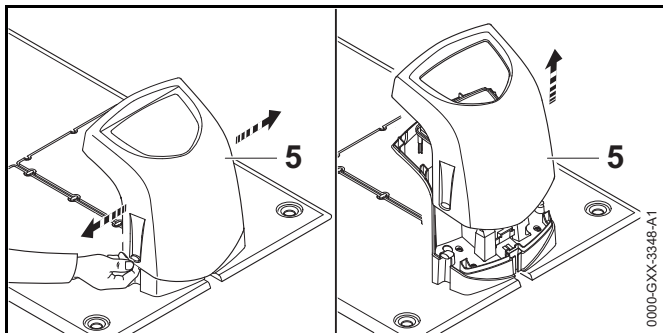


- ▶ Para alargar la vida útil, STIHL recomienda instalar la estación de carga en una ubicación protegida y con sombra.
- ▶ Seleccione una zona libre de interferencia magnética. Por ejemplo, nunca instale sobre una reja de metal o cerca de un motor eléctrico, como una bomba para piscina.
- ▶ Asegúrese de que la estación de carga esté ubicada a la distancia necesaria para alcanzar un tomacorriente con protector de pérdidas a tierra (GFCI) Categoría A resistente al agua con los 33 pies (10 m) del cable de la fuente de alimentación. No utilice cables de extensión.
- ▶ El suelo seleccionado para la estación de carga debe estar plano y nivelado. La placa base no debe tener una pendiente mayor a $d = 3.2$ pulg. (8 cm) o pendiente descendiente mayor a $e = 0.8$ pulg. (2 cm).
- ▶ Fije la estación de carga (1) en la ubicación elegida utilizando cuatro estacas (4). Asegúrese de que la placa base haga contacto total con el suelo en las cuatro esquinas.

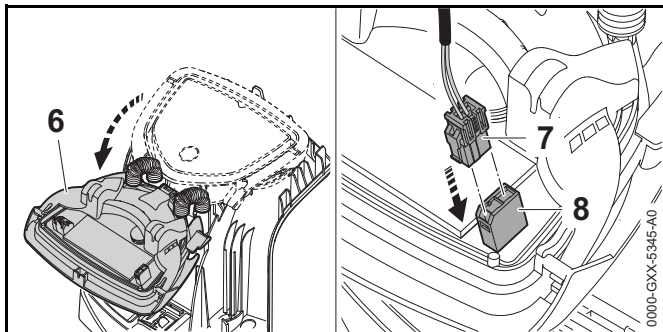
Para conectar la fuente de alimentación a la estación de carga:

⚠ ADVERTENCIA

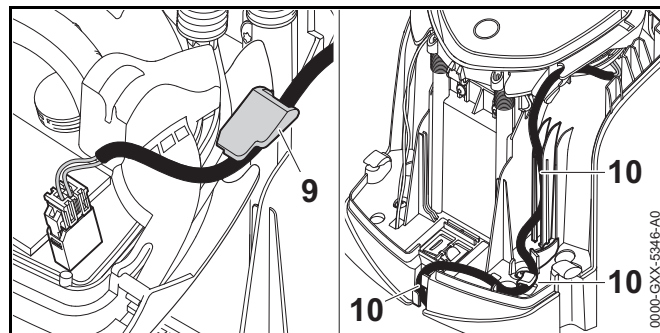
Para reducir el riesgo de incendio y descarga eléctrica, asegúrese de que la fuente de alimentación no esté conectada al tomacorriente al manipular el conector e insertarlo en la estación de carga. Siempre desconecte la fuente de alimentación del tomacorriente antes de retirar la cubierta de la estación de carga.



- ▶ Retire la cubierta de la estación de carga (5) levantándola sobre las pestañas de cada lado.



- ▶ Doble el panel (6) hacia adelante y sosténgalo en posición abierta.
- ▶ Inserte el conector (7) al puerto izquierdo (8) del tablero de circuito del panel como se muestra en la ilustración.



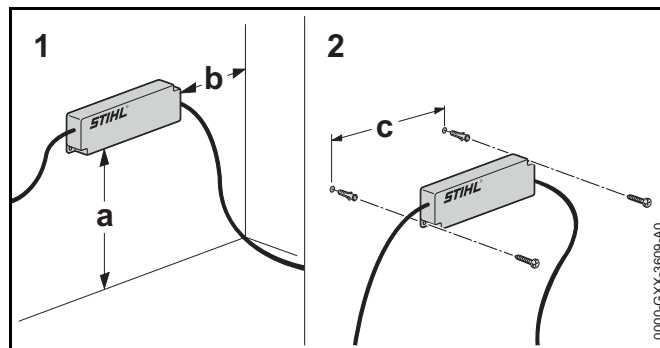
- ▶ Guíe el cable de la fuente de alimentación a través del dispositivo antitirones del cable (9), a través del conducto para cables (10) y hacia afuera de la estación de carga.

INDICACIÓN

Asegúrese de que el conector y el puerto en el tablero de circuito estén limpios antes de conectarlos.

La fuente de alimentación está aprobada para uso en exteriores. Para alargar la vida útil, STIHL recomienda proteger la fuente de alimentación de los rayos del sol directos y de ambientes húmedos o mojados.

Para montar la fuente de alimentación:



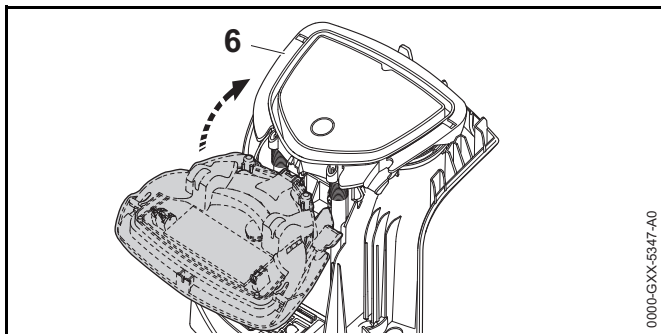
- ▶ Instale la fuente de alimentación fuera de la superficie a cortar al menos a 1 pie (30 cm) del suelo y nunca a nivel del suelo o en alguna locación en la que pueda estar sumergida en agua o en otros líquidos.

- ▶ Utilice anclajes para la pared atornillados u otros dispositivos de montaje similares si no hay un montante apropiado disponible.
- ▶ Alinee la fuente de alimentación como se muestra arriba. Monte a un muro con las siguientes dimensiones:
 - a = mínimo 1 pie (30 cm).
 - b = mínimo 3.9 pulg. (10 cm)
 - c = 5.0 pulg. (128 mm)

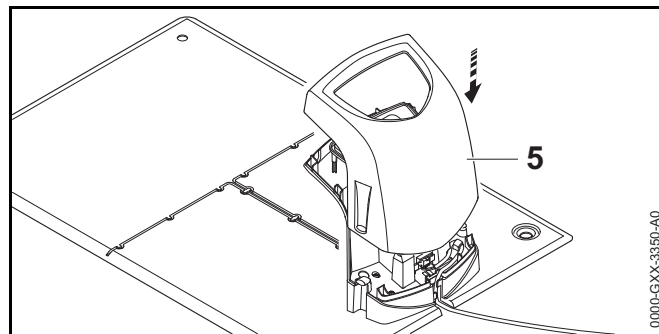
INDICACIÓN

Al montar, asegúrese de que no haya cables eléctricos, tuberías u otras líneas de servicio corriendo en el muro detrás de la fuente de alimentación.

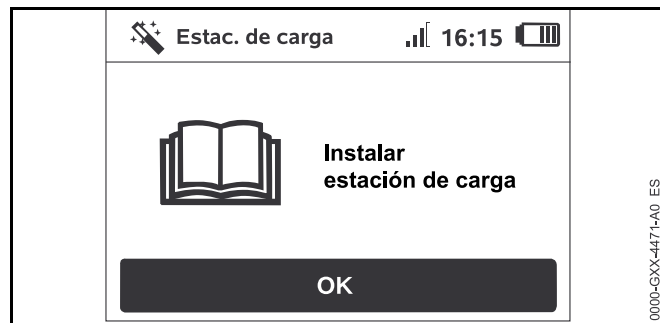
- ▶ Tienda el cable de la fuente de alimentación fuera de la superficie a cortar, fuera del alcance de la cuchilla de corte y fíjelo al suelo o encámínelo a través de un conducto para cables.
- ▶ Dirija el cable de la fuente de alimentación lejos de la estación de carga para evitar interferencia eléctrica con la señal del cable perimétrico. Asegúrese de que no esté en el camino de corte del robot cortacéspedes.



- ▶ Cierre el panel (6). Tenga cuidado de no aplastar el cable de la fuente de alimentación o el cable perimétrico.



- ▶ Vuelva a fijar la cubierta (5). Tenga cuidado de no aplastar el cable de la fuente de alimentación o el cable perimétrico.
- ▶ Conecte la estación de carga solo a un tomacorriente con protector de pérdidas a tierra (GFCI) Categoría A que coincida con el voltaje y la frecuencia de la corriente eléctrica declarada en la fuente de alimentación. Debe tener una carcasa que sea resistente al agua tanto cuando la clavija del enchufe esté conectada como cuando no lo esté. El LED en la estación de carga parpadeará en rojo rápidamente cuando el cable perimétrico esté tendido y adecuadamente conectado a la estación de carga.

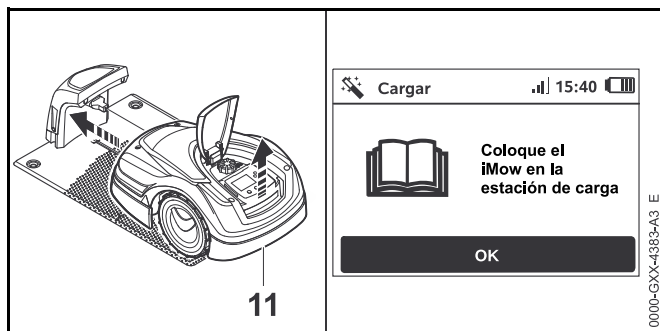


- ▶ Pulse el botón OK en el panel de mandos.

Si se ha instalado una estación de carga externa, STIHL recomienda establecer al menos un "punto de inicio" fuera del corredor hacia la estación de carga después de completar la primera instalación. Los puntos de inicio se explican más adelante en este manual, 15.6.

INDICACIÓN

Se encuentra a su disposición un parasol para proteger la estación de carga de la intemperie. La exposición a los rayos directos del sol puede conducir al incremento de temperaturas dentro de la máquina y del compartimento de batería, lo que puede incrementar los tiempos de carga de la batería y reducir la vida útil de la batería.

Para cargar el robot cortacéspedes:

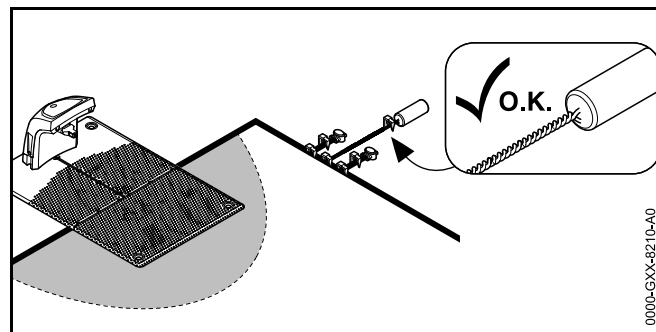
- ▶ Levante ligeramente el robot cortacéspedes por el asa de transporte trasero (11) para aliviar el peso ejercido sobre las ruedas motrices.
- ▶ Empuje el robot cortacéspedes, que descansa sobre las ruedas frontales, hacia la estación de carga. El LED de la estación de carga parpadeará lentamente después de la conexión.
- ▶ Pulse el botón OK en el panel de mandos del robot cortacéspedes. Si la batería está descargada, un símbolo de enchufe aparecerá en la esquina superior derecha de la pantalla después de la conexión. La batería se cargará mientras el cable perimétrico esté siendo tendido.

10.4 Tendido del cable perimétrico**⚠ ADVERTENCIA**

Para reducir el riesgo de que otras personas y usuarios no autorizados sufran lesiones, asegure el cable perimétrico al suelo con estacas. Compruebe que el cable perimétrico y

las estacas estén enterradas o fijadas debidamente próximas al suelo de modo que no sean atrapadas por la cuchilla del robot cortacéspedes y que tampoco representen un riesgo de tropiezos. Para reducir el riesgo de sufrir una lesión ocular, siempre utilice gafas protectoras ajustadas al instalar la estación de carga y tender el cable perimétrico, 5.3.


- ▶ Antes de tender el cable perimétrico, planifique la ruta de tendido en detalle. En particular, tenga en cuenta las distancias del cable, el cable de reserva, los tramos de unión, las superficies secundarias y los corredores durante el tendido del cable. Antes de instalar el cable perimétrico, lea todo el capítulo referente al tendido del mismo, 11.
- ▶ Instale el cable perimétrico en un lazo continuo alrededor de toda la superficie a cortar con una longitud máxima de 1,640 pies (500 m).



- ▶ Si instala el cable perimétrico alrededor de zonas más pequeñas a 120 yd² (100 m²), o si la longitud total del cable perimétrico es menor a 575 pies (175 m), debe instalarse también el STIHL Small Area Module 100 (accesorio especial). Para más información, contacte a su concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow.

STIHL recomienda realizar un bosquejo de la superficie a cortar que incluya lo siguiente:

- El contorno de la superficie a cortar incluyendo obstáculos importantes, bordes y cualquier superficie excluida en la que el robot cortacéspedes no deba cortar, 26.
- La ubicación y posición de la estación de carga, 10.3.

- La ubicación del cable periférico y cualquier conector de cable que haya instalado,  11.

INDICACIÓN

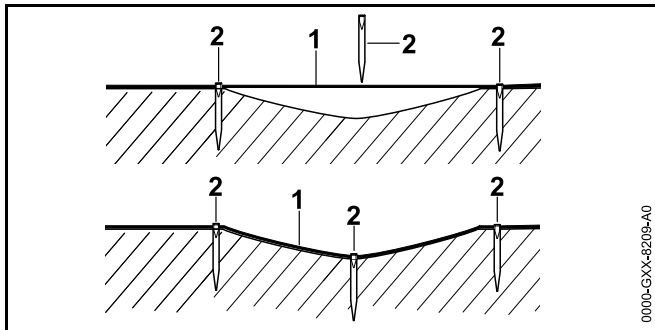
Solo use cable periférico y estacas para cable autorizadas por STIHL.

INDICACIÓN

La distancia máxima entre el robot cortacéspedes y cualquier tramo de cable periférico no deberá ser mayor que 55 pies (17 m pies), puesto que de otro modo no se podrá reconocer la señal del cable.

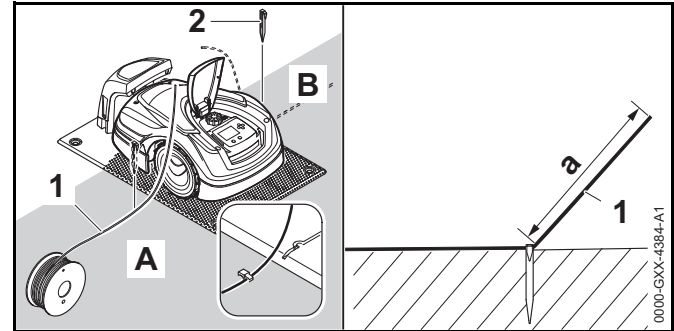
INDICACIÓN

Asegure que el cable periférico salga con soltura de su carrete, especialmente si se usa una máquina instaladora de cable. Evite darle tirones al cable periférico. Los esfuerzos de tensión pueden causar roturas en el cable.

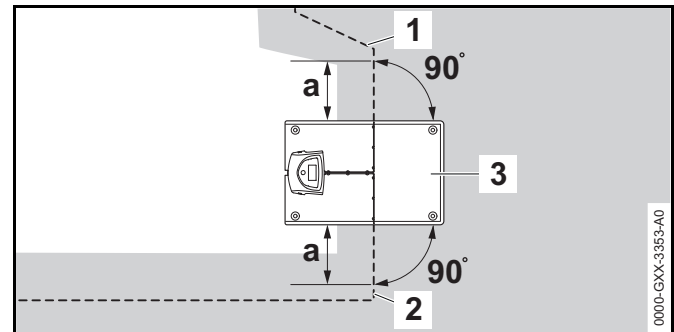



El cable periférico (1) se instala en el suelo y se fija en su lugar por medio de estacas (2) colocadas cada 3.3 pies (1 m). Podría ser necesario colocar las estacas más próximas una a la otra si el suelo no está nivelado. Esto evita que la cuchilla cortacéspedes corte el cable.

Para tender el cable periférico en torno a una estación de carga interna:

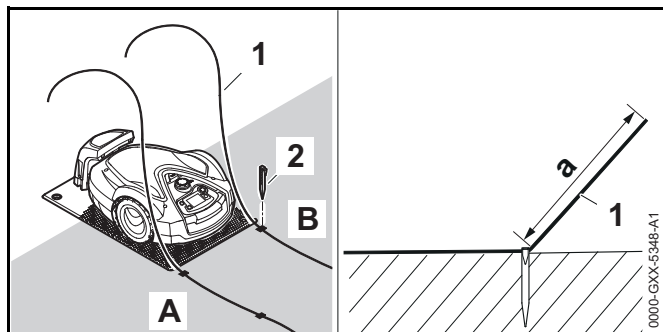


- ▶ Sujete el cable periférico (1) al suelo con una estaca (2) hacia el lado izquierdo (A) o el lado derecho (B) de la estación de carga, junto a una salida para cable de la placa base.
- ▶ Deje una sección de cable libre (1), con una longitud aproximada de $a = 4.92$ pies (1.5 m). Este segmento posteriormente se conectará con la estación de carga.

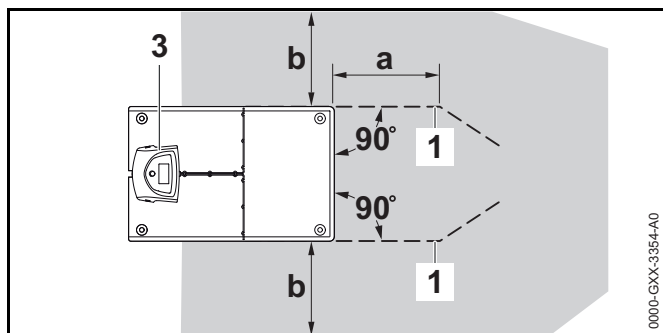


- ▶ Tienda el cable periférico en el lado izquierdo (2) y en el lado derecho (1) de la estación de carga (3) en una línea recta con una longitud de $a > 23.6$ pulg. (60 cm) y en ángulos rectos (90°) a la placa base.
- ▶ Si se ha activado la función de "Pasaje" (retorno desplazado) en los ajustes de Instalación ( 15.3), esta sección del cable periférico (a) deberá ser más larga, como mínimo $a = 4.9$ pies (1.5 m).

Para tender el cable perimétrico en torno a una estación de carga externa:

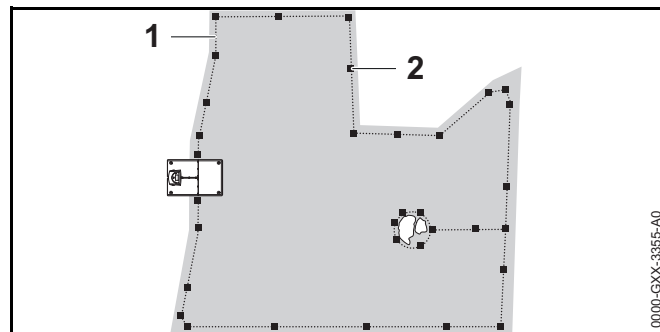


- ▶ Sujete el cable perimétrico (1) al suelo con una estaca (2) hacia el lado delantero izquierdo (A) o el lado delantero derecho (B) de la estación de carga, junto a una salida para cable en la placa base.
- ▶ Deje una sección de cable libre (1), con una longitud aproximada de $a = 6.56$ pies (2 m pies). Este segmento posteriormente se conectará con la estación de carga.

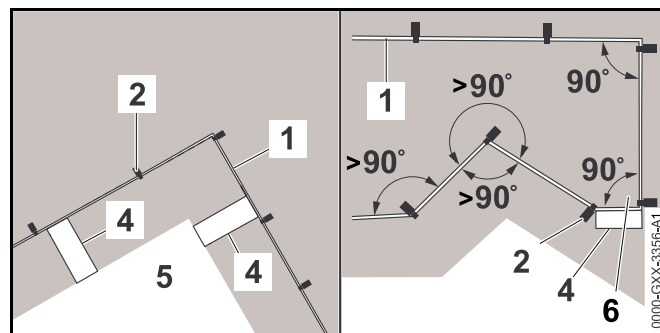





- ▶ Tienda el cable perimétrico (1) por delante y por detrás de la estación de carga (3), hasta cubrir una longitud de ≥ 19.7 pulg. (50 cm) y en ángulos rectos (90°) con respecto a la placa base.
- ▶ Instale un corredor, 11.8 o instale el cable perimétrico alrededor de la superficie a cortar.
- ▶ Deje una separación mínima de $b = 15.7$ pulg. (40 cm) con respecto al costado de la placa base.

Para tender el cable perimétrico en torno a la superficie a cortar:

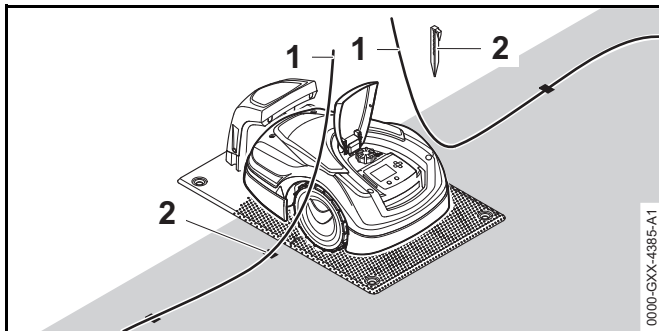


- ▶ Tienda el cable perimétrico (1) alrededor de la superficie a cortar y de los obstáculos que hubiera, 11.6.
- ▶ Asegúrelo al suelo usando las estacas para cable (2). Como regla general, se considera que una estaca cada 3.3 pies (1 m) es suficiente. Podría ser necesario colocar las estacas más próximas una a la otra si el suelo no está nivelado. El cable perimétrico siempre debe quedar plano contra el suelo, a una altura suficientemente baja que no sea cortado por la cuchilla del robot cortacéspedes. Con el paso del tiempo, el proceso de corte y de mulching/acolchado ayuda a ocultar el cable perimétrico por debajo de la superficie de la hierba. Como alternativa, el cable perimétrico puede enterrarse a una profundidad de hasta 3.9 pulg. (10 cm).
- ▶ Revise las separaciones del cable perimétrico usando la regla iMow, 11.3.



- ▶ Mantenga la separación del cable en las esquinas alrededor de obstáculos elevados como esquinas de pared o canchales (5) para evitar que el robot cortacéspedes choque con el obstáculo.
- ▶ Instale el cable perimétrico (1) con la ayuda de la regla iMow (4) como se muestra en la ilustración.
- ▶ Asegúrelo al suelo usando las estacas para cable (2).
- ▶ Nunca instale el cable perimétrico en ángulos menores a 90°.
- ▶ Después de una esquina de 90° (6), se deberá tender un tramo recto de por lo menos la longitud de la regla iMow (4) antes de instalar otra esquina.
- ▶ Si es necesario, extienda el cable perimétrico usando conectores de cable,  11.14.
- ▶ En caso de tenerse varias superficies de corte adyacentes, instale superficies secundarias ( 11.7) o una las superficies de corte por medio de corredores ( 11.8).
- ▶ Si instala el cable perimétrico alrededor de zonas más pequeñas a 120 yd² (100 m²), o si la longitud total del cable perimétrico es menor a 575 pies (175 m), debe instalarse también el STIHL Small Area Module 100 (accesorio especial). Para más información, contacte a su concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow.

Para finalizar el tendido del cable perimétrico:



- ▶ Clave la última estaca (2) a la izquierda o a la derecha de la placa base, junto a la salida del cable en la placa base.
- ▶ Clave las estacas para cable completamente en el suelo.

- ▶ Corte el cable perimétrico (1) de modo que se tenga una sección de aproximadamente 4.92 pies (1.5 m) de longitud disponible para conectarla a la estación de carga.
- ▶ Si se va a tender el cable perimétrico en torno a una estación de carga externa: Corte el cable perimétrico (1) de modo que se tenga una sección de aproximadamente 6.56 pies (2 m) de longitud disponible para conectarla a la estación de carga.
- ▶ Pulse el botón OK en el panel de mandos.

Si la batería del robot cortacéspedes no tiene carga suficiente para realizar los pasos restantes de la instalación, el robot cortacéspedes mostrará un mensaje indicando que está cargando. Si recibe este mensaje, mantenga el robot cortacéspedes conectado con la estación de carga para continuar la carga. Solo se podrá pulsar el botón OK para pasar al siguiente paso del asistente de la instalación cuando se haya alcanzado el voltaje necesario en la batería.

INDICACIÓN


Por las primeras dos semanas de uso luego de la instalación inicial, ajuste la altura de corte del robot cortacéspedes a su altura máxima. Esto ayuda a reducir la probabilidad de que el cable perimétrico sea cortado por la cuchilla de corte.

INDICACIÓN



Tenga cuidado cuando use una desbrozadora cerca del perímetro de la superficie a cortar. Si no se tiene cuidado, el cable perimétrico que no esté enterrado podría ser cortado por el hilo giratorio de la desbrozadora.

INDICACIÓN

En la sección de ejemplos relacionados con la instalación se ofrece más información sobre la instalación de la estación de carga,  26.

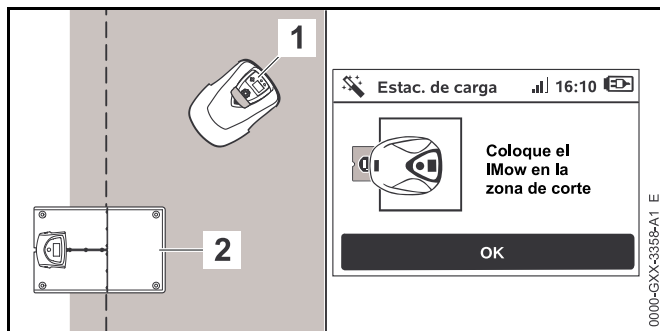
10.5 Conexión del cable perimétrico a la estación de carga

⚠ ADVERTENCIA

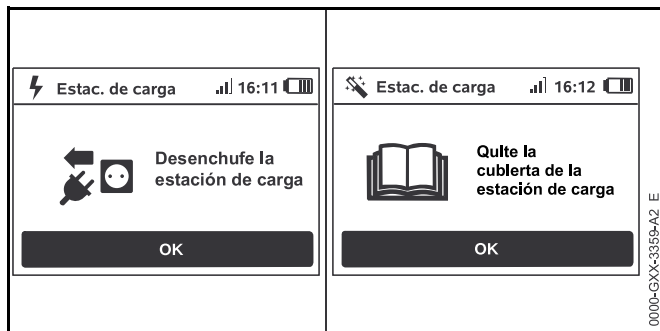
Para reducir el riesgo de incendio, descarga eléctrica y otras lesiones personales, desenchufe la fuente de alimentación del tomacorriente antes de intentar la conexión del cable perimétrico a la estación de carga. Siempre desconecte la unidad antes de quitarle la cubierta a la estación de carga.

INDICACIÓN

Compruebe que todos los contactos estén limpios y sin corrosión.

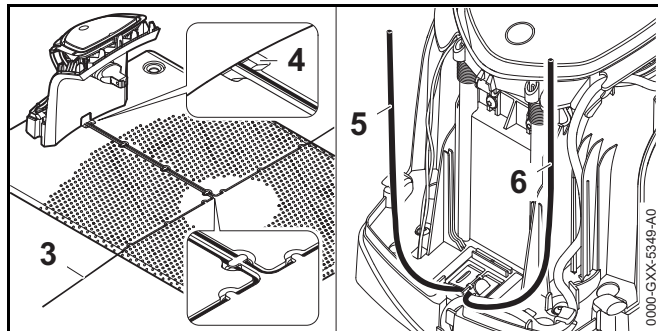


- ▶ Coloque el robot cortacéspedes (1) junto a la estación de carga (2) en la zona de corte, como se muestra en la ilustración.
- ▶ Pulse el botón OK en el panel de mandos.



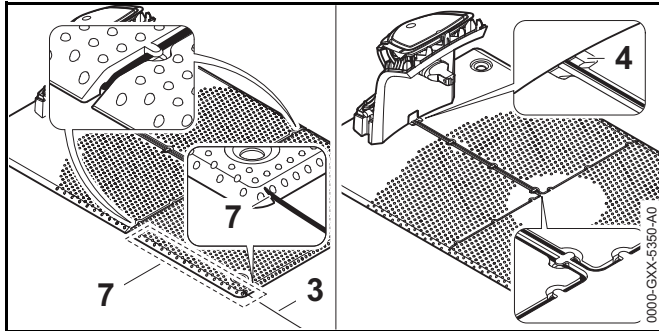
- ▶ Desconecte el enchufe del tomacorriente y pulse el botón OK.
- ▶ Retire la cubierta, 10.3.
- ▶ Pulse el botón OK en el panel de mandos.

Para conectar el cable perimétrico a una estación de carga interna:

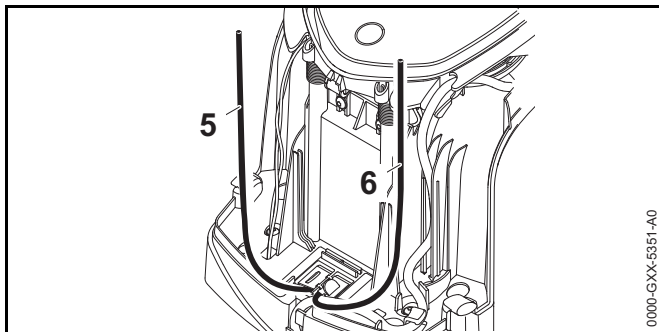


- ▶ Inserte el cable perimétrico (3) en los canales para cables de la placa base y guíelo a través de la abertura (4) que conduce hacia la parte trasera de la estación de carga.
- ▶ Corte los extremos del cable perimétrico (5 y 6) de modo que un extremo de 15.7 pulg. (40 cm) quede disponible para insertarlo en la estación de carga. No se requiere una longitud adicional.
- ▶ No enrolle el excedente del cable detrás de la estación de carga. El excedente de cable podría interferir con el funcionamiento del robot cortacéspedes.

Para conectar el cable perimétrico a una estación de carga externa:

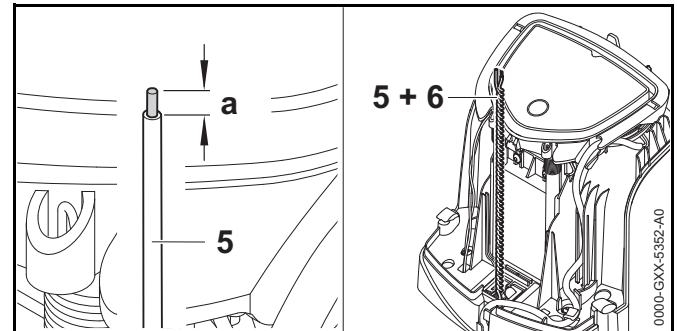


- ▶ Guíe el cable perimétrico (3) a través del canal para cables en la placa base (7). Pase el cable perimétrico por los canales para cables. Si es necesario, afloje las estacas para cables.
- ▶ Inserte el cable perimétrico (3) en los canales para cables de la placa base y guíelo a través de la abertura (4) que conduce hacia la parte trasera de la estación de carga.

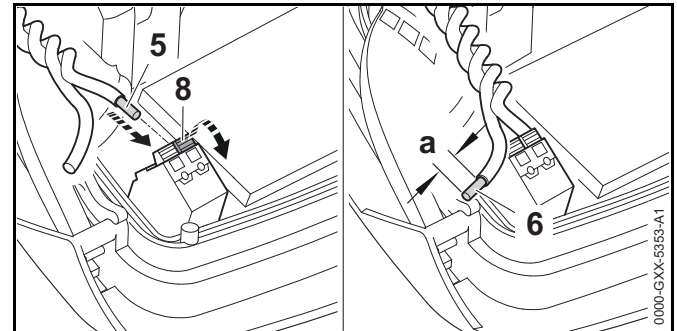


- ▶ Corte los extremos del cable perimétrico (5 y 6) de modo que un extremo de 15.7 pulg. (40 cm) quede disponible para insertarlo en la estación de carga. No se requiere una longitud adicional.
- ▶ No enrolle el excedente del cable detrás de la estación de carga. El excedente de cable podría interferir con el funcionamiento del robot cortacéspedes.

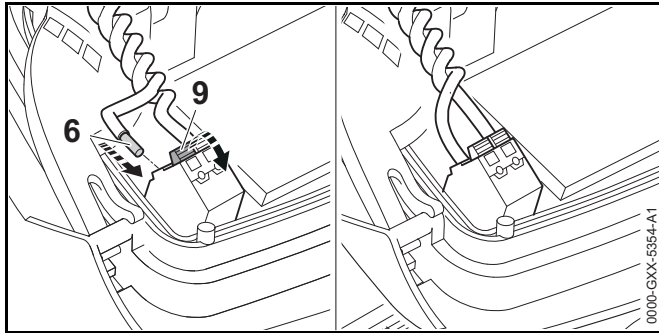
Para conectar el cable perimétrico al tablero:



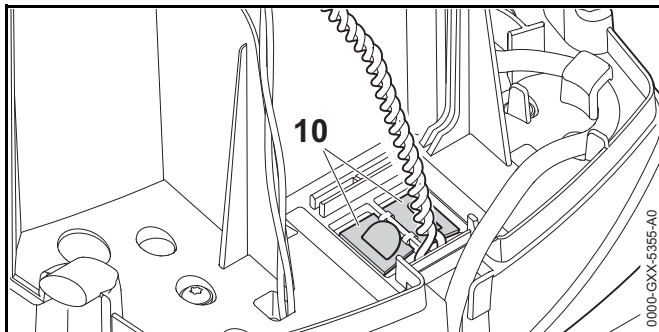
- ▶ Utilice una herramienta adecuada para pelar un tramo de $a = 0.236$ pulg. (6 mm) del cable perimétrico **izquierdo** (5) y trence las hebras del cable perimétrico.
- ▶ Trence los dos extremos del cable perimétrico para unirlos (5 y 6).
- ▶ Abra el tablero, 10.3.



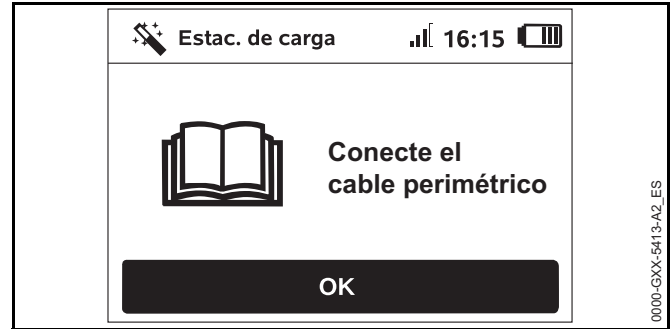
- ▶ Presione y abra la palanca de sujeción izquierda (8).
- ▶ Inserte el extremo (5) del cable perimétrico que se había pelado en el bloque de sujeción hasta que tope.
- ▶ Cierre la palanca de sujeción (8).
- ▶ Utilice una herramienta adecuada para pelar un tramo de $a = 0.236$ pulg. (6 mm) del extremo del cable perimétrico **derecho** (6) y trence las hebras del cable perimétrico.



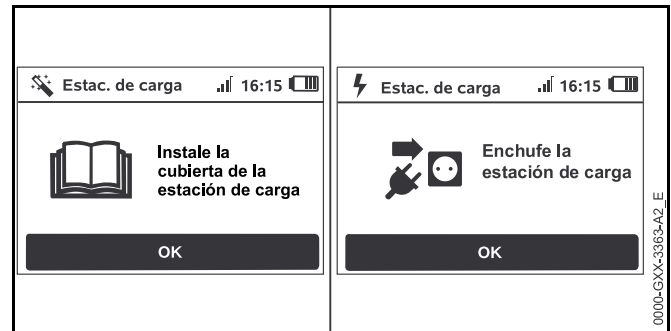
- ▶ Presione y abra la palanca de sujeción derecha (9).
- ▶ Inserte el extremo (6) del cable perimétrico que se había pelado en el bloque de sujeción hasta que tope.
- ▶ Cierre la palanca de sujeción (9).
- ▶ Cierre el tablero. Tenga cuidado de no aplastar el cable de la fuente de alimentación o el cable perimétrico.



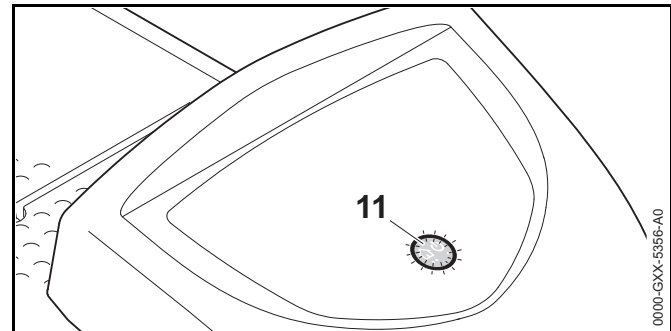
- ▶ Cierre la cubierta del conducto de cables (10).
- ▶ Verifique el tendido del cable perimétrico. Los dos extremos del cable perimétrico deberán tenderse como lo muestra la ilustración.



- ▶ Pulse el botón OK en el panel de mandos.

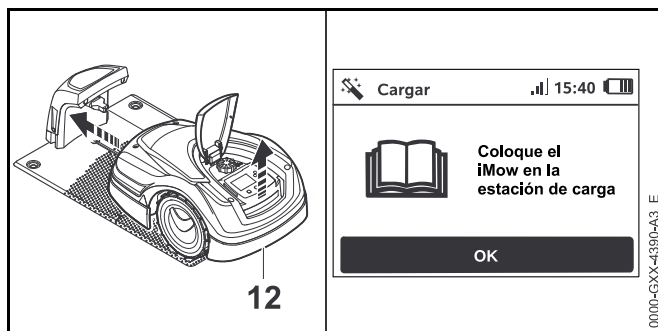


- ▶ Vuelva a colocar la cubierta de la manera descrita en la sección "Instalación de la estación de carga" (10.3) y pulse el botón OK en el panel de mandos.
- ▶ Conecte el enchufe de la fuente de alimentación al tomacorriente y pulse el botón OK en el panel de mandos.



Cuando el cable perimétrico está debidamente instalado y conectado con la estación de carga, el LED (11) se ilumina en rojo para indicar que las estaciones de carga están listas para el uso.

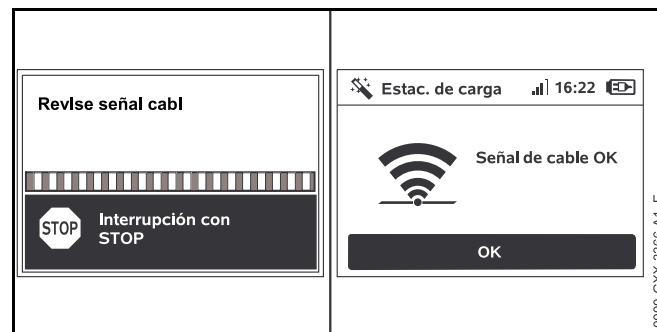
- ▶ Si el LED destella rojo o permanece apagado, el cable perimétrico está roto o no está conectado correctamente con la estación de carga. Esto también puede indicar una avería en la estación de carga. Revise el cable perimétrico o comuníquese con un concesionario de servicio de STIHL iMow.



- ▶ Levante ligeramente el robot cortacéspedes por el asa de transporte trasero (12) y alivie el peso ejercido sobre las ruedas motrices.
- ▶ Empuje la máquina, que descansa sobre las ruedas frontales, hacia la estación de carga.
- ▶ Pulse el botón OK en el panel de mandos.

10.6 Conexión del robot cortacéspedes con la estación de carga

El robot cortacéspedes solo podrá funcionar si recibe correctamente la señal de cable emitida por la estación de carga. El robot cortacéspedes y la estación de carga deben estar conectados uno con el otro para que el cortacéspedes pueda recibir la señal del cable.



La comprobación de la señal del cable puede tardar varios minutos.

- ▶ Para interrumpir el proceso de conexión, pulse el botón STOP. El asistente de la instalación regresará al paso anterior del proceso.



Si el robot cortacéspedes y la estación de carga están conectados correctamente, aparecerá este símbolo en pantalla, con el mensaje "Señal de cable OK".

- ▶ Continúe la instalación inicial por medio de pulsar el botón OK en el panel de mandos.

Recepción interrumpida

Si deja de interceptarse la señal de cable o no se recibe la señal correctamente, aparecerá uno de los siguientes símbolos en pantalla:




El robot cortacéspedes no recibe señal del cable. Aparece en pantalla el mensaje "Sin señal del cable".



El robot cortacéspedes recibe una señal del cable defectuosa. Aparece en pantalla el mensaje "Revise señal cabl".



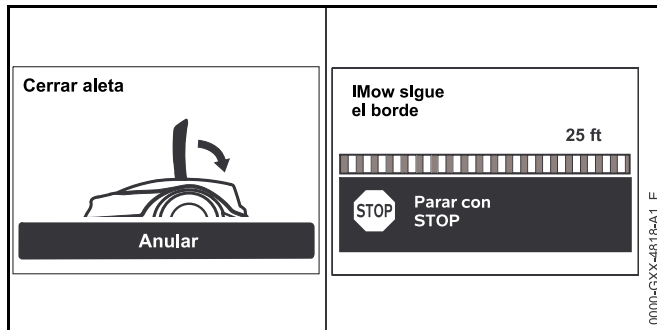
El robot cortacéspedes recibe una señal de cable con la polaridad invertida. Aparece en pantalla el mensaje "Conector cambiado de cable perimetr o iMow fuera".

Para información de solución de problemas,  22.2.

10.7 Comprobación de la instalación




- ▶ Empiece la prueba pulsando el botón OK en el panel de mandos. Esto no activa la cuchilla de corte.



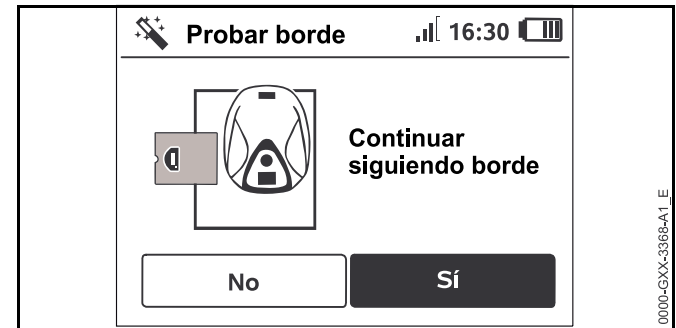
- ▶ Cierre la tapa.
El robot cortacésped empieza a seguir el cable perimétrico a lo largo del borde de la superficie a cortar.
- ▶ A medida que la unidad recorra el borde, camine detrás de la unidad y asegure lo siguiente:
 - Que el robot cortacésped recorra el borde de la superficie a cortar.
 - Que el robot cortacésped pase libre de obstáculos y recorra el borde de la superficie a cortar.
 - Que el robot cortacésped se conecte y desconecte como corresponde.

El robot cortacésped rastrea su posición por medio del receptor de GPS integrado. Las coordenadas del cable perimétrico se capturan durante la instalación y cada vez que se ejecute la función "iMow sigue el borde".

La pantalla muestra la distancia recorrida a medida que el robot cortacésped avanza por el perímetro de la superficie a cortar.

- ▶ Si desea fijar puntos de inicio a lo largo del cable perimétrico, anote la distancia que se indica en la pantalla cuando se llega al punto deseado. Para más información sobre los puntos de inicio, vea  15.6.
- ▶ Quite todos los obstáculos del perímetro y ajuste el cable perimétrico según sea necesario para asegurar un funcionamiento libre de problemas.

Para continuar con la prueba tras una interrupción:




- ▶ Coloque el robot cortacésped en el cable perimétrico o en la superficie a cortar, con la parte delantera orientada hacia el cable perimétrico.
- ▶ Pulse Sí y pulse el botón OK del panel de mandos.

Una vez concluida la prueba, el robot cortacésped se conectará con la estación de carga y repetirá la prueba en la dirección opuesta. Al finalizar la segunda pasada de la prueba, la unidad volverá a conectarse con la estación y el asistente de instalación se activa. Es necesario finalizar una prueba con éxito para que iMow funcione correctamente.


INDICACIÓN

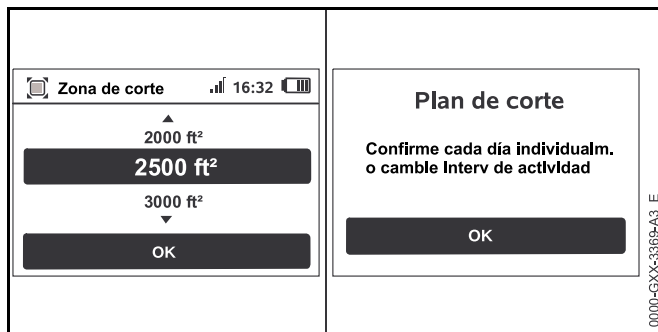
STIHL recomienda finalizar la prueba completa en ambos sentidos.

10.8 Programación del robot cortacéspedes: El plan de corte**⚠ ADVERTENCIA**

Se puede programar el robot cortacéspedes para que funcione de manera autónoma a intervalos específicos (intervalos de actividad). Cuando utilice esta función, mantenga a las demás personas, en especial a los niños y a las mascotas alejados de la superficie a cortar. No utilice nunca el robot cortacéspedes si sabe que hay personas o animales en la superficie a cortar o sus alrededores,  5.6.3.

⚠ ADVERTENCIA

Respete todas las leyes, disposiciones, reglamentos y normas pertinentes al programar los intervalos de actividad. Establezca y ajuste los intervalos de actividad después de haber finalizado la instalación inicial,  14.6.

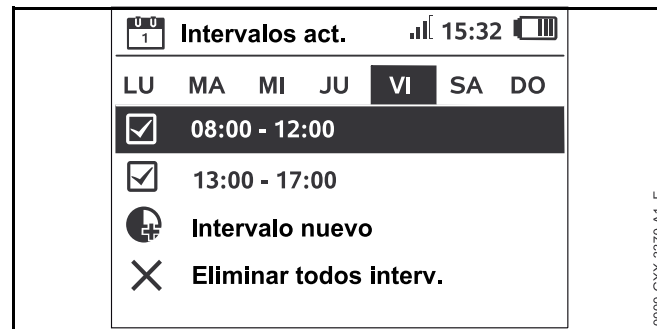



- Seleccione el tamaño de su jardín y confírmelo pulsando el botón OK en el panel de mandos. Las superficies excluidas y secundarias que se hayan definido no deberán incluirse en el cálculo del tamaño de la superficie a cortar.

El robot cortacéspedes calculará automáticamente un plan de corte que contemplará el tamaño del jardín y la longitud del cable perimétrico tendido.



Cuando el robot cortacéspedes termine de calcular el plan de corte, aparecerá en pantalla el siguiente mensaje: "Confirme cada día individualm. o cambie interv de actividad".


- Para anular el cálculo del plan de corte, pulse el botón STOP.




- Pulse el botón OK en el panel de mandos para aprobar o modificar los intervalos de actividad. Antes de modificar los intervalos de actividad, consulte  14.5. Aparecerán en pantalla los intervalos de actividad correspondientes al lunes y el elemento del menú "Confirme interv actividad" se mostrará resaltado.
- Confirme todos los intervalos de actividad pulsando el botón OK en el panel de mandos. Aparecerá en pantalla el plan de corte del día siguiente para que lo apruebe o lo modifique. En caso de superficies de corte pequeñas, podría no ser necesario que se corten todos los días. En ese caso, no se mostrará ningún intervalo de actividad y el elemento del menú "Eliminar todos interv." no estará disponible. También es necesario confirmar los días intervalos de actividad pulsando el botón OK en el panel de mandos.

El siguiente símbolo aparecerá en pantalla junto a cada uno de los elementos del menú:

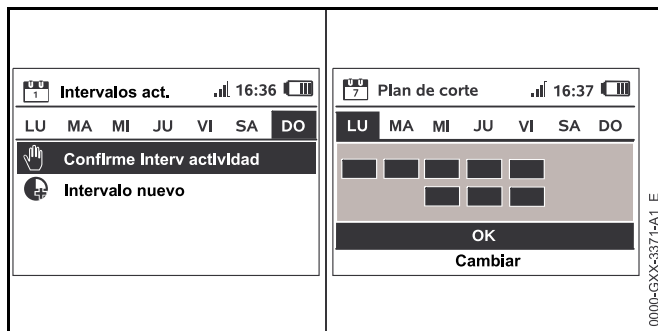
-  Los intervalos de actividad mostrados pueden modificarse. Seleccione el intervalo que desea cambiar usando el teclado de navegación y abriéndolo al pulsar el botón OK en el panel de mandos,  14.6.

-  Se pueden programar intervalos de actividad adicionales. Seleccione el elemento del menú "Intervalo nuevo" y confírmelo pulsando el botón OK en el panel de mandos.




Seleccione hasta tres intervalos de actividad por día con sus horas de inicio y finalización en la ventana de selección. Confírmelo pulsando el botón OK en el panel de mandos.

-  Es posible eliminar los intervalos de actividad. Seleccione el elemento del menú "Eliminar todos interv." y confírmelo pulsando el botón OK en el panel de mandos.

Para finalizar la programación:



- ▶ Confirme los intervalos de actividad para el día domingo. Aparecerá en pantalla el plan de corte definitivo.
- ▶ Confirme el plan de corte pulsando el botón OK en el panel de mandos. El paso final del asistente de instalación se activará.
- ▶ Seleccione "Cambiar" si necesita modificar alguno de los intervalos de actividad.

Antes de modificar los intervalos de actividad o la duración del corte del iMow, consulte los capítulos referentes al plan de corte,  14.5,  14.6 y  14.7.

INDICACIÓN

Si tiene un sistema de aspersores, programe el robot cortacéspedes para evitar las horas de riego activas para reducir la probabilidad de dañar las cabezas de los aspersores del contacto con la cuchilla de corte. El robot cortacéspedes y el sistema de aspersores nunca deberán funcionar al mismo tiempo.

INDICACIÓN

Evite el contacto con el cable perimétrico cuando escarifique o airee el césped. También tenga cuidado cuando utilice una desbrozadora cerca del cable perimétrico. El escarificado, la aireación y el desbrozado pueden provocar cortes o daños en el cable perimétrico. Consulte su bosquejo de la superficie a cortar y preste especial atención para evitar el cable perimétrico cuando realice estas tareas.

10.9 Finalización de la instalación inicial y primera operación de corte

ADVERTENCIA

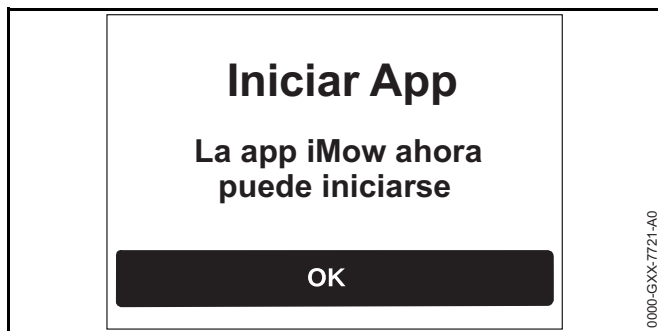
Inspeccione la superficie a cortar. Tal como lo haría antes de iniciar un corte con un cortacéspedes tradicional, retire las piedras, piezas metálicas, trozos de vidrio, alambres y otros objetos que pudieran ser lanzados por el accesorio de corte, dañar el accesorio de corte o causar daños a la propiedad (por ejemplo, vehículos estacionados, ventanas). Quite los objetos tales como juguetes, pelotas, muebles de jardín, ornamentos, floreros, mangueras y equipos de jardinería de la superficie a cortar, al igual que cualquiera otra cosa que pudiera impedir el funcionamiento adecuado del robot cortacéspedes o que pudiera ser atrapado por la cuchilla.



- ▶ Finalice la instalación inicial por medio de pulsar el botón OK en el panel de mandos.
Si se finaliza la instalación inicial durante un intervalo de actividad, el robot cortacésped empezará a cortar de inmediato.

Si se finaliza la instalación inicial fuera de un intervalo de actividad, se puede iniciar una operación de corte pulsando el botón OK del panel de mandos.

- ▶ Si no desea que el robot cortacésped empiece a cortar de inmediato, seleccione "No" y pulse el botón OK del panel de mandos.



También se puede iniciar una operación de corte desde la app iMow.

- ▶ Confírmelo pulsando el botón OK en el panel de mandos.

11 Instalación del cable perimétrico


11.1 Planificación de la distribución de la superficie a cortar

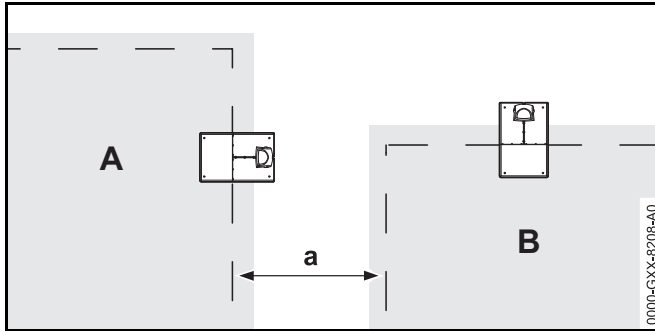
Cuando se planifique la distribución de la superficie a cortar y la colocación del cable perimétrico:

- ▶ Estudie los ejemplos de instalación al final de este manual de instrucciones, 26. Considere las superficies excluidas, los corredores, las superficies secundarias, los lazos de búsqueda y el cable de reserva en su planificación para prevenir o minimizar la necesidad de volver a tender o reajustar el cable perimétrico subsecuentemente.
- ▶ Determine la ubicación de la estación de carga, 10.3.
- ▶ Quite los obstáculos de la superficie a cortar y defina superficies excluidas según sea necesario, 11.6.
- ▶ Una todas las partes de la superficie a cortar planificando e instalando corredores o superficies secundarias, 11.8 y 11.7.
- ▶ Planifique los lazos de búsqueda si usa la función "Pasaje" ("regreso desplazado"), 11.9.
- ▶ Planifique las ubicaciones para el cable de reserva en diversos puntos para facilitar el ajuste o la modificación subsecuente del camino del cable perimétrico, 11.13.

Cuando instale el cable perimétrico:

- ▶ Solo use cable perimétrico y estacas para cable autorizadas por STIHL.
- ▶ Instale el cable perimétrico en un lazo continuo alrededor de toda la superficie a cortar con una longitud máxima de 1,640 pies (500 m).
- ▶ Si instala el cable perimétrico alrededor de zonas más pequeñas a 120 yd² (100 m²), o si la longitud total del cable perimétrico es menor a 575 pies (175 m), debe instalarse también el STIHL Small Area Module 100 (accesorio especial), 10.4. Para más información, contacte a su concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow.

- ▶ Mantenga las separaciones específicas del cable que se detallan de bajo. Mida las separaciones usando la regla iMow,  11.3.
 - Patios y caminos con una diferencia máxima de altura entre el área de corte de +/- 0.4 pulg. (1 cm): 0 pulg. (0 cm)
 - Corredores: 9 pulg. (22 cm).
 - Obstáculos altos (p.ej., muros, cercas, árboles): 11 pulg. (28 cm)
 - Pasajes estrechos: 17.3 pulg. (44 cm)
 - Piscinas, estanques y pendientes descendentes: 3.3 pies (1 m).
- ▶ Evite crear ángulos menores a 90°: Será difícil para el robot cortacésped navegar a través de estos, y podría resultar en superficies sin cortar.



- ▶ Las superficies a cortar no deben superponerse. Mantener una distancia mínima de ≥ 3.3 pies (1 m) entre los cables perimétricos de las dos superficies a cortar de vecino A y vecino B.
- ▶ Instale longitudes de reserva de cable perimétrico en intervalos regulares cerca de pasajes difíciles. Hacer esto facilita modificar la instalación del cable perimétrico o de la estación de carga si se vuelve necesario.
- ▶ Si entierra el cable perimétrico, colóquelo a una profundidad no mayor a 3.9 pulg. (10 cm).

Enterrar el cable perimétrico en el suelo puede influir en la recepción de señal, particularmente si se han colocado losas o adoquines sobre el cable perimétrico. El robot






cortacésped puede trasladarse a lo largo de un mayor desplazamiento del cable perimétrico, requiriendo más espacio en los corredores, zonas confinadas y cuando viaje a lo largo de los bordes. Ajuste la ubicación y la profundidad del cable perimétrico si es necesario.

INDICACIÓN

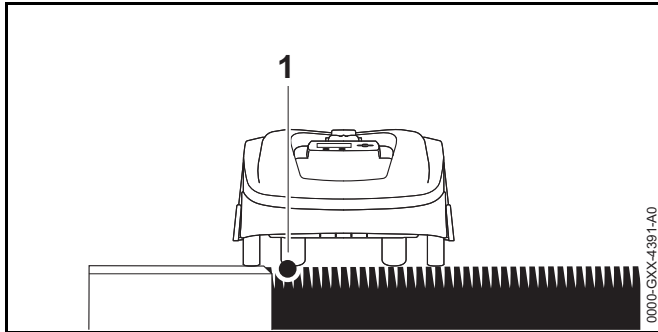
Evite el contacto con el cable perimétrico cuando escarifique o airee el césped. También tenga cuidado cuando utilice una desbrozadora cerca del cable perimétrico. El escarificado, la aireación y el desbrozado pueden provocar cortes o daños en el cable perimétrico. Consulte su bosquejo de la superficie a cortar y preste especial atención para evitar el cable perimétrico cuando realice estas tareas.

11.2 Realización de un bosquejo de la superficie a cortar

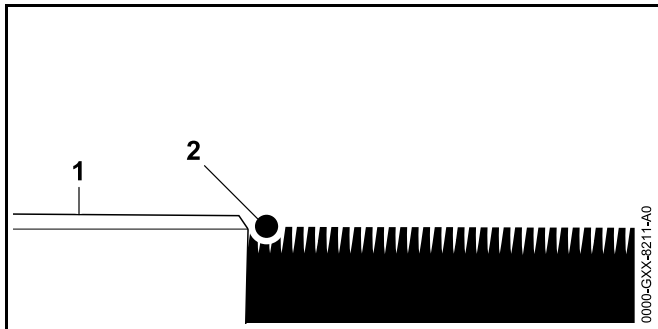
STIHL recomienda realizar un bosquejo de la superficie a cortar que incluya lo siguiente:

- El contorno de la superficie a cortar incluyendo obstáculos importantes, bordes y cualquier superficie excluida en la que el robot cortacésped no deba cortar,  26.
- La ubicación y posición de la estación de carga,  10.3.
- La ubicación del cable perimétrico y cualquier conector de cable que haya instalado,  11.
- Si modifica las dimensiones de su superficie a cortar después de la configuración inicial (por ejemplo, agregando secciones o moviendo el cable perimétrico), vuelva a enlazar el iMow a la estación de carga ( 10.6) y ejecute la función probar borde ( 15.3) para medir la longitud del cable perimétrico y desarrollar un nuevo plan de corte.

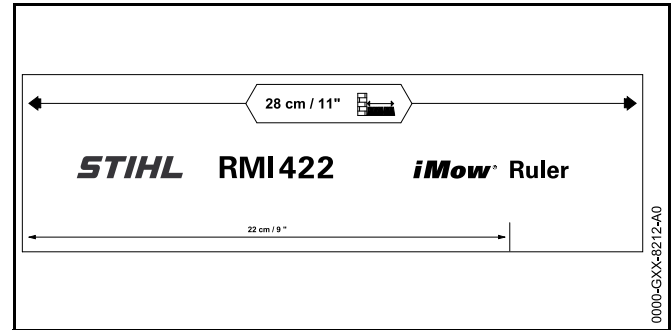
11.3 Medición de separaciones del cable con la regla iMow



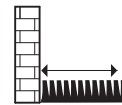
El cable perimétrico (1) puede tenderse junto a superficies tales como patios y veredas, siempre y cuando la superficie sea plana, esté a nivel con la hierba y permita que el robot cortacésped viaje sin obstáculos que le estorben. De ser necesario, el robot cortacésped se desplazará con una de las ruedas traseras fuera de la superficie a cortar.



La diferencia entre la altura de la superficie del césped (2) y la del obstáculo (1) no debería superar 0.4 pulg. (1 cm).

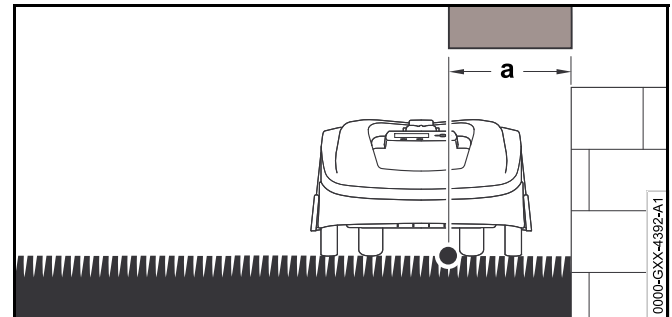


La regla de iMow es especialmente útil para calcular las distancias necesarias durante el tendido del cable perimétrico.

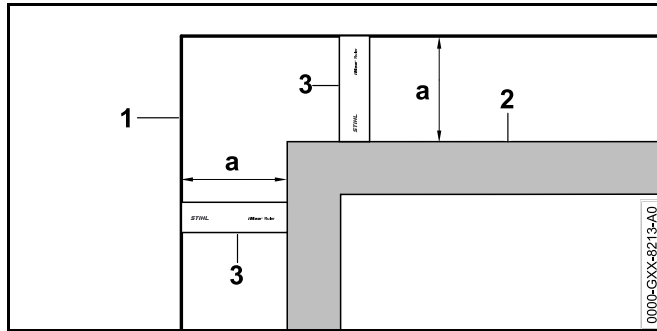


Distancia mínima que se debe mantener entre un obstáculo y el cable perimétrico.

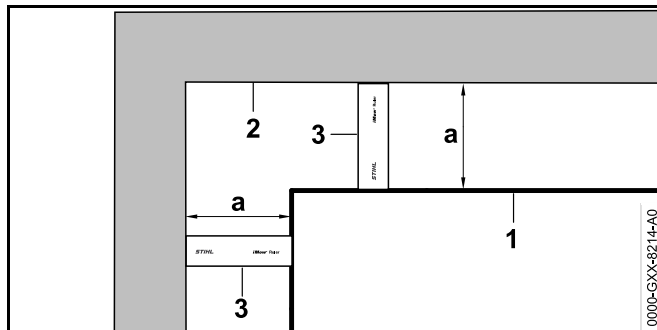
Para asegurarse de que el robot cortacésped funcione sin tocar ningún obstáculo, aun alrededor de las esquinas:



- ▶ Mantenga una separación mínima igual la longitud de la regla iMow ($a = 11$ pulg. (28 cm)) con los obstáculos.
- ▶ Si se tiende el cable perimétrico en zonas confinadas, mantenga una separación mínima de 17.4 pulg. (44 cm), 11.5.

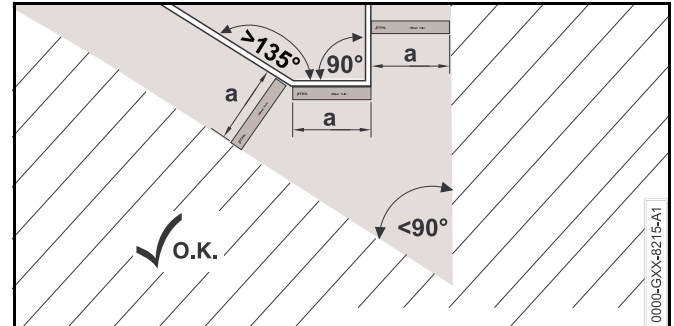


- Mantenga una separación de $a = 11$ pulg. (28 cm) entre el cable y las esquinas de obstáculos altos tales como paredes o canteros (2). Esto evita que el robot cortacésped choque contra el obstáculo.
- Instale el cable perimétrico (1) con la ayuda de la regla iMow (3) como se muestra en la ilustración.



- Mantenga una separación de $a = 11$ pulg. (28 cm) entre el cable y las esquinas interiores de obstáculos altos tales como paredes o setos (2). Esto evita que el robot cortacésped choque contra el obstáculo.
- Instale el cable perimétrico (1) con la ayuda de la regla iMow (3) como se muestra en la ilustración.

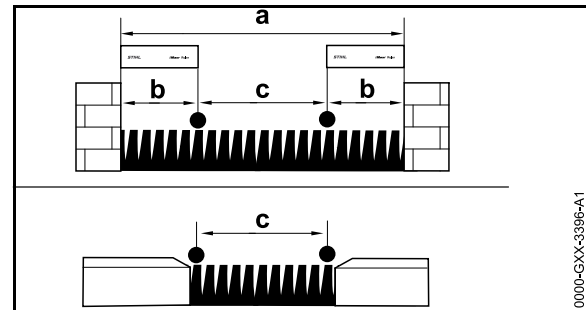
11.4 Medición de distancias del cable en esquinas





En las esquinas agudas ($< 90^\circ$) se debe instalar el cable perimétrico de la manera ilustrada. Los dos ángulos deberán estar separados entre sí por una longitud igual a por lo menos la longitud de la regla de iMow ($a = 11$ pulg. (28 cm)) para que el robot cortacésped pueda avanzar a lo largo del borde.

11.5 Tendido del cable perimétrico en zonas confinadas

El robot cortacésped es capaz de viajar automáticamente a través de pasajes estrechos, siempre y cuando se mantengan separaciones mínimas de los cables.



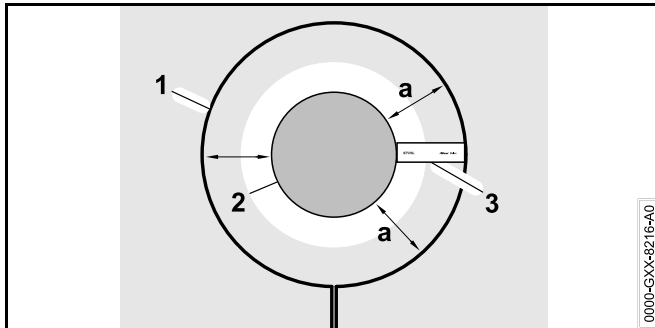
- Si se tiende el cable entre obstáculos de más de 0.4 pulg. (1 cm) de altura, como paredes o setos, mantenga una separación de cable mínima de la longitud de la regla iMow ($b = 11$ pulg. (28 cm)).

- ▶ Si se tiende el cable entre obstáculos con menos de 0.4 pulg. (1 cm) de altura, por ejemplo, veredas o patios, mantenga una separación mínima de cable de $c = 17.4$ pulg. (44 cm).
- ▶ Tienda el cable perimétrico de manera que se evite el paso a zonas estrechas en las cuales $a < 39.4$ pulg. (100 cm).
- ▶ Si debe tender el cable en una zona confinada, desactive la función de regreso desplazado,  15.3 o instale un lazo de búsqueda,  11.9.

11.6 Tendido del cable en torno a superficies excluidas

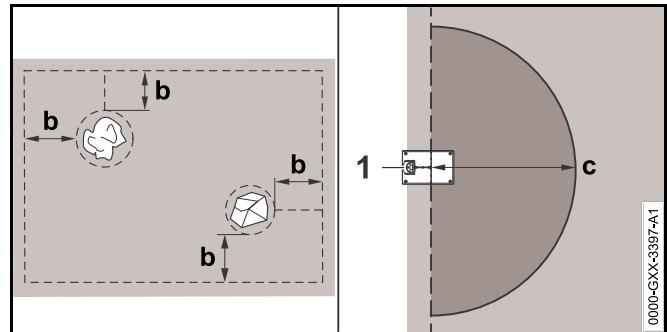
Una superficie excluida es aquella que el robot cortacésped debe evitar, incluyendo obstáculos alrededor de los cuales no puede cortarse la hierba y objetos contra los cuales el cortacésped no puede chocar para cambiar de sentido, tales como macetas, árboles con raíces reforzadas, etc.

- ▶ Instale una superficie excluida en torno a esos tipos de obstáculos.

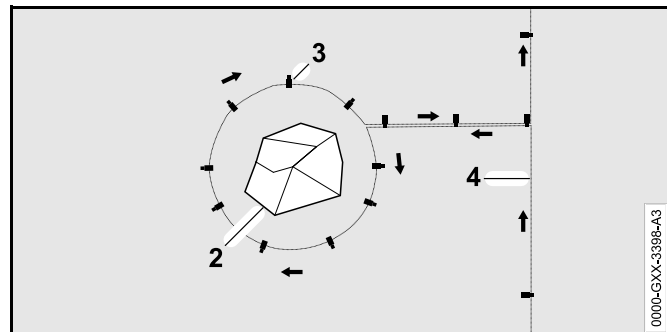


- ▶ Para asegurar una operación robusta, instale zonas excluidas describiendo una forma circular; no use formas ovaladas, anguladas ni curvas interiores.
- ▶ Mantenga una separación de cable de $a = 11$ pulg. (28 cm) alrededor del obstáculo (2) para evitar que el robot cortacésped choque contra el obstáculo (2).
- ▶ Instale el cable perimétrico (1) con la ayuda de la regla iMow (3) como se muestra en la ilustración.

- ▶ El diámetro de toda superficie excluida deberá medir no menos de 22 pulg. (56 cm) y no más de 9.8 pies (3 m).




- ▶ Mantenga una separación mínima de $b = 17.4$ pulg. (44 cm) entre el cable perimétrico tendido alrededor de una superficie excluida y el cable perimétrico tendido en el borde de la zona de corte.
- ▶ Mantenga una separación mínima dentro de un radio de al menos de $c = 6.6$ pies (2 m) alrededor de la estación de carga (1).




- ▶ Tienda el cable perimétrico desde el borde del obstáculo, dejando la distancia correcta con éste.
- ▶ Tienda el cable perimétrico en torno al obstáculo (2) y fíjelo al suelo usando una cantidad adecuada de estacas para cables (3). Observe el sentido de la instalación (flechas).
- ▶ Luego, vuelva a tender el cable perimétrico de regreso al borde. El segmento del cable perimétrico que se tiende al borde (4) debe colocarse directamente junto al cable que

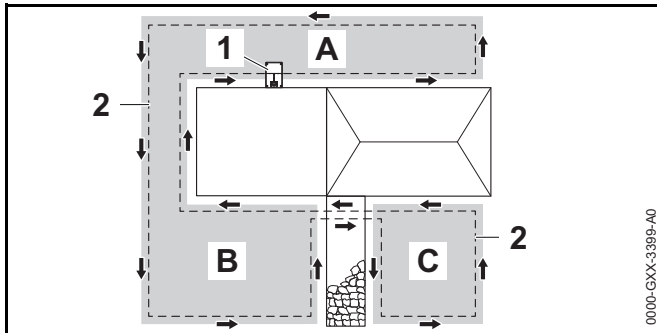
conduce a la superficie excluida. Mantenga los segmentos paralelos. Cuando los cables se tienden uno al lado de otro, la señal en los mismos se anula y el iMow cortará directamente sobre esta sección del cable perimétrico. Sin embargo, si los cables se separan, el iMow no cruzará sobre el cable y la zona entre los dos segmentos del cable perimétrico quedará sin cortarse.

- Después de haber tendido el cable perimétrico de regreso al borde, no cruce una sección del cable con otra. Continúe la instalación alrededor del perímetro de la superficie a cortar. El cable perimétrico deberá salir de la superficie excluida en sentido opuesto al cual ingresó a la superficie excluida,  11.10.

INDICACIÓN

STIHL recomienda comprobar que la instalación de las superficies excluidas sea adecuada usando el comando "Probar borde",  14.3.

11.7 Instalación de superficies contiguas y secundarias






Las superficies contiguas (B) y las secundarias (C) son partes de la superficie a cortar que no están ubicadas en la superficie a cortar principal (A) en donde se ubica la estación de carga (1).

Una superficie secundaria es aquella a la que el iMow no puede trasladarse físicamente. No puede cortarse automáticamente. El robot cortacésped debe ser


levantado y transportado a la superficie secundaria y ser devuelto a la superficie principal cuando la operación de corte haya sido completada.

Las superficies contiguas (b) solo pueden cortarse automáticamente si están conectadas por correctores o tramos de unión.

- Tienda el cable perimétrico (2) en la misma dirección en todos los tramos de unión y superficies secundarias.
- Conecte todos los tramos de unión a la superficie a cortar principal instalando corredores ( 11.8) o tramos de unión ( 11.10). Nunca cruce los cables perimétricos en los tramos de unión. Manténgalos paralelos.
- Active las superficies secundarias en el menú "Ajustes – Instalación",  15.3.

11.8 Instalación de corredores

Un corredor une una superficie contigua a la superficie a cortar principal, por ejemplo, cuando hay una superficie a cortar ubicada frente a una casa y otra detrás de ella. Esto permite que se corten ambas superficies automáticamente.

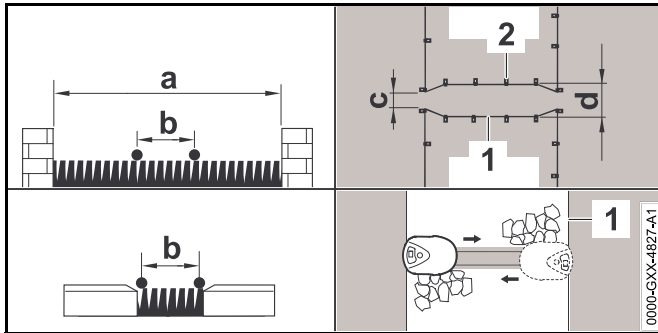
En los corredores, solo se corta el césped a lo largo del recorrido del cable perimétrico. Para que el iMow corte la superficie contigua, es necesario definir el punto de inicio en la superficie contigua,  15.6.

La distancia de separación del cable y el patrón del corredor STIHL coinciden con la instalación del cable perimétrico en la superficie del césped. Si el cable perimétrico se ha enterrado profundo, por ejemplo, debajo de baldosas, las dimensiones varían. Compruebe el funcionamiento y ajuste la instalación del cable, de ser necesario.

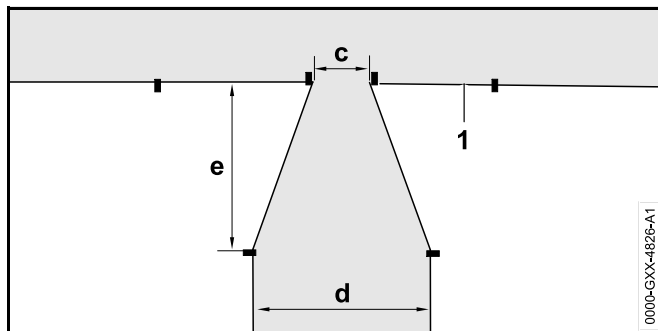
En los corredores, solo se corta el césped a lo largo del recorrido del cable perimétrico.

Para instalar un corredor:

- ▶ Retire las piedras, los objetos metálicos, vidrio, cables y cualquier otro objeto que pudiera ser lanzado por el accesorio de corte.



- ▶ Mantenga una distancia de separación mínima entre obstáculos de más de 0.4 pulg. (1 cm) de $a = 34.6$ pulg. (88 cm).
- ▶ Mantenga una distancia de separación mínima entre obstáculos de menos de 0.4 pulg. (1 cm), es decir, entre caminos u obstáculos transitables, de $b = 9$ pulg. (22 cm).
- ▶ Tienda el cable perimétrico (1) paralelo al suelo y emplee la cantidad necesaria de estacas (2) para sujetarlo al suelo.

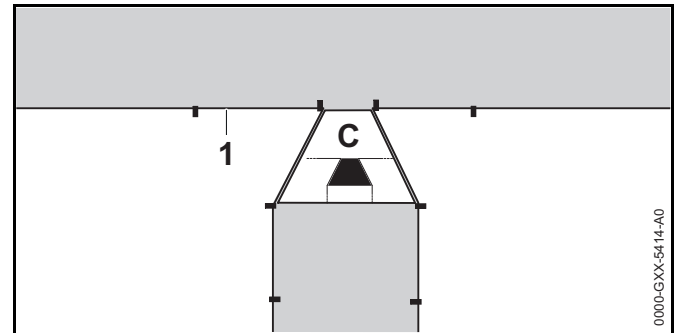


- ▶ Instale una puerta, la cual sea una superficie de entrada y salida en forma de embudo al inicio y al final del corredor. Mantenga las siguientes distancias:

- $c = 2.4$ pulg. (6 cm).
- $d = 9$ pulg. (22 cm)
- $e = 9$ pulg. (22 cm)

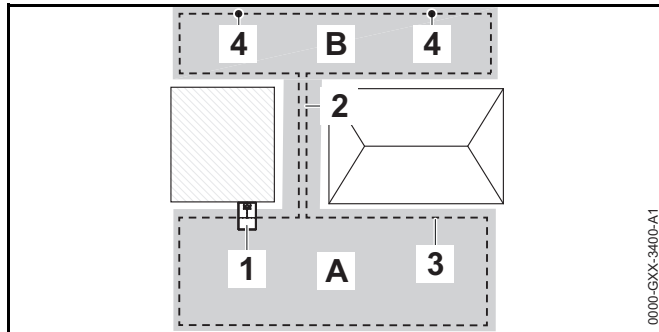
El iMow no ingresará al corredor por accidente.

- ▶ Instale el cable perimétrico (1) en línea recta a la izquierda y a la derecha de la entrada del corredor. El tramo recto deberá medir por lo menos una vez la longitud del robot cortacéspedes.



- ▶ Utilice el Patrón de Corredor STIHL en forma de túnel (C) para instalar la entrada en cada extremo del corredor.
- ▶ Cuando se usa la función de "Pasaje" (regreso desplazado), hay que instalar lazos de búsqueda en la superficie contigua para que el iMow pueda localizar la entrada y regresar a la estación de carga, 11.9.
- ▶ Defina por lo menos 1 punto de inicio en la superficie contigua, 15.6.
- ▶ Si es necesario, active la función de corte automático del borde o corte manualmente la superficie del corredor con regularidad, 14.3 y 15.3.

Ejemplo de instalación de un corredor

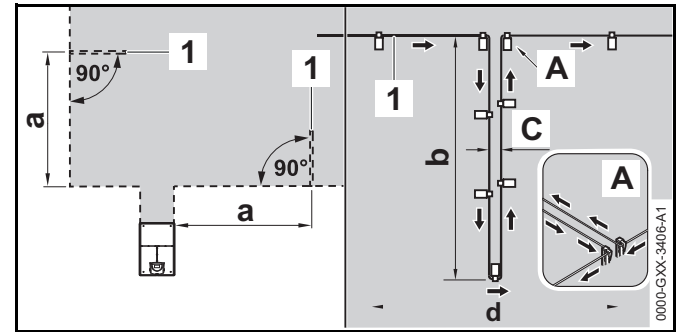


La estación de carga (1) está instalada en la superficie a cortar principal (A). Se conecta una superficie contigua (B) a la superficie a cortar principal a través de un corredor (2). El robot cortacésped puede seguir el cable perimétrico (3) sin interrupciones. Para asegurarse de que la unidad corte la superficie contigua, se definieron dos puntos de inicio (4).

11.9 Instalación de lazos de búsqueda

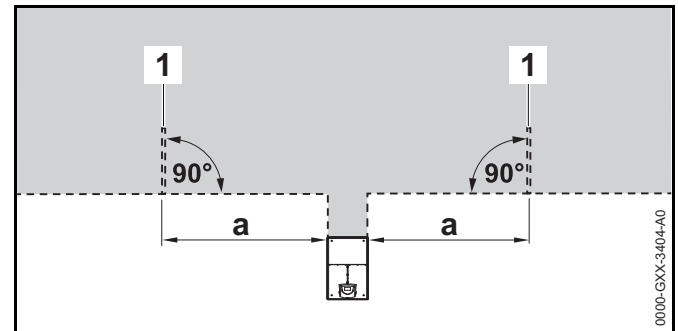
Si la función "Pasaje" (regreso desplazado) está activa, deben estar instalados lazos de búsqueda para ayudar al robot cortacésped a reconocer la ubicación de una estación de carga externa, un corredor o una zona confinada. Si el robot cortacésped cruza un lazo de búsqueda durante su regreso desplazado, el robot cortacésped viajará directamente hacia el cable perimétrico y hacia la estación de carga o a través del corredor o zona confinada.

Para instalar un lazo de búsqueda:



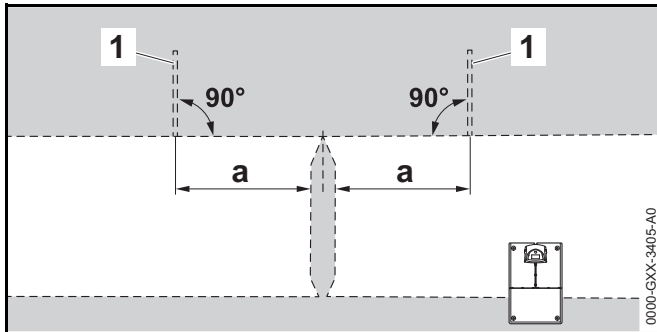
- ▶ Mantenga una separación mínima de = 6.6 pies (2 m) de los bordes de la superficie a cortar.
- ▶ Instale el cable perimétrico (1) con una longitud mínima de $b = 3.3$ pies (1 m) y con una distancia de $d = 0.4$ pulg. (1 cm) en medio.
- ▶ Fije el cable perimétrico al suelo con dos estacas para cables en el borde (A). No cruce los cables perimétricos. Manténgalos paralelos.
- ▶ Fije el lazo de búsqueda al suelo con un número suficiente de estacas para cables.

Para instalar un lazo de búsqueda junto con una estación de carga externa:



- ▶ Instale dos lazos de búsqueda (1), cada uno en un ángulo de 90° al lado izquierdo y derecho de la estación de carga.
- ▶ Mantenga una separación mínima de 6.6 pies (2 m) de la estación de carga.

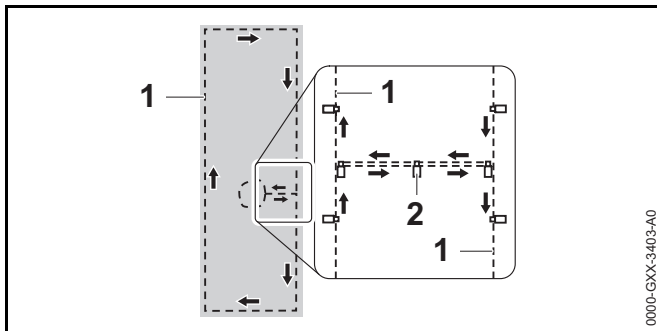
Para instalar un lazo de búsqueda junto con un corredor:



- ▶ Instale dos lazos de búsqueda (1) en un ángulo de 90° en la parte de la superficie a cortar a la que solo pueda acceder mediante un corredor.
- ▶ Mantenga una separación mínima de 6.6 pies (2 m) de la entrada del corredor.

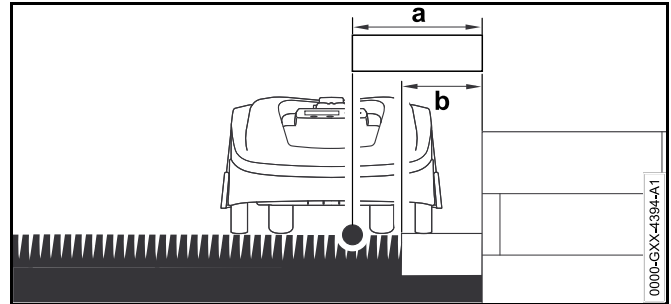
11.10 Instalación de tramos de unión

Un tramo de unión conecta una superficie secundaria a la superficie a cortar principal, p.ej., superficie a cortar en frente de o detrás de la casa a la que el iMow no puede trasladarse por su cuenta. Esto permite que se corten ambas superficies automáticamente.



- ▶ Tienda los cables perimétricos (1) en paralelo y cerca uno del otro.
- ▶ Fije el tramo de unión al suelo con un número suficiente de estacas para cables (2).

11.11 Corte preciso de los bordes



- ▶ Junto a obstáculos altos, tienda el cable perimétrico a una distancia mínima de 11 pulg. (28 cm) con respecto al obstáculo. Esta zona de barrera quedará sin cortar.

Para evitar la zona de barrera que quedará sin cortar, se pueden colocar piedras de borde o baldosas alrededor de obstáculos altos, por ejemplo, paredes. El ancho de las piedras de borde deberá medir $b = 10.2$ pulg. (26 cm) como mínimo.

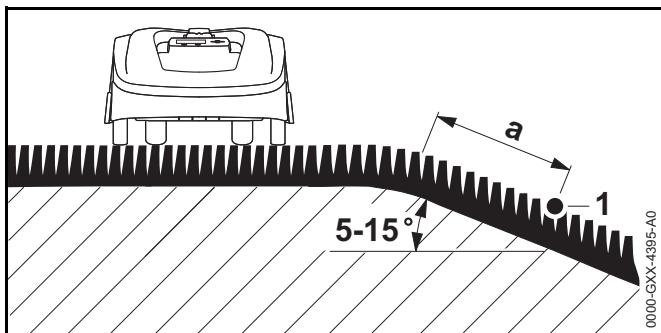
11.12 Terreno inclinado en la superficie a cortar

INDICACIÓN

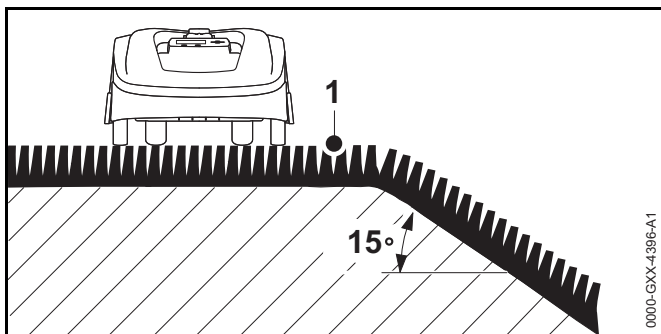
STIHL recomienda que se instale el cable perimétrico a una inclinación máxima de +/- 10 grados. El cable perimétrico puede instalarse a una inclinación de hasta +/- 15 grados, pero para ello se requerirán ajustes adicionales a la instalación del cable perimétrico. Las pendientes también deberán indicarse en el bosquejo del patio.

Mantenga una distancia mínima de 39.4 pulg. (100 cm) de las regiones con agua y de caídas potenciales, tales como bordes y escalones.

Para instalar el cable perimétrico en una pendiente con una inclinación de 5° a 15°:



- Tienda el cable perimétrico (1) por encima del borde superior de la pendiente, manteniendo una distancia mínima de $a = 19.7$ pulg. (0.5 m).

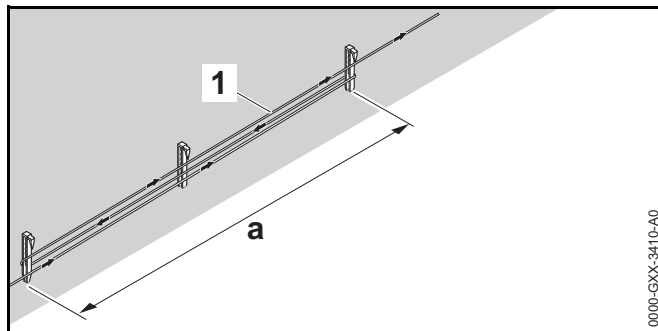


- Si la inclinación es superior a 15°, tienda el cable perimétrico de modo que el robot cortacésped se detenga antes de llegar al borde de la inclinación. El borde superior de la pendiente y la superficie inclinada deben permanecer fuera de la zona de corte.

11.13 Instalación de cables de reserva

Instalar longitudes de reserva de cable perimétrico en intervalos regulares facilita modificar posteriormente la superficie a cortar o la colocación de la estación de carga, si fuese necesario.

Para instalar el cable de reserva:



- Tienda el cable perimétrico (1) entre 2 estacas para cables ubicadas a una distancia de $a = 3.3$ pies (1 m) una de la otra.
- Fije el cable de reserva al suelo en el centro usando una estaca para cables adicional.

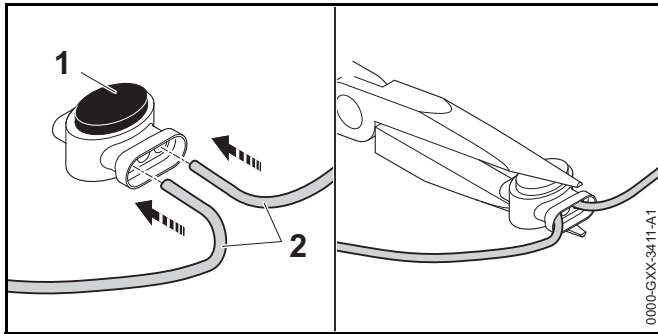
11.14 Uso de conectores de cable

⚠ ADVERTENCIA

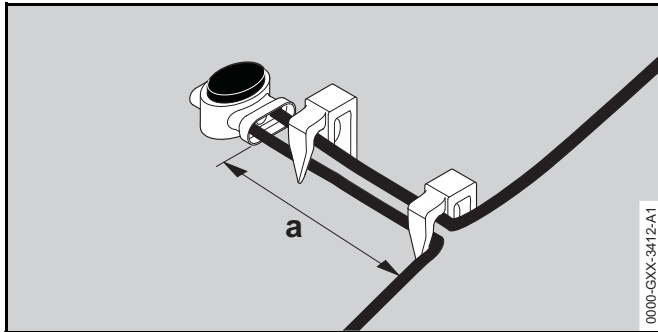
Para reducir los riesgos de lesiones graves o fatales o daños a la propiedad como resultado de un incendio o descarga eléctrica, solo use los conectores de cable autorizados por STIHL.

Los conectores de cable están diseñados para unir dos extremos sueltos de cable perimétrico para extender el cable perimétrico o para conectar extremos sueltos de cable causados por rotura. Contienen gel en su interior para prevenir desgaste prematuro o corrosión de los extremos del cable.

- Tome nota de las posiciones de los conectores de cable en su bosquejo de la superficie a cortar, 11.2.



- ▶ Introduzca los extremos sueltos de los cables (2) en el conector de cables (1).
- ▶ Presione el conector de cables usando pinzas adecuadas.

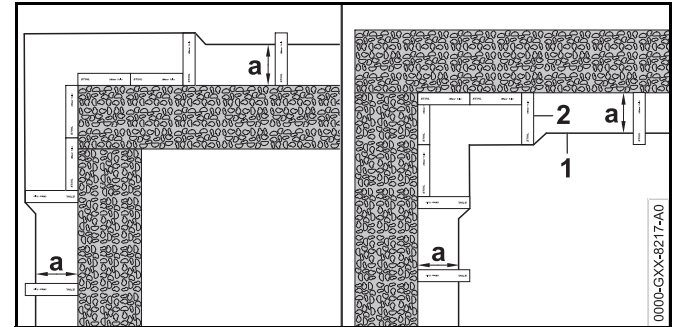


- ▶ Fije el cable perimétrico al suelo usando dos estacas para cables, dejando un tramo de $a = 2$ pulg. (5 cm) como alivio de tensión como se muestra arriba.

11.15 Instalación del cable perimétrico más cerca del borde de la zona de corte

Luego de la instalación, verifique que haya una separación de por lo menos 2 pulg. (5 cm) entre el robot cortacéspedes y el obstáculo durante el funcionamiento, 10.7, 15.3. De ser necesario, aumente la distancia de separación entre el cable y el obstáculo. En los tramos rectos, el cable perimétrico puede tenderse hasta a 9 pulg. (22 cm) de obstáculos altos. Esto reduce la cantidad de pasto sin cortar.

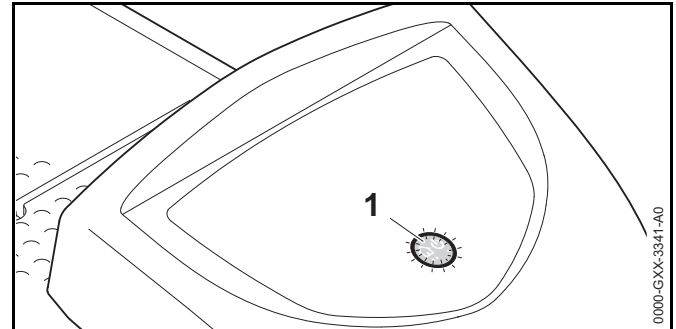
En el bosquejo del jardín, anote las zonas en las cuales el cable perimétrico se ha tendido más cerca del borde de la zona de corte.



- ▶ Instale el cable perimétrico (1) con la ayuda de la regla iMow (2) como se muestra en la ilustración.
 - $a = 9$ pulg. (22 cm)

12 Estación de conexión

12.1 LED en la estación de carga



Un LED rojo (1) muestra el estado de la estación de carga y la señal del cable perimétrico.


Si el LED está apagado: La estación de carga está apagada y la señal del cable no se está transmitiendo.

Si el LED brilla: La estación de carga está encendida y el robot cortacésped no está acoplado.

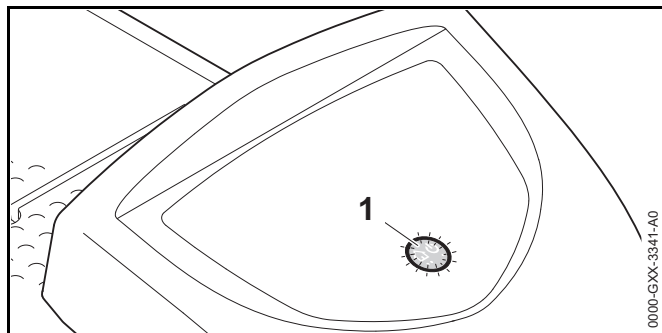
Si el LED destella lentamente: La estación de carga está encendida, el robot cortacésped se ha acoplado exitosamente o se está cargando.

Si el LED se ilumina por 3 segundos seguido de una pausa de 1 segundo: La función Homecall está activa y el robot cortacésped ha recibido el comando de regresar a la estación de carga.

Si el LED destella rápidamente (aproximadamente dos veces por segundo): El cable perimétrico no está conectado apropiadamente a la estación de carga o la señal del cable ya no está presente. El cable perimétrico podría estar roto (rotura de cable).

Si el LED destella rápidamente en intervalos: El LED destella alternadamente 3 veces en un intervalo de 1 segundo, 3 veces en un intervalo de 2 segundos, 3 veces en un intervalo de 1 segundo, pausa de 5 segundos. Después de la pausa, la señal de repite. La estación de carga presenta una avería. Para información de solución de problemas,  22.

12.2 Controles de la estación de carga



Botón de encendido/apagado/posición inicial



Mantenga pulsado el botón de encendido/apagado/posición inicial por 2 segundos durante la operación de corte para desactivar la señal del cable. El robot cortacésped se detendrá, permanecerá en la superficie a cortar y aparecerá un mensaje en la pantalla de la unidad.



Pulse el botón de encendido/apagado/posición inicial dos veces en un lapso de 2 segundos durante una operación de corte para regresar el robot cortacésped a la estación de carga (Homecall).

El robot cortacésped detendrá la operación de corte en curso, buscará el cable perimétrico y regresará a la estación de carga para recargar la batería. Cuando se inicia la función Homecall, el robot cortacésped no iniciará ninguna otra operación de corte durante el intervalo de actividad actual. La función Homecall permanece activa hasta que el robot cortacésped se conecte con la estación de carga. La función Homecall puede suspenderse manualmente pulsando el botón de encendido/apagado/posición inicial en un lapso de 2 segundos. El robot cortacésped reanudará las operaciones de corte durante su siguiente intervalo de actividad programado.

12.3 Conexión del robot cortacésped

Conexión automática


El robot cortacésped se desplazará automáticamente hasta la estación de carga y se conectará cuando finalice el intervalo de actividad o el robot cortacésped necesite recargarse.

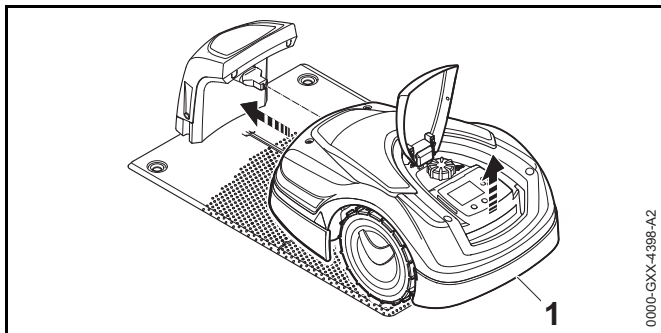
Conexión con la función Homecall

El robot cortacésped se puede llamar manualmente de regreso a la estación de carga. Para llamar de regreso al robot cortacésped:

- ▶ Presione el botón de encendido/apagado/posición inicial situado en la estación de carga dos veces en el plazo de 2 segundos.
El robot cortacésped regresará a la estación de carga y no iniciará ningún otro corte durante el intervalo de actividad actual.

Conexión manual



- ▶ Active el bloqueo de equipo y transporte el robot cortacésped a la estación de carga manualmente,  18.




- ▶ Levante ligeramente el robot cortacésped por el asa de transporte trasero (1) y alivie el peso ejercido sobre las ruedas motrices.
- ▶ Empuje el robot cortacésped, que descansa sobre las ruedas frontales, hacia la estación de carga.

12.4 Carga del robot cortacésped

ADVERTENCIA

Lea y siga las precauciones de seguridad y las instrucciones del robot cortacésped y de la estación de carga en este manual,  5.4 y  6. Esté alerta a los signos que indiquen que la batería integrada podría estar dañada. Para reducir el riesgo de lesiones personales como resultado de

un cortocircuito, incendio o explosión, nunca use o cargue el robot cortacésped si el capó o la carcasa está agrietada, deformada o excesivamente caliente, si hay fugas de líquidos del compartimiento de la batería, o si la batería presenta algún daño,  5.5.

ADVERTENCIA

Para reducir el riesgo de sufrir una descarga eléctrica, solo cargue el robot cortacésped en la estación de carga. No remueva la batería o intente cargarla usando una fuente de alimentación externa.


Carga automática


El robot cortacésped comenzará a cargarse automáticamente cuando regrese a la estación de carga al finalizar la operación de corte y cuando su nivel de energía caiga debajo de un valor determinado.

Carga manual

Para iniciar la carga:


- ▶ Acople el robot cortacésped a la estación de carga.
- ▶ Si es necesario, salga del modo de espera del robot cortacésped pulsando cualquier botón.
La carga iniciará automáticamente.


 Durante la carga, la pantalla de estado mostrará el símbolo de carga y el mensaje "Cargando la batería".

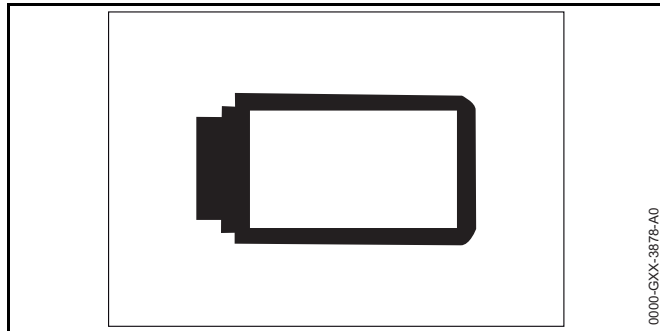
 En todos los demás menús, la pantalla mostrará un símbolo de enchufe que indica que el robot cortacésped está cargando.

El tiempo de carga depende de varios factores, incluyendo la condición de la batería y la temperatura ambiente. La exposición directa a la luz solar puede provocar aumento de las temperaturas dentro de la máquina y del compartimiento de la batería, lo que puede aumentar los tiempo de carga de la batería.

Estado de carga

 La pantalla de estado mostrará el estado actual de la carga.

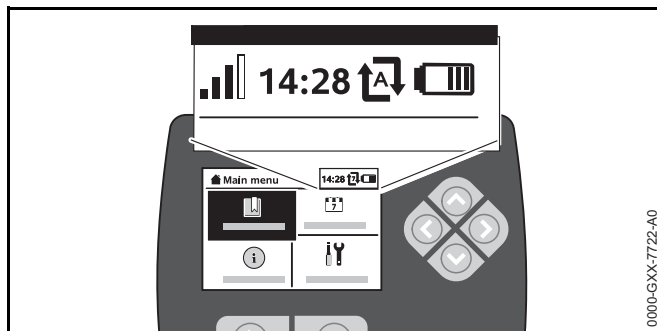
 En todos los demás menú, la pantalla mostrará un símbolo de batería para indicar el estado de carga del robot cortacésped.



Si sale del modo de espera, pero el estado de la carga es demasiado bajo para que el robot cortacésped regrese a la estación de carga, este símbolo se mostrará en toda la pantalla. Después de algunos segundos, la pantalla se apagará y el robot cortacésped regresará al modo de espera.

13 Información de pantalla del tablero de control


13.1 Área de información





En la esquina superior derecha de la pantalla aparecerá la siguiente información:


1. Señal celular


La pantalla muestra la intensidad de la señal celular.

 - 4 barras: intensidad de señal óptima.

 - 1 a 3 barras: intensidad de señal media.

 - Ninguna barra: no hay señal.


 Se muestra un signo de interrogación durante el arranque del módulo cuando la unidad está captando la señal celular.

 Una "x" pequeña indica que no hay conexión a Internet.

2. Hora


La hora actual se indica en el formato de 24 horas.

3. Estado de la función de corte automático


 Cuando se active la función de corte automático, aparecerá el símbolo de funcionamiento automático.


4. Estado de carga

El símbolo de la batería indicará el estado de carga de la batería.

 - Ninguna barra: batería descargada.


 - 1 a 5 barras: batería parcialmente descargada.

 - 6 barras: carga completa.

 Durante el proceso de carga aparecerá el símbolo del enchufe de la fuente de alimentación en vez del símbolo de la batería.

13.2 Pantallas de estado

Pueden aparecer pantallas de estado diferentes, dependiendo del estado del robot cortacésped.

- Configure la pantalla de estado con información diversa,  14.4.

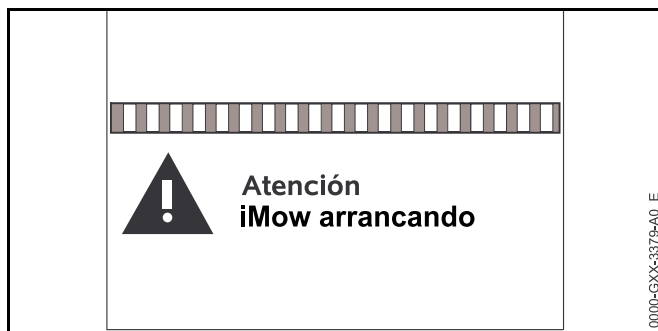
Pantalla de estado cuando el robot cortacéspedes no está en funcionamiento



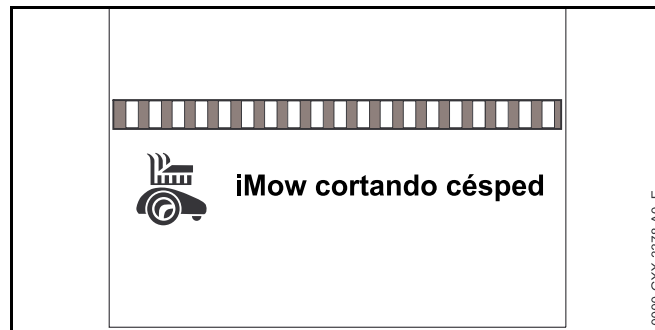
Aparecerá el texto "iMow listo para func." y el estado de corte automático en la parte inferior de la pantalla.

Hay dos campos configurables en la parte superior de la pantalla.


Pantalla de estado durante la operación





Aparecerá el texto "Atención – iMow arrancando" y el símbolo de alerta de seguridad antes de que inicie la operación de corte. Además, el parpadeo de la iluminación de la pantalla y una señal acústica indican el arranque del robot cortacéspedes.



Aparecerá el texto "iMow cortando césped" y un símbolo correspondiente durante la operación de corte activa. El texto y el símbolo variarán dependiendo de la operación activa específica.


 Corte de borde: Mientras el robot cortacéspedes corte los bordes de la superficie a cortar, aparecerá el texto "Cortando borde".

 Ir a la estación de carga: Cuando el robot cortacéspedes regrese a la estación de carga, la razón correspondiente se indica en la pantalla (p.ej., "Batería descargada" o "Corte finalizado").

 Carga de la batería: El texto "Cargando la batería" aparecerá durante la carga.

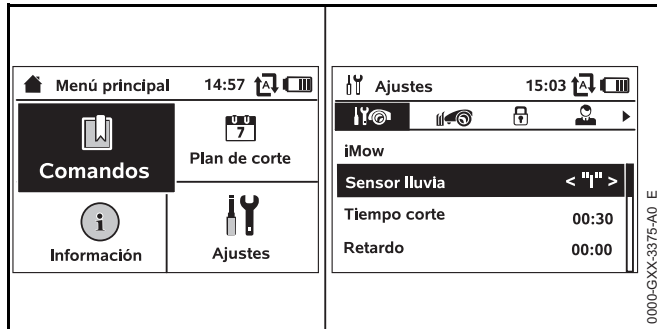
Pantalla de estado para mensajes



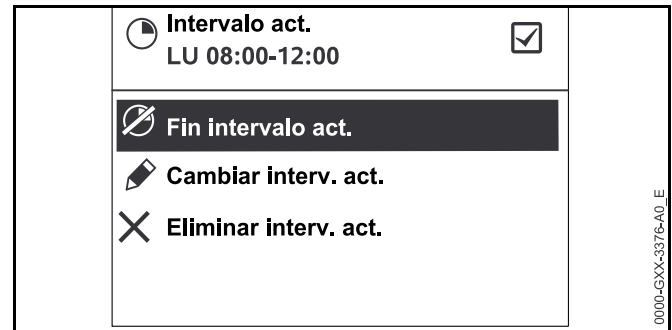
Si ocurre un error durante el funcionamiento, aparecerá un mensaje que incluye la fecha y la hora del incidente y el código del mensaje correspondiente. Si aplican varios mensajes, aparecerán alternativamente,  22.1.

14 Funciones de los menús

14.1 Navegación por los menús



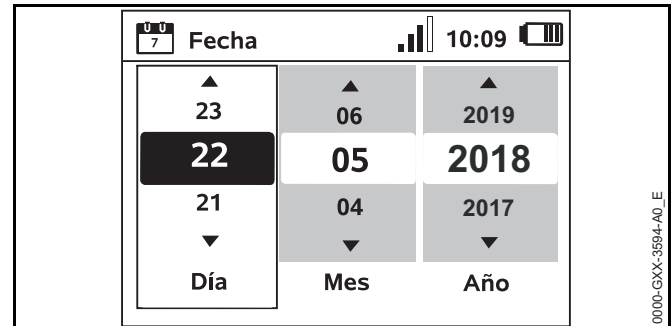
- ▶ Seleccione un submenú usando el teclado de navegación. Si se selecciona un submenú, éste se muestra en un fondo negro.
- ▶ Abra el submenú seleccionado pulsando el botón OK. En el segundo nivel del menú, los diversos submenús se muestran como pestañas.
- ▶ Seleccione una pestaña pulsando el teclado de navegación hacia la izquierda o derecha.
- ▶ Seleccione un submenú pulsando el teclado de navegación hacia arriba o abajo. Las pestañas seleccionadas y las entradas del submenú se muestran en un fondo negro.
- ▶ Si hay una barra de desplazamiento en el borde derecho de la pantalla, verá más entradas pulsando el teclado de navegación hacia arriba o abajo.
- ▶ Pulse el botón OK para abrir un submenú.



Las opciones se muestran en los submenús. Las entradas seleccionadas se muestran en un fondo negro.

- ▶ Pulse el botón OK para abrir una ventana de selección o una ventana de diálogo.

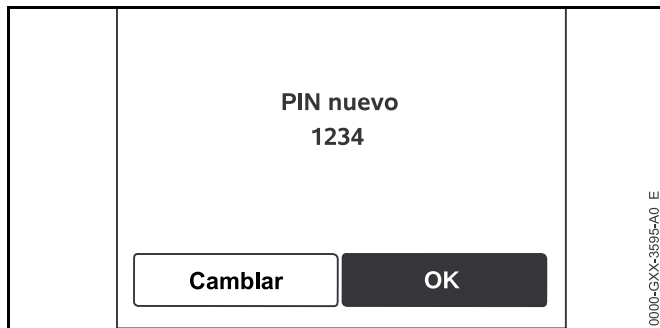
Ventana de selección



El valor seleccionado se muestra en un fondo negro.

- ▶ Navegue a través de los valores y cámbielos usando el teclado de navegación.
- ▶ Pulse el botón OK para confirmar sus selecciones.

Ventana de diálogo



Si se tienen que guardar los cambios o confirmar mensajes, aparecerá una ventana de diálogo en la pantalla. El botón seleccionado se muestra en un fondo negro.

- Pulse el botón OK para confirmar la selección.

14.2 Descripción general



El menú principal contiene 4 submenús. El menú principal aparecerá,

- Cuando la pantalla de estado (📖 13.2) se quite pulsando el botón OK.
- Cuando el comando "Menú principal" esté activado.
- Cuando el botón Atrás se pulse en el segundo nivel del menú.

Comandos



Este submenú contiene un grupo de operaciones autónomas de corte, 📖 14.3.

Información



Este submenú contiene información sobre el césped o del estado del robot cortacéspedes, 📖 14.4.

Plan de corte



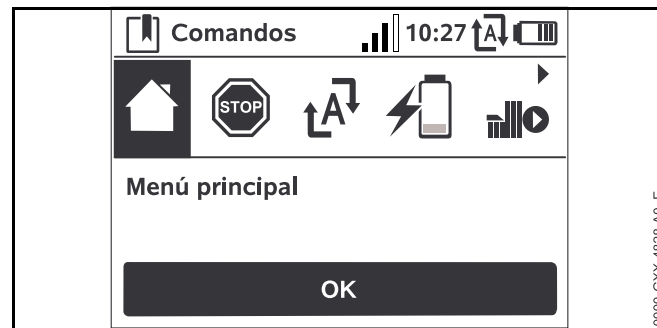
Este submenú contiene funciones para modificar el plan de corte, 📖 14.5.

Ajustes



Este submenú contiene funciones para modificar los ajustes del robot cortacéspedes, 📖 15.

14.3 Comandos



- Seleccione una pestaña pulsando el teclado de navegación hacia la izquierda o derecha.
- Pulse el botón OK para abrir el submenú.

Menú principal



Seleccione para regresar al menú principal.

Bloquee el robot cortacéspedes y active el bloqueo de equipo.



Seleccione regresar para bloquear el robot cortacéspedes y activar el bloqueo de equipo.

Encienda/apague el corte automático



Seleccione para encender o apagar el corte automático.

Cuando el corte automático se enciende, en la pantalla de estado aparece el texto "Automático encendido" y se muestra el símbolo junto al símbolo de la batería.

Cuando el corte automático se apaga, en la pantalla de estado aparece el texto "Automático apagado" y los intervalos de actividad se muestran como inactivos (en gris) en el plan de corte.

Esta función también se puede controlar mediante la app iMow. El robot cortacéspedes regresará automáticamente a la estación de carga cuando el corte automático se apaga mediante la app iMow.

Ir a la estación de carga



Seleccione para ordenar al robot cortacéspedes que vaya de inmediato a la estación de carga.

El robot cortacéspedes regresa a la estación de carga y carga su batería. Si el corte automático está encendido, el robot cortacéspedes comenzará a cortar la superficie a cortar nuevamente durante el próximo intervalo de actividad posible.

Esta función también se puede controlar mediante la app iMow.

Comenzar a cortar



Seleccione para comenzar de inmediato la operación de corte.

Si se ha instalado una superficie secundaria, presione el botón OK y a continuación especifique si la operación de corte se está realizando en una superficie secundaria o en la superficie principal, 14.6.

Si se ha instalado una estación de carga externa con un corredor, lleve el robot cortacéspedes a la superficie a cortar antes de activar el comando "Comenzar a cortar".

Se le solicitará que introduzca la hora para finalizar la operación de corte. El ajuste por defecto de la duración de la operación de corte se puede modificar desde "Tiempo corte" en los ajustes de la unidad, 15.

El tiempo de corte en las superficies principales o contiguas posterior al comando "Comenzar a cortar" se descontará de la duración de corte total del plan de corte semanal.

Esta función también se puede controlar mediante la app iMow.

Comenzar corte con retardo



Seleccione para establecer una hora definida para comenzar la operación de corte.

Si se ha instalado una superficie secundaria, después de presionar el botón OK es necesario definir si la operación de corte se está realizando en una superficie secundaria o en la principal, [14.6](#).

Si se ha instalado una estación de carga externa con un corredor, lleve el robot cortacésped a la superficie a cortar antes de activar el comando "Comenzar corte con retardo".

Se le solicitará que introduzca la hora para finalizar la operación de corte. El ajuste por defecto de la duración de la operación de corte se puede modificar desde "Tiempo corte" en los ajustes de la unidad, [15](#).

El tiempo de corte en las superficies principales o contiguas posterior al comando "Comenzar corte con retardo" se descontará de la duración de corte total del plan de corte semanal.

Esta función también se puede controlar mediante la app iMow.

Saltar el próximo intervalo de actividad



Seleccione para saltar el próximo intervalo de actividad.

No tendrá lugar ningún corte durante el próximo intervalo de actividad. Los intervalos de actividad que han sido cancelados de esta manera se muestran en gris en el plan de corte. Pueden ser liberados nuevamente para corte en el menú "Plan diario", [14.6](#).

Si el comando se lleva cabo varias veces seguidas, el próximo intervalo de actividad siempre se salta. Si no quedan intervalos de actividad para la semana actual, aparece el mensaje "No se llevará a cabo ninguna operación de corte la semana que viene".

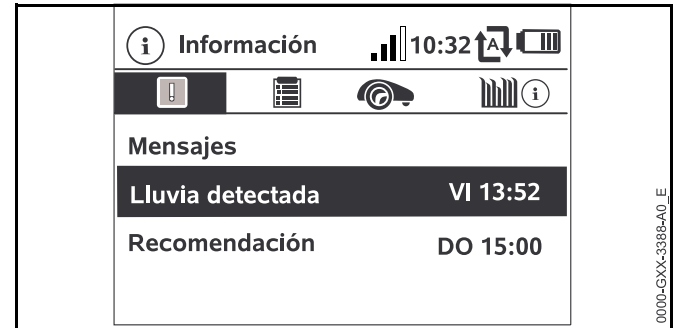
Corte de borde



Seleccione para cortar el borde de la superficie a cortar.

Después de completar un circuito, el robot cortacésped regresa a la estación de carga y carga la batería.

14.4 Información



Mensajes



Este submenú contiene una lista de todos los errores activos y recomendaciones, incluyendo la fecha y hora en la cual ocurrieron y el código de mensaje correspondiente.

Pulse el botón OK para ver los detalles de cada mensaje, [22.1](#).

Si no hay ningún mensaje disponible, aparecerá en pantalla el texto "Sin mensajes".

Eventos



Este submenú contiene una lista de las últimas actividades del robot cortacésped. Pulsando el botón OK se pueden ver los detalles de los eventos (texto adicional, tiempo y código).

Los errores que se producen durante el funcionamiento normal quedan documentados en los mensajes.

Estado del robot cortacéspedes



Este submenú contiene información sobre el estado del robot cortacéspedes:

- Estado de carga: Estado de carga de la batería expresado como porcentaje.
- Tiempo rest.: Indicación del tiempo que falta, en horas y minutos, para completar el proceso de corte de la semana en curso.
- Hora y fecha.
- Hora inicio: Inicio de la próxima operación de corte programada.
- Cantidad total de operaciones de corte completadas.
- Horas corte: Duración (en horas) de todas las operaciones de corte completadas.
- Distancia: Distancia total cubierta en metros.
- No. de serie: Número de serie del robot cortacéspedes. También puede hallarse en la placa de identificación en el compartimiento debajo del panel de mandos.
- Batería: Número de serie de la batería.
- Software: Software instalado en la unidad.

Información del césped



Este submenú contiene información sobre el césped:

- Superficie de corte en metros cuadrados: Esta medida se obtiene durante la instalación.
- Tiempo de vuelta: Duración de una vuelta alrededor de la superficie a cortar expresada en minutos y segundos.
- Puntos de inicio 1 – 4: Distancia en metros entre el punto de inicio relevante y la estación de carga, medida en sentido de las agujas del reloj.
- Circunferencia: Circunferencia de la superficie a cortar en metros.
- Corte de borde: Frecuencia semanal de las operaciones de corte del borde.

Estado de módulo celular



Este menú contiene información sobre el estado del módulo celular integrado:

- Satélites: Número de satélites dentro del alcance.
- Posición: Posición actual del robot cortacéspedes.
- Intensidad de señal: La intensidad de la señal de la red móvil celular.
- Red: Identificador de red, que consta del código de país (MCC) y código del proveedor (MNC).
- Número de teléfono móvil: Número de teléfono móvil del propietario registrado, ingresado en la app iMow.
- IMEI: Número de equipo físico del módulo celular.
- IMSI: Identidad de abonado móvil internacional.
- SW: Versión de software del módulo celular.
- No. de serie: Número de serie del módulo celular.

14.5 Plan de corte

Teoría de operación de plan de corte

Antes de modificar su plan de corte, lee detenidamente la siguiente sección.

Durante la configuración inicial, el iMow calculará automáticamente un plan de corte automático apropiado. El plan consiste en intervalos de actividad y en una duración de corte semanal. Los intervalos de actividad son las ventanas de tiempo en las que el iMow está programado para cortar automáticamente. El iMow solo cortará en modo automático durante los intervalos de actividad. La duración de corte es el número total de horas que el iMow cortará por semana.

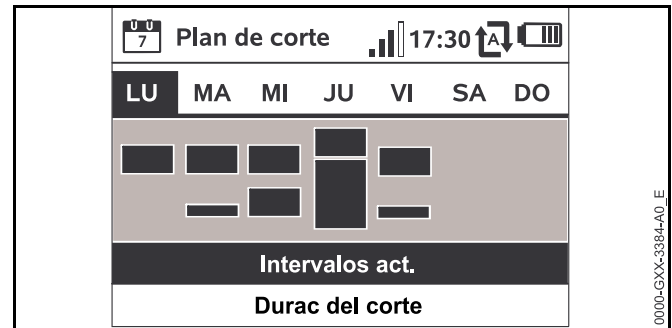
Los resultados de corte satisfactorios dependerán de que el iMow tenga suficiente duración de corte e intervalos de actividad suficientes para completar la operación de corte para todo el césped. El corte automático se detendrá una vez que el iMow haya alcanzado su duración de corte total asignada para la semana, incluso aunque haya intervalos de actividad restantes programados.

Los intervalos de actividad y la duración de corte deben configurarse apropiadamente para garantizar que un número suficiente de horas de corte se establezcan cada semana (duración de corte) y que el iMow tenga suficientes ventanas de tiempo (intervalos de actividad) para completar el corte.

Si aumenta la duración de corte, asegúrese de también extender los intervalos de actividad para adaptarse al número aumentado de horas de corte. El intervalo de actividad semanal total debe ser superior a la duración de corte semanal total para justificar el tiempo de carga y para proporcionar una reserva en caso de que se pierdan intervalos de actividad debido a lluvia.

La pantalla de estado muestra la duración de corte restante para la semana y el siguiente intervalo de actividad programado.

Menú de plan de corte



7 Activa el plan de corte almacenado en el submenú "Plan de corte".

Los bloques rectangulares que se muestran en negro debajo de los días de la semana representan los intervalos de actividad guardados. Cuando se enciende el corte automático, las operaciones de corte se llevan a cabo durante los intervalos de actividad. El iMow no cortará durante todos los intervalos de actividad, ya que el iMow podría regresar a la estación de carga si comienza a llover o si el iMow necesita cargarse.

Los bloques que se muestran en gris representan los intervalos de actividad sin operaciones de corte, p.ej., el intervalo de actividad que haya sido desactivado por el operador o el intervalo de actividad que se haya saltado, [14.3](#). Cuando se apague el corte automático, todo el plan de corte se desactiva y todos los intervalos de actividad se muestran en gris.

- ▶ Seleccione un intervalo de actividad o la duración de corte pulsando el teclado de navegación hacia arriba o abajo.
- ▶ Abra los ajustes pulsando el botón OK.

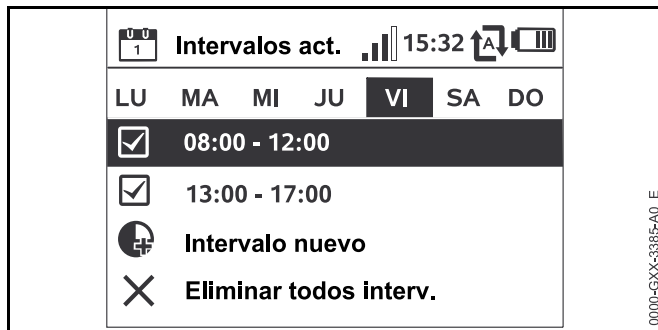
1 Si desea editar los intervalos de actividad para un día individual, pulse el teclado de navegación hacia la izquierda o derecha para seleccionar el día.

Seleccione el submenú "Intervalos act." y pulse el botón OK.

14.6 Intervalos de actividad

ADVERTENCIA


Mantenga a las personas presentes y en especial a los niños y a las mascotas lejos de la superficie a cortar. Nunca permita que los niños se aproximen al robot cortacésped o que jueguen con él. Mantenga a los niños y a las mascotas alejados del robot cortacésped mientras está en funcionamiento. Nunca deje que el robot cortacésped funcione si sabe que hay o puede haber animales o personas en la superficie a cortar o cerca de ésta.




Al lado de cada intervalo de actividad, aparece un símbolo del estado actual del intervalo de actividad:

- Este símbolo indica que el intervalo de actividad está activado. El robot cortacésped cortará automáticamente de acuerdo con el plan de corte.
- Este símbolo indica que el intervalo de actividad está desactivado. El robot cortacésped no cortará durante este intervalo.




Si los intervalos de actividad no son suficientes para permitir las operaciones de corte y la carga necesarias, usted puede aumentar los intervalos de actividad o reducir la duración de corte. Para editar los intervalos de actividad:

-  Seleccione la opción del menú "Intervalo nuevo" para agregar un intervalo de actividad. Un intervalo de actividad adicional no puede superponerse con otros intervalos de actividad.

Pueden guardarse hasta 3 intervalos de actividad por día.

-  Seleccione "Eliminar todos interv." para borrar todos los intervalos de actividad en el día seleccionado. El robot cortacésped dejará de funcionar en ese día.

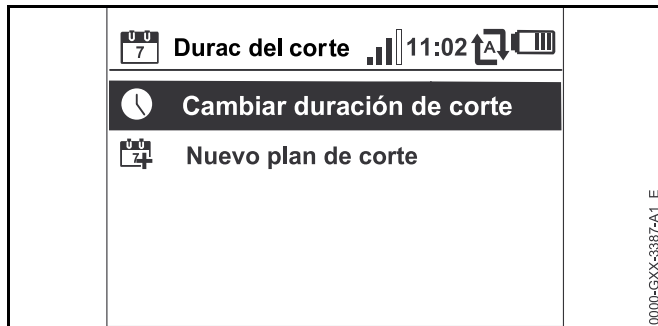



-  Seleccione "Inicio intervalo act./Fin intervalo act." para habilitar o deshabilitar el intervalo seleccionado para corte automático.
-  Seleccione "Cambiar interv. act." para modificar el intervalo en el que el robot cortacésped estará cortando.
-  Seleccione "Eliminar interv. act." para borrar este intervalo de actividad específico. El robot cortacésped dejará de funcionar en este intervalo.



INDICACIÓN

Si tiene un sistema de aspersores, programe el robot cortacésped para evitar las horas de riego activas para reducir la probabilidad de dañar las cabezas de los aspersores del contacto con la cuchilla de corte. El robot cortacésped y el sistema de aspersores nunca deberán funcionar al mismo tiempo.

14.7 Duración de corte



 Seleccione "Cambiar duración de corte" para modificar el total semanal de horas de corte. La duración de corte establecida durante la instalación inicial se basa en el tamaño de la superficie a cortar, pero puede aumentarse o disminuirse en este submenú.

 Seleccione "Nuevo plan de corte" para borrar todos los intervalos de actividad guardados y para programar un nuevo plan de corte. Se activará el paso "Programar el robot cortacésped" del asistente de instalación,  10.8.



Si está reprogramando el plan de corte en su nuevo plan de corte, intervalos de actividad, el robot cortacésped iniciará una operación de corte después de que confirme el nuevo plan de corte.

15 Ajustes



15.1 Descripción general de ajustes

El menú Ajustes contiene 5 submenús, que se muestran como botones:



Robot cortacéspedes

 Seleccione este submenú para modificar los ajustes del robot cortacésped,  15.2.



Instalación

 Seleccione este submenú para modificar y probar la instalación,  15.3.


Seguridad

 Seleccione este submenú para modificar los ajustes de seguridad,  15.4.

Mantenimiento


 Seleccione este submenú para confirmar el reemplazo de la cuchilla de corte. Esto reiniciará el contador interno de reemplazo de cuchilla. También seleccione este submenú para encontrar una rotura del cable,  15.5.

Área para concesionarios

 Este submenú protegido por código solo es accesible por tu concesionario de mantenimiento autorizado de STIHL iMow.


15.2 Ajustes de iMow

Sensor de lluvia

 Ajusta la sensibilidad del sensor de lluvia de 5 niveles.

Para ajustar el sensor de lluvia:

- Pulse el teclado de navegación hacia la izquierda o derecha. El valor actual se muestra con un diagrama de líneas.

 Seleccione esta opción para permitir el corte con niveles de humedad más altos. Si la barra se desplaza hasta la extrema izquierda, el robot cortacésped cortará incluso con lluvia.

 Seleccione esta opción para permitir el corte en condiciones ambientales ordinarias.



Seleccione esta opción para permitir el corte solo con niveles de humedad bajos. Si la barra se desplaza hasta la extrema derecha, el robot cortacésped solo cortará si el sensor de lluvia se encuentra completamente seco.

Tiempo de corte



Ajusta el tiempo de corte predeterminado para la duración de un servicio de corte al activar el corte automático con el comando "Comenzar a cortar", 14.3.

Retardo



Ajusta la duración del retardo al activar el comando "Comenzar corte con retardo", 14.3.

Pantalla de estado



Puede editar la pantalla de estado para que muestre la información que usted quiere ver, 13.2.

Para configurar la pantalla de estado:

- ▶ Use el teclado de navegación para seleccionar la parte izquierda o derecha de la pantalla y pulse OK para confirmar su selección.
- ▶ Para cada parte de la pantalla, seleccione uno de los siguientes para que aparezca en la pantalla de estado:



Estado de carga: El estado de carga de la batería aparecerá en la pantalla de estado expresado en porcentaje.



Tiempo rest.: La duración de corte restante de la semana actual aparecerá en la pantalla de estado.



Hora y fecha: La fecha y la hora actuales aparecerán en la pantalla de estado.



Hora inicio: La hora de inicio de la próxima operación de corte planeada aparecerá en la pantalla de estado. Durante la ejecución de un intervalo de actividad, aparecerá el texto "activo".



Eventos de corte: El número total de operaciones de corte realizadas aparecerá en la pantalla de estado.



Horas corte: La duración total de todas las operaciones de corte realizadas aparecerá en la pantalla de estado.



Distancia: La distancia total recorrida aparecerá en la pantalla de estado.



Intensidad de señal: Intensidad de señal de la conexión celular con el ID de red.



Una pequeña "x" indica que el robot cortacésped no está conectado a Internet.



Intensidad de señal: Se muestra un signo de interrogación durante la inicialización del módulo celular (revisión de hardware y software, por ejemplo, después de encender el robot cortacésped).



Recepción GPS: Coordenadas GPS del robot cortacésped.

Hora



Establece la hora actual.

Siempre establezca la hora correcta para asegurar la precisión del plan de corte y evitar el corte automático en momentos indeseados.

La hora también se puede ajustar mediante la app iMow.

Fecha



Establece la fecha actual.

Siempre establezca la fecha correcta para asegurar la precisión del plan de corte y evitar el corte automático en momentos indeseados.

La fecha también se puede ajustar mediante la app iMow.

Formato fecha



Establece el formato de fecha de su preferencia.

Desviación de trayectoria



Cambia la desviación estándar del robot cortacéspedes de 2.36 pulg. (6 cm) desde el cable perimétrico a una desviación mayor o menor (1.18 pulg. a 3.54 pulg. (3 cm a 9 cm)).

Para asegurar el desempeño óptimo bajo las instrucciones de ajuste estándar, STIHL recomienda conservar el ajuste por defecto de desviación de trayectoria.

Idioma



Seleccione el idioma de su preferencia para la pantalla. El idioma se selecciona durante la primera instalación y se conserva como ajuste por defecto.

Contraste



Cambia el contraste de la pantalla.

Modo energía




Si el modo se configura como "Estándar" (ajuste por defecto), el robot cortacéspedes estará conectado a Internet todo el tiempo y podrá accederse a él a través de la app iMow siempre que la carga de la batería sea suficiente.

Si el modo se configura como "ECO", la comunicación celular será desactivada cuando el robot cortacéspedes se encuentre en la estación de carga para reducir el consumo de energía. No será posible acceder al robot cortacéspedes a través de la app, la cual seguirá mostrando la última información que se haya transmitido con éxito.

15.3 Instalación

Pasaje (regreso desplazado)

El robot cortacéspedes puede regresar a la estación de carga con un mayor desplazamiento con respecto al cable perimétrico.

- ▶ Asegúrese de que el cable perimétrico haya sido tendido con una separación mínima de al menos 6.6 pies (2 m) en las secciones más estrechas.
- ▶ Active los ajustes de pasaje para modificar la forma en que el robot cortacéspedes regresa a la estación de carga. Seleccione una de las tres opciones:
 - Desplazamiento (ajuste predeterminado): El robot cortacéspedes se desplaza a lo largo del cable perimétrico.
 - Estrecho: El robot cortacéspedes viaja a lo largo del cable perimétrico con un desplazamiento de 15.7 pulg. (40 cm) dentro del cable perimétrico.
 - Ancho: El robot cortacéspedes viaja dentro de un pasaje de 15.7 pulg. a 31.5 pulg. (40 cm a 80 cm) del cable perimétrico.
- ▶ Si ha instalado una estación de carga externa, una zona confinada o una sección conectada por un corredor, instale lazos de búsqueda para el regreso desplazado,  11.9.

ASM (Maniobra antiatasco)

El robot cortacéspedes inicia una rutina evasiva si se atasca: La ASM está apagada de manera predeterminada.

- ▶ Deje el ajuste predeterminado (ASM apagada), si hay extensiones largas y planas en la superficie a cortar (p.ej., entradas de asfalto), si el robot cortacéspedes a menudo da vuelta de 90° inesperadamente durante su funcionamiento o si éste deja de cortar inesperadamente y la pantalla muestra el mensaje "1131 - Atascado".

Nueva instalación



El plan de corte actual se borrará y el asistente de instalación se iniciará de nuevo.


Puntos de inicio



Para establecer los puntos de inicio, vea  15.6.

Probar borde



Inicia un recorrido de verificación para comprobar que el tendido del cable esté correcto. Se tomará el paso "Verificar instalación" del asistente de instalación,  10.7.

- ▶ Para verificar un tendido correcto del cable alrededor de las superficies excluidas, coloque el robot cortacéspedes en la superficie a cortar con el frente viendo hacia la superficie excluida e inicie el recorrido de verificación.

Corte de borde



Seleccione la frecuencia de corte para los bordes.

- ▶ Seleccione una de las tres opciones:
 - Nunca: Nunca se cortarán los bordes.
 - Una vez (predeterminado): Los bordes se cortarán una vez a la semana.
 - Dos veces: Los bordes se cortarán dos veces a la semana.

Superficies secundarias



Habilitar o deshabilitar las superficies secundarias.

- ▶ Active para habilitar el corte de una superficie secundaria.

15.4 Seguridad

Inhab dispos



Para activar el bloqueo de equipo desde el menú "Ajustes", abra el submenú "Seguridad", seleccione "Bloquear iMow" y pulse el botón OK para confirmar.

- ▶ Para desactivar el bloqueo de equipo, pulse el botón Atrás y el botón OK en la secuencia que se muestra en la pantalla. Una vez que el bloqueo de equipo esté desactivado, el robot cortacéspedes puede ser utilizado de nuevo.

Nivel



Pueden configurarse cuatro niveles de seguridad. Dependiendo del nivel, se activan diversos bloqueos y dispositivos de seguridad.

- ▶ Seleccione una de cuatro opciones:
 - **Ninguna:** Puede accederse a todas las funciones del robot cortacéspedes.
 - **Baja:**
 - Alarma antirrobo: Si el robot es levantado o inclinado durante más de 10 segundos, aparece la solicitud de código PIN. Si no introduce el código PIN en un intervalo no mayor a un minuto, suena una alarma y el corte automático se apaga.
 - Bloqueo de conexión: Debe introducirse el código PIN antes de enlazar el robot cortacésped con la estación de carga.
 - Bloqueo de reinicio: Debe introducirse el código PIN antes de restablecer la máquina a los ajustes de fábrica.
 - **Mediana:**
 - Todas las características del ajuste "Baja".
 - Bloqueo de tiempo: Solicitud de código PIN para cambiar un ajuste si no se ha ingresado ningún código PIN en más de un mes.
 - **Alta:**
 - Todas las características del ajuste "Mediana".
 - Protección de ajustes: Deberá introducirse el código PIN antes de cambiar cualquier ajuste.
- ▶ Seleccione el nivel de seguridad deseado y pulse el botón OK para confirmar.
- ▶ Si es necesario, introduzca el código PIN de 4 dígitos. STIHL recomienda que los niveles de seguridad "Baja", "Mediana" o "Alta" sean configurados como parte del proceso de instalación.

Protección de GPS



Para activar la característica de protección de GPS.

Para detección de robo, STIHL recomienda activar la característica de protección de GPS.

Cambiar código PIN



El código PIN de cuatro dígitos puede cambiarse si es necesario. El elemento de menú "Cambiar código PIN" solo aparece cuando la seguridad está ajustada como "Baja", "Mediana" o "Alta".

- ▶ Introduzca el código PIN anterior y pulse el botón OK para confirmar.
- ▶ Introduzca el nuevo código PIN de 4 dígitos y pulse el botón OK para confirmar.

Tome nota de su código PIN y guárdelo en un lugar seguro. Si el código PIN se introduce 5 veces de manera incorrecta, el corte automático se apaga y solo podrá ser restablecido con un código maestro generado por su concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow.

Señal de arranque



La señal acústica que indica que la cuchilla de corte se ha activado.

Señal de alarma



La señal acústica que indica que el robot cortacésped ha chocado con un obstáculo.

Señal de menú



El indicador acústico de que ha abierto un menú o pulsado el botón OK para confirmar una selección.

Bloqueo para niños

Si el sensor de impacto se acciona varias veces seguidas en un breve intervalo de tiempo, el robot cortacésped y la cuchilla de corte se detendrán.

Si el sensor de impacto no vuelve a accionarse, el robot cortacésped continuará el corte automático al cabo de unos segundos.

Bloqueo de llave



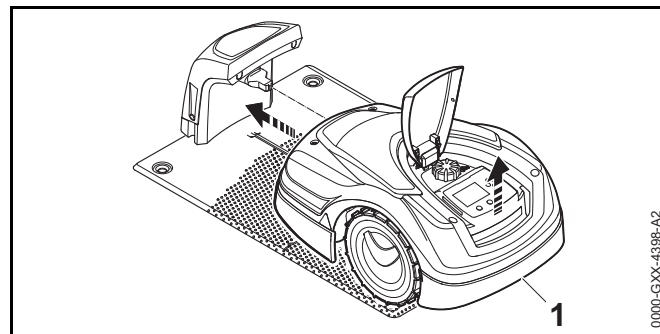
Cuando el bloqueo de llave está activado, el panel de mandos se bloquea. El operador deberá pulsar y sostener el botón Atrás y luego pulsar el teclado de navegación hacia adelante para desbloquear el panel de mandos. El bloqueo de llave bloqueará nuevamente el panel de mandos 2 minutos después de que se haya pulsado el último botón.

Enlazar iMow con estación de carga:



El robot y la estación de carga deben ser enlazados cuando remplace la estación de carga o el robot cortacéspedes.

- ▶ Instale la estación de carga y conecte el cable perimétrico, 10.3 y 10.5.




- ▶ Levante ligeramente el robot cortacéspedes por el asa de transporte trasero (1) y alivie el peso ejercido sobre las ruedas motrices. Empuje la máquina, que descansa sobre las ruedas frontales, hacia la estación de carga.
- ▶ Después de pulsar el botón OK, introduzca el código PIN. El robot cortacéspedes buscará la señal de cable y la guardará automáticamente para el corte automático. Este proceso puede tardar varios minutos, 10.6.

15.5 Mantenimiento


Cambio de cuchilla

- ▶ Después de montar una nueva cuchilla de corte, confirme el reemplazo de la cuchilla de corte pulsando el botón OK.

Encontrar rotura de cable

- ▶ Active el asistente para encontrar una rotura de cable pulsando el botón OK.
- ▶ Encuentre la rotura del cable,  22.3.

Reiniciar ajustes

- ▶ Pulse el botón OK e introduzca el código PIN. El robot cortacéspedes se reiniciará a los ajustes predeterminados de fábrica y se iniciará el asistente de instalación,  10.

15.6 Ajustar puntos de inicio

- ▶ Ajuste puntos de inicio para ejecutar el corte automático en una zona específica de su césped. Los puntos de inicio se utilizan para acceder a partes de su césped que no se cortan con suficiente frecuencia, a veces porque parte de la superficie a cortar solo es accesible a través de un corredor.

Los puntos de inicio se pueden configurar de dos maneras diferentes.

"Aprendizaje" de puntos de inicio



Pulse el botón OK. El robot cortacéspedes comenzará a desplazarse a lo largo del cable perimétrico. Si no está conectado, primero se desplazará hacia la estación de carga. Todos los puntos de inicio que existan actualmente serán eliminados.

Para aprender hasta 4 puntos de inicio:

- ▶ Pulse el botón OK durante el desplazamiento del robot cortacéspedes a lo largo del cable perimétrico para guardar cada punto de inicio.
- ▶ El proceso de aprendizaje se interrumpe automáticamente si el robot cortacéspedes encuentra obstáculos a lo largo del cable perimétrico. Si el proceso de aprendizaje se interrumpe, retire cualquier obstáculo que pueda encontrarse a lo largo del camino de corte o corrija el tendido del cable perimétrico.
- ▶ Si es necesario, pulse el botón STOP para interrumpir manualmente el proceso de aprendizaje.

- ▶ Compruebe la posición del robot cortacéspedes antes de reanudar el proceso de aprendizaje. El robot cortacéspedes debe estar ubicado sobre el cable perimétrico o dentro de la superficie a cortar de cara al cable perimétrico.
- ▶ La frecuencia de inicio define cada cuándo debe comenzarse una operación de corte desde un punto de inicio. El valor de ajuste por defecto es 2 de 10 operaciones de corte (2/10) en cada punto de inicio. Puede cambiar la frecuencia de inicio según su preferencia después de cada aprendizaje.
- ▶ Si el proceso de aprendizaje se ha interrumpido prematuramente, envíe el robot cortacéspedes de vuelta a la estación de carga.

Ajustar manualmente los puntos de inicio 1 a 4:

1

Pulse el botón OK. Todos los puntos de inicio que existan serán eliminados.

2

3

4

Para ajustar manualmente hasta 4 puntos de inicio:

- ▶ Determine la distancia desde la estación de carga hasta los puntos de inicio, medida en sentido de las agujas del reloj.
- ▶ Ajuste una frecuencia de inicio de entre 0 y 10 operaciones de corte (0/10) y 10 de 10 operaciones de corte (10/10). La estación de carga queda establecida como el punto de inicio 0. Por defecto, las operaciones de corte iniciarán en la estación de carga.

Ajustar un radio de corte

El robot cortacéspedes puede ser programado para cortar círculos concéntricos en torno a un punto de inicio especificado. A cada punto de inicio se le puede asignar un

radio de 10 pies a 100 pies (3 m a 30 m), que será cortado antes de que el robot cortacéspedes se desplace a otras zonas del jardín.

16 Aplicación iMow de STIHL

16.1 Funciones de la app iMow

Este robot cortacéspedes se puede programar y manejar mediante la app web y móvil iMow de STIHL EE. UU. ("app iMow"), disponible en la App Store¹ y en Google Play² para descargar a su dispositivo móvil, tablet o computadora.

Activación

Antes de que el robot cortacéspedes pueda conectarse a Internet y transmitir datos a la app iMow, la unidad debe ser desbloqueada por un concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow. El concesionario también puede indicarle como llevar a cabo el proceso de registro y activación. Durante la activación se le solicitará una dirección de correo electrónico y una contraseña. Conserve esta información en un lugar seguro.

Transmisión de datos

La transmisión celular de datos hacia y desde el robot cortacéspedes está incluida en el precio de compra.

La transmisión de datos no es continua y puede que haya un retardo entre la actividad de corte y la información mostrada en la app.

Cuando acceda a la app iMow de STIHL desde su teléfono inteligente, tablet u otro dispositivo móvil se aplicarán las tarifas de uso y datos estándar de su plan de telefonía móvil.

El uso y la disponibilidad de las conexiones de telefonía móvil y de GPS depende de productos y servicios de terceros. Si estos productos y servicios de terceros no

¹ Apple, el logotipo de Apple iPhone e iPad son marcas comerciales de Apple Inc., registradas en EE. UU. y en otros países y regiones. App Store es una marca de servicios de Apple Inc.

² Google Play y el logotipo de Google Play son marcas comerciales de Google LLC.

funcionan de manera fiable, pueden afectar el modo de funcionamiento de su producto STIHL conectado y de la app iMow. STIHL no brinda garantía ni declaración alguna acerca del funcionamiento, el uso, la seguridad o la fiabilidad de ningún producto y servicio de terceros. STIHL no se hace responsable por daños o pérdidas ocasionadas por el funcionamiento de productos y servicios de terceros, lo que incluye cualquier lesión personal, daño material, interrupción de servicio, tiempo de inactividad, pérdida de datos o cualquier otro perjuicio o pérdida a partir de o en relación con su uso de cualquier producto y servicio o aplicaciones de terceros.

INDICACIÓN

Si se pierde la conexión con la red móvil, la unidad permanecerá activa pero el usuario no recibirá notificaciones de correo electrónico, SMS o en la app. La característica de protección de GPS permanecerá activa.

Funciones principales de la app iMow

- Visualización y edición del plan de corte.
- Inicio de corte.
- Encendido y apagado de corte automático.
- Envío del robot cortacéspedes a la estación de carga.
- Cambio de fecha y hora.
- Consulta de la ubicación actual de la unidad.



ADVERTENCIA


Para reducir el riesgo de lesiones personales, mantenga a las personas presentes y en especial a los niños y a las mascotas lejos de la superficie a cortar durante el funcionamiento. No haga funcionar el cortacéspedes si sabe que hay o puede haber niños o mascotas en la superficie a cortar o cerca de ésta.

17 Durante el funcionamiento


17.1 Corte automático

⚠ ADVERTENCIA

Mantenga a las personas presentes y en especial a los niños y a las mascotas lejos de la superficie a cortar. Nunca permita que los niños se aproximen al robot cortacésped o que jueguen con él. Mantenga a los niños y a las mascotas alejados del robot cortacésped mientras está en funcionamiento. Nunca deje que el robot cortacésped funcione si sabe que hay o puede haber animales o personas en la superficie a cortar o cerca de ésta.

Si está encendido el corte automático, el robot cortacésped sale de manera independiente de la estación de carga y corta el césped durante los intervalos de actividad establecidos por el usuario,  14.6. El número y la duración de las operaciones de corte y carga dentro de los intervalos de actividad se determinan automáticamente.

El plan de corte se determina en función del tamaño de la superficie a cortar, que se calcula durante la instalación o durante la creación de un nuevo plan de corte.

 Cuando se enciende el corte automático, la pantalla muestra el símbolo de corte automático junto al símbolo de la batería.

- ▶ Defina puntos de inicio dentro de superficies contiguas para asegurar que el césped se corte regularmente en las superficies contiguas.
- ▶ Para detener manualmente una operación de corte activa, presione el botón STOP en el robot cortacésped o presione el botón de encendido/apagado/posición inicial situado en la estación de carga dos veces en cualquier momento.

Cuando la batería está descargada, el robot cortacésped regresa automáticamente a la estación de carga.



El corte automático también se puede controlar mediante la app iMow.

17.2 Duración de corte

La duración de corte especifica cuántas horas por semana cortará el césped el robot cortacésped. El tiempo de carga no se incluye en la duración de corte.

Durante la primera instalación, el robot cortacésped calcula automáticamente la duración de corte apropiada para su césped en función del tamaño de la superficie a cortar.

Para completar una superficie a cortar de aproximadamente 1,076 pies² (100 m²), el robot cortacésped necesitará aproximadamente 100 minutos en promedio.

- ▶ Si fuera necesario, extienda o reduzca los intervalos de actividad y la duración de corte,  14.6 y  14.7.

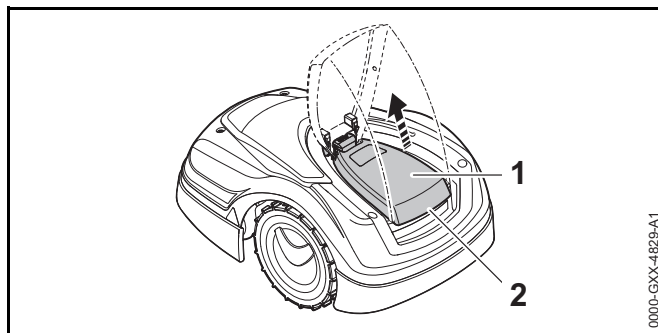
La duración de corte también se puede ajustar mediante la app iMow.

17.3 Apertura y cierre de la tapa

El robot cortacésped tiene una tapa que protege la pantalla contra los elementos del clima y contra la activación accidental. Si se abre la tapa cuando el robot cortacésped está en marcha, se interrumpe el funcionamiento, la cuchilla se para y el cortacésped se detiene.

Para abrir la tapa:

- ▶ Presione el botón STOP durante el funcionamiento.



- ▶ Sujete la tapa (1) en el punto de levantamiento (2) y libérela hacia arriba tirando ligeramente.
- ▶ Abra la tapa hasta el tope.

Para cerrar la tapa:

- ▶ Doble la tapa cuidadosamente hacia abajo y permita que se enganche.

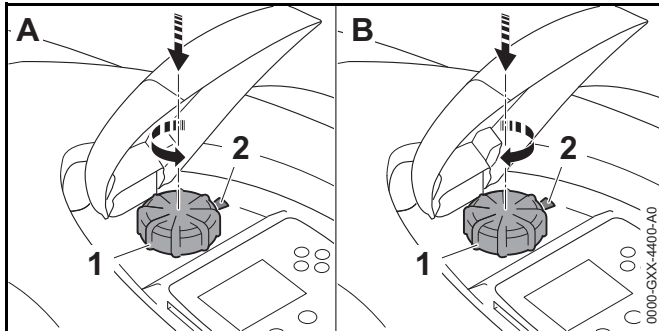
INDICACIÓN

La tapa abierta puede removerse hacia arriba de la máquina. Esto asegura que la máquina no se pueda levantar y transportar usando la tapa como agarre.

17.4 Ajuste de la altura de corte

⚠ ADVERTENCIA

Para reducir el riesgo de sufrir lesiones graves o mortales, siempre pulse el botón STOP antes de abrir o cerrar la tapa y de ajustar la altura de corte.



Para reducir la altura de corte (A):

- ▶ Abra la tapa.
- ▶ Presione y gire la perilla giratoria (1) en sentido contrario a las agujas del reloj.
La marca (2) indica la altura de corte seleccionada.
- ▶ Cierre la tapa.

Para incrementar la altura de corte (B):

- ▶ Abra la tapa.
- ▶ Presione y gire la perilla giratoria (1) en sentido de las agujas del reloj.
La marca (2) indica la altura de corte seleccionada.

- ▶ Cierre la tapa.

Se pueden seleccionar 8 alturas de corte diferentes:

- Nivel 1: 0.79 pulg. (20 mm)
- Nivel 2: 1.01 pulg. (25.7 mm).
- Nivel 3: 1.24 pulg. (31.4 mm)
- Nivel 4: 1.46 pulg. (37.1 mm)
- Nivel 5: 1.69 pulg. (42.8 mm)
- Nivel 6: 1.91 pulg. (48.5 mm)
- Nivel 7: 2.13 pulg. (54.2 mm)
- Nivel 8: 2.4 pulg. (60 mm)

INDICACIÓN

Para evitar dañar el cable perimétrico, ajuste la altura de corte al nivel 4 o más alto durante las primeras semanas. Esto permitirá que la hierba crezca por encima del cable perimétrico y lo cubra. Los niveles 1, 2 y 3 son alturas especiales adecuadas solamente para céspedes planos con un desnivel de terreno menor que +/- 0.4 pulg. (1 cm).

INDICACIÓN


Para reducir el riesgo de que se dañe el robot cortacésped, procure no levantar, trasladar o transportar la unidad tomándola por la perilla giratoria. La perilla giratoria se separa del robot cortacésped si se tira de ella. Esto ocurre para impedir que se levante la unidad por la perilla giratoria.

INDICACIÓN

Para evitar la sobrecarga del motor, evite ajustar la altura de corte demasiado baja cuando el césped está alto. Si el motor pierde velocidad o se atora cuando la unidad ingresa al pasto, active el bloqueo de dispositivo y aumente la altura de corte.

17.5 Ajuste de la duración de corte y de los intervalos de actividad



Durante los intervalos de actividad, el robot cortacéspedes deja la estación de carga y corta el césped de forma autónoma. En estos intervalos se llevan a cabo las operaciones de corte, las operaciones de carga y los períodos de descanso. El robot cortacéspedes distribuye automáticamente las operaciones de corte y de carga entre las ventanas de tiempo disponibles. Bajo ciertas circunstancias (p.ej., cuando el crecimiento del césped sea lento por condiciones climáticas), no todos los intervalos de actividad pueden ser necesarios para un cuidado óptimo del césped.

Los intervalos de actividad y la duración de corte pueden modificarse manualmente. Se pueden configurar hasta 3 intervalos de actividad diferentes por día,  14.5.




- ▶ Podría ser necesario cambiar la duración de corte y los intervalos de actividad por una de las siguientes razones:
 - Se necesitan intervalos de actividad adicionales para operaciones de corte requeridas para completar la duración de corte semanal.
 - Se necesita modificar los intervalos de actividad para prevenir evitar que se corte durante una hora particular del día.
 - Se necesita omitir intervalos de actividad individuales, porque la superficie a cortar estará en uso, p.ej., para una fiesta.
- ▶ Podría ser necesario extender la duración de corte y los intervalos de actividad por una de las siguientes razones:
 - Hay áreas que no se cortan lo suficiente.
 - Crecimiento intenso del césped.
 - Césped particularmente denso.
- ▶ Podría ser necesario reducir la duración de corte y los intervalos de actividad cuando el crecimiento del césped sea más lento debido al calor, frío o sequedad del ambiente.
- ▶ Debe volver a vincular la estación de carga y crear un nuevo plan de corte si el tamaño de la superficie a cortar ha cambiado o si la estación de carga ha sido reubicada.

17.6 Operación de corte fuera de los intervalos de actividad


Corte de superficies principales

- ▶ Para cortar una parte de una superficie a cortar a la que solo se puede acceder a través de un corredor, lleve o conduzca el robot cortacéspedes hasta la superficie contigua.
- ▶ Para comenzar a cortar de inmediato, ejecute el comando "Comenzar a cortar",  14.3. La operación de corte comenzará inmediatamente y proseguirá hasta que se cumpla el intervalo seleccionado.
- ▶ Para realizar una operación de corte con retardo, ejecute el comando "Comenzar corte con retardo",  14.3. La operación de corte comenzará en el intervalo seleccionado para el inicio y proseguirá hasta que se cumpla el intervalo seleccionado para la finalización.
- ▶ Para finalizar una operación activa de corte manualmente, pulse el botón STOP en el robot cortacéspedes. Para que el robot cortacéspedes regrese a la estación de carga, pulse el botón de encendido/apagado/posición inicial de la estación de carga dos veces.

Superficies secundarias

- ▶ Lleve el robot cortacéspedes a la superficie secundaria.
- ▶ Active la superficie secundaria,  15.3.
- ▶ Para comenzar a cortar de inmediato, ejecute el comando "Comenzar a cortar",  14.3. La operación de corte comenzará inmediatamente y proseguirá hasta que se cumpla el intervalo seleccionado.
- ▶ Para realizar una operación de corte con retardo, ejecute el comando "Comenzar corte con retardo",  14.3. La operación de corte comenzará en el intervalo seleccionado para el inicio y proseguirá hasta que se cumpla el intervalo seleccionado para la finalización.

Cuando se alcance el final del intervalo seleccionado, el robot cortacéspedes se dirigirá al cable perimétrico y quedará detenido allí.

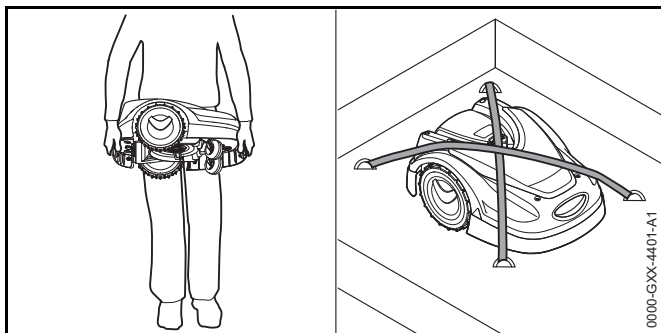
- ▶ Lleve la máquina de regreso a la estación de carga para recargar la batería y confirme el mensaje que aparece en pantalla,  22.1.
- ▶ Para finalizar una operación activa de corte manualmente en cualquier momento, pulse el botón STOP.

Si la batería se descarga antes del intervalo seleccionado para la finalización, se acortará la operación de corte.

18 Transporte

18.1 Transporte del robot cortacéspedes

Al transportar el robot cortacéspedes:



- ▶ Siempre inhabilite el robot cortacéspedes pulsando el botón STOP por 5 segundos antes de levantarlo o transportarlo.
- ▶ Cuando transporte el robot cortacéspedes a mano, sujételo por los mangos delantero y trasero, con la cuchilla lejos de su cuerpo. Nunca intente llevar el robot cortacéspedes por la tapa.
- ▶ Cuando deba transportar el robot cortacéspedes en un vehículo, asegúrelo y ubíquelo en una posición en la que no pueda volcarse, golpearse ni dañarse. Sujete la máquina con piezas de fijación adecuadas (correas o cuerdas) (vea la ilustración de arriba).
- ▶ Asegure todos los demás componentes que deba transportar (p.ej., la estación de carga y los componentes pequeños) para evitar que se vuelquen, golpeen y dañen.

Una observación sobre el transporte de la batería

La batería integrada a este robot cortacéspedes cumple con los requisitos descritos en el Manual UN ST/SG/AC.10/11/Ver.5/Parte III, Subsección 38.3.

El transporte comercial por aire, agua y tierra de celdas y baterías de iones de litio contenidas en el equipo está regulado. La batería integrada a este robot cortacéspedes está clasificada como un producto UN 3481, Clase 9 y grupo de envasado II. El traslado de esta batería debe cumplir con todas las normas de transporte correspondientes. Antes del transporte o traslado, consulte con la empresa de transporte por tierra, agua o aire, o bien con la aerolínea de pasajeros, para determinar si el transporte está prohibido o sujeto a restricciones o exenciones.



Por lo general, el usuario no debe cumplir con ninguna condición adicional para poder transportar este robot cortacéspedes por carretera hasta el sitio donde lo utilizará. Verifique y respete cualquier norma especial que pudiera aplicarse a su situación.

Para obtener más información, visite www.stihlusa.com/battery-transportation-safety.


19 Almacenamiento del cortacéspedes robot y la estación de carga

19.1 Robot cortacéspedes




ADVERTENCIA

Una vez que termine la temporada de corte o siempre que el robot cortacéspedes no esté disponible para servicios de corte, almacene el iMow a cubierto en un lugar seco, seguro y fuera del alcance de los niños o de usuarios no autorizados,  5.4. Un almacenamiento inadecuado puede resultar en un uso no autorizado y en daños en el robot cortacéspedes,  5.4. Nunca coloque ni almacene objetos en el robot cortacéspedes.








⚠ ADVERTENCIA

Si el robot cortacéspedes está húmedo o mojado, séquelo a conciencia antes de almacenarlo para reducir el riesgo de cortocircuitos y descarga eléctrica,  5.4.

⚠ ADVERTENCIA

Las altas temperaturas pueden hacer que la batería integrada genere calor, se rompa, sufra fugas, se incendie o explote y provoque lesiones graves o mortales y daños materiales,  5.5. Almacene el robot cortacéspedes únicamente dentro de un rango de temperatura ambiente de 32 °F a 122 °F (0 °C a 50 °C),  5.5. Nunca almacene el robot cortacéspedes dentro de un vehículo en un clima caluroso,  5.5.

Cuando almacene el robot cortacéspedes durante tres meses o más (p. ej., durante el invierno):

- ▶ Cargue la batería por completo,  12.4.
- ▶ Apague el corte automático,  14.3.
- ▶ Establezca el nivel de seguridad más alto,  15.4.
- ▶ Active la característica de protección de GPS,  15.4.
- ▶ Establezca el modo de energía "ECO",  15.2.
- ▶ Active el bloqueo de equipo,  9.1.
- ▶ Limpie el robot cortacéspedes,  20.
- ▶ Conecte el robot cortacéspedes a la estación de carga.
- ▶ Almacene el robot cortacéspedes y la estación de carga a cubierto en un lugar seco y seguro, fuera del alcance de los niños y de otras personas no autorizadas.
- ▶ Al final de la temporada de corte, proteja los terminales (conectores) retirados de la estación de carga contra los daños ambientales envolviéndolos con una cantidad generosa de cinta aislante o almacenándolos en un recipiente con grasa para que estén protegidos de los elementos.



INDICACIÓN

Cargar por completo la batería antes del almacenamiento contribuirá a evitar daños y a prolongar su vida útil.

INDICACIÓN

Evite el contacto con el cable perimétrico cuando escarifique o airee el césped. También tenga cuidado cuando utilice una desbrozadora cerca del cable perimétrico. El escarificado, la aireación y el desbrozado pueden provocar cortes o daños en el cable perimétrico. Consulte su bosquejo de la superficie a cortar y preste especial atención para evitar el cable perimétrico cuando realice estas tareas.

19.2 Estación de carga y fuente de alimentación**⚠ ADVERTENCIA**

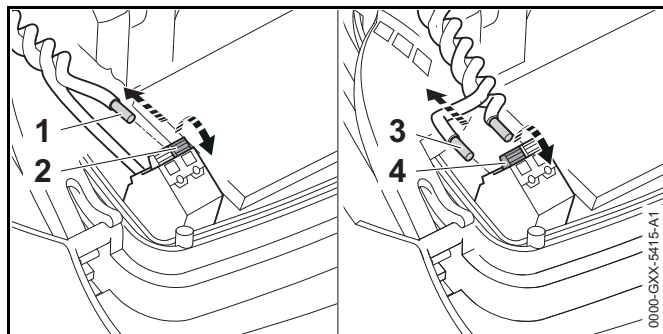
Almacene la estación de carga y la estación dentro de un área seca y segura que sea inaccesible para niños y otros usuarios no autorizados,  6. Un almacenamiento inapropiado puede resultar en el uso no autorizado y daños de la estación de carga o la fuente de alimentación,  6. Nunca coloque o almacene objetos sobre la estación de carga.

⚠ ADVERTENCIA

Para reducir el riesgo de sufrir una descarga eléctrica, siempre desconecte la fuente de alimentación del tomacorriente antes de quitar la cubierta de la estación de carga.

Cuando almacene la estación de carga o la fuente de alimentación por tres meses o más tiempo (p.ej., vacaciones de invierno):

- ▶ Desconecte la fuente de alimentación del tomacorriente.
- ▶ Retire la cubierta de la estación de carga.
- ▶ Abra el tablero.



- ▶ Presione y abra la palanca de sujeción izquierda (2).
- ▶ Retire el extremo pelado del cable perimétrico (1).
- ▶ Cierre la palanca de sujeción.
- ▶ Presione y abra la palanca de sujeción derecha (4).
- ▶ Retire el extremo pelado del cable perimétrico (3).
- ▶ Cierre la palanca de sujeción.
- ▶ Abra la cubierta del conducto para cables y extraiga el cable perimétrico del enchufe de la estación de carga.
- ▶ No retire el cable perimétrico de la superficie a cortar.
- ▶ Desconecte la fuente de alimentación de la estación de carga.
- ▶ Cierre el tablero.
- ▶ Reinstale la cubierta de la estación de carga.
- ▶ Retire la estación de carga.
- ▶ Al final de la temporada de corte, proteja los extremos sueltos del cable perimétrico removidos de la estación de carga envolviéndolos con una generosa cantidad de cinta aislante o guardándolos en un contenedor con grasa para que estén protegidos de los elementos.
- ▶ Almacene la estación de carga y la fuente de alimentación en un sitio seco y seguro, fuera del alcance de niños y otras personas no autorizadas.

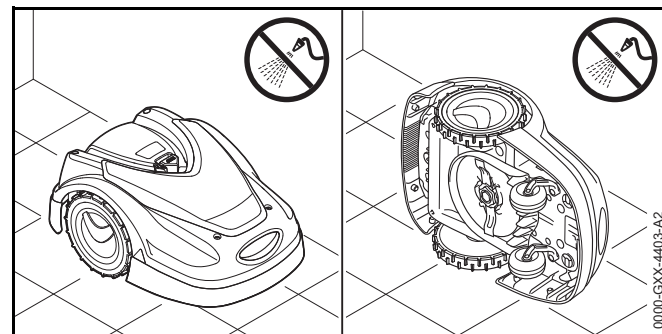
20 Limpieza

20.1 Limpieza del robot cortacésped y la estación de carga

⚠ ADVERTENCIA

Para reducir el riesgo de lesiones personales graves causadas por la activación accidental, active el bloqueo de dispositivo. Desconecte la fuente de alimentación del tomacorriente antes de efectuar los trabajos de limpieza, 7. Los usuarios de este robot cortacésped deben efectuar únicamente el procedimiento de limpieza que se describe en este manual. Para evitar lesiones, siempre use guantes resistentes al manipular la cuchilla de corte.

Para limpiar el robot cortacésped y la estación de carga:



- ▶ Coloque el robot cortacésped en una superficie firme, plana y nivelada para limpiar la parte superior de la unidad.
- ▶ Para realizar la limpieza de la parte inferior de la unidad (cuchilla y equipo de corte), incline el robot cortacésped sobre el lado izquierdo y apóyelo contra una pared (consulte la ilustración anterior).
- ▶ Retire el material acumulado en la carcasa y en el equipo de corte.
- ▶ Limpie la suciedad con un cepillo o un paño. No utilice detergentes ni disolventes fuertes, los cuales pueden dañar o debilitar los componentes de polímeros.

- ▶ Limpie la estación de carga con un cepillo, un paño levemente humedecido o un disolvente de resinas. No use detergentes.
- ▶ Retire la placa de soporte y quite los residuos de pasto.
- ▶ No utilice una manguera ni una hidrolavadora para limpiar el robot cortacéspedes y la estación de carga, ni los rocíe con agua u otros líquidos.

INDICACIÓN

Coloque el robot cortacéspedes en una superficie firme y nivelada. El robot cortacéspedes puede volcarse cuando se encuentra en la posición de limpieza.


INDICACIÓN

No utilice una manguera ni una hidrolavadora para limpiar el robot cortacéspedes o la estación de carga. Si se rocía agua u otros líquidos sobre el cortacéspedes o la estación de carga, se podrían causar daños permanentes. La placa de soporte debe limpiarse con frecuencia si el iMow trabaja frecuentemente en condiciones de humedad. La suciedad depositada entre la placa de soporte y carcasa del equipo de corte puede crear fricción, lo que a su vez genera un mayor consumo de energía.

21 Inspección y mantenimiento


21.1 Intervalos de inspección y mantenimiento

Los siguientes intervalos de mantenimiento son ejemplos y aplican a condiciones estándar de funcionamiento. El uso real y su experiencia determinarán la frecuencia de la inspección y del mantenimiento.



- ▶ Revise regularmente el contador de las "Horas corte" en el menú "Información",  14.4.

En los días con intervalos de actividad:

- ▶ Inspeccione visualmente el robot cortacéspedes y la estación de carga.
- ▶ Revise la hora actual e inicie la siguiente operación de corte en la pantalla.

- ▶ Inspeccione la superficie a cortar. Remueva piedras, piezas de metal, vidrio, cable u otros objetos que pudiera ser lanzado o arrojado por el accesorio de corte o interfiera con la operación del robot cortacéspedes. Ejemplos de los objetos comunes que pudieran interferir con el corte o dañar la cuchilla de corte incluyen muebles de jardín, pelotas, mangueras de jardín, adornos de paisajes, macetas de flores, juguetes y otras herramientas de jardín. Deben evitarse los objetos ocultos en el césped (p.ej., cabezas de aspersores, válvulas de agua, cables eléctricos). Asegúrese de que estos objetos no se encuentren en la superficie a cortar antes de iniciar el robot cortacéspedes.
- ▶ Revise que la batería esté cargada,  12.4.

Semanalmente:

- ▶ Limpie el robot cortacéspedes y la estación de carga,  20.
- ▶ Inspeccione visualmente la cuchilla de corte, las piezas de fijación de cuchilla y equipo de corte para detectar daño (hendiduras, grietas, fracturas, etc.) y desgaste,  21.2.

Cada 200 horas:


- ▶ Cambie la cuchilla de corte. Aparecerá un recordatorio en la pantalla.

Anualmente:

- ▶ Solicite a un concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow que realice un proceso de inspección y mantenimiento al robot cortacéspedes y a la estación de carga cuando la temporada de corte termine.

21.2 Inspección de la cuchilla de corte

ADVERTENCIA

La cuchilla de corte tiene bordes afilados. Si entra en contacto con alguna parte de su cuerpo, puede producirle un corte aunque no esté en movimiento. Siempre use guantes de trabajo resistentes al montar o manipular la cuchilla de corte,  5.3.



⚠ ADVERTENCIA

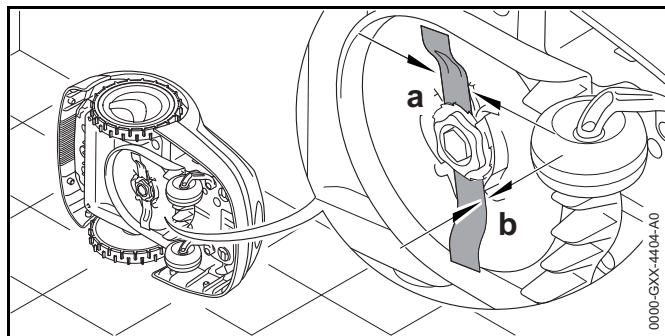
Nunca utilice una cuchilla de corte desafilada o dañada. El uso de una cuchilla desafilada conduce al aumento de las vibraciones, cortes insatisfactorios y un mayor desgaste, en particular si se usa el robot cortacéspedes sobre suelo arenoso o si se lo usa frecuentemente en condiciones secas. Una cuchilla de corte dañada puede vibrar, agrietarse, romperse o salirse del robot cortacéspedes, lo que puede provocar lesiones graves o mortales o daños materiales. Asegúrese de que la cuchilla de corte esté afilada y en buenas condiciones antes de empezar a trabajar.

⚠ ADVERTENCIA

Nunca intente afilar la cuchilla de corte. La cuchilla de corte debe cambiarse cuando pierda su filo, o cada 200 horas de uso, lo que ocurra primero. STIHL recomienda solicitar el cambio de la cuchilla de corte a un concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow para reducir el riesgo de sufrir lesiones graves o fatales por una cuchilla mal instalada.

Para inspeccionar la cuchilla de corte:

- ▶ Active el bloqueo de equipo,  9.
- ▶ Inclíne el robot cortacéspedes hacia un costado y apóyelo sobre una pared estable. Limpie con cuidado la plataforma y la cuchilla de corte,  20.




- ▶ Utilice un calibrador de pinzas para medir el ancho de la cuchilla. La cuchilla debe tener $a = 1$ pulg. (25 mm) de ancho, como mínimo, en el punto más estrecho.

- ▶ Utilice un calibrador de pinzas para medir el grosor de la cuchilla. La cuchilla debe tener un grosor mínimo de $a = 0.05$ pulg. (1.3 mm) en el punto más estrecho.
- ▶ Cambie la cuchilla de corte si las dimensiones medidas no se encuentran dentro de los límites admisibles.

21.3 Cambio de la cuchilla de corte**⚠ ADVERTENCIA**

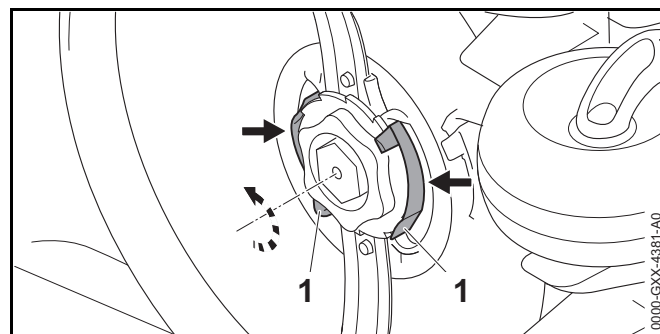
Una cuchilla de corte agrietada, dañada o gastada podría despedazarse a altas velocidades y causar lesiones graves o mortales. Para reducir el riesgo de sufrir lesiones causadas por piezas rotas, revise el estado de la cuchilla de corte antes del montaje y luego realice inspecciones frecuentes a intervalos regulares. No utilice una cuchilla de corte gastada, rota o dañada.

⚠ ADVERTENCIA

La cuchilla de corte tiene bordes afilados. Si entra en contacto con alguna parte de su cuerpo, puede producirle un corte aunque no esté en movimiento. Siempre use guantes de trabajo resistentes al montar o manipular la cuchilla de corte,  5.3.

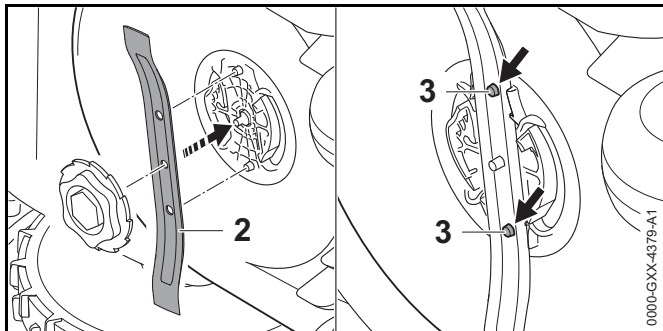
Para cambiar la cuchilla de corte:

- ▶ Inclíne el robot cortacéspedes hacia un costado y apóyelo sobre una pared estable.

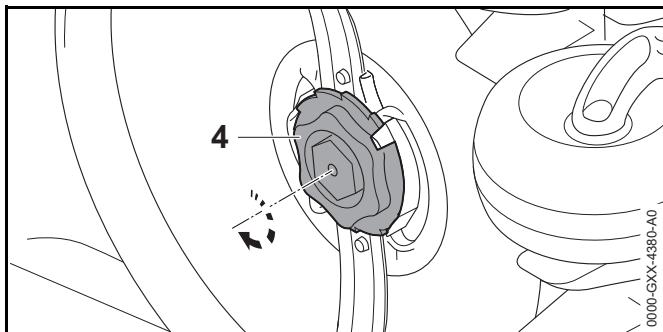


- ▶ Empuje hacia adentro ambas lengüetas (1) y manténgalas presionadas con una mano en la placa de soporte.

- ▶ Extraiga la tuerca de sujeción (2) con la otra mano.
- ▶ Retire la cuchilla de corte con la tuerca de sujeción.



- ▶ Monte la cuchilla de corte (2) nueva de la manera ilustrada. Controle que los retenedores (3) queden bien ubicados en los orificios de la cuchilla de corte.



- ▶ Gire la tuerca de sujeción (4) en el sentido de las agujas del reloj hasta escuchar varios chasquidos audibles.
- ▶ En el menú "Mantenimiento", confirme que ha montado una nueva cuchilla de corte, 15.5.

21.4 Montaje y retiro de la placa portacuchillas

21.4.1 Montaje de la placa de soporte

ADVERTENCIA

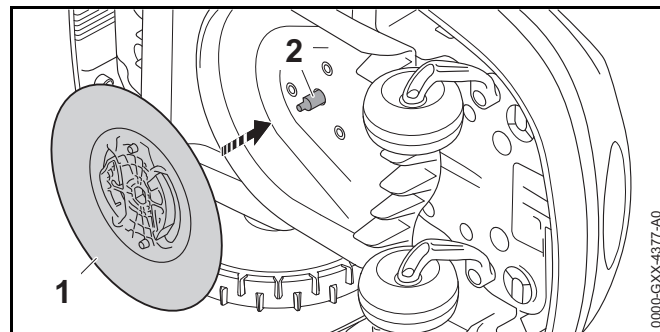
Para reducir el riesgo de lesiones personales causadas por objetos lanzados, no monte una placa de soporte desgastada, rota o dañada.

ADVERTENCIA

Para reducir el riesgo de lacerarse, utilice siempre guantes gruesos de trabajo al montar o manipular de alguna manera la placa de soporte, 5.3.

Para montar la placa de soporte:

- ▶ Inclíne el robot cortacésped hacia un costado y apóyelo sobre una pared, de manera que quede bien firme.
- ▶ Limpie el equipo de corte con un cepillo o un paño levemente humedecido.



- ▶ Limpie el eje de la cuchilla (2) y el montaje de la placa de soporte (1) con un cepillo o un paño levemente humedecido.
- ▶ Presione la placa de soporte sobre el eje de la cuchilla.

INDICACIÓN

Nunca utilice una manguera o una hidrolavadora para limpiar el robot cortacésped ni lo rocíe con agua u otros líquidos. Esto podría causar daños permanentes.

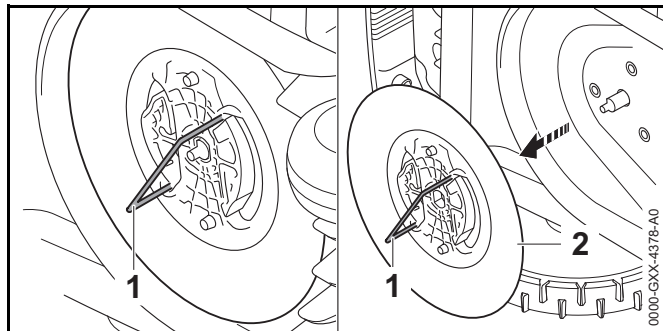
21.4.2 Retiro de la placa de soporte

ADVERTENCIA

Para reducir el riesgo de lacerarse, utilice siempre guantes gruesos de trabajo al montar o manipular de alguna manera la placa de soporte, 5.3.

Para retirar la placa de soporte:

- ▶ Incline el robot cortacésped hacia un costado y apóyelo sobre una pared, de manera que quede bien firme.





- ▶ Introduzca la herramienta de extracción (1) en las aberturas de la placa de soporte (2) y gírela en sentido contrario a las agujas del reloj hasta que se detenga.
- ▶ Sostenga el robot cortacésped con una mano y extraiga la placa de soporte con la herramienta de extracción.

22 Guía de solución de problemas

22.1 Mensajes

Los mensajes proporcionan información acerca de errores activos y recomendaciones. Se muestran en la ventana de diálogo.

- ▶ Para abrir los mensajes, pulse el botón OK en el menú "Mensajes",  14.4. Las recomendaciones y mensajes activos también se muestran en la pantalla de estado,  13.2.
- ▶ Abra el mensaje para mostrar el código de mensaje, el tiempo de incidencia, la prioridad y la frecuencia de la incidencia.



Las recomendaciones etiquetadas con prioridad "Baja" o la categoría "Info" no requieren ninguna acción. El funcionamiento del robot cortacésped continuará. Aparecen en la pantalla de estado alternativamente con el texto "iMow listo para func."



Los errores son etiquetados con prioridad "Mediana" y requieren acción de parte del usuario. El robot cortacésped solo puede seguir en funcionamiento una vez que el error ha sido corregido. Los errores también se reportan en la app iMow.





A los errores se les asigna la prioridad "Alta" y requieren acción de un concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow. El texto "Contacte a su concesionario de iMow" aparecerá en la pantalla. El robot cortacésped solo puede seguir en funcionamiento una vez que el error ha sido corregido por un concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow. Los errores también se reportan en la app iMow.




Mensaje	Posible causa	Solución
0001 – Pérdida de datos Pulse OK para liberar	– El software ha sido actualizado. – Pérdida de voltaje. – Error de software o hardware.	▶ Pulse el botón OK. El robot cortacésped funciona con sus ajustes por defecto. ▶ Revise y, si es necesario, corrija la fecha, la hora y el plan de corte.
0100 – Batería descargada Cargue la batería	Voltaje de la batería demasiado bajo.	▶ Coloque el robot cortacésped en la estación de carga para recargar la batería.
0180 – Temperatura baja Intervalo de temp no alcanzado	La temperatura dentro del robot cortacésped es muy baja.	▶ Deje que el robot cortacésped se caliente a temperatura ambiente.
0181 – Temperatura alta Intervalo de temp excedido	La temperatura dentro del robot cortacésped es muy alta.	▶ Permita que el robot cortacésped se enfríe.
0183 – Temperatura alta	Vea mensaje 0181.	▶ Vea mensaje 0181.
0185 – Temperatura alta	Vea mensaje 0181.	▶ Vea mensaje 0181.
0186 – Temperatura baja	Vea mensaje 0180.	▶ Vea mensaje 0180.

Mensaje	Posible causa	Solución
0187 – Temperatura alta	Vea mensaje 0181.	▶ Vea mensaje 0181.
0302 – Falla de motor Intervalo de temp excedido	La temperatura en el motor izquierdo es muy alta.	▶ Permita que el robot cortacéspedes se enfríe.
0305 – Falla de motor Rueda izquierda está atorada	Sobrecarga en la rueda motriz izquierda.	▶ Limpie el robot cortacéspedes. ▶ Nivele las zonas disperejas (agujeros, depresiones) en la superficie a cortar.
0402 – Falla de motor Intervalo de temp excedido	La temperatura en el motor derecho es muy alta.	▶ Permita que el robot cortacéspedes se enfríe.
0405 – Falla de motor Rueda derecha está atorada	Sobrecarga en la rueda motriz derecha.	▶ Limpie el robot cortacéspedes. ▶ Nivele las zonas disperejas (agujeros, depresiones) en la superficie a cortar.
0502 – Falla motor de corte Intervalo de temp excedido	La temperatura en el motor de corte es muy alta.	▶ Permita que el robot cortacéspedes se enfríe.
0505 – Falla motor de corte Cuchilla bloqueada	– Suciedad entre la placa de soporte y la carcasa del equipo de corte. – El motor de corte no puede ser encendido. – Motor de corte sobrecargado.	▶ Limpie la cuchilla de corte y el equipo de corte. ▶ Limpie la placa de soporte. ▶ Ajuste una altura de corte más alta. ▶ Nivele las zonas disperejas (agujeros, depresiones) en la superficie a cortar.
0701 – Temperatura batería Fuera del rango de temperatura	La temperatura de la batería es muy baja o muy alta.	▶ Permita que el robot cortacéspedes se enfríe o se caliente.
0703 – Batería descargada	Vea mensaje 0100.	▶ Vea mensaje 0100.
0704 – Batería descargada	Vea mensaje 0100.	▶ Vea mensaje 0100.
1000 – Vuelco Pendiente muy empinada	El sensor de inclinación ha detectado un vuelco.	▶ Coloque el robot cortacéspedes sobre sus ruedas, revise que no haya sufrido daños y pulse el botón OK para confirmar el mensaje.

Mensaje	Posible causa	Solución
1010 – iMow elevado Pulse OK para liberar	El robot cortacéspedes ha sido levantado por el capó.	▶ Revise el movimiento del capó y pulse el botón OK para confirmar el mensaje.
1030 – Falla de capó Revise el capó y pulse OK	No se ha detectado ningún capó.	▶ Revise el capó (movimiento, ajuste firme) y confirme el mensaje con el botón OK.
1120 – Capó bloqueado Revise el capó y pulse OK	Colisión permanente detectada.	▶ Libere el robot cortacéspedes, retire el obstáculo o cambie el tendido del cable perimétrico si es necesario. ▶ Pulse el botón OK para confirmar el mensaje. ▶ Revise movimiento del capó y pulse el botón OK para confirmar el mensaje.
1125 – Quitar el obstáculo Revise tendido cable	Cable perimétrico tendido incorrectamente.	▶ Revise el tendido del cable perimétrico y compruebe las distancias con la regla iMow.
1130 – Atorado Libere iMow y pulse OK	– El robot cortacéspedes se ha atorado. – Las ruedas motrices están girando.	▶ Libere el robot cortacéspedes, nivele la superficie a cortar o cambie el tendido del cable perimétrico si es necesario. ▶ Limpie las ruedas motrices. Si es necesario, evite el uso cuando llueva. ▶ Pulse el botón OK para confirmar el mensaje.
1131 – Atascado	Vea mensaje 1130.	▶ Vea mensaje 1130.
1135 – Fuera de superficie Coloque el iMow en la superficie a cortar	El robot cortacéspedes se encuentra fuera de la superficie a cortar.	▶ Regrese el robot cortacéspedes a la superficie a cortar.
1140 – Muy empinado Revise tendido cable	El sensor de inclinación ha detectado una pendiente de más de 22°.	▶ Cambie el tendido del cable perimétrico y bloquee las zonas con césped con inclinaciones mayores a 22°.
1160 – Mango accionado Pulse OK para liberar	El robot cortacéspedes ha sido levantado por un asa de transporte.	▶ Pulse el botón OK para confirmar mensaje.

Mensaje	Posible causa	Solución
1170 – Sin señal Revise la señal del cable perimétrico	<ul style="list-style-type: none"> – Sin recepción de señal del cable durante el funcionamiento. – El robot cortacésped se encuentra fuera de la superficie a cortar. – La estación de carga o los componentes electrónicos fueron reemplazados. 	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Revise la fuente de alimentación a la estación de carga. Revise el LED en la estación de carga. El LED debe iluminarse en rojo durante el funcionamiento. ▶ Regrese el robot cortacésped a la superficie a cortar. ▶ Enlace el robot cortacésped con la estación de carga.
1180 – Cargue iMow Conexión automática no es posible	<ul style="list-style-type: none"> – No se encontró la estación de carga. – Un corredor no está instalado correctamente. 	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Revise el LED de la estación de carga y conecte la estación de carga si es necesario. ▶ Instale correctamente los corredores.
1190 – Error de conexión Estación de carga ocupada	Estación de carga ocupada por un segundo robot cortacésped.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Conecte el robot cortacésped una vez que la estación de carga esté libre otra vez.
1200 – Falla motor de corte	Vea mensaje 0505.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Vea mensaje 0505.
1210 – Falla de motor Rueda atorada	Sobrecarga en una rueda motriz.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Limpie el robot cortacésped. ▶ Nivele las zonas disperejas (agujeros, depresiones) en la superficie a cortar.
1220 – Lluvia detectada Corte interrumpido	El evento de corte se ha detenido o retrasado debido a la lluvia.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ No es necesaria ninguna acción; ajuste el sensor de lluvia si es necesario.
1230 – Error de conexión Cargue iMow	Se ha localizado la estación de carga, la conexión automática no es posible.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Revise la conexión, conecte manualmente el robot cortacésped si es necesario. ▶ Revise el cable perimétrico – asegure el tendido adecuado en la zona de la estación de carga.
2000 – Problema de señal Cargue iMow	Error de señal de cable.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Coloque el robot cortacésped en la estación de carga y pulse el botón OK.
2010 – Cambiar cuchilla Tiempo de marcha permitido agotado	La cuchilla ha estado en uso por más de 200 horas, es necesario el reemplazo.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Cambie la cuchilla de corte. ▶ Confirme el cambio de la cuchilla en el menú "Mantenimiento".












Mensaje	Posible causa	Solución
2020 – Recomendación Requiere servicio anual por parte del concesionario	Mantenimiento recomendado.	▶ Reciba el servicio anual por parte del concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow.
2030 – Batería Tiempo de marcha permitido agotado	Es necesario un cambio de batería.	▶ Solicite a su concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow un cambio de batería.
2031 – Falla de carga Revise los contactos de carga	La carga no puede ser iniciada.	▶ Revise los contactos de carga de la estación de carga y el robot cortacéspedes y limpie si es necesario. ▶ Pulse el botón OK para confirmar el mensaje.
2032 – Temperatura batería Fuera del rango de temperatura	La temperatura de la batería durante la carga es muy baja o muy alta.	▶ Permita que el robot cortacéspedes se enfríe o se caliente.
2040 – Temperatura batería Fuera del rango de temperatura	La temperatura de la batería al iniciar un evento de corte es muy baja o muy alta.	▶ Permita que el robot cortacéspedes se enfríe o se caliente.
2050 – Adaptar plan corte Aumente intervalos de actividad	Los intervalos de actividad se han reducido o eliminado o la duración de corte ha sido extendida – los intervalos de actividad guardados son insuficientes para los eventos de corte necesarios.	▶ Aumente los intervalos de actividad o reduzca la duración de corte.
2060 – Corte finalizado Pulse OK para liberar	El corte en la superficie secundaria ha sido completado exitosamente.	▶ Regrese el robot cortacéspedes a la superficie a cortar y conecte para cargar la batería.
2070 – Señal de GPS Sin recepción en borde	Sin recepción de GPS.	▶ Vuelva a probar el borde,  15.3. ▶ Si el problema persiste, solicite a su concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow que revise el tendido del cable.
2071 – Señal de GPS Sin recepción en punto de inicio 1	Sin recepción de GPS.	▶ Cambie la posición del punto de inicio 1,  15.6.

Mensaje	Posible causa	Solución
2072 – Señal de GPS Sin recepción en punto de inicio 2	Sin recepción de GPS.	► Cambie la posición del punto de inicio 2,  15.6.
2073 – Señal de GPS Sin recepción en punto de inicio 3	Sin recepción de GPS.	► Cambie la posición del punto de inicio 3,  15.6.
2074 – Señal de GPS Sin recepción en punto de inicio 4	Sin recepción de GPS.	► Cambie la posición del punto de inicio 4,  15.6.
2075 – Señal de GPS No hay recepción en zona deseada	Sin recepción de GPS.	► Vuelva a definir la zona deseada en la app iMow. Asegúrese de que la zona deseada y el cable perimétrico se superpongan.
2076 – Señal de GPS Zona deseada no hallada	No pudo encontrarse la zona deseada durante el seguimiento de los bordes.	► Vuelva a definir la zona deseada en la app iMow. Asegúrese de que la zona deseada y el cable perimétrico se superpongan.
2077 – Zona deseada Zona deseada está fuera de zona inicial	La zona deseada está fuera de la superficie a cortar guardada.	► Vuelva a definir la zona deseada en la app iMow. Asegúrese de que la zona deseada y el cable perimétrico se superpongan.
2080 – Red Sin recepción de LTE	Sin recepción celular.	► Contacte a un concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow.
2090 – Módulo de radio Comuníquese con el concesionario	La comunicación el módulo de radio se ha interrumpido.	No se requiere ninguna acción, el firmware se actualizará automáticamente. ► Si el problema persiste, contacte a un concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow.
2100 – Protecc. de GPS Fuera de la zona inicial Máquina deshabilitada	El robot cortacéspedes ha sido retirado de la superficie a cortar guardada.	► Regrese el robot cortacéspedes a la zona inicial e introduzca el código PIN. ► Como alternativa, introduzca el código PIN y ejecute una instalación nueva.
2110 – Protecc. de GPS Nueva ubicación Instalación nueva req.	El robot cortacéspedes se utilizó en una superficie a cortar distinta. La señal de cable de una segunda estación de carga ya ha sido guardada.	► Ejecute instalación nueva.

















Mensaje	Posible causa	Solución
2120 – Bloqueo para niños Bloqueo para niños activado	<ul style="list-style-type: none"> – El sensor de impacto se ha accionado varias veces consecutivas. – El robot cortacéspedes ha sido levantado durante el desplazamiento. 	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Si el sensor de impacto no se acciona de nuevo, no es necesaria ninguna acción. El mensaje quedará automáticamente inactivo en un intervalo máximo de 1 minuto. ▶ Desactive el bloqueo para niños
2400 – iMow restablecido con éxito a la configuración de fábrica	El robot cortacéspedes ha sido reiniciado a configuración de fábrica.	▶ Pulse el botón OK para confirmar mensaje.
4001 – Falla interna Fuera del rango de temperatura	La temperatura en la batería o dentro de la máquina es muy baja o muy alta.	▶ Permita que el robot cortacéspedes se enfríe o se caliente.
4002 – Vuelco	Vea mensaje 1000.	▶ Vea mensaje 1000.
4003 – Capó levantado Revise el capó y pulse OK	El capó ha sido levantado.	▶ Revise el capó y pulse el botón OK para confirmar el mensaje.
4004 – Falla interna Pulse OK para liberar	<ul style="list-style-type: none"> – Error en la secuencia del programa. – Fallo eléctrico durante el corte automático. – Robot cortacéspedes se encuentra fuera de la superficie a cortar. 	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Revise la fuente de alimentación a la estación de carga. Revise el LED en la estación de carga. El LED debe iluminarse en rojo durante el funcionamiento. ▶ Regrese el robot cortacéspedes a la superficie a cortar. ▶ Pulse el botón OK para confirmar mensaje.
4005 – Falla interna	Vea mensaje 4004.	▶ Vea mensaje 4004.
4006 – Falla interna	Vea mensaje 4004.	▶ Vea mensaje 4004.
4008 – Falla interna	Vea mensaje 4004.	▶ Vea mensaje 4004.
4027 – botón STOP pulsado Pulse OK para liberar	El botón STOP ha sido pulsado.	▶ Pulse el botón OK para confirmar mensaje.

22.2 Robot cortacéspedes












Siempre active el bloqueo de equipo antes de efectuar cualquier inspección, limpieza o mantenimiento.

Condición	Posible causa	Solución
El robot cortacéspedes funciona en los intervalos incorrectos.	Hora y fecha configurados incorrectamente.	► Configure la hora y fecha,  15.2.
	Intervalos de actividad configurados incorrectamente.	► Configure los intervalos de actividad,  14.6.
	El robot cortacéspedes ha sido utilizado por individuos no autorizados.	► Establezca el nivel de seguridad como "Mediana" o "Alta",  15.4.
El robot cortacéspedes no logra funcionar durante un intervalo de actividad.	La batería se está cargando.	► Permita que la batería termine de cargarse,  12.4.
	Corte automático apagado.	► Encender corte automático,  15.2.
	Intervalo de actividad desactivado.	► Libere el intervalo de actividad,  14.6.
	Lluvia detectada.	► Ajuste el sensor de lluvia,  15.2.
	Se ha cumplido la duración de corte semanal, no se requieren más operaciones de corte esa semana.	► No es necesaria ninguna otra acción, las operaciones de corte se distribuyen automáticamente a lo largo de la semana – si es necesario, inicie la operación de corte con el comando "Corte",  14.3.
	Mensaje activo.	► Rectifique el error mostrado y pulse el botón OK para confirmar el mensaje.
	– Estación de carga no conectada a la fuente de alimentación. – Robot cortacéspedes muy caliente / muy frío. – Falla eléctrica.	► Revise la fuente de alimentación a la estación de carga,  10.3. ► Permita que el robot cortacéspedes se caliente o se enfríe gradualmente a una temperatura ambiente de alrededor de 50 °F a 68 °F (10 °C a 20 °C). ► Revise la fuente de alimentación.
El robot cortacéspedes no corta después de que se han utilizado los comandos "Comenzar a cortar" o "Comenzar corte con retardo".	Carga de la batería insuficiente.	► Cargue la batería,  12.4.
	Lluvia detectada.	► Ajuste el sensor de lluvia,  15.2.
	Mensaje activo.	► Rectifique el error mostrado y pulse el botón OK para confirmar el mensaje.













Siempre active el bloqueo de equipo antes de efectuar cualquier inspección, limpieza o mantenimiento.

Condición	Posible causa	Solución
	El botón de encendido/apagado/posición inicial situado en la estación de carga ha sido pulsado dos veces. Homecall está activo.	► Pulse el botón de encendido/apagado/posición inicial dos veces para apagar Homecall o repita el comando después de la conexión.
El robot cortacéspedes no está funcionando y no se muestra nada en la pantalla.	<ul style="list-style-type: none"> – La máquina está en espera. – Batería descargada. 	<ul style="list-style-type: none"> ► Pulse cualquier botón para encender el robot cortacéspedes. Aparece la pantalla de estado,  13.2. ► Si el robot cortacéspedes sigue sin funcionar, solicite un cambio de batería a su distribuidor autorizado de servicio STIHL iMow.
El robot cortacéspedes emite ruidos y vibraciones.	La cuchilla está dañada.	► Reemplace la cuchilla de corte y retire todos los obstáculos del césped,  21.3.
	El equipo de corte está muy sucio	► Limpie el equipo de corte,  20.
Resultados deficientes de alcolchado/mulching o de corte.	El césped es muy alto en relación con la altura de corte.	► Ajuste la altura de corte,  17.4.
	El césped está extremadamente mojado.	<ul style="list-style-type: none"> ► Ajuste el sensor de lluvia,  15.2. ► Cambie los intervalos de actividad,  14.6.
	La cuchilla de corte está desafilada o desgastada.	► Cambie la cuchilla de corte,  21.3.
	Intervalos de actividad insuficientes, duración de corte demasiado corta.	<ul style="list-style-type: none"> ► Aumente o agregue intervalos de actividad,  14.6. ► Aumente la duración de corte,  14.7.
	Tamaño de la superficie a cortar establecido incorrectamente.	► Cree un nuevo plan de corte,  14.5.
	Largos periodos de lluvia.	<ul style="list-style-type: none"> ► Permita el corte durante la lluvia,  15.2. ► Aumente los intervalos de actividad,  14.6.
Pantalla en un idioma extranjero	El valor de ajuste de idioma ha sido cambiado.	► Configure el idioma,  10.2.
Manchas marrones (terrosas) aparecen en la superficie a cortar.	La duración de corte es muy larga en relación a la superficie a cortar.	► Reduzca la duración de corte,  14.6.
	El cable perimétrico se ha tendido con un radio excesivamente ajustado.	► Corrija el tendido del cable perimétrico,  11.
	Tamaño de la superficie a cortar establecido incorrectamente.	► Cree un nuevo plan de corte,  14.5.










Siempre active el bloqueo de equipo antes de efectuar cualquier inspección, limpieza o mantenimiento.

Condición	Posible causa	Solución
Las operaciones de corte son sustancialmente más cortas de lo habitual.	El césped está muy alto o muy mojado.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Ajuste la altura de corte,  17.4. ▶ Ajuste el sensor de lluvia,  15.2. ▶ Cambie los intervalos de actividad,  14.6.
	La máquina (equipo de corte, ruedas motrices) está muy sucia.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Limpie la máquina,  20.
	La batería ha llegado al final de su vida útil.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Solicite a su concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow un cambio de batería.
El robot cortacéspedes está conectado, la batería no se carga.	La batería no necesita ser cargada.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ No se requiere ninguna acción. La carga de la batería ocurre automáticamente por debajo de cierto voltaje.
	Estación de carga no conectada a la fuente de alimentación.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Revise la fuente de alimentación a la estación de carga,  10.3.
	Conexión incorrecta.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Coloque el robot cortacéspedes en la superficie a cortar y envíelo de regreso a la estación de carga ( 14.3), revise que la conexión se efectúe correctamente. Si es necesario, corrija la posición de la estación de carga,  10.3.
	Contactos de carga corroídos.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Solicite a su concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow que replazce los contactos de carga.
La conexión no funciona.	Zona de entrada a la estación de carga está desnivelada.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Nivele la zona de entrada a la estación de carga,  14.3.
	Ruedas motrices o placa base sucias.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Limpie las ruedas motrices y la placa base de la estación de carga,  20.
	Cable perimétrico tendido incorrectamente en la zona de la estación de carga.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Vuelva a tender el cable perimétrico. Asegure el tendido adecuado en la zona de la estación de carga,  11.
	Extremos del cable perimétrico no fueron cortados.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Corte el cable perimétrico como se describe y tiéndalo sin el exceso de longitud. No enrolle los extremos sobrantes,  10.5.
El robot cortacéspedes pasa de largo la estación de carga o se conecta en ángulo.	Señal de cable afectada.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Enlace nuevamente el robot cortacéspedes con la estación de carga. Asegúrese de que el robot cortacéspedes esté correctamente alineado a la estación de carga.

Siempre active el bloqueo de equipo antes de efectuar cualquier inspección, limpieza o mantenimiento.

Condición	Posible causa	Solución
	Cable perimétrico tendido incorrectamente en la zona de la estación de carga.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Vuelva a tender el cable perimétrico. Asegure el tendido adecuado en la zona de la estación de carga,  11. ▶ Compruebe la correcta conexión de los extremos del cable perimétrico en la estación de carga,  10.5.
El robot cortacéspedes ha cruzado el cable perimétrico.	Cable perimétrico tendido incorrectamente, las distancias no son correctas.	▶ Revise el tendido del cable perimétrico,  10.7.
	Pendiente muy empinada en la superficie a cortar.	▶ Revise las distancias con la regla iMow,  11.3.
	Robot cortacéspedes afectado por interferencias.	▶ Contacte a un concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow.
El robot cortacéspedes se atora con frecuencia.	Altura de corte demasiado baja.	▶ Aumente la altura de corte,  17.4.
	Ruedas motrices sucias.	▶ Limpie las ruedas motrices,  20.
	Depresiones u obstáculos en la zona de corte.	▶ Rellene los agujeros en la superficie a cortar, instale superficies excluidas alrededor de obstáculos como raíces expuestas, quite los obstáculos.
El sensor de impacto no se activa cuando el robot cortacéspedes choca con un obstáculo.	Obstáculo bajo (altura menor a 3.9 pulg. (10 cm)).	▶ Retire el obstáculo u obstrúyalo con una superficie excluida,  11.6.
	El obstáculo no está fijado firmemente al suelo, por ejemplo, fruta caída o una pelota de tenis.	▶ Inicie todas las operaciones de corte en la estación de carga en superficies a cortar adecuadas,  15.6.
Carriles de guía en el borde de la superficie a cortar.	Corte de borde demasiado frecuente.	▶ Apague el corte de borde o disminuya la frecuencia a una vez por semana,  15.3.
	Puntos de inicio en uso.	▶ Inicie todas las operaciones de corte en la estación de carga en superficies a cortar adecuadas,  15.6.
	La batería se carga con mucha frecuencia hacia el final de su vida útil.	▶ Solicite a su concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow un cambio de batería.
	Regreso desplazado (pasaje) no está encendido.	▶ Encienda el regreso desplazado,  15.2.
Césped sin cortar en el borde de la zona de corte.	Corte de borde apagado.	▶ Corte el borde una o dos veces por semana,  15.3

Siempre active el bloqueo de equipo antes de efectuar cualquier inspección, limpieza o mantenimiento.

Condición	Posible causa	Solución
	Cable perimétrico tendido incorrectamente.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Revise el tendido del cable perimétrico,  10.7. ▶ Revise las distancias con la regla iMow,  11.3.
	El césped está fuera del alcance de la cuchilla.	▶ Corte regularmente las superficies sin cortar con una desbrozadora adecuada.
Sin señal del cable	Estación de carga apagada – el LED no está encendido.	▶ Encienda la estación de carga,  12.
	Estación de carga desconectada del tomacorriente – el LED está apagado.	▶ Revise la fuente de alimentación a la estación de carga,  10.3.
	Cable perimétrico no conectado a la estación de carga – el LED rojo parpadea.	▶ Conecte el cable perimétrico a la estación de carga,  10.5.
	Rotura en el cable perimétrico – el LED rojo parpadea.	▶ Busque la rotura del cable ( 22.3), luego repare el cable perimétrico con conectores de cable,  11.14.
	El robot cortacéspedes y la estación de carga no están enlazados.	▶ Enlace robot cortacéspedes con estación de carga,  10.6.
	Error en sistema electrónico.	▶ Contacte a un concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow.
	El cable perimétrico tendido es muy corto – el LED rojo parpadea rápidamente a intervalos,  12.1.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Instale el STIHL Small Area Module AKM 100 (accesorio especial). ▶ Contacte a un concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow.
El robot cortacéspedes no está recibiendo ninguna señal de GPS.	Se está estableciendo la conexión con los satélites.	No se requiere ninguna otra acción. El establecimiento de la conexión puede tomar unos minutos.
	3 o menos satélites dentro del rango.	No se requiere ninguna otra acción. El establecimiento de la conexión puede tomar unos minutos.
	Sin señal de GPS.	▶ Evite o quite los obstáculos que puedan estar bloqueando la señal (por ejemplo, árboles, toldos).
El robot cortacéspedes no puede ser alcanzado mediante la app iMow.	Módulo celular inactivo.	El módulo celular se apaga durante el enlazamiento, luego se reactiva y el robot cortacéspedes puede ser alcanzado nuevamente.

Siempre active el bloqueo de equipo antes de efectuar cualquier inspección, limpieza o mantenimiento.

Condición	Posible causa	Solución
	Robot cortacéspedes en modo de espera.	► Pulse el botón para activar el robot cortacéspedes, configure el modo de energía "Estándar".
	El smartphone o la tablet no están conectados a Internet.	► Conecte a Internet el dispositivo en el que está instalada la app.
	El robot cortacéspedes no está asociado con la dirección de correo electrónico correcta.	► Corrija la dirección de correo electrónico.

22.3 Identificación de la rotura de cable

El LED en la estación de carga destella en rojo cuando se produce una rotura en el cable perimétrico.

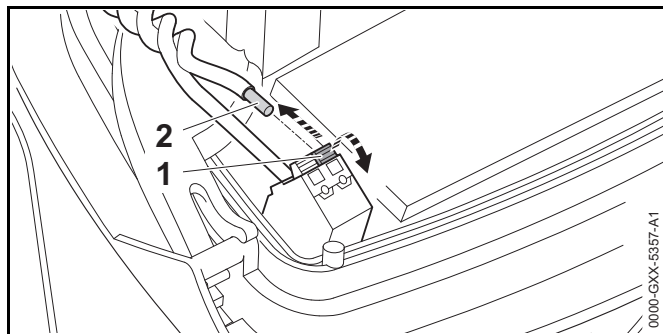
Las siguientes instrucciones describen cómo se debe buscar una rotura en un cable en sentido de las agujas del reloj, es decir, recorriendo el cable perimétrico en sentido de las agujas del reloj desde la estación de carga. El proceso de identificación también se puede efectuar en sentido contrario a las agujas del reloj, si es necesario. Sin embargo, si efectúa la búsqueda en sentido contrario a las agujas del reloj, hay que desconectar el extremo derecho del cable perimétrico.

⚠ ADVERTENCIA

Para reducir el riesgo de sufrir una descarga eléctrica, siempre desconecte la fuente de alimentación del tomacorriente antes de quitar la cubierta de la estación de carga.

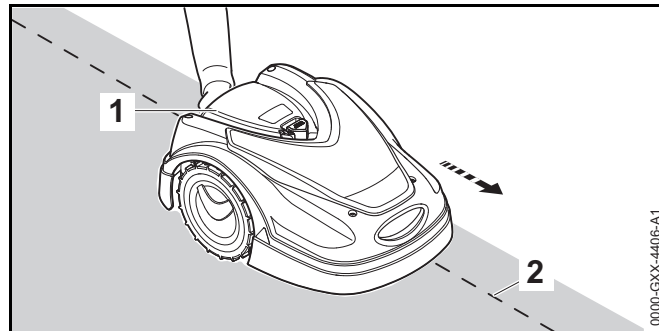
Para identificar una rotura en el cable:

- ▶ Pulse el botón de encendido/apagado/posición inicial en la estación de carga una vez para activar la búsqueda de rotura de cable. El LED en la estación de carga continuará destellando en rojo mientras esté activa la función de búsqueda.



- ▶ Desconecte la fuente de alimentación del tomacorriente.
- ▶ Retire la cubierta de la estación de carga y abra el tablero.
- ▶ Presione y abra la palanca de sujeción izquierda (1).

- ▶ Retire el extremo izquierdo (2) del cable perimétrico que se había pelado.
- ▶ Cierre la palanca de sujeción (1).
- ▶ Cierre el tablero y vuelva a fijar la cubierta de la estación de carga.




- ▶ En el menú "Mantenimiento", seleccione la entrada "Hallar rotura cable" y pulse el botón OK.
- ▶ Levante ligeramente el robot cortacésped por el asa de transporte trasero (1) y alivie el peso ejercido sobre las ruedas motrices. Empuje la máquina, que descansa sobre las ruedas frontales. Siga el cable perimétrico (2).
- ▶ Partiendo de la estación de carga, siga el borde de la superficie a cortar en sentido de las agujas del reloj con el robot cortacésped (1). Compruebe que el cable perimétrico (2) corra bajo el sensor del cable en el robot cortacésped. Los sensores del cable están instalados en una posición protegida a la izquierda y a la derecha del robot cortacésped, en la parte delantera de la unidad.
- ▶ Durante el proceso de identificación de la rotura del cable, se indicará en pantalla la intensidad de la señal. Los sensores del cable se encontrarán en la posición óptima encima del cable perimétrico cuando este valor se encuentre en su máximo.



Mientras los sensores del cable reciban correctamente la señal del cable, aparecerá este símbolo en pantalla.



En la zona de la rotura del cable, la señal perderá intensidad y aparecerá el siguiente símbolo en pantalla.

- ▶ Utilice un conector de cable para reparar la rotura,  11.14. Si es necesario, cambie el recorrido del cable perimétrico en la zona donde se produjo la rotura.

INDICACIÓN

Si usted no logra identificar la rotura del cable mediante el procedimiento descrito, comuníquese con el concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow.

23 Especificaciones

23.1 Robot cortacéspedes (iMow) STIHL RMI 422.0 PC-L

RMI = robot cortacéspedes, automático y de batería.

- Ancho de corte: 7.9 pulg. (20 cm)
- Altura de corte: 0.79 pulg. a 2.4 pulg. (20 mm a 60 mm)
- Velocidad de cuchilla: 4450 RPM.
- Peso: 19.8 lbs. (10 kg)
- Aislamiento: Clase III (diseñado para conectarse con una fuente de alimentación de muy baja tensión de seguridad/independiente(SELV))
- Grado de protección: IPX4 (protegido contra el rociado y salpicado de agua desde todas direcciones).
- Rango de temperatura ambiente permisible durante el funcionamiento: 41 °F a 104 °F (5 °C a 40 °C)
- Rango de temperatura ambiente permisible durante el almacenamiento: 32 °F a 122 °F (0 °C a 50 °C)
- Bandas móviles de radiofrecuencias admitidas: E-GSM-900, DCS-1800.
- Máxima potencia de transmisión radiada:
 - E-GSM-900: 880 a 915 MHz, 33.0 dBm.

- DCS-1800: 1710 a 1785 MHz, 30.0 dBm.
- Rango de frecuencia del cable perimétrico y búsqueda de lazos: 1 kHz a 90 kHz.
- Máxima intensidad de campo: < 72 µA/m.

23.2 Batería STIHL AAI 80

Tipo aprobado de fuente de alimentación: Estación de carga STIHL ADO 401 junto con una fuente de alimentación OWA-60U-27VUSM.

- Tecnología de la batería: Iones de litio.
- Voltaje: 18.5 V.
- Capacidad nominal en Ah¹: 4.5 Ah.
- Energía almacenada en Wh²: 83 Wh.
- Peso en kg: 3.1 lbs. (1.4 kg)
- Rango de temperatura ambiente permisible durante el uso o el almacenamiento: 14 °F a 122 °F (- 10 °C a 50 °C)

23.3 Estación de carga STIHL ADO 401 y fuente de alimentación OWA-60U-27VUSM

Estación de carga STIHL ADO 401

- Fuente de alimentación aprobada: Fuente de alimentación OWA-60U-27VUSM.
- Voltaje: 27 V.
- Amperaje: 2.3 A.
- Aislamiento: Clase III (diseñado para conectarse con una fuente de alimentación de muy baja tensión de seguridad/independiente (SELV))
- Grado de protección: IPX4 (protegido contra el rociado y salpicado de agua desde todas direcciones).

¹ Capacidad nominal calculada de acuerdo con el estándar IEC 61960. La energía utilizable por el usuario será menor.

² La batería está marcada con su energía almacenada tal como la proporcionó el fabricante de la celda. La energía utilizable por el usuario será menor.

- Peso: 6.6 lbs. (3 kg)
- Rango de temperatura ambiente permisible durante el uso o el almacenamiento: 32 °F a 122 °F (0 °C a 50 °C)

Fuente de alimentación OWA-60U-27VUSM

Para uso únicamente con la estación de carga STIHL ADO 401.

- Voltaje de entrada: 100 V a 240 V.
- Frecuencia: 50/60 Hz.
- Voltaje de salida: 27 V.
- Aislamiento: Clase II (aislamiento doble).
- Capacidad de protección para cuerpo: IP67 (protección total contra el ingreso de polvo).
- Rango de temperatura ambiente permisible durante el uso o el almacenamiento: 32 °F a 122 °F (0 °C a 50 °C)

23.4 Símbolos del robot cortacéspedes, la batería, la estación de carga y la fuente de alimentación

Símbolo	Explicación
V	Voltio
Hz	Hertz
A	Amperio
Ah	Amperio-hora
W	Vatio
Wh	Vatio-hora
AC	Corriente alterna
IP	Grado de protección eléctrica



Ancho de corte de la cuchilla, expresado en centímetros.



Los productos STIHL no se deben desechar junto con la basura del hogar, sino en conformidad con las leyes y normas locales, estatales y federales provistas en este manual, 25.

— — — Corriente continua.



Cantidad de celdas y contenido energético según las especificaciones del fabricante de celdas. La energía utilizable será menor.



El sello de la RBRC indica que STIHL ya aportó dinero para el reciclado de la batería.



Aislamiento: Clase III (diseñado para conectarse con una fuente de alimentación de muy baja tensión de seguridad/independiente (SELV))



Certificado/marca de listado de UL.



Certificado/marca de listado de UL.



Nivel de eficiencia energética.

23.5 Mejoramientos técnicos

STIHL tiene la filosofía de mejorar continuamente todos sus productos. Como resultado de ello, periódicamente se introducen cambios de diseño y mejoras. Por lo tanto, es posible que algunos cambios, modificaciones y mejoras no se describan en este manual. Si las características de funcionamiento o la apariencia de su máquina difieren de las descritas en este manual, comuníquese con el concesionario STIHL para obtener la ayuda que requiera.

23.6 Declaración de cumplimiento con norma FCC 15

Este dispositivo contiene un transmisor (ID de FCC: XPY2AGQN4NNN) y cumple con la parte 15 de las normas de la FCC.

El funcionamiento está sujeto a las dos condiciones dadas a continuación:

- Este dispositivo no deberá causar interferencias nocivas.
- Este dispositivo deberá aceptar todas las interferencias que reciba, incluso las interferencias que pudieran causar un funcionamiento no deseado.

Nota: Este equipo ha sido sometido a pruebas y se ha hallado que cumple con los límites de los dispositivos digitales Categoría B, según la parte 15 de las normas de la FCC. Estos límites están diseñados para ofrecer protección razonable contra las interferencias nocivas en una instalación residencial. Este equipo genera, utiliza y puede irradiar energía a radiofrecuencias y, si no se lo instala y utiliza conforme a las presentes instrucciones, podría causar interferencias nocivas para las comunicaciones por radio. No obstante, no se ofrece garantía alguna de que la interferencia no ocurrirá en una instalación particular.


Si este equipo llegara a causar interferencias perjudiciales a la recepción de radio o televisión, lo cual puede determinarse encendiendo y apagando el equipo, se le indica al usuario que intente corregir la interferencia tomando alguna de las siguientes medidas:

- Reoriente o cambie la ubicación de la antena de recepción.
- Aumente la separación entre el equipo y el receptor.
- Conecte el equipo a un tomacorriente de un circuito diferente al cual está conectado el receptor.
- Consulte a un concesionario de servicio autorizado de STIHL o a un técnico de radio/TV con experiencia para recibir ayuda.

No cambie ni modifique este producto en modo alguno, a menos que se le indique específicamente hacerlo en este manual, puesto que podría anular la autoridad de usarlo.

24 Piezas y equipos de repuesto

24.1 Piezas de repuesto originales de STIHL

STIHL recomienda el uso de piezas de repuesto originales de STIHL. Es posible identificar las piezas originales de STIHL por el número de pieza STIHL, el logotipo de **STIHL** y, en ciertos casos, el símbolo  de piezas STIHL. En las piezas pequeñas el símbolo puede aparecer solo.

24.2 Repuestos y accesorios estándar

Repuestos

- Chuchilla de corte: 6301 702 0101

Accesorios

- Juego de instalación Kit S para zonas de corte de hasta 600 yd² (500 m²) (incluye 150 estacas AFN 075.0 para cables, 3 conectores de cable ADV 010.0).
- Juego de instalación Kit L para zonas de corte de 0.5 acres a 1 acre (2,000 m² a 4,000 m²) (incluye 375 estacas AFN 075.0 para cables, 7 conectores de cable ADV 010.0).
- Módulo para zonas pequeñas AKM 100.0 de STIHL para corte de zonas de menos de 120 yd² (100 m²), o si el cable perimétrico tiene una longitud total menor que 575 pies (175 m).

25 Eliminación

25.1 Eliminación del robot cortacéspedes, la estación de carga y la fuente de alimentación

ADVERTENCIA

Aunque parezca que esté descargada, la batería de iones de litio integrada en el robot cortacéspedes podría nunca descargarse por completo y aún podría producir una corriente de cortocircuito peligrosa. Manipule la batería descargada/agotada con cuidado. Si se daña o expone a altas temperaturas, podría tener fugas, generar calor, incendiarse o explotar.

Los productos STIHL no se deben desechar junto con la basura del hogar, sino de la manera en que se detalla en este manual.

- ▶ Lleve el robot cortacéspedes a un concesionario de servicio autorizado de STIHL para que retire y recicle la batería integrada.

- ▶ Lleve la estación de carga, la fuente de alimentación, los accesorios y el embalaje a un vertedero autorizado para reciclaje ecológico.
- ▶ Respete todas las normas y regulaciones locales, estatales y federales de eliminación de desechos.
- ▶ Comuníquese con su concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow para obtener la información más actualizada sobre eliminación de desechos y reciclaje.



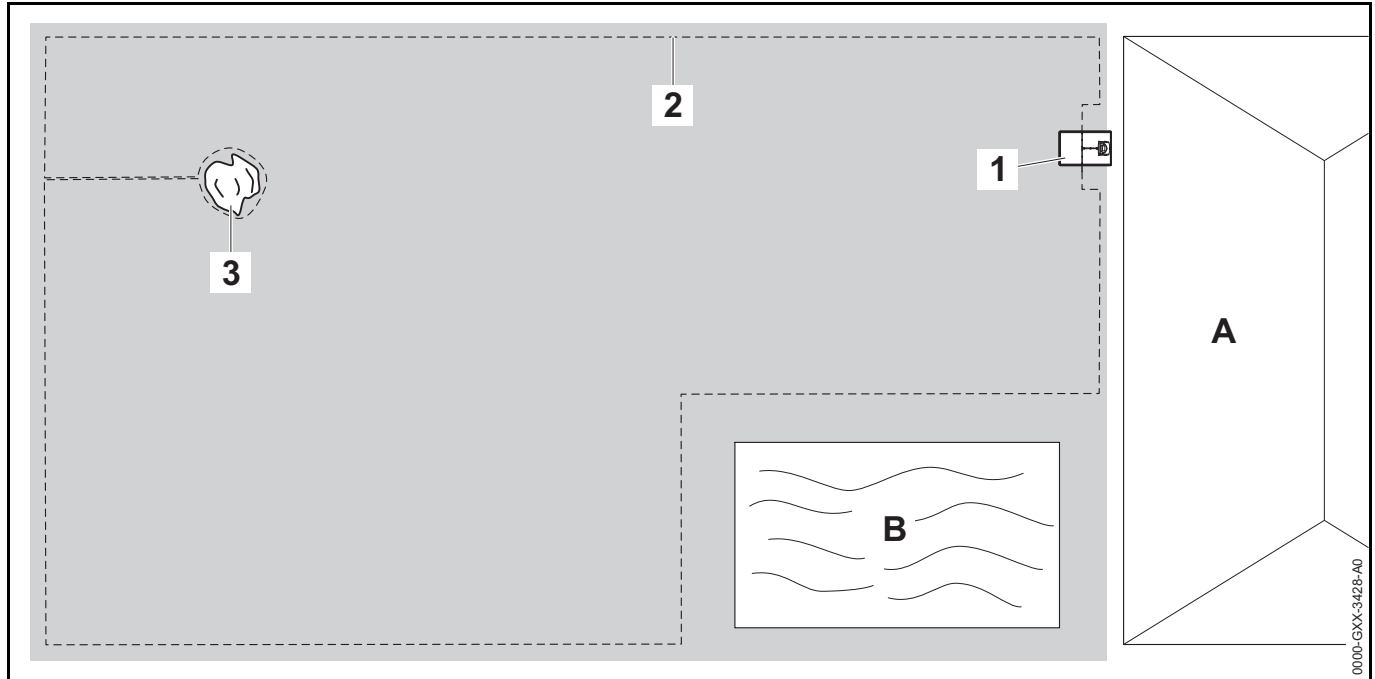
STIHL está comprometida al desarrollo de productos que sean ambientalmente responsables. Este compromiso no termina cuando el producto sale del concesionario de servicio autorizado STIHL de iMow. STIHL se asoció con la RBRC (Corporación de Reciclaje de Baterías Recargables) para fomentar la recolección y el reciclaje de baterías de iones de litio STIHL gastadas en los Estados Unidos y Canadá.

El sello de la RBRC indica que STIHL ya aportó dinero para el reciclado de la batería. La RBRC cuenta con un número telefónico gratuito (1-800-822-8837) que le permite acceder a información sobre lugares de reciclaje de baterías y sobre las prohibiciones o restricciones respecto a la eliminación de baterías en su zona.

26 Ejemplos de instalación

26.1 Ejemplos de instalación

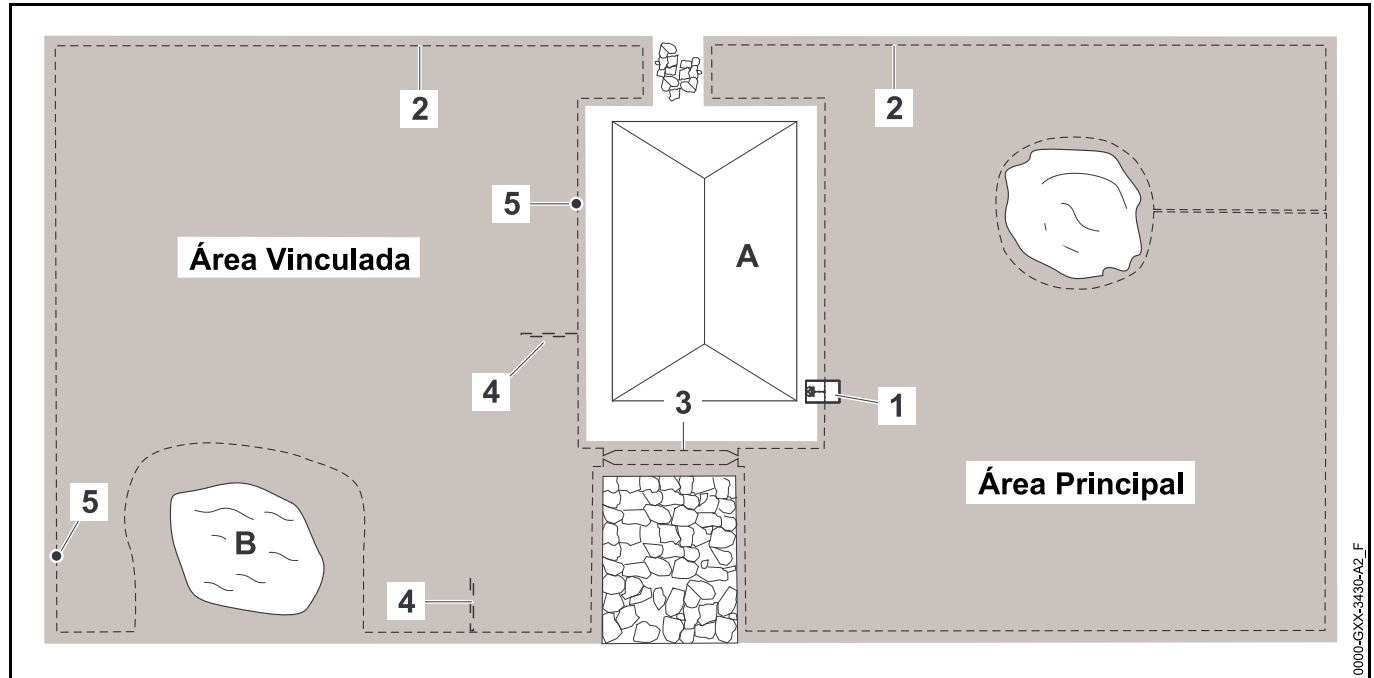
Superficie de corte rectangular con un árbol y una piscina.



- **Estación de carga:** Ubicación (1) al lado de la casa (A).
- **Superficie excluida:** Instalación alrededor del árbol aislado (3), partiendo de un tramo de unión instalado en ángulo recto hacia el perímetro de la superficie a cortar.
- **Piscina:** Distancia entre cable perimétrico (2) y piscina (B): 3.3 pies (1 m).
- **Distancias del cable:**
 - La distancia de los obstáculos sobre los que puede viajar el cortacésped, como patios y veredas con una diferencia máxima de altura entre la superficie del césped y el obstáculo de +/- 0.4 pulg. (1 cm): 0 pulg. (0 cm)
 - Distancia respecto a obstáculos elevados: 11 pulg. (28 cm)
 - Distancia del árbol: 11 pulg. (28 cm)
 - Distancia con respecto a la piscina: 3.3 pies (1 m).
- **Programación:** No se necesitan modificaciones adicionales después de que se haya determinado el tamaño de la superficie a cortar.

- **Detalles:** Las zonas sin cortar alrededor de la piscina deben cortarse manualmente o cortarse con una desbrozadora u otra herramienta adecuada.

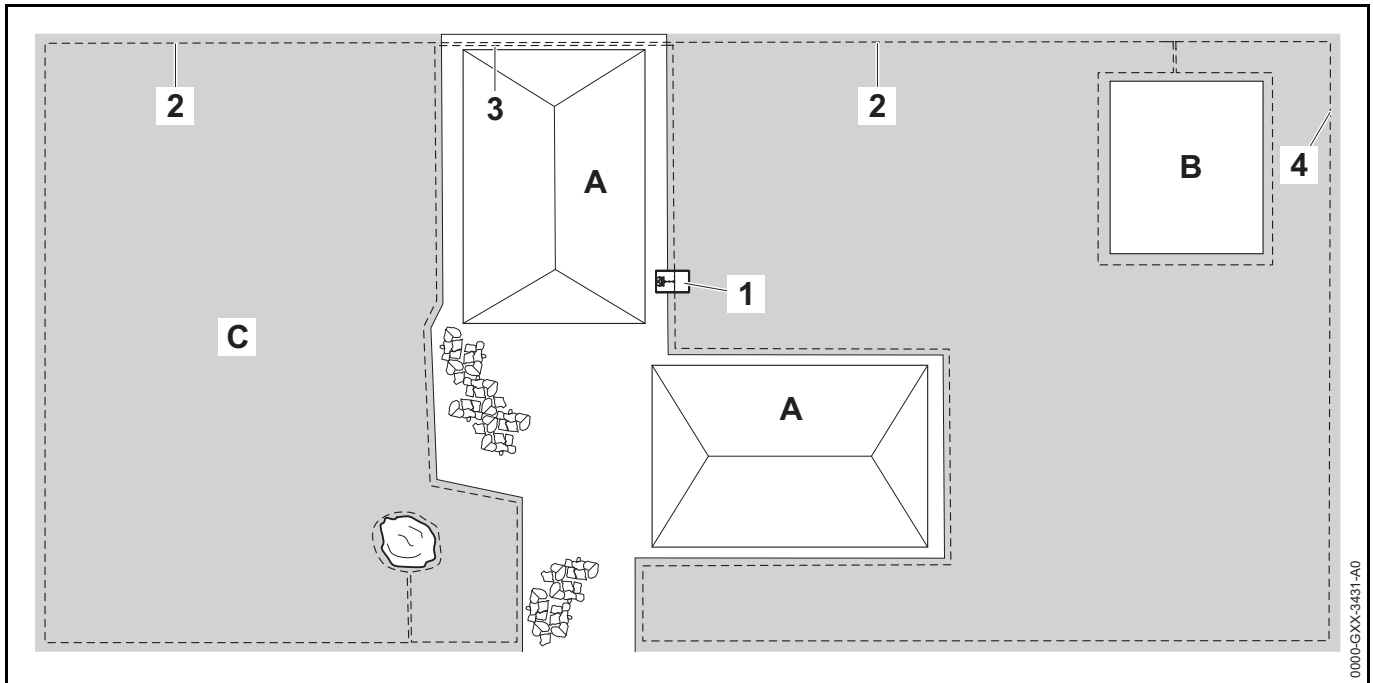
Superficie de corte dividida con un estanque y un árbol aislado:



- **Estación de carga:** Ubicación (1) al lado de la casa (A).
- **Superficie excluida:** Instalación alrededor del árbol aislado, partiendo de un tramo de unión instalado en ángulo recto hacia el perímetro de la superficie a cortar.
- **Estanque:** Distancia del cable perimétrico (2) al estanque (B): 3.3 pies (1 m).
- **Distancias del cable:**
 - La distancia de los obstáculos sobre los que puede viajar el cortacésped, como patios y veredas con una diferencia máxima de altura entre la superficie del césped y el obstáculo de +/- 0.4 pulg. (1 cm): 0 pulg. (0 cm)
 - Distancia respecto a obstáculos elevados: 11 pulg. (28 cm)
 - Distancia alrededor del árbol: 11 pulg. (28 cm)
- Distancia con respecto al estanque: 3.3 pies (1 m).
- **Zona confinada:** Instalación de un corredor (3) con una distancia del cable de 9 pulg. (22 cm).
- **Lazos de búsqueda:** Instalación de dos lazos de búsqueda (4) con una distancia mínima de la entrada del corredor 6.6 pies (2 m) para usar la función regreso a la estación. Tenga en cuenta la distancia mínima con respecto a las esquinas, 11.9.
- **Programación:** Defina el tamaño total de la superficie a cortar, programe dos puntos de inicio (5) (cerca de la estación de carga y en la esquina cerca del estanque) – frecuencia de inicio de 2 de 10 operaciones en ambos casos.

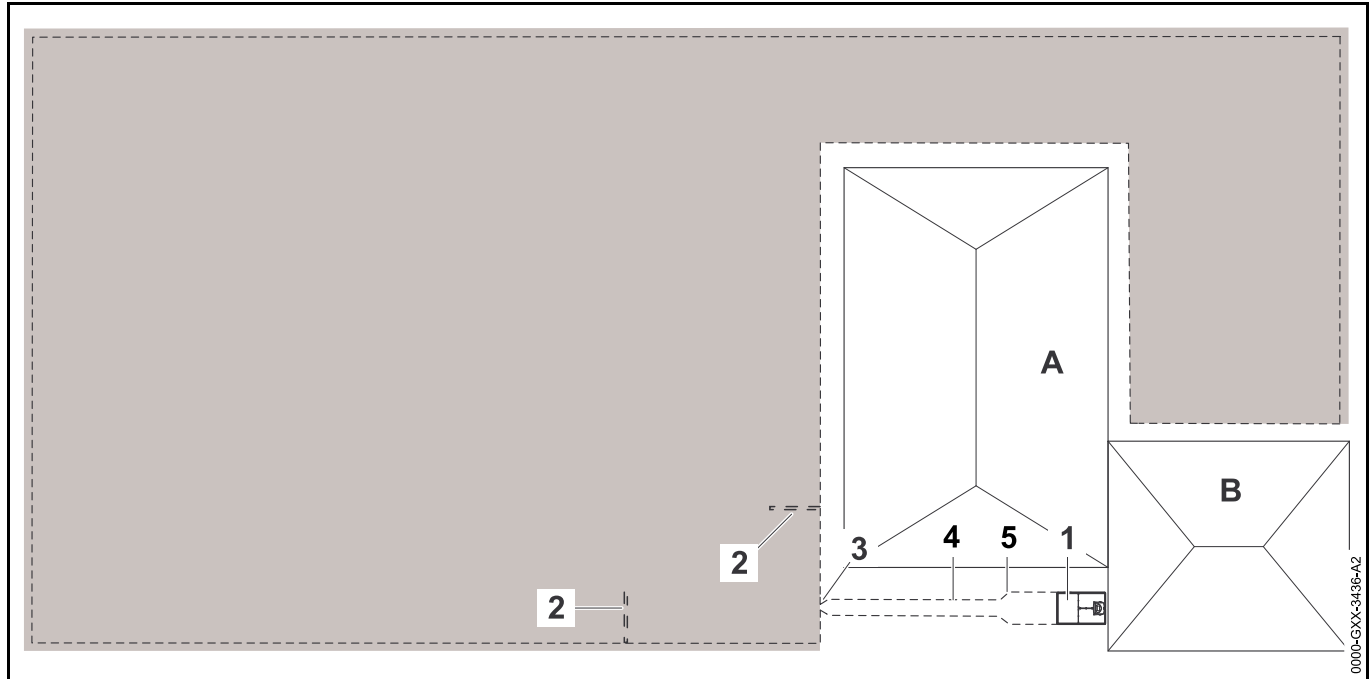
- **Puntos a tener en cuenta:** Las superficies sin cortar, p.ej., alrededor del estanque, deben cortarse manualmente o cortarse con una desbrozadora u otra herramienta adecuada.

Superficie de corte dividida. El robot cortacéspedes no puede desplazarse independientemente de una superficie a cortar a otra:



- **Estación de carga:** Ubicación (1) al lado de la casa (A).
- **Superficie excluida:** Instalación del cable perimétrico (2) alrededor del árbol aislado y alrededor del huerto (B) de un tramo de unión instalado en ángulo recto hacia el perímetro de la superficie a cortar.
- **Distancias del cable:**
 - La distancia de los obstáculos sobre los que puede viajar el cortacéspedes, como patios y veredas con una diferencia máxima de altura entre la superficie del césped y el obstáculo de +/- 0.4 pulg. (1 cm): 0 pulg. (0 cm)
 - Distancia respecto a obstáculos elevados: 11 pulg. (28 cm)
 - Distancia alrededor del árbol: 11 pulg. (28 cm)
- **Superficie secundaria:** Instalación de una superficie secundaria (C) con un tramo de unión (3) en el patio empleando un conducto para cables.
- **Programación:** Defina el tamaño total de la superficie a cortar (sin superficie secundaria), programe un punto de inicio (4) en la zona confinada con una frecuencia de inicio de 2 de 10 operaciones.
- **Detalles:** Lleve el robot cortacéspedes a la superficie secundaria varias veces por semana y active el comando "Comenzar a cortar". Tenga en cuenta la capacidad de corte. Si es necesario, instale dos áreas de corte separadas con 2 estaciones de carga.

Superficie de corte alrededor de una casa aislada con una estación de carga externa (1):



- **Estación de carga:** Ubicación junto al garaje (B) y detrás de la casa (A).
- **Distancias del cable:**
 - La distancia de los obstáculos sobre los que puede viajar el cortacésped, como patios y veredas con una diferencia máxima de altura entre la superficie del césped y el obstáculo de +/- 0.4 pulg. (1 cm): 0 pulg. (0 cm)
 - Distancia respecto a obstáculos elevados: 11 pulg. (28 cm)
- **Lazos de búsqueda:** Instalación de dos lazos de búsqueda (2) con una distancia mínima de la entrada del corredor 6.6 pies (2 m) para usar la función regreso a la estación. Tenga en cuenta la distancia mínima con respecto a las esquinas, 11.9.
- **Programación:** Defina el tamaño de la superficie a cortar y por lo menos un punto de inicio (2), 15.6.
- **Puntos a tener en cuenta:** Instalación de un corredor (4) con área de entrada en forma de embudo (3) y una distancia del cable de 9 pulg. (22 cm). El corredor conecta a la estación de carga externa (1). Aumente la distancia del cable (5) en el corredor hasta alcanzar el ancho de la placa base con una longitud de 3.3 pies (1 m) frente a la estación de carga. Tenga en cuenta el espacio necesario en el corredor y al lado de la estación de carga.

27 Garantía limitada

27.1 Política de garantía limitada de STIHL Incorporated

Este producto se vende sujeto a la Política de garantía limitada de STIHL Incorporated, disponible en www.stihlusa.com/warranty.html. También puede obtenerlo de un concesionario de servicio STIHL autorizado o llamando al 1-800-GO-STIHL (1-800-467-8445).

28 Marcas comerciales

28.1 Marcas comerciales registradas

STIHL®

STIHL®

La combinación de colores anaranjado-gris (Registros en EE. UU. #2,821,860; #3,010,057, #3,010,058, #3,400,477; y #3,400,476)

AutoCut®

YARD BOSS®

STIHL ROLLOMATIC®

WOOD BOSS®



FARM BOSS®

iCademy®

MAGNUM®

MasterWrench Service®

MotoMix®

OILOMATIC®

ROCK BOSS®

STIHL Cutquik®

STIHL DUROMATIC®

STIHL Quickstop®

STIHL WOOD BOSS®

TIMBERSPORTS®



28.2 Marcas comerciales por ley común

4-MIX™	HT Plus™
BioPlus™	STIHL PowerSweep™
Easy2Start™	STIHL Protech™

EasySpool™	STIHL MiniBoss™
ElastoStart™	STIHL MotoPlus 4™
Ematic™	Master Control Lever™
STIHL Precision Series™	STIHL OUTFITTERS™
FixCut™	STIHL PICCO™
Micro™	TrimCut™
Pro Mark™	STIHL M-Tronic™
Quad Power™	STIHL HomeScaper Series™
Quiet Line™	STIHL PolyCut™
STIHL Arctic™	STIHL RAPID™
STIHL Compact™	STIHL SuperCut™
STIHL Interchangeable Attachment Series™	STIHL Multi-Cut HomeScaper Series™
TapAction™	STIHL Territory™
	

Esta lista de marcas comerciales está sujeta a cambios.

Queda terminantemente prohibido todo uso de estas marcas comerciales sin el consentimiento expreso por escrito de ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Waiblingen.

29 Direcciones

29.1 STIHL Incorporated

STIHL Incorporated
536 Viking Drive
P.O. Box 2015
Virginia Beach, VA
23452-2015

! WARNING

This robotic lawn mower, docking station and power supply contain chemicals known to the State of California to cause cancer, birth defects or other reproductive harm.

! ADVERTENCIA

Este robot cortacésped, esta estación de acoplamiento y esta fuente de alimentación contienen productos químicos considerados por el Estado de California como causantes de cáncer, defectos de nacimiento u otra toxicidad reproductora.

0478-131-3050-A

englisch / spanisch USA



www.stihl.com



0478-131-3050-A