

STIHL®

STIHL RMI 632 P

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.



Instruction Manual

1 - 90

Manual de instrucciones

91 - 187

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 / Manual Controller	5
3.4	Installation Material	6
4	Safety Symbols	6
4.1	Robotic Mower	6
4.2	Control Panel / Manual Controller	7
5	IMPORTANT SAFETY INSTRUCTIONS	7
5.1	Intended Use	7
5.2	Operator	8
5.3	Personal Protective Equipment	8
5.4	Robotic Mower	9
5.5	Integrated Battery	10
5.6	Using the Robotic Mower	11
6	Docking Station and Power Supply Safety	15
6.1	Warnings and Instructions	15
7	Maintenance, Repair and Storage	17
7.1	Warnings and Instructions	17
8	Operating Principle	18
9	Key Features	18
9.1	Key Features	18
10	Installing the Robotic Mower	20
10.1	Preparing the Lawn and the Robotic Mower for Operation	20
10.2	Setting the Language, Date and Time	20
10.3	Installing the Docking Station	21
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	30
10.7	Checking the Installation	31
10.8	Programming the Robotic Mower: the Mowing Plan	31
10.9	Completing the Initial Installation and First Mowing Operation	33
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	34
11.3	Measuring Wire Clearances with the iMow Ruler	35
11.4	Routing the Perimeter Wire in Confined Areas	36
11.5	Routing Around Restricted Areas	37
11.6	Installing Linked Areas and Secondary Areas	37
11.7	Installing Corridors	38
11.8	Installing Search Loops	39
11.9	Installing Linking Sections	40
11.10	Accurate Mowing Along Edges	40
11.11	Sloping Terrain in the Mowing Area	41
11.12	Installing Reserve Wire	41
11.13	Using Wire Connectors	41
12	Docking Station	42
12.1	LED on the Docking Station	42
12.2	Docking Station Controls	43
12.3	Docking the Robotic Mower	43
12.4	Charging the Robotic Mower	43
13	Control Panel / Manual Controller Display Information	44
13.1	Information Area	44
13.2	Status Screens	45
14	Menu Functions	46
14.1	Navigating the Menus	46
14.2	Overview	47
14.3	Commands	48

STIHL®

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

14.4 Information	49	22.2 STIHL AAI 201 Battery	80
14.5 Mowing Plan	50	22.3 STIHL ADO 601 Docking Station and HLG-185H-42VUSM Power Supply	80
14.6 Active Times	51	22.4 Symbols on the Robotic Mower, Battery, Docking Station and Power Supply	81
14.7 Mowing Duration	52	22.5 Engineering Improvements	81
15 Settings	53	22.6 FCC 15 Compliance Statement	81
15.1 Settings Overview	53	23 Replacement Parts and Equipment	82
15.2 iMow Settings	53	23.1 Genuine STIHL Replacement Parts	82
15.3 Installation	54	23.2 Standard Replacement Parts and Accessories	82
15.4 Safety	55	24 Disposal	82
15.5 Service	56	24.1 Disposal of the Robotic Mower, Docking Station and Power Supply	82
15.6 Setting Starting Points	57	25 Installation Examples	84
16 During Operation	57	25.1 Installation Examples	84
16.1 Automatic Mowing	57	26 Limited Warranty	90
16.2 Mowing Duration	58	26.1 STIHL Incorporated Limited Warranty Policy	90
16.3 Adjusting the Cutting Height	58	27 Trademarks	90
16.4 Removing and Mounting the Control Panel / Manual Controller	59	27.1 Registered Trademarks	90
16.5 Manual Mowing	60	27.2 Common Law Trademarks	90
16.6 Adjusting the Mowing Duration and Active Times	60	28 Addresses	90
16.7 Mowing Outside of Active Times	61	28.1 STIHL Incorporated	90
17 Transporting	61		
17.1 Transporting the Robotic Mower	61		
18 Storing the Robotic Mower and Docking Station	62		
18.1 Robotic Mower	62		
18.2 Docking Station and Power Supply	63		
19 Cleaning	63		
19.1 Cleaning the Robotic Mower and Docking Station	63		
20 Inspection and Maintenance	64		
20.1 Inspection and Maintenance Intervals	64		
20.2 Inspecting the Mowing Blade	64		
20.3 Replacing the Mowing Blade	65		
20.4 Mounting and Removing the Carrier Plate	66		
21 Troubleshooting Guide	68		
21.1 Messages	68		
21.2 Robotic Mower	74		
21.3 Searching for a Wire Break	79		
22 Specifications	80		
22.1 STIHL RMI 632.0 P Robotic Mower (iMow)	80		

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.

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.

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 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

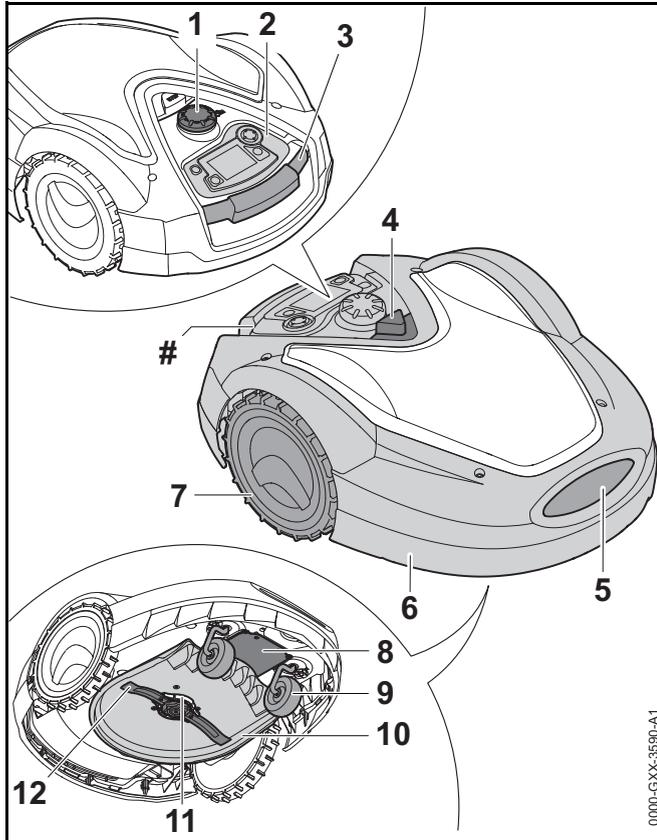
The following symbol is included to assist you with the use of the manual:



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

3 Main Parts

3.1 Robotic Mower



0000-GXX-3590-A1

1 Cutting Height Adjustment Knob

For adjusting the height of the mowing blade.

2 Removable Control Panel / Manual Controller

For navigating the mower's menu options and controlling the mower while cutting in manual mode.

3 Carrying Handle

For lifting and transporting the robotic mower.

4 STOP Button

Stops the robotic mower and the mowing blade.

5 Charging Contacts

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

6 Hood

Covers the mower's internal parts.

7 Rear Wheels

The mower's drive wheels.

8 Battery Compartment

Compartment for the integrated lithium ion battery.

9 Front Wheels

Guide wheels for the robotic mower.

10 Mower Deck

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

11 Carrier Plate

For mounting and securing the mowing blade.

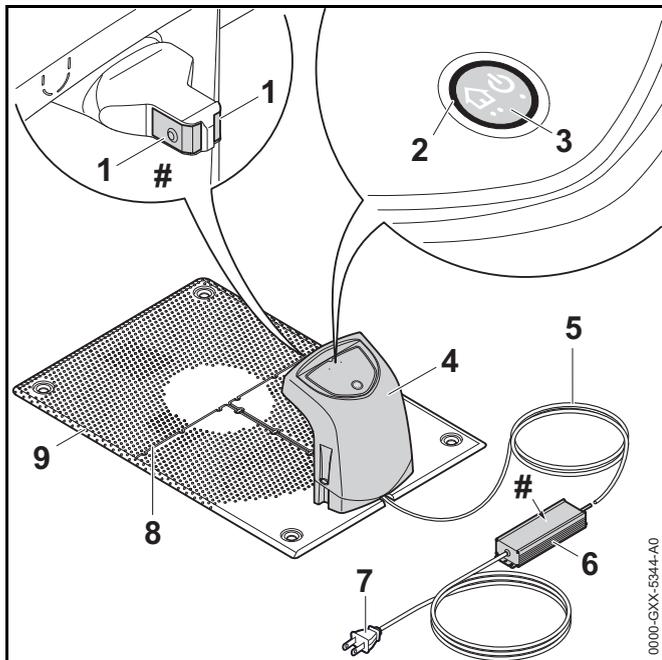
12 Mowing Blade

Metal blade for cutting grass.

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.

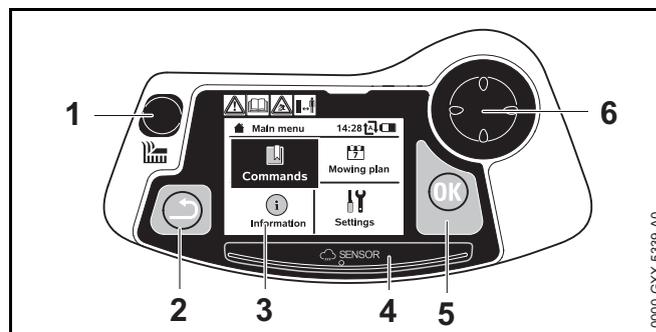
9 Base Plate

Base of the docking station.

Rating Plate

Contains electrical information and the product's serial number.

3.3 Control Panel / Manual Controller



1 Mow Button

Operator presence control that must be depressed when mowing in manual mode.

2 Back Button

For navigating the robotic mower's menus.

3 Graphical Display

Displays the robotic mower's menus and messages.

4 Rain Sensor

Detects rainfall.

5 OK Button

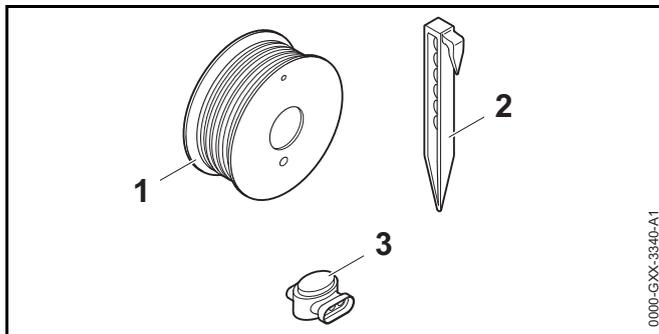
For selecting menu options on the control panel / manual controller.

6 Navigation Pad

For navigating the mower's menu options and controlling the mower while cutting in manual mode.

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.



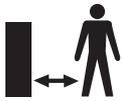
Wear goggles or close-fitting protective glasses with adequate side protection that are impact-rated and marked as complying with ANSI Z87 "+" when setting up or servicing the robotic mower and anytime you are in the mowing area during operation, 5.3.



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.



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.

4.2 Control Panel / Manual Controller

The following safety symbols are found on the control panel / manual controller:



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.



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. When operating the robotic mower with the manual controller, maintain a sufficient distance from the machine to reduce the risk of personal injury from contact with the mowing blade, 5.6.3.

5 IMPORTANT SAFETY INSTRUCTIONS

5.1 Intended Use

WARNING

- This robotic mower is intended for autonomous, programmable lawn care and for manual lawn mowing. 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 1 acre (4000 m²).
- The ADO 601 docking station and the HLG-185H-42VUSM 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 601 docking station, the STIHL RMI 632 P robotic mower and its integrated battery only as described in this manual.

5.2 Operator

⚠ WARNING

- Operating the robotic mower in manual mode can be strenuous. The operator must be in good physical condition and mental health. To reduce the risk of personal injury from fatigue and loss of control:
 - Check with your doctor before using the mower in manual mode if you have any health condition that may be aggravated by such work.
 - Do not operate the mower in manual mode while under the influence of any substance (drug, alcohol, or medication, etc.) that might impair vision, balance dexterity of judgment.
 - Be alert. Do not operate the mower in manual mode when you are tired. Take a break if you become tired.
 - 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.
 - Do not permit minors to operate the mower or manage its operation in automatic mode. Local regulations may also restrict the age of the operator.
- 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;
- operating the mower in manual mode;
- 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 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 or when operating the mower manually. Do not wear shorts.
 - Secure hair above shoulder level before operating the robotic mower manually, 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,  21.1.
 - 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 601 docking station and HLG-185H-42VUSM 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 and 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. 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.

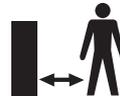
5.6.3 Operating Instructions

⚠ WARNING

- 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 animals away from the mowing area during the robotic mower's active mowing times and any other time the robotic mower is in 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 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.
 - Never allow the robotic mower to operate if you know that animals or persons are or may be in the mowing area.
- 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 removing the control panel / manual controller.
 - 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 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.
- To reduce the risk of serious or fatal laceration injuries to the operator or bystanders from loss of control, keep proper footing and balance at all times when operating the mower in manual mode:
 - Never operate the mower in manual mode when the grass is damp or wet.
 - Operate your robotic mower manually only under good visibility during favorable daylight conditions.
 - Always hold the control panel / manual controller firmly with both hands. Never attempt to operate control panel / manual controller with one hand.
 - Start the robotic mower on a flat surface. Do not switch on the robotic mower in high grass.
- Always keep the robotic mower in front of you during operation. Remain a sufficient distance behind the mower at all times to reduce the risk of personal injury from contact with the mowing blade and thrown objects.
- Take special care in overgrown terrain and always watch for hidden obstacles such as lawn sprinkler systems, posts, water valves, foundations, electrical wires, rocks, stumps, animal holes, depressions or ditches, etc. to avoid stumbling.
- Never steer the robotic mower into obstacles intentionally. The impact sensor is disabled during manual mowing.
- Do not mow near drop offs, ditches or embankments. You could lose your footing and balance.
- Be extremely cautious when working on slopes or uneven ground. Do not operate the robotic mower on excessively steep slopes. Slopes are a major factor related to slip and fall accidents, which in turn can result in severe injury.
- Mow parallel to the slope, never up or down. Take particular care when changing direction on slopes.
- Do not overload your robotic mower during operation with very tall or thick grass to a point where the motor slows down. If the motor sounds distressed or begins to slow due to the height of the grass or amount of grass being cut, raise the mowing blade or slow down.

6 Docking Station and Power Supply Safety

6.1 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 601 docking station and HLG-185H-42VUSM power supply only for charging the STIHL RMI 632 P 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 grounded and 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.
 - 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 any other purpose, e.g., 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 properly grounded and 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

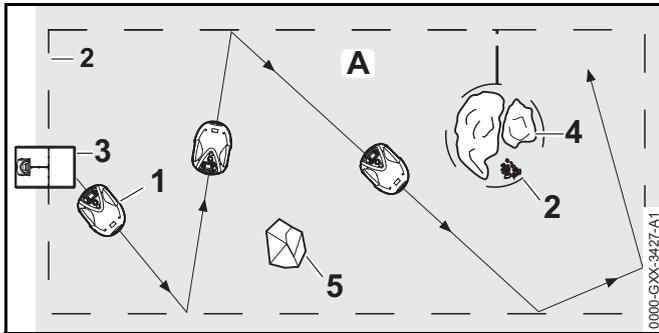
WARNING

- 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. Users must not attempt any other cleaning, maintenance or repair.
 - 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 approximately 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 the 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 willdisplay show the message "STOP button pressed." The robotic mower cannot be operated while this message is active,  21.1.

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,  21.1.

- ▶ 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 Mow 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. Two-hand operation



During manual mowing, you can only activate the mowing blade by pressing the OK button and the Mow button at the same time.



After the mowing blade is activated, the OK button can be released, but you must continue to hold down the Mow button while working in manual mode.

4. 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

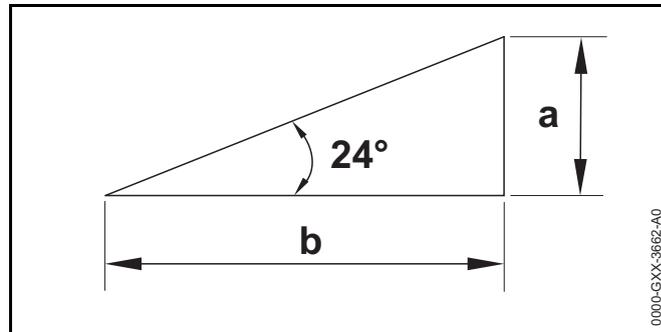
The impact sensor may not detect certain obstacles, such as small flower pots or other lighter objects, which can be knocked over or damaged. STIHL recommends removing obstacles or blocking them off by creating restricted areas through the placement of the perimeter wire,  11.5.

5. Lifting protection

If you attempt to lift the robotic mower by the hood or at the carrying handle 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.

6. Tilt sensor



If the robotic mower exceeds the permissible incline of more than 24° (45 %), the robotic mower will turn and continue mowing in a different direction. An incline of 24° corresponds to a vertical height increase of $a = 17.7$ in. (45 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.

7. Illuminated display

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

8. Anti-theft alarm

When the anti-theft alarm is activated:

- An alarm signal 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.

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 1.2 in. to 1.6 in. (3 cm to 4 cm).
- ▶ 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.

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

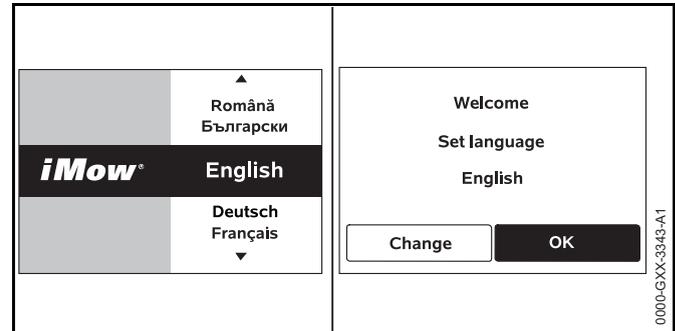
- ▶ Set the time and the date on the robotic mower,  10.2.
- ▶ Install the docking station,  10.3.
- ▶ Install the perimeter wire,  10.4.
- ▶ Connect the perimeter wire to the docking station,  10.5.
- ▶ Link the robotic mower and the docking station,  10.6.
- ▶ Check the installation,  10.7.
- ▶ Program 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.

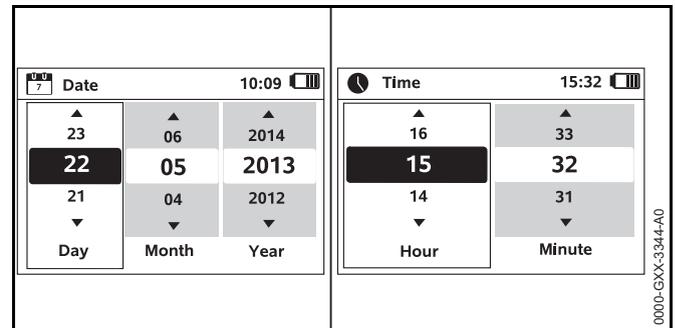
10.2 Setting the Language, Date and Time

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 / manual controller 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 / manual controller.



- ▶ 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

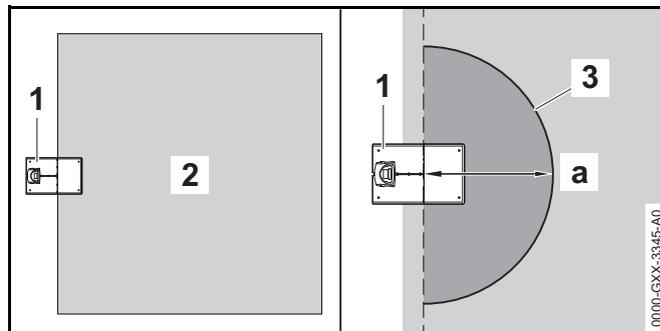
Since the docking station and power supply heat up during the charging process, do not operate the docking station on a combustible surface or in a location where combustible gases, liquids, vapors, dusts or other materials and substances are present,  6.

⚠ WARNING

To reduce the risk of fire and electric shock, connect the docking station only to a covered Class A GFCI receptacle that 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). Ensure that the docking station is located in sufficient proximity to reach a covered 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.

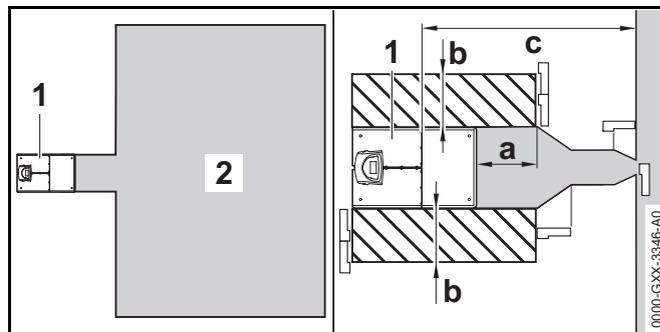
- ▶ Depending on your lawn, you may install the docking station partly within the mowing area (internal docking station) or outside the mowing area (external docking station). Review the installation examples provided in this instruction manual,  25.

To install the docking station within the mowing area:



- ▶ 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.

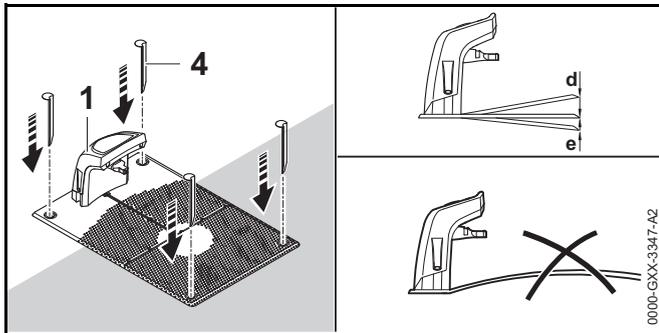
To install the docking station outside the mowing area:



- ▶ 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.
- ▶ Position the docking station (1) outside the mowing area (2) that meets the following requirements:

- Minimum clearance to the mowing area:
a = 19.7 in. (50 cm)
- Width of the free area: b = 17.3 in. (44 cm)
- Maximum clearance to the mowing area:
c = 39.4 ft. (12 m)
- ▶ When installing the docking station outside the mowing area, install "search loops" to allow the robotic mower to more easily find the docking station. Search loops are explained later in this manual,  11.8.

To secure the docking station:

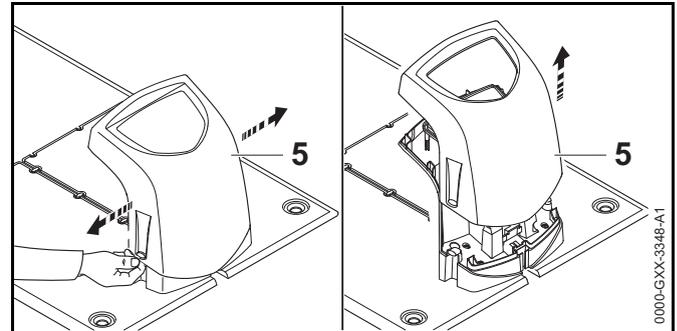


- ▶ For longer service life, STIHL recommends installing the docking station in a protected, shady location.
- ▶ Select an area free of magnetic interference. For example, never install over a metal grate or near an electrical motor, such as a swimming pool pump.
- ▶ Ensure that the docking station is located in sufficient proximity to reach a covered 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 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.

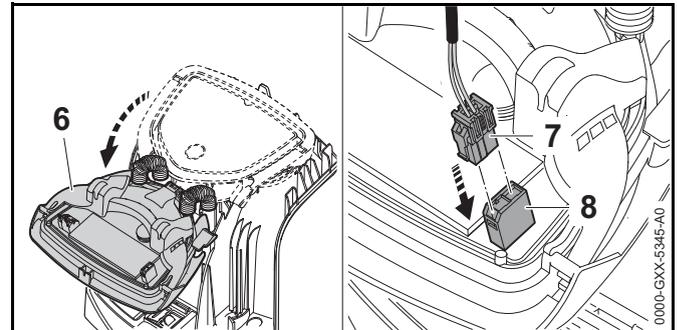
To connect the power supply to the docking station:

WARNING

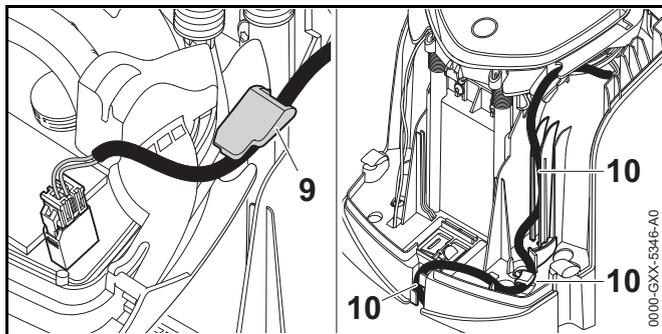
To reduce the risk of electric shock, make sure the power supply is not plugged into the electrical socket when handling the connector and inserting it into the docking station. Always unplug the power supply from the electrical socket before removing the cover of the docking station.



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



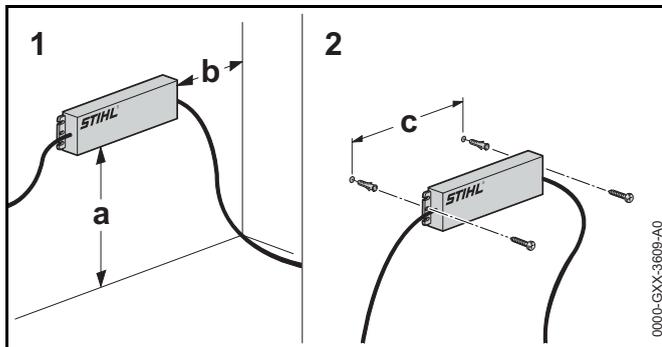
- ▶ Fold the panel (6) forward and hold it in the open position.
- ▶ Insert the connector (7) to the left port (8) on the circuit board of the panel as illustrated.



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

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:



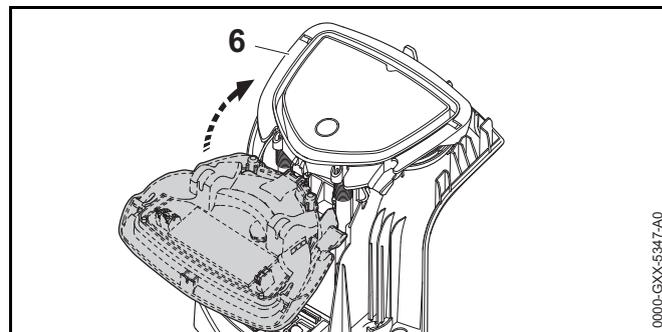
- ▶ Install the power supply outside the mowing area. Always install the power supply at least one foot above the ground and never at ground level or in any location where it could be immersed in water or other liquids.
- ▶ Use appropriate screw-in wall anchors or other similar mounting devices if an 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 = 9.2 in. (233 mm)

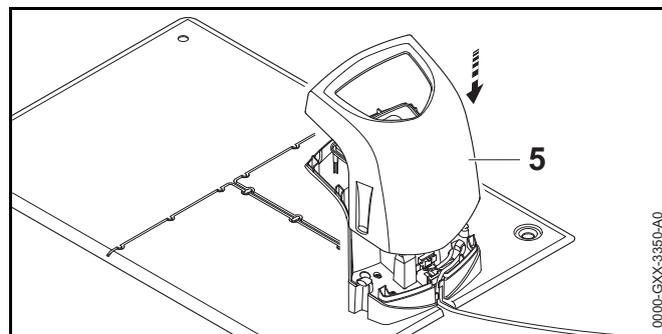
NOTICE

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

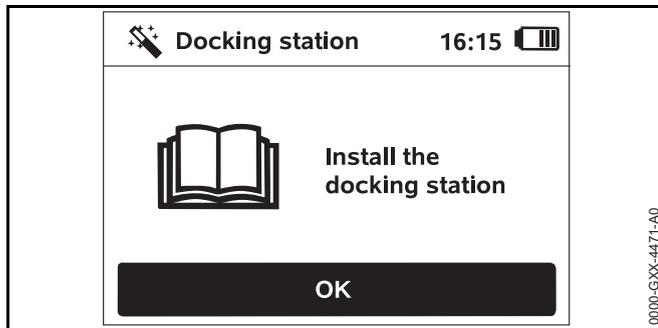
- ▶ Route the power supply cord outside the mowing area, out of working range of the mowing blade, and secure it to the ground or route it through a cable duct.
- ▶ Direct the power supply cord away from the docking station in order to avoid electrical interference with the perimeter wire signal. Make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



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



- ▶ Re-attach the cover (5), taking care not to pinch the power supply cord or the perimeter wire.
- ▶ Connect the docking station only to a properly grounded, covered Class A GFCI receptacle that has an enclosure that is weatherproof with the attachment plug cap inserted or removed and that matches the voltage and electrical frequency stated on the power supply.
The LED on the docking station will flash red rapidly until the perimeter wire is installed and properly connected to the docking station.



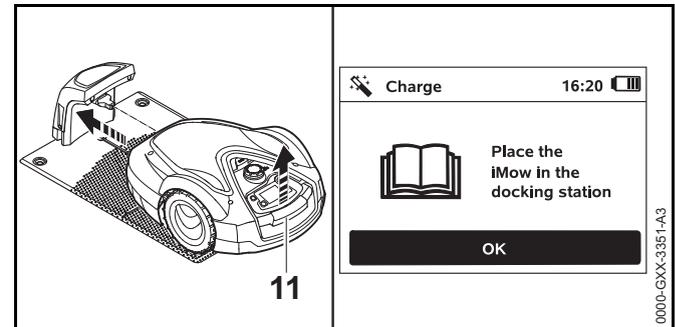
- ▶ Press the OK button on the control panel / manual controller.

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, 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 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 / manual controller.
If the battery is discharged, a plug symbol will appear at the top right corner of the display after docking and the battery will charge while the perimeter wire is being installed.

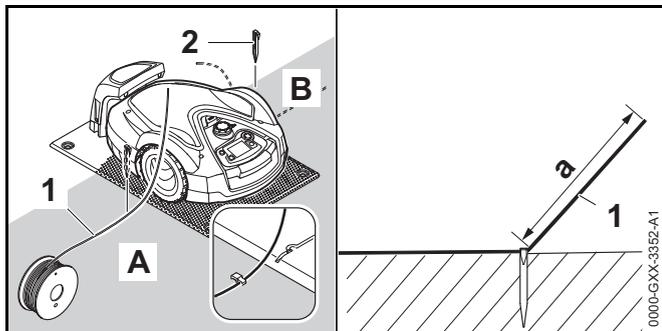
10.4 Installing the Perimeter Wire

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 and will not 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.

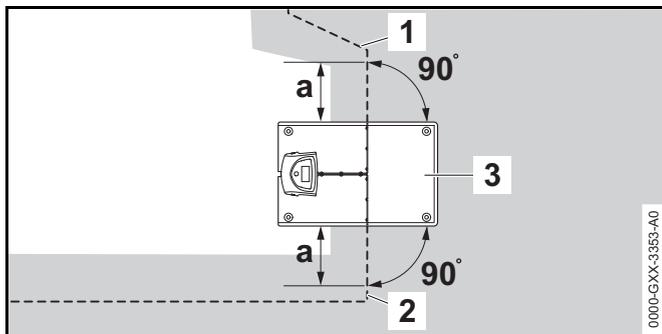
- ▶ Before installing the perimeter wire, read the entire chapter on routing the perimeter wire. Plan the wire routing in detail, 11. In particular, observe the wire

clearances and install restricted areas, reserve wire, linking sections, secondary areas and corridors during wire routing.



- ▶ 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 outlet 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.

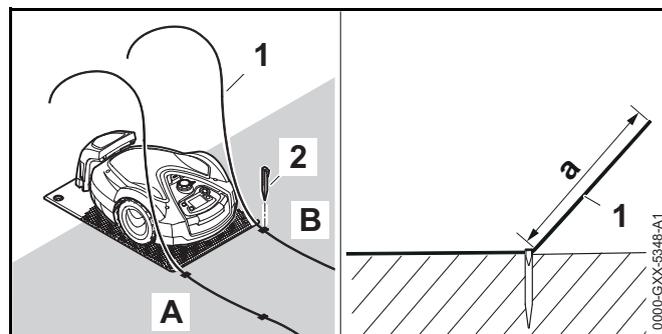
To install the perimeter wire around an internal docking station:



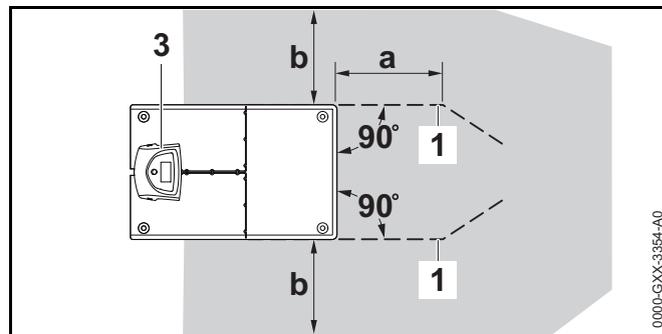
- ▶ Install the perimeter wire (2) on the left side and on the right side of the docking station (1) in a straight line with a length of $a = 23.6$ in. (60 cm) and at right angles (90°) to the base plate.

- ▶ If the "Passage" feature 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:

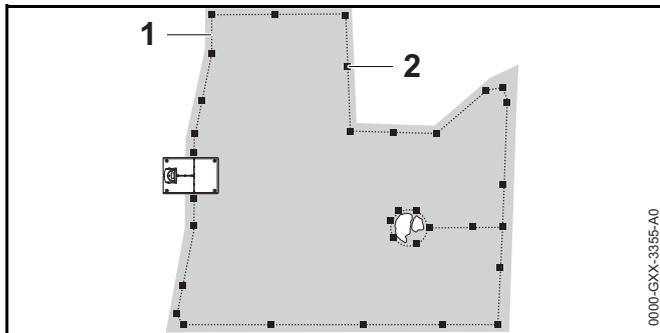


- ▶ Secure the perimeter wire (1) with a wire stake (2) on the left front side (A) or on the right front side (B) of the docking station, next to a wire outlet in the base plate.
- ▶ Leave a section of wire (1) with a length of approximately $a = 6.56$ ft. (2 m). This segment will later be connected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

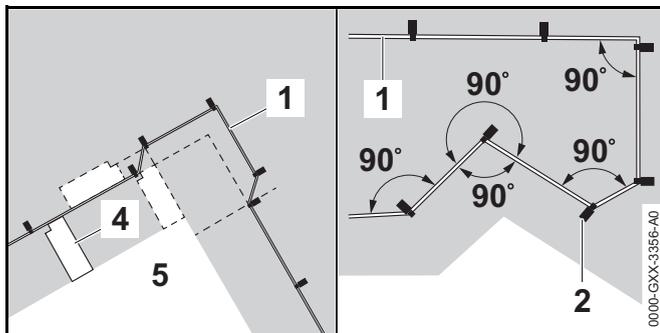


- ▶ Install the perimeter wire (2) in front of and behind the docking station (1) with a clearance of $a = 19.7$ in. (50 cm) and at right angles (90°) to the base plate.
- ▶ Install a corridor, leaving a minimum clearance of $b = 17.3$ in. (44 cm) to the side of the base plate.

To install the perimeter wire around the mowing area:



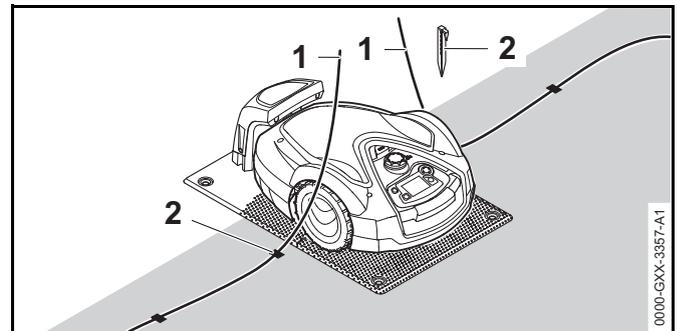
- ▶ Install the perimeter wire (1) around the mowing area and around any obstacles, 11.5.
- ▶ Secure it to the ground using wire stakes (2). One wire stake per 3.28 ft. (1 m) is sufficient as a rough guide. The perimeter wire must always lie flat on the lawn, low enough that it will not be cut by the 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 a greater 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.
- ▶ Never install the perimeter wire at angles less than 90°.
- ▶ If necessary, extend the perimeter wire using wire connectors, 11.13.
- ▶ In the case of several adjacent mowing areas, install secondary areas (11.6) or join the mowing areas with corridors (11.7).
- ▶ If you install the perimeter wire around areas smaller than 48 square yards (40 m²) and if the red LED on the docking station flashes rapidly at intervals (12.1), 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 next to the base plate, next to the wire outlet.
- ▶ 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.

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.

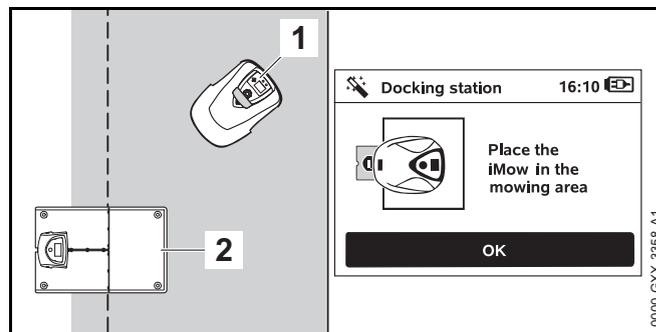
NOTICE

Further information on installation of the docking station is contained in the installation examples section, 25.

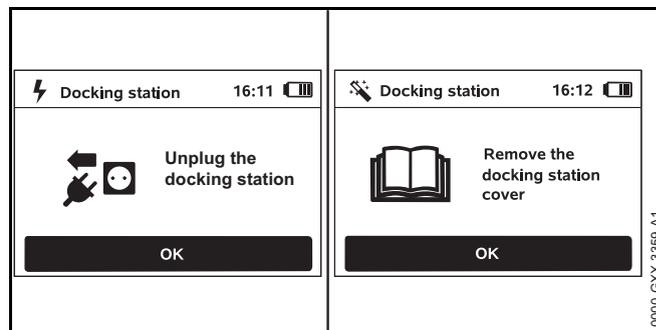
10.5 Connecting the Perimeter Wire to the Docking Station

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.

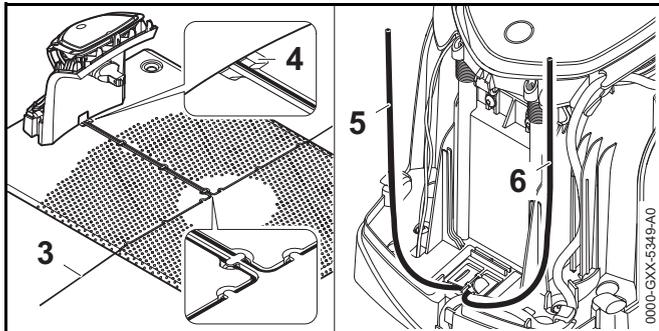


- ▶ Place the robotic mower (1) next to the docking station (2) in the mowing area as illustrated.
- ▶ Press the OK button on the control panel / manual controller.



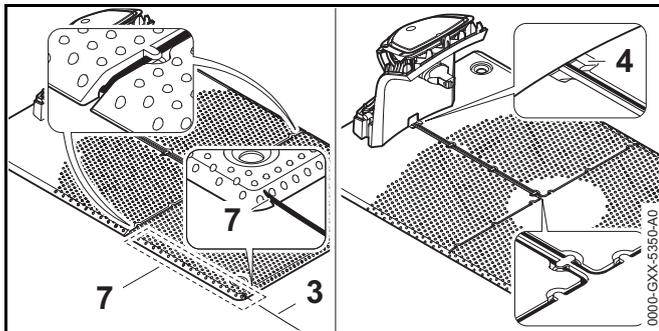
- ▶ Disconnect the plug from the electrical outlet and press the OK button.
- ▶ Remove the cover, 10.3.
- ▶ Press the OK button on the control panel / manual controller.

To connect the perimeter wire to an internal docking station:

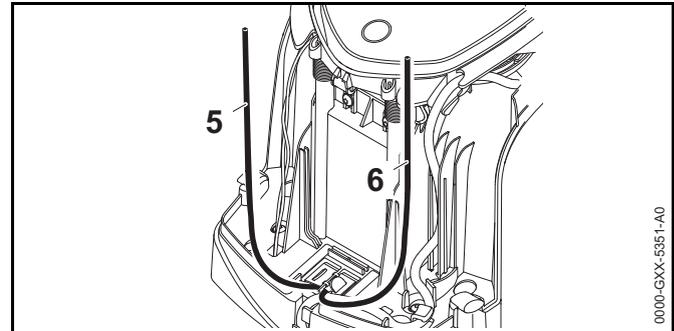


- ▶ Insert the perimeter wire (3) into the wire channels in the base plate and guide it through the port (4) to the rear of the docking station.
- ▶ Cut the ends of the perimeter wire (5 and 6) so that approximately 15.7 in. (40 cm) is available for insertion into the docking station. Additional length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

To connect the perimeter wire to an external docking station:

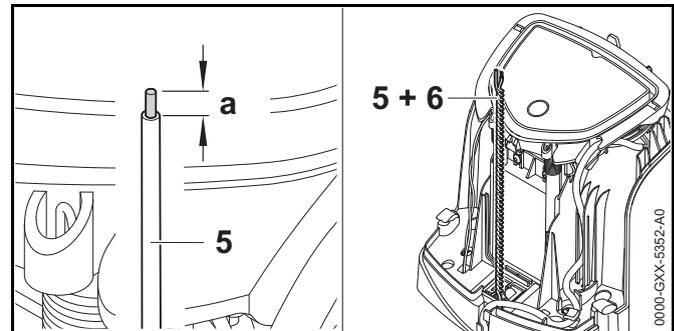


- ▶ Guide the perimeter wire (3) through the wire channel in the floor plate (7). Thread the perimeter wire into the wire outlets. If necessary, loosen the wire stakes.
- ▶ Insert the perimeter wire (3) into the wire channels in the base plate and guide it through the port (4) to the rear of the docking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

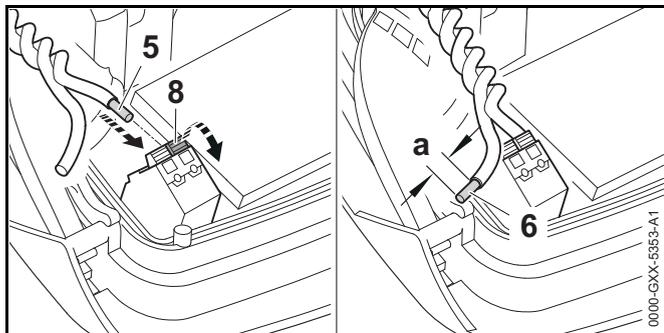


- ▶ Cut the ends of the perimeter wire (5 and 6) so that approximately 15.7 in. (40 cm) is available for insertion into the docking station. Additional length is not needed.
- ▶ Do not coil excess wire behind the docking station. Excess wire can interfere with operation of the robotic mower.

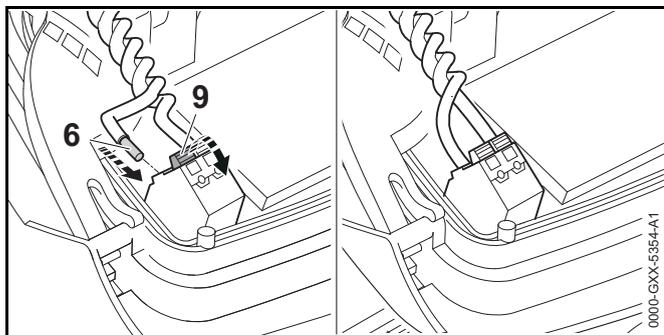
To connect the perimeter wire to the panel:



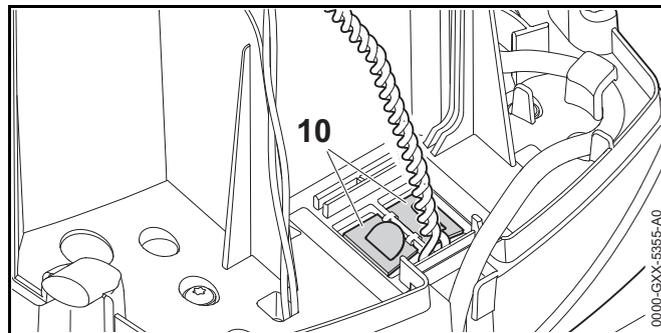
- ▶ Use a suitable tool to strip $a = 0.236$ in. (6 mm) from the **left** perimeter wire (5) end and twist the perimeter wire strands.
- ▶ Twist both perimeter wire ends together (5 and 6).
- ▶ Open the panel, 10.3.



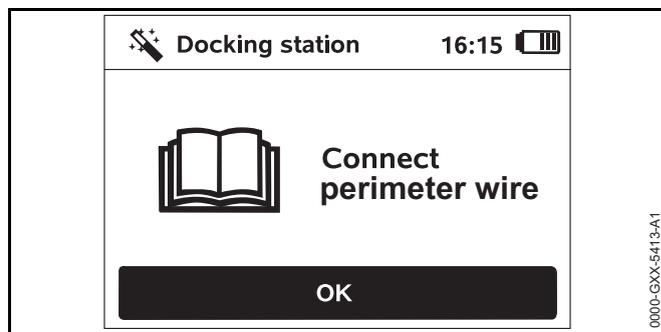
- ▶ Press and open the left clamping lever (8).
- ▶ Insert the stripped perimeter wire end (5) into the clamping block as far as it will go.
- ▶ Close the clamping lever (8).
- ▶ Use a suitable tool to strip a = 0.236 in. (6 mm) from the end of the **right** perimeter wire (6) and twist the perimeter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



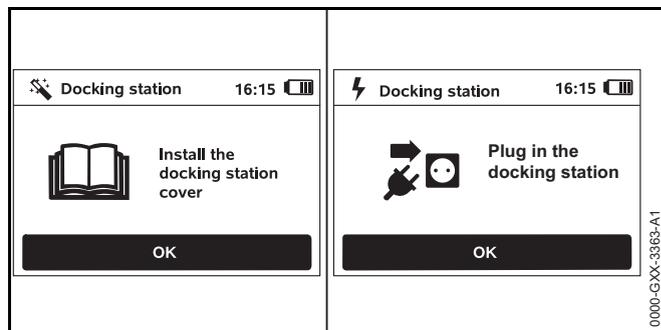
- ▶ Press and open the right clamping lever (9).
- ▶ Insert the stripped perimeter wire end (6) into the clamping block as far as it will go.
- ▶ Close the clamping lever (9).
- ▶ Close the panel taking care not to pinch the power supply cord or the perimeter wire.



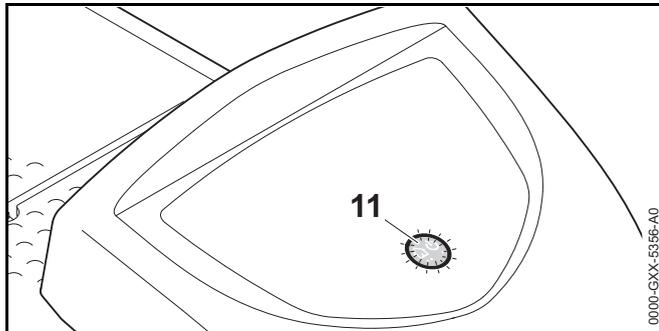
- ▶ Close the cover of the cable duct (10).
- ▶ Check the routing of the perimeter wire. The two perimeter wire ends must be routed as illustrated.



- ▶ Press the OK button on the control panel / manual controller.

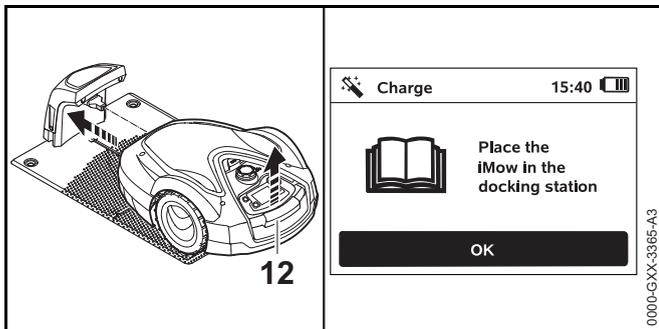


- ▶ Re-attach the cover as described in the "Installing the docking station" section (📖 10.3) and press the OK button on the control panel / manual controller.
- ▶ Connect the power supply plug to the electrical outlet and press the OK button on the control panel / manual controller.



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

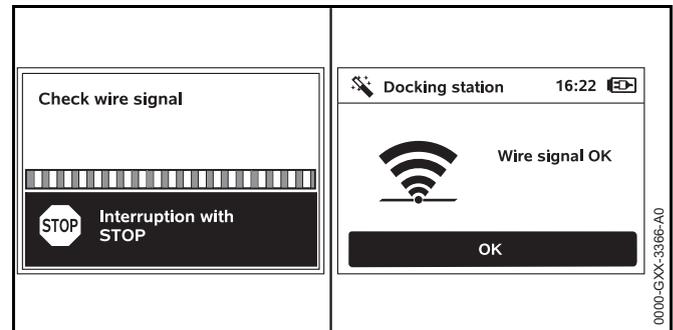


- ▶ Lift the robotic mower slightly by the carrying handle (12) and relieve the weight on the drive wheels. Do not lift by the hood.

- ▶ Push the machine, resting on its front wheels, into the docking station.
- ▶ Press the OK button on the control panel / manual controller.

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.



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.



If the robotic mower and the docking station are linked properly, the message "Wire signal OK" and the symbol at left will be displayed.

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

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."



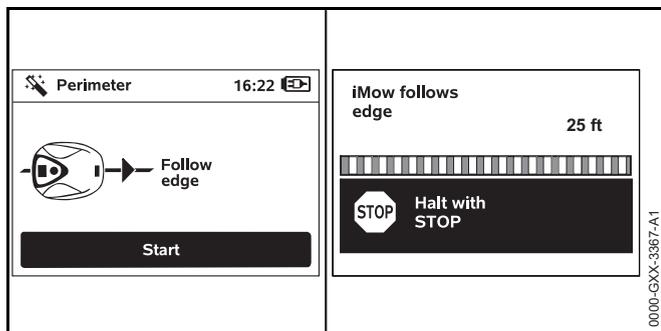
The robotic mower is receiving a faulty wire signal. The display shows the message "Check wire signal."



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

For troubleshooting information, 21.2.

10.7 Checking the Installation



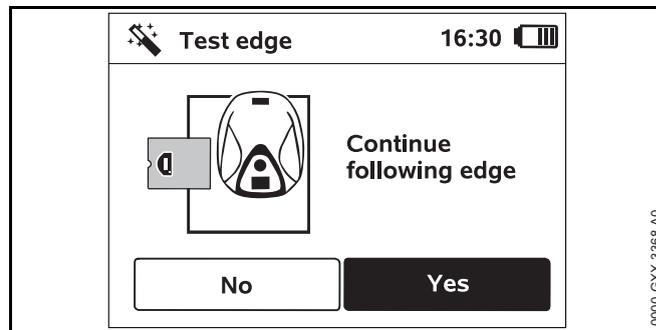
- ▶ Start the test run by pressing the OK button on the control panel / manual controller. This does not activate the mowing blade.
The robotic mower will start following the perimeter wire along the edge of the mowing area.
- ▶ As the robotic mower follows the edge, walk behind it and ensure the following:
 - 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 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 / manual controller.

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

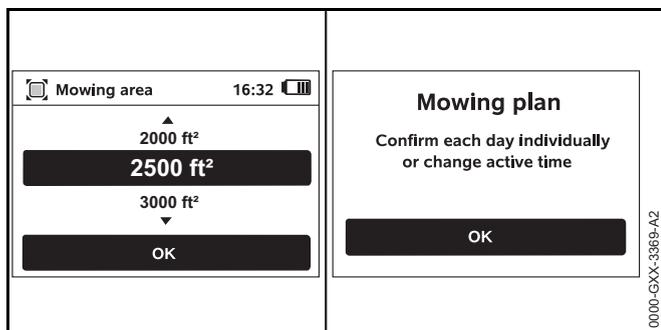
WARNING

The robotic mower can be programmed to cut autonomously during specific blocks of time (active times). When utilizing this feature, keep bystanders away from 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.

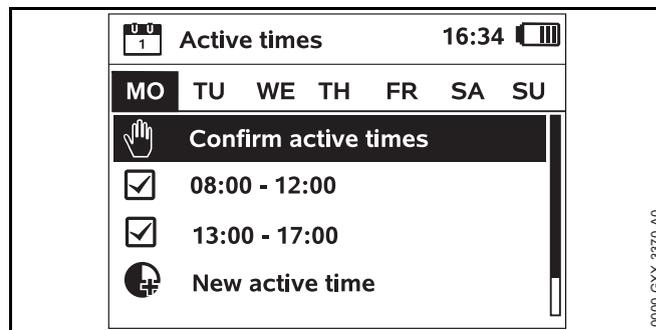


- ▶ Select the size of your lawn and confirm it by pressing the OK button on the control panel / manual controller. Installed restricted areas and secondary areas must not be included when calculating the size of the mowing area.

The robotic mower automatically calculates a mowing plan accounting for 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."

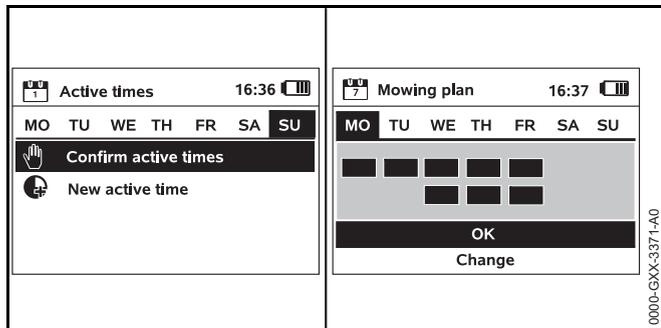
- ▶ To end the calculation of the mowing plan, push the STOP button.
- ▶ Press the OK button on the control panel / manual controller to approve or change the active times. Before modifying active times, see  14.5. The active times for Monday are displayed and the menu item "Confirm active times" is highlighted.



- ▶ Confirm all active times by pressing the OK button on the control panel / manual controller. 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 scheduled every day. In this case, no active times are 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 / manual controller.

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 / manual controller,  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 / manual controller.
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 / manual controller.
-  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 / manual controller.

To complete programming:

- ▶ Confirm the active times for Sunday. The final mowing plan will be displayed.
- ▶ Confirm the displayed mowing plan by pressing the OK button on the control panel / manual controller. 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

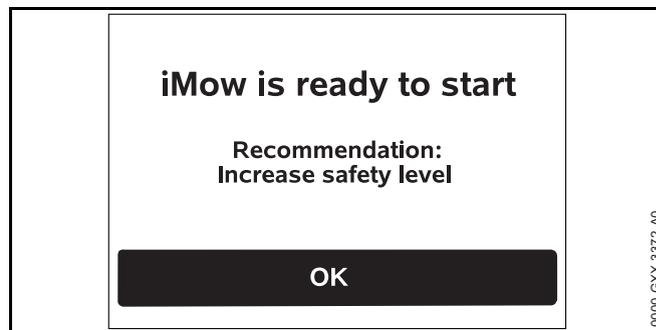
If you have a sprinkler system, program the robotic mower to avoid active watering times in order to reduce the likelihood of damage to the sprinkler heads from contact with the mowing blade. The mower and sprinkler system should never be run at the same time.

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

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,  25. 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,  11.5.
- ▶ Join all parts of the mowing area by planning and installing corridors or secondary areas,  11.7 and  11.6.
- ▶ Plan search loops if you use an external docking station or the offset drive home feature,  11.8.
- ▶ Plan locations for reserve wire at several points to make it easier to subsequently adjust or modify the path of the perimeter wire,  11.12.

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 430 sq. ft. (40 m²) and if the red LED on the docking station flashes rapidly at intervals,  12.1., the STIHL Small Area Module AKM 100 (special accessory) must also be installed. For more information, contact your authorized STIHL iMow servicing dealer.
- ▶ Observe the specified wire clearances for each type of installation (restricted areas, corridors, etc.). Measure the clearances using the iMow Ruler,  11.3.

- ▶ Avoid creating angles less than 90°. These will be difficult for the robotic mower to navigate, and could result in unmowed areas.
- ▶ 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

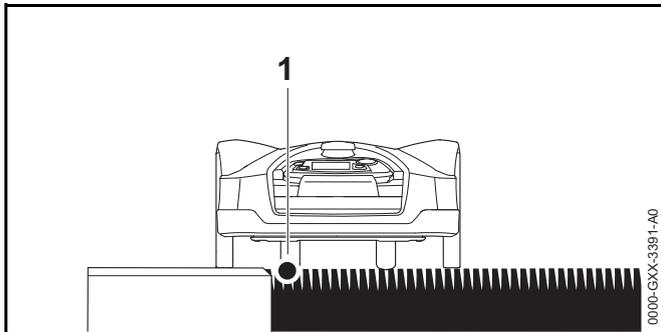
Avoid contacting the perimeter wire when de-thatching or aerating the lawn. Also use caution when operating a line trimmer near the perimeter wire. De-thatching, aerating and trimming operations can result in a cut or damaged perimeter wire. Refer to your sketch of the mowing area and take special care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

11.2 Making a Sketch of the Mowing Area

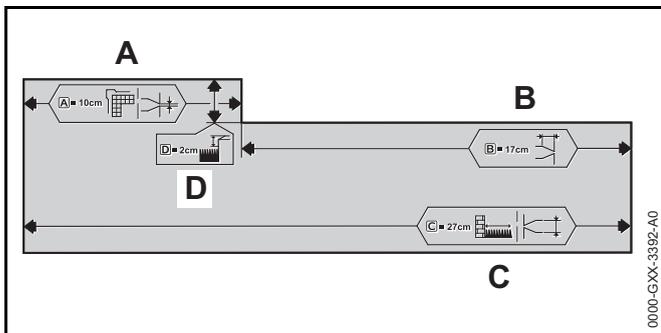
STIHL recommends making a sketch of the mowing area that includes the following:

- The contour of the mowing area including important obstacles, borders and any restricted areas which the robotic mower must not mow,  25.
- The location and position of the docking station,  10.3.
- The location of the perimeter wire and any wire connectors you have installed,  10.4.
- 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

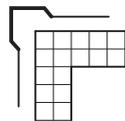


The perimeter wire (1) can be routed next to surfaces such as patios and paths as long as the surface is flat, level with the grass, and allows the robotic mower to travel unimpeded by obstacles. If necessary, the robotic mower may travel with one rear wheel outside the mowing area. The maximum height difference between lawn area and obstacle must not exceed 0.8 in. (2 cm).

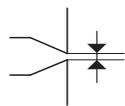


The STIHL iMow Ruler is designed to help you maintain the proper the clearances when installing the perimeter wire. It will help you quickly and easily measure the following distances:

A = 3.9 in. (10 cm)

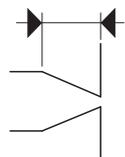


Increased wire clearance for routing the perimeter wire around a corner with an obstacle above the mowing surface, [10.4](#).



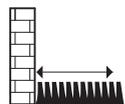
Wire clearance for funnel-shaped routing of the perimeter wire at the start and the end of a corridor, [11.7](#).

B = 6.7 in. (17 cm)

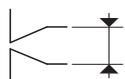


Wire clearance for funnel-shaped routing of the perimeter wire at the start and the end of a corridor, [11.7](#).

C = 10.6 in. (27 cm)

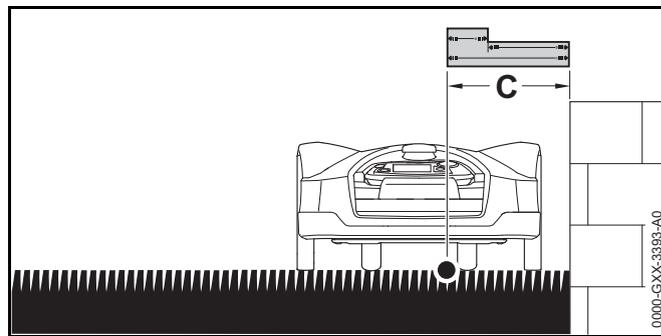


Minimum distance to be maintained between an obstacle and the perimeter wire.



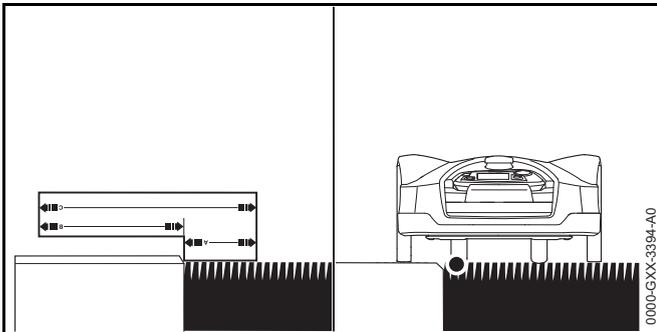
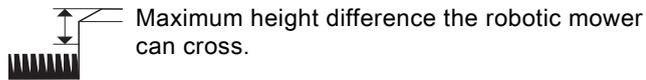
Wire clearance for routing corridors, [11.7](#).

To ensure that the robotic mower runs without contacting any obstacle:



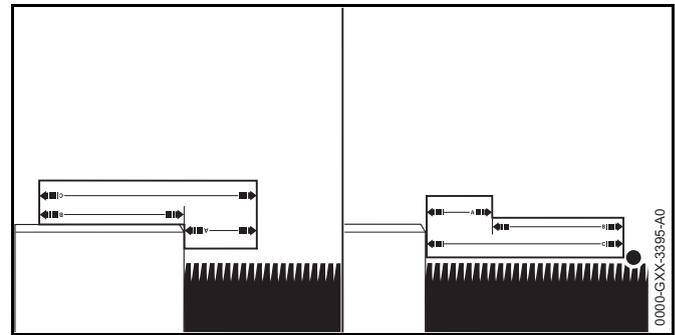
- ▶ Keep a minimum clearance of $C = 10.6$ in. (27 cm) from obstacles.
- ▶ If routing the perimeter wire in confined areas, keep a minimum clearance of two times the length C of the STIHL iMow Ruler (21.3 in. (54 cm)),  11.4.

D = 0.8 in. (2 cm)



If the height difference between the grass and other surface (e.g., path, patio) is less than 0.8 in. (2 cm), you may install the perimeter wire adjacent to the other surface:

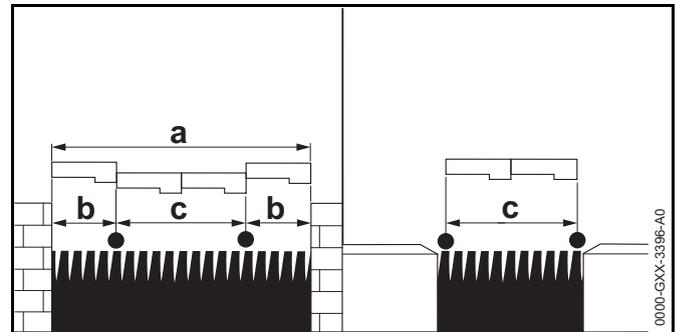
- ▶ Route the perimeter wire without clearance to the obstacle.
- ▶ Take care to avoid damaging the perimeter wire when using a line trimmer or edging in that area.
- ▶ If necessary, install the perimeter wire at a slight distance of 0.8 in. to 1.2 in. (2 cm to 3 cm) from the lawn edge.



- ▶ If the height difference between the surfaces is more than 0.8 in. (2 cm), route the perimeter wire at minimum distance of $C = 10.6$ in. (27 cm) from the other surface or obstacle.

11.4 Routing the Perimeter Wire in Confined Areas

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



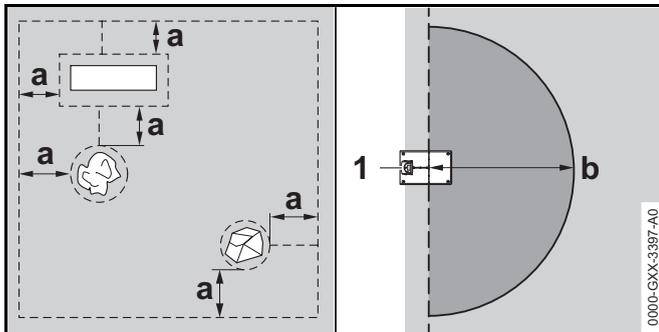
- ▶ If you route the wire between obstacles higher than 0.8 in. (2 cm), e.g. walls or hedges, keep a minimum wire clearance of $b = 6.7$ in. (17 cm).
- ▶ If you route the wire between obstacles lower than 0.8 in. (2 cm), e.g. paths or patios, keep a minimum wire clearance of $c = 21.3$ in. (54 cm).
- ▶ Block off narrower areas in which $a < 42.5$ in. (108 cm) through appropriate routing of the perimeter wire.

- ▶ If you route the perimeter wire in a confined area, deactivate the offset drive home function,  15.3.

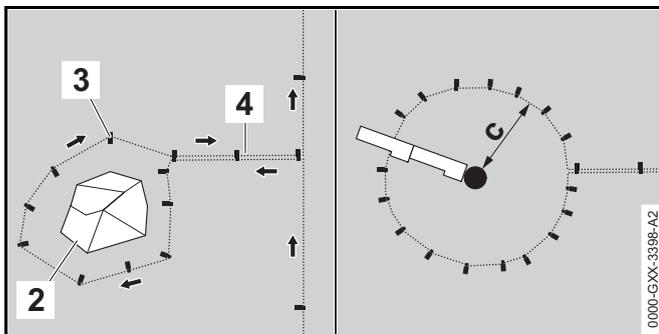
11.5 Routing Around Restricted Areas

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.



- ▶ Keep a minimum clearance of $a = 21.3$ in. (54 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 of at least $b = 6.6$ ft. (2 m) around the docking station (1).



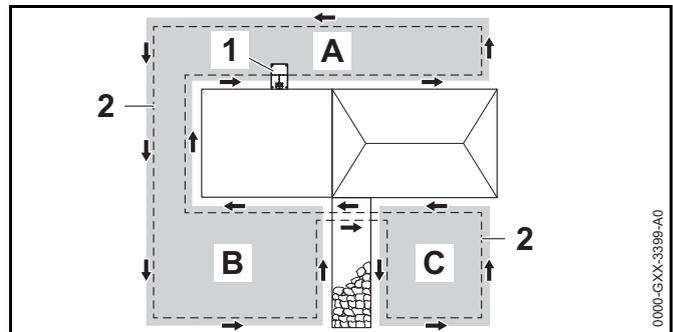
- ▶ Route the perimeter wire from the edge to the obstacle with the proper clearance.

- ▶ Route the perimeter wire around the obstacle (2) and attach it to the ground using a sufficient number of wire stakes (3).
- ▶ Then route the perimeter wire back to the edge again. The segment of perimeter wire routed back to the edge (4) must be laid directly next to the segment leading to the restricted area. When the wire is laid side-by-side, the signal is canceled and the iMow will ignore this section of perimeter wire and mow directly over it. 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,  11.9.
- ▶ If you route the perimeter wire around very small obstacles, e.g. around an individual tree, keep a minimum clearance of at least $c = 14.6$ in. (37 cm, clearances A and C on the STIHL iMow Ruler).

NOTICE

STIHL recommends checking the proper installation of restricted areas after the initial installation or after changes to the wire installation using the "Test edge" command,  14.3.

11.6 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 (📖 11.7) or linking sections (📖 11.9). Never cross perimeter wires in the linking areas. Keep them parallel.
- ▶ Activate secondary areas in the "Settings – Installation" menu, 📖 15.3.

11.7 Installing Corridors

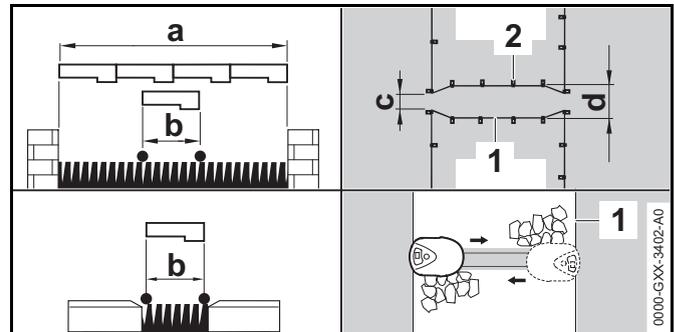
A corridor joins a linked area to the primary mowing area, e.g. a mowing area in front of and behind the house. This allows both mowing areas to be mowed automatically.

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.

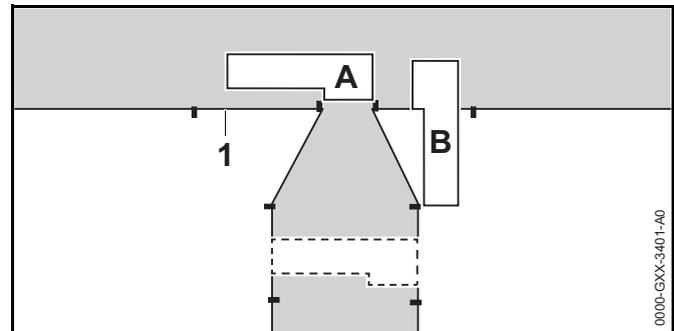
In corridors, the lawn is only mowed along the path of the perimeter wire.

To install a corridor:

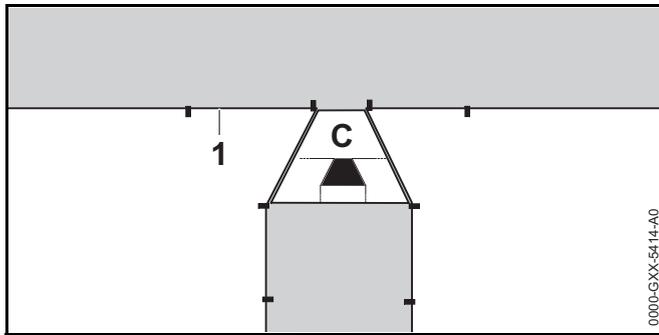
- ▶ Remove stones, pieces of metal, glass, wire or other objects that could be thrown or flung by the cutting attachment.



- ▶ Keep a minimum clearance between obstacles higher than 0.8 in. (2 cm) of $a = 42.5$ in. (108 cm).
- ▶ Keep a minimum clearance between obstacles lower than 0.8 in. (2 cm), paths/obstacles that can be travelled on, of $b = 10.6$ in. (27 cm).
- ▶ Route the perimeter wire (1) parallel to the ground and attach it to the ground with a sufficient number of wire stakes (2).

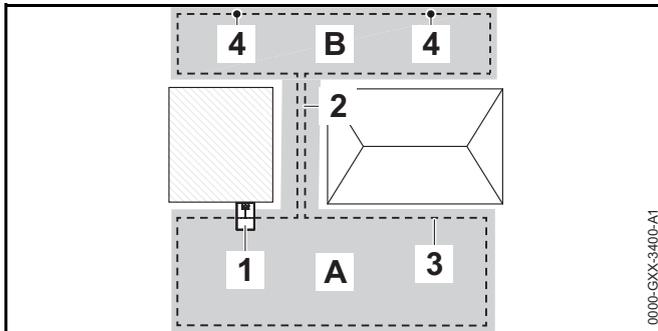


- ▶ Install a gate, which is a funnel-shaped entrance and exit area at each end of the corridor. Keep the following distances:
 - A = 3.9 in. (10 cm)
 - B = 6.7 in. (17 cm)



- ▶ Alternatively, use the tunnel-shaped STIHL Corridor Pattern (C) to install the a gate at each end of the corridor.
- ▶ When using the "Passage" feature, 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, 15.3.
- ▶ 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

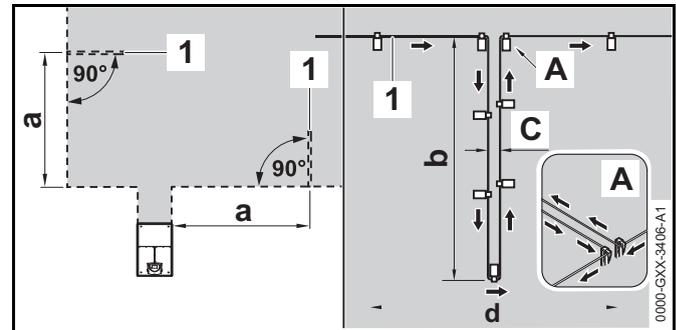


The docking station (1) is installed in the primary mowing area (A). A linked mowing area (B) is linked to the primary mowing area with a corridor (2). The perimeter wire (3) can be followed by the robotic mower. To ensure mowing of the linked mowing area, two starting points (4) were defined.

11.8 Installing Search Loops

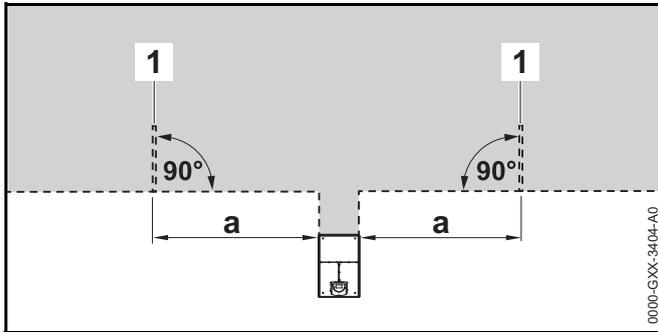
To help the robotic mower recognize the location of an external docking station or a corridor, or if the "Passage" function is activated, search loops should be installed. If it crosses one of these search loops during its drive home, the robotic mower will then directly travel to the perimeter wire and to the docking station or through the corridor.

To install a search loop:



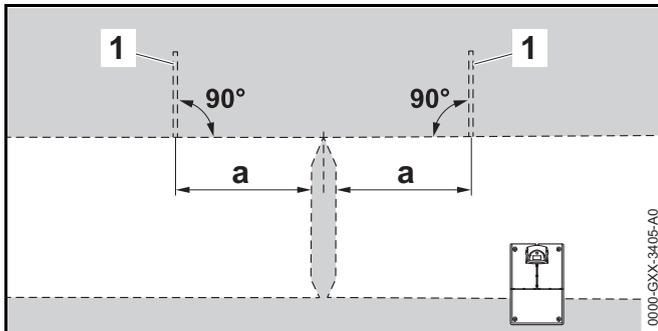
- ▶ Keep a minimum clearance of $a = 6.6$ ft. (2 m) from the corners of the mowing area.
- ▶ Install the perimeter wire (1) with a minimum length of $b = 3.3$ ft. (1 m) and with a distance of $d = 0.4$ in. (1 cm) in between.
- ▶ Fasten the perimeter wire to the ground with two wire stakes at the edge (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.

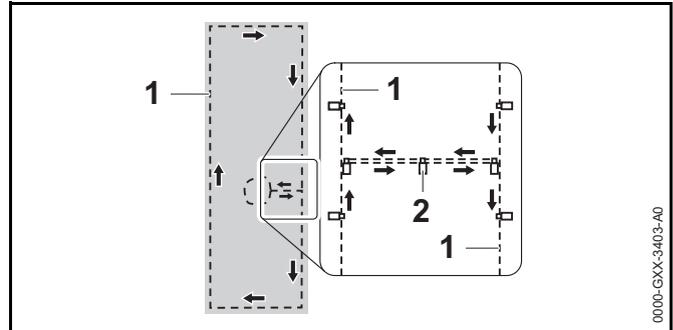
To install a search loop in combination with a corridor:



- ▶ 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.

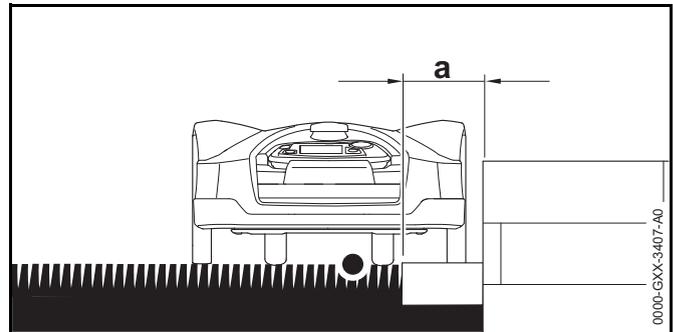
11.9 Installing Linking Sections

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).

11.10 Accurate Mowing Along Edges

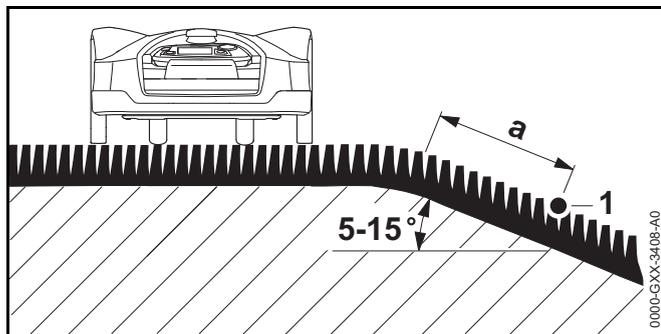


- ▶ Along high obstacles, route the perimeter wire with a minimum clearance of 7.9 in. (20 cm) from the obstacle. This buffer area will be left unmowed.

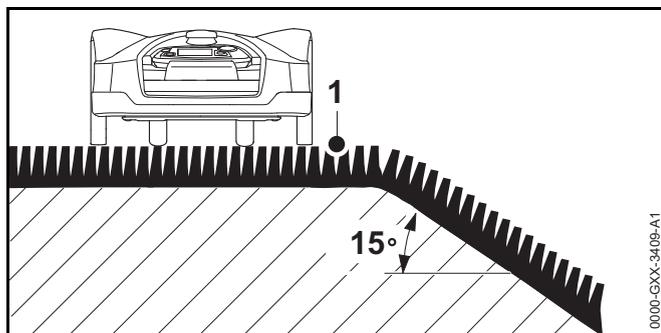
To reduce the buffer area which will be left unmowed, you can lay edging stones or pavers around high obstacles, e.g. walls.

11.11 Sloping Terrain in the Mowing Area

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).

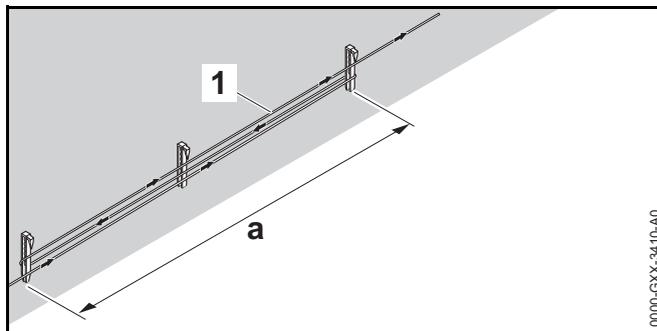


- ▶ If the incline of the slope exceeds 15°, route the perimeter wire in the flat area before the top edge of the slope. The top edge of the slope and the slope itself should be excluded from the mowing area.

11.12 Installing Reserve Wire

Installing reserve lengths of perimeter wire at regular intervals near difficult passages will make it easier to modify the installation of the perimeter wire or 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 centre using a further wire stake.

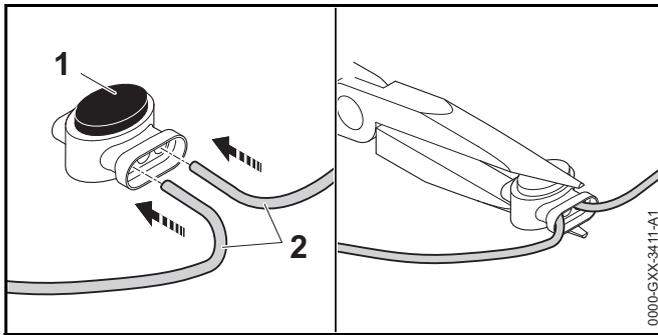
11.13 Using Wire Connectors

⚠ WARNING

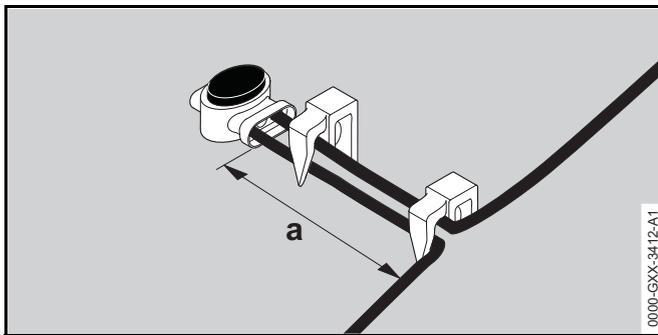
To reduce serious or fatal injury or property damage from fire or electric shock, use only wire connectors authorized by STIHL.

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, for example. They are filled with gel to prevent premature wear, e.g. corrosion of the wire ends.

- ▶ Make a note of the positions of the wire connectors on your sketch of the mowing area, 📖 11.2.



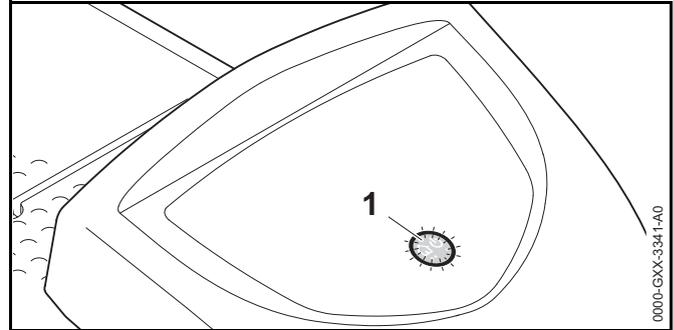
- ▶ Insert the unstripped wire ends (2) in the wire connector (1).
- ▶ Press the wire connector together using suitable pliers.



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

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.

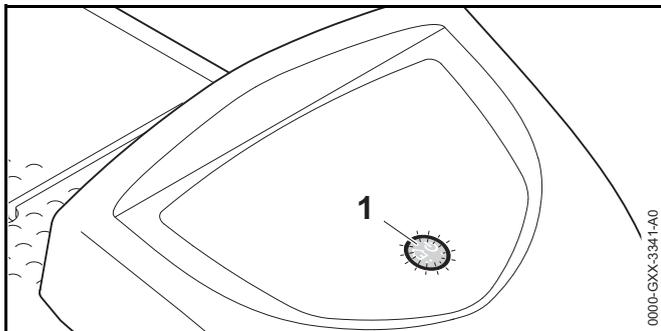
If the LED flashes slowly: The docking station is switched on, the robotic mower has docked successfully or is being charged.

If the LED glows for 3 seconds followed by a 1 second pause: The "Homecall" function is activated.

If the LED flashes rapidly (approximately two times per second): The perimeter wire is not correctly 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 21.2.

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. The robotic mower will not start any further mowing operation during the current active time. A Homecall remains active until the robotic mower is docked or until you press the ON/OFF/Home button twice for a second 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.

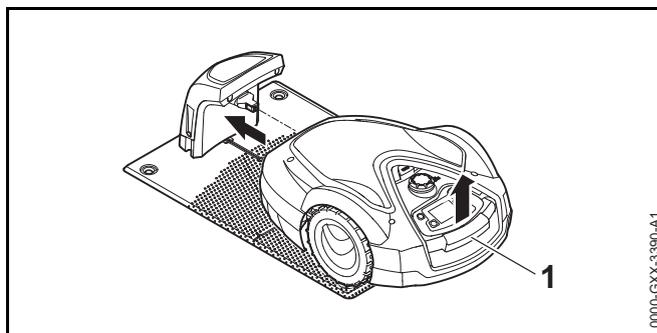
Docking with the Homecall function

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

- ▶ Remove the control panel / manual controller and activate the Hand control command, 16.4 and 14.3.
- ▶ Steer the robotic mower to the docking station using the control panel / manual controller or activate the disabling device and transport the robotic mower to the docking station by hand, 17.1.



- ▶ Lift the robotic mower slightly by the carrying handle (1) and relieve the weight on the drive wheels.
- ▶ Push the robotic mower, resting on its front wheels, into the docking station.
- ▶ Insert the control panel / manual controller, 16.4.

12.4 Charging the Robotic Mower

WARNING

Read and follow the robotic mower and docking station safety precautions and instructions 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 docks in the docking station at the end of the mowing operation and its energy level is below a certain value.

Starting charging manually

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 display will show the message "Charging battery" in the status screen.

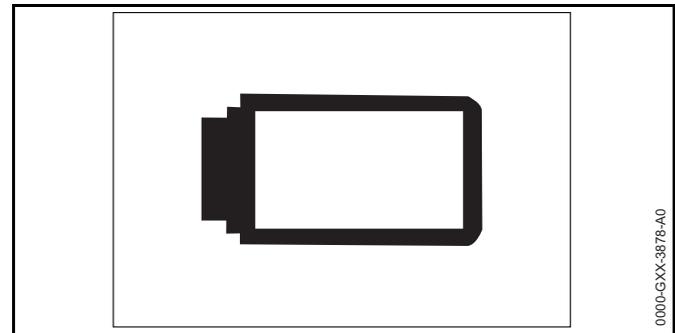
 In all the other menus, the display will show a plug symbol to indicate that the robotic mower is charging.

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 current state of charge is indicated in the status screen.

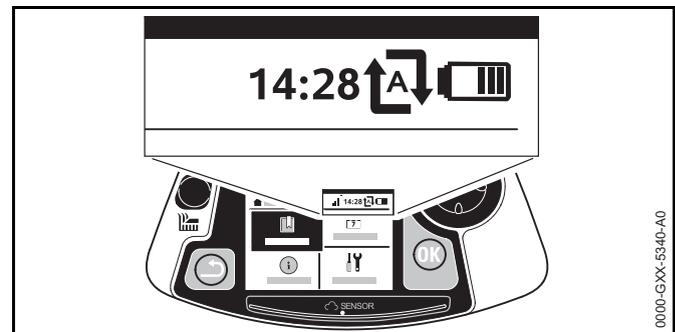
 In all the other menus, the display will show a battery symbol to indicate the robotic mower's charge status.



If you end standby mode of the robotic mower by pressing any button, but the state of charge is too low for the robotic mower to return to the docking station, this symbol is display 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 / Manual Controller Display Information

13.1 Information Area



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

1. Time

The current time is indicated in 24 hour format.

2. Automatic mowing status



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

3. Charge status

The battery symbol shows the battery's state of charge. For example:



– No bars: battery discharged



– 1 to 5 bars: battery partially discharged



– 6 bars: full charge.



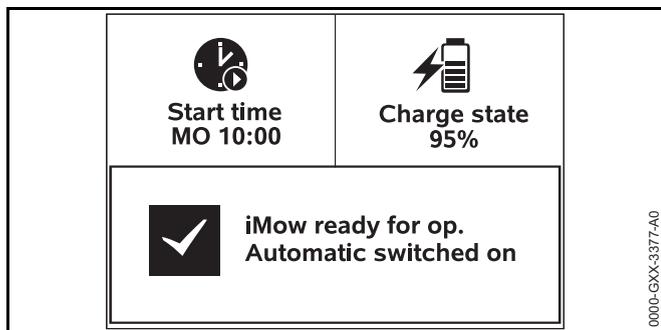
During charging, the plug symbol is displayed instead of the battery symbol.

13.2 Status Screens

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

- ▶ Configure the status screen with various information, [see 15.2](#).

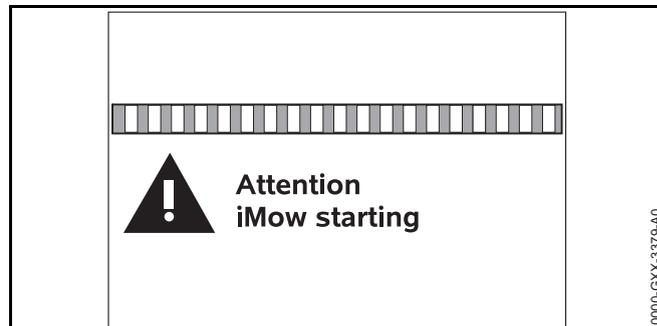
Status screen when the robotic mower is not in operation



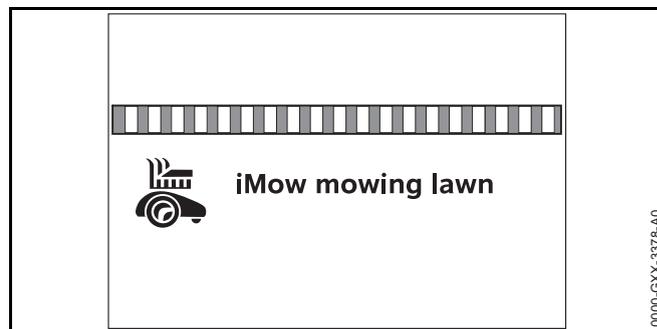
The text "iMow ready for op." and the automatic mowing status is displayed in the bottom area of the screen.

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.



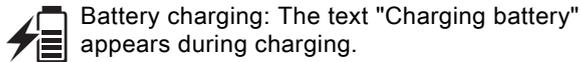
The text "iMow mowing lawn" and a corresponding symbol are displayed during an active mowing operation. The text and symbol will depend on the specific active operation.



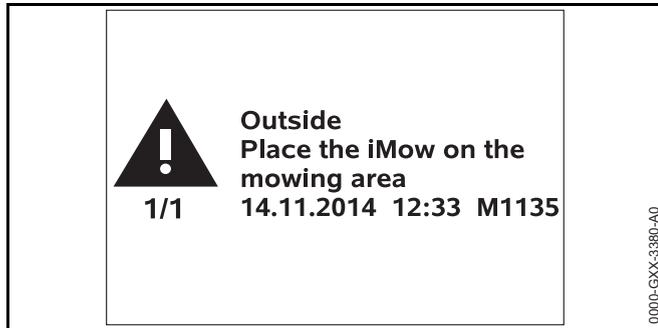
Edge mowing: While the robotic mower mows the edges of the mowing area, the text "Mowing edge" is displayed.



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").



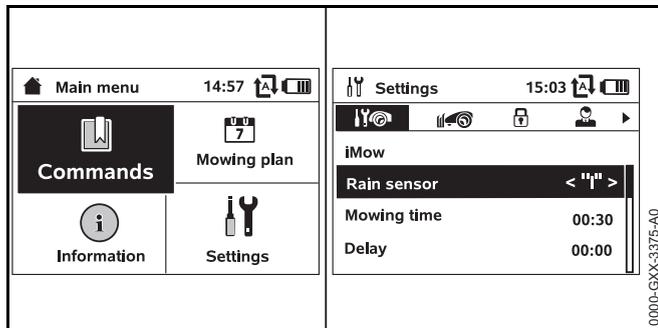
Status screen for messages



If an error or fault 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, 21.1.

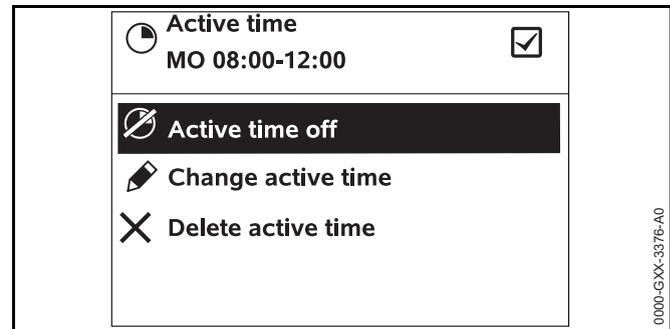
14 Menu Functions

14.1 Navigating the Menus



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

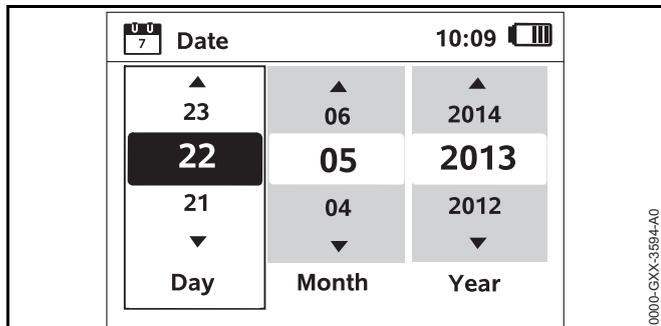
- ▶ Open the selected submenu by pressing the OK button.
In the second menu level, the various submenus are shown as tabs.
- ▶ Select a tab by pressing the navigation pad to the left or right.
- ▶ Select a submenu by pressing the navigation pad downwards or upwards.
Selected tabs and submenu entries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

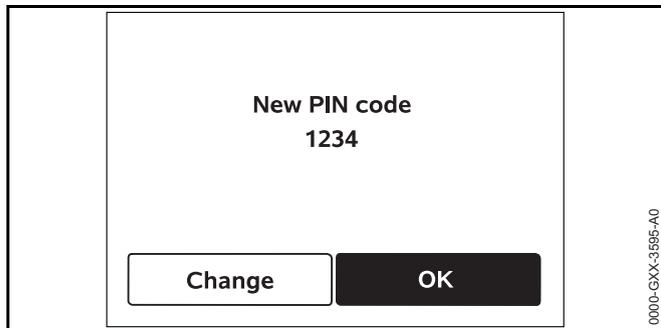
Selection window



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.

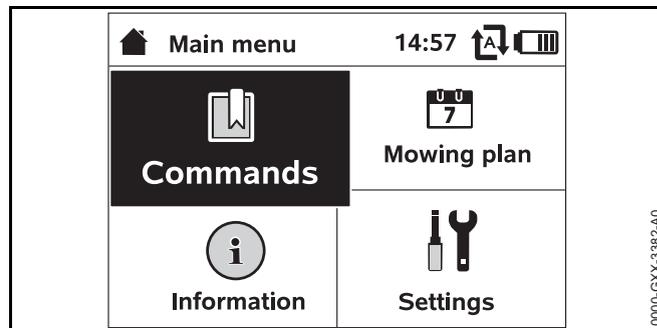
Dialog window



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.

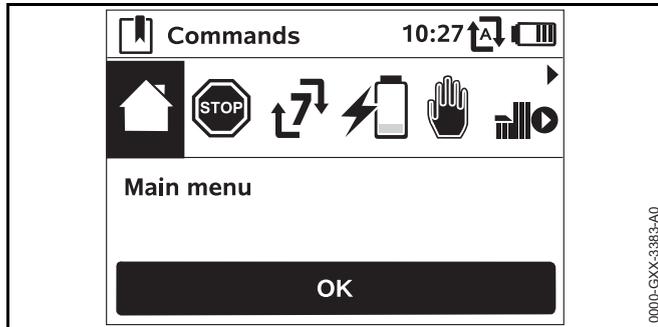
Mowing plan

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

Settings

-  This submenu contains functions to change the robotic mower's settings,  15.2.

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.

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.

Hand control



Select to activate manual lawn mowing.

Use the navigation pad to steer the robotic mower, [16.5](#).

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, [16.7](#).

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.

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,  16.7.

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.

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.

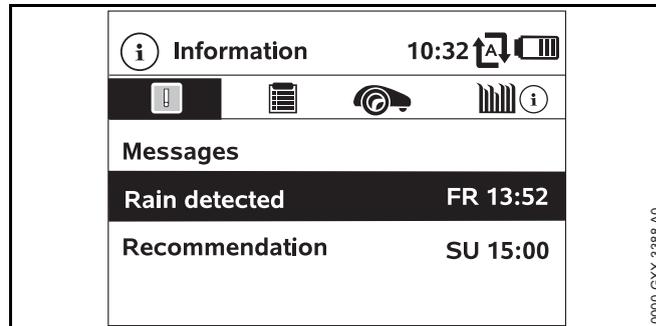
If the command is performed several times in succession, the next active time is always skipped. If no active times remain for the current week, the message "No mowing will take place next week" appears.

Edge mowing

 Press the OK button 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, faults and recommendations including date and time of their occurrence and the respective message code.

Press the OK button to display details for every message,  21.1.

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 / manual controller.
- 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

14.5 Mowing Plan

Mowing Plan Theory of Operation

Before changing your mowing plan, read the following section carefully. There are two components to the mowing plan: mowing duration and active times. The STIHL iMow mowing plan is designed to be flexible. For best results, the ratio between mowing duration and active time that is developed during the initial setup of your iMow should be maintained.

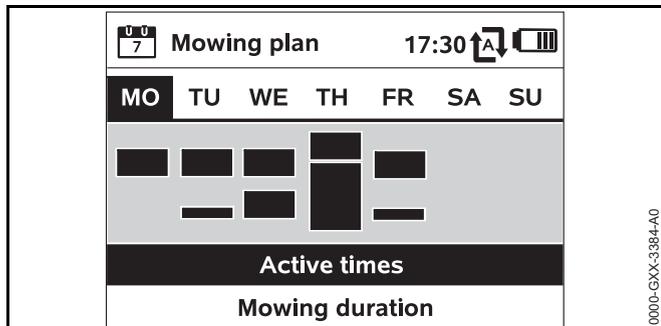
During the initial setup, the iMow will automatically calculate an appropriate automatic mowing plan. That plan consists of active times and a weekly mowing duration. Active times are those windows of time in which the iMow is programmed to mow automatically. The iMow will only mow in automatic mode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



0000-GXX-3384-A0

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 respective settings by pressing the OK button.

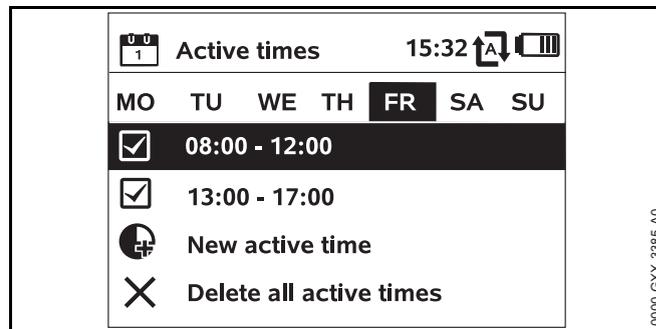
If you want to edit the active times for an individual day, press the navigation pad to the left or right to select the day.

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

14.6 Active Times

WARNING

Keep bystanders away from the mowing area during active times. Never allow children to approach or play with the robotic mower. Keep children out of the mowing area while the mower 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.



0000-GXX-3385-A0

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.

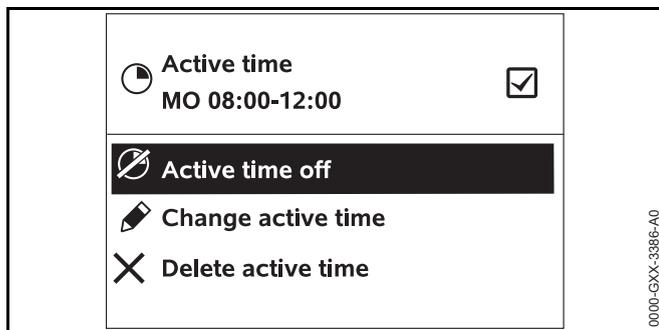
If active times are not sufficient to allow for the necessary mowing and charging operations, you can increase active times or reduce the mowing duration. To edit the active times:

- 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.



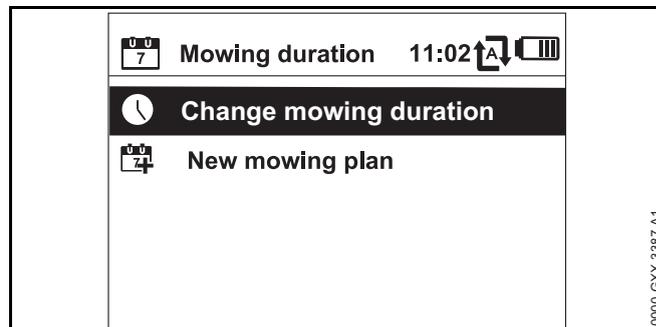
Select "Delete active time" to delete this specific active time.

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 in order 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.

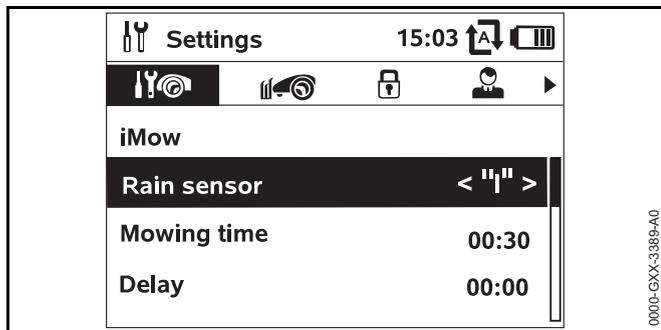


Select "New mowing plan" to delete all currently stored active times and to program a new mowing plan. The step "Program the robotic mower" of the installation assistant will be called up, [10.8](#).

If you are reprogramming the mowing plan during one of the new mowing plan's 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.

Time



Set the current time.

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

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.

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.

15.3 Installation

Passage

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).
 - 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 or a linked section using a corridor, install search loops for offset drive home, 11.8.

ASM (Anti-Stuck-Maneuver)

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

- ▶ Switched off ASM, 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 Mow 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.



Level



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

- ▶ Select one of four options:

1) **None:** All functions of the robotic mower can be accessed.

2) **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.

3) **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.

4) **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.

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



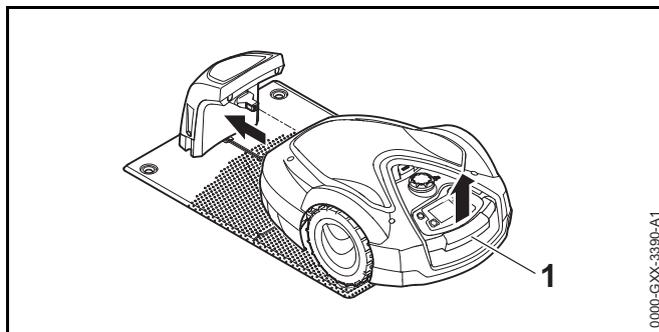
When the keylock is activated, the operator must press and hold the Back button and then press the forward navigation button on the navigation pad to unlock the control panel / manual controller. The keylock will be activated again 2 minutes after the last button is pressed.

Link iMow and dock:



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

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



- ▶ Lift the robotic mower slightly by the 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,  21.3.

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 linked areas that are only accessible via a corridor. Starting points are used when parts of your lawn 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.
- ▶ The teach-in procedure is interrupted automatically when the robotic mower contacts obstacles along the perimeter wire. If the teach-in procedure is interrupted automatically, correct the position of the perimeter wire and remove any obstacles 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 either 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:

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

To manually set up to 4 starting points:

- ▶ Determine the distance of the starting points from the docking station. The distance corresponds to that covered from the docking station to the starting point in meters, 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 are started from the docking station as a default.

16 During Operation**16.1 Automatic Mowing**** WARNING**

Keep bystanders away from the mowing area during active times. Never allow children to approach or play with the robotic mower. Keep children out of the mowing area while

the mower 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 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 in linked areas to have the robotic mower automatically mow linked areas.
- ▶ 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.

16.2 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 specified size of the mowing area. The calculation is based on a normal lawn under dry conditions.

To complete a mowing area of approximately 1076 sq. ft. (100 m²), the robotic mower will need approximately 60 minutes on average.

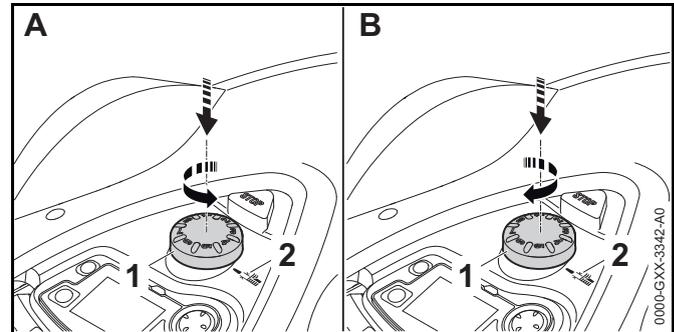
- ▶ If necessary, extend or reduce the active times and mowing duration, [14.6](#) and [14.7](#).

16.3 Adjusting the Cutting Height



WARNING

To reduce the risk of serious personal injury or death, always press and hold the STOP button for 5 seconds to activate the disabling device before adjusting the cutting height of the mowing blade.



To lower the cutting height (A):

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

To raise the cutting height (B):

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

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 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 will 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 speed begins to slow, raise the cutting height.

16.4 Removing and Mounting the Control Panel / Manual Controller

⚠ WARNING

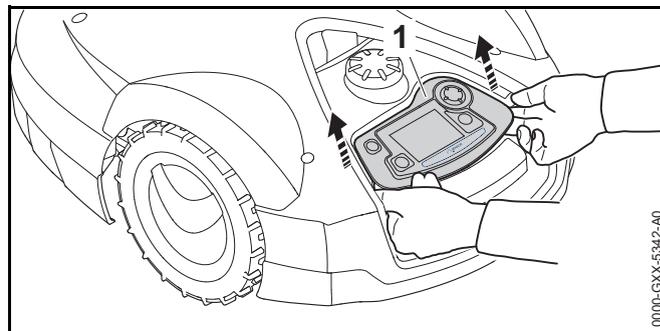
To help reduce the risk of serious personal injury or death from unintentional starting, always press and hold the STOP button for 5 seconds to activate the disabling device before approaching the unit while it is operation.

The control panel / manual controller can be removed from the robotic mower to manually mow or to change the programming of the robotic mower.

Automatic operation of the robotic mower is only possible when the control panel / manual controller is mounted securely onboard the robotic mower.

To remove the control panel / manual controller:

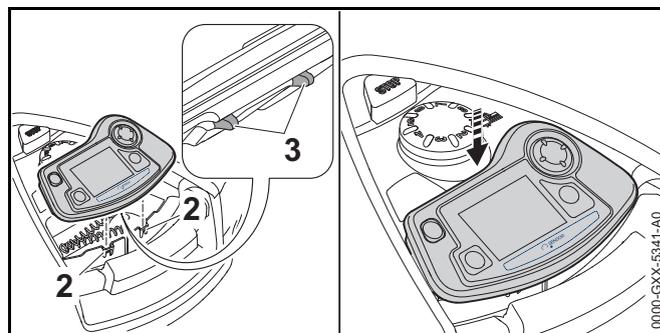
- ▶ Press and hold the STOP button for 5 seconds.



- ▶ Lift the rear of the control panel / manual controller (1) and remove it from the robotic mower. The control panel / manual controller remains connected to the robotic mower via a spiral cable.

To mount the control panel / manual controller:

- ▶ Press and hold the STOP button for 5 seconds.



- ▶ Stow the spiral cable in the housing compartment.
- ▶ Tilt the control panel / manual controller back slightly and insert the tabs (2) into the recesses in the housing (3).
- ▶ Carefully press down on the front of the control panel / manual controller until the unit is securely attached and you hear an audible click.

16.5 Manual Mowing

⚠ WARNING

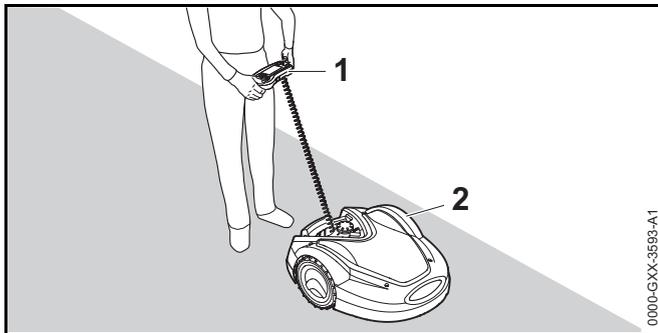
Always keep the robotic mower in front of you during manual operation and maintain a sufficient distance from the mower at all times to reduce the risk of personal injury from thrown objects or blade contact with your feet or other parts of your body.

⚠ WARNING

The impact sensor and edge detection features are disabled during manual mowing. To reduce the risk of injury, keep bystanders, especially children, and pets or other animals out of the mowing area. Avoid directing the mower into obstacles or over objects that may be thrown or flung by the mowing blade.

To mow manually:

- ▶ Charge the battery if necessary,  12.4.
- ▶ Remove the control panel / manual controller,  16.4.
- ▶ Activate the "Hand control" command,  14.3.



- ▶ Move and steer the robotic mower (2) using the navigation pad on control panel / manual controller (1). Two forward speeds are available:
 - Slow: Press the navigation pad lightly
 - Fast: Press the navigation pad firmly



To activate the mowing blade, press and hold the OK button with your right thumb, then press the Mow button with your left thumb. The mowing blade will start to rotate and will continue rotating as long as the Mow button is pressed.

- ▶ During manual mowing, keep the Mow button pressed down with your left hand and operate the navigation pad with your right hand.
- ▶ To deactivate the mowing blade, release the Mow button.
- ▶ Return the robotic mower to the docking station for charging after manual mowing,  12.4.

16.6 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 in order 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, e.g. because the mowing area has several corners.
 - Intensive grass growth during the growing period.

- Particularly dense lawn.
- ▶ You may wish to reduce the mowing duration and active times when there is reduced 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.

16.7 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 or steer the robotic mower to the linked area.
- ▶ For immediate mowing, call up the "Start mowing" command or press the Mow button,  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 or steer the robotic mower to the secondary area.
- ▶ Activate the secondary area,  15.3.
- ▶ For immediate mowing, call up the "Start mowing" command or press the Mow button,  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.

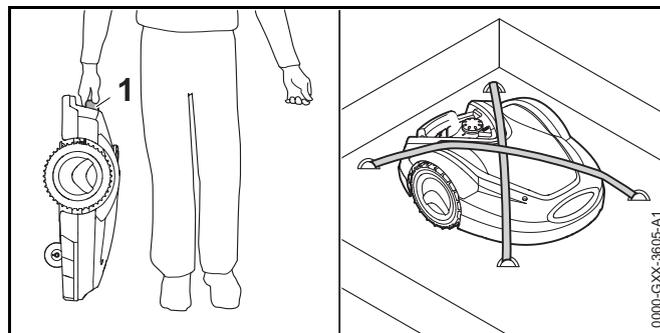
- ▶ Return the machine to the docking station to recharge the battery and confirm the displayed message,  21.1.
- ▶ To end an active mowing operation manually, press the STOP button on the robotic mower.

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

17 Transporting

17.1 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 transporting the robotic mower by hand, hold it by the carrying handling (1) with the mowing blade pointing away from you. Never attempt to carry the robotic mower by its hood.
- ▶ When transporting the robotic mower in a vehicle, position robotic and secure the mower to prevent turnover, impact and damage. Fasten the machine using suitable fastening materials (straps, ropes) (see illustration above).
- ▶ Secure any other 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.

18 Storing the Robotic Mower and Docking Station

18.1 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. Use and 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 disabling device,  9.1.
- ▶ Clean the robotic mower,  19.
- ▶ 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.

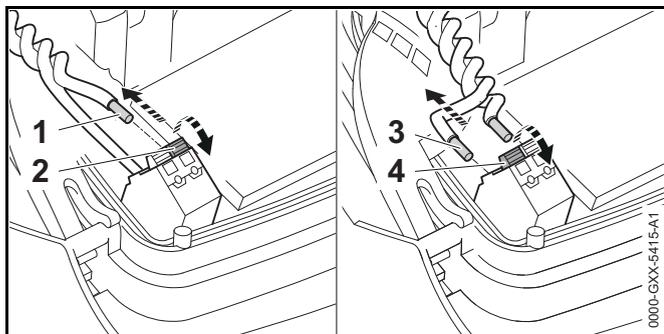
18.2 Docking Station and Power Supply

⚠ 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.

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.

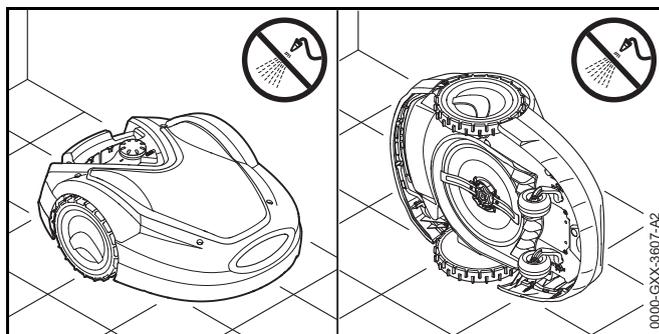
19 Cleaning

19.1 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 create friction, leading to increased power consumption.

20 Inspection and Maintenance

20.1 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 general condition of the machine 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 mower's path before starting operation of the robotic mower.
- ▶ Check that the battery is charged,  12.4.

Weekly:

- ▶ Clean the robotic mower and the docking station,  19.
- ▶ Visually inspect the mowing blade, blade fastening and mowing deck for damage (notches, cracks, fractures, etc.) and wear,  20.2.

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.

20.2 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

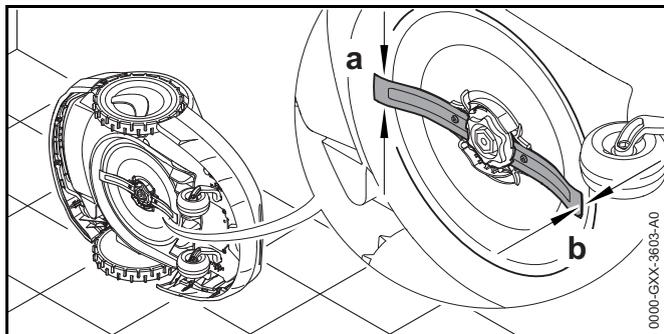
Never use a dull or damaged mowing blade. Working with a dull blade leads to increased vibration, unsatisfactory cutting results and increased wear, in particular if you use the robotic mower on sandy ground or use it frequently under dry conditions. A damaged mowing blade may vibrate, crack, break or 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,  9.1.
- ▶ Tilt the robotic mower onto its side and lean it securely against a stable wall. Carefully clean the mowing deck and mowing blade,  19.



- ▶ 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.

20.3 Replacing the Mowing Blade

! WARNING

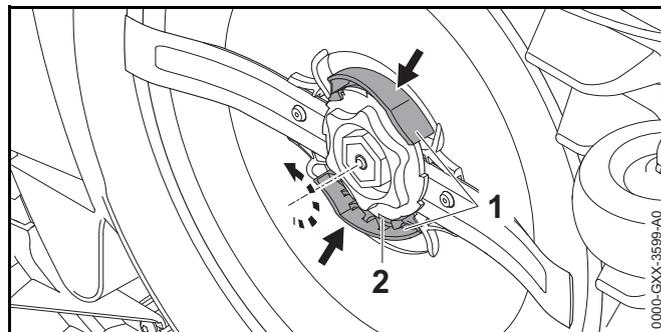
A cracked, damaged or worn out mowing blade may shatter at high speeds and cause serious or fatal injury. To reduce risk of injury from broken parts, check condition of the mowing blade before mounting at regular short intervals thereafter. Do not mount a worn, broken or damaged mowing blade.

! WARNING

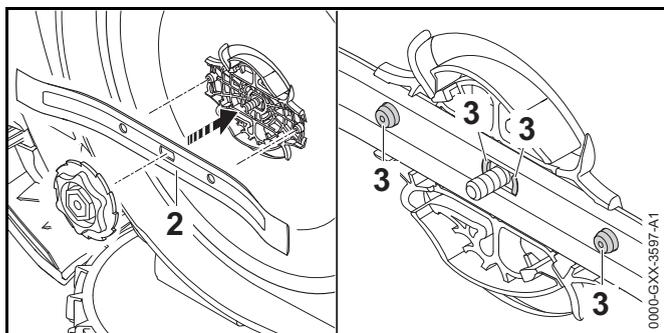
The mowing blade has sharp edges. If it contacts your flesh, it will cut you, even if it is not moving. Always wear heavy-duty work gloves when mounting or otherwise handling the mowing blade,  5.3.

To replace the mowing blade:

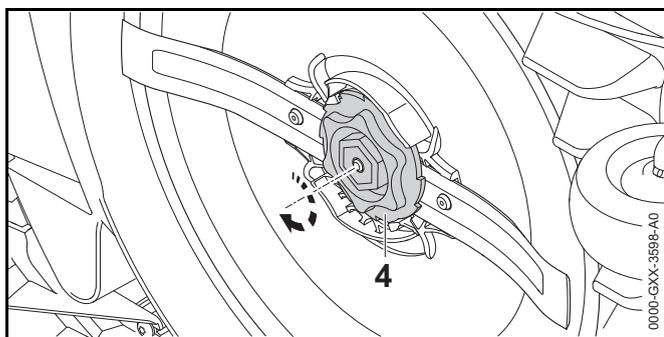
- ▶ Tilt the robotic mower onto its side and lean it securely against a stable wall.



- ▶ 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 that you have mounted a new mowing blade in the "Service" menu, 15.5.

20.4 Mounting and Removing the Carrier Plate

20.4.1 Mounting the Carrier Plate

WARNING

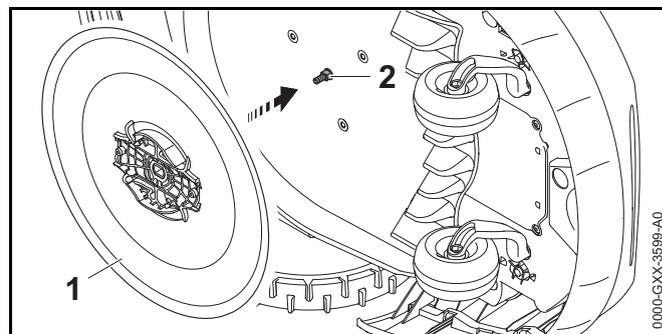
To reduce the risk of personal injury from thrown or flung objects, do not mount a worn, broken or damaged carrier plate.

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.

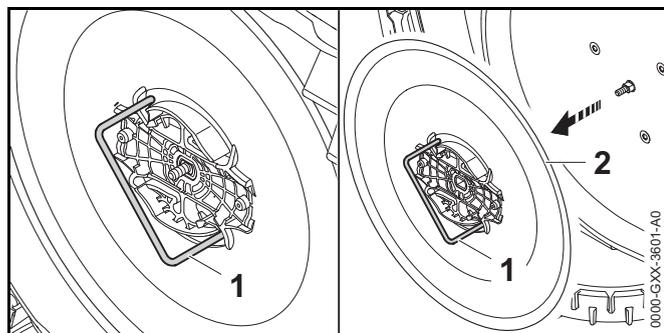
20.4.2 Removing the Carrier Plate

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.

21 Troubleshooting Guide

21.1 Messages

Messages provide information on active errors, faults 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."



Faults are designated "Medium" priority and require action on the part of the user. The robotic mower can only be operated again once the fault has been rectified.



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 fault has been rectified by an authorized STIHL iMow servicing dealer.

Message	Possible Cause	Remedy
0001 – Data loss Press OK to release	<ul style="list-style-type: none"> – The software has been updated. – Voltage loss. – Software or hardware error. 	<ul style="list-style-type: none"> ▶ 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.
1100 – Control panel Control panel removed during operation	Control panel / manual controller has been removed during. automatic operation	▶ Confirm the message by pressing the OK button. Automatic operation resumes once the control panel / manual controller has been inserted.
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 the carrying handle.	▶ Confirm message by pressing the OK button.

Message	Possible Cause	Remedy
1170 – No signal Check perimeter wire signal	<ul style="list-style-type: none"> – No reception of wire signal during operation. – The robotic mower is located outside the mowing area. – Docking station or electronic components were replaced. 	<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. ▶ Link the robotic mower and docking station.
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 faulty.	▶ 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.

Message	Possible Cause	Remedy
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.
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.
2120 – Child lock Child lock active	<ul style="list-style-type: none"> – Impact sensor triggered several times consecutively. – Robotic mower has been lifted during travel. 	<ul style="list-style-type: none"> ▶ No action required if the impact sensor is not triggered again, the message automatically becomes inactive within max. 1 minute. ▶ Deactivate the child lock.
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.
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 power supply to 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.

Message	Possible Cause	Remedy
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.

21.2 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.
	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 fault and confirm the message by pressing the OK button.
	Control panel / manual controller not correctly inserted.	▶ Insert the control panel / manual controller,  16.4.
The robotic mower fails to mow after the commands "Start mowing" or "Start timedelayed mowing" have been called up.	– Docking station not connected to power supply.	▶ Check the power supply to the docking station,  10.3.
	– Robotic mower too hot / too cold.	▶ 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).
	– Power failure.	▶ 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.
	Control panel / manual controller not correctly inserted.	▶ Insert the control panel / manual controller,  16.4.
	Message is active.	▶ Rectify displayed fault and confirm the message by pressing the OK button.

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

Condition	Possible Cause	Remedy
	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.
The robotic mower is not working and nothing is shown in the display.	– Machine is in standby. – Battery discharged.	▶ 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,  20.3.
	Mowing deck is very dirty.	▶ Clean the mowing deck,  19.
Poor mulching or mowing result.	Grass is too high in relation to the cutting height.	▶ Adjust the cutting height,  16.3.
	Lawn is extremely wet.	▶ Set the rain sensor,  15.2. ▶ Change the active times,  14.6.
	Mowing blade is blunt or worn.	▶ Replace the mowing blade,  20.3.
	Active times insufficient, mowing duration too short.	▶ Extend or add active times,  14.6. ▶ Extend the mowing duration,  16.2.
	Size of mowing area set incorrectly.	▶ Create a new mowing plan,  14.5.
	Long periods of rain	▶ Allow mowing during rain,  15.2. ▶ Extend the active times,  14.6.
Display in a foreign language	Language setting has been changed.	▶ 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.	▶ Adjust the cutting height,  16.3. ▶ Set the rain sensor,  15.2. ▶ Change the active times,  14.6.
	Machine (mowing deck, drive wheels) is very dirty.	▶ Clean the machine,  19.

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

Condition	Possible Cause	Remedy
	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.
	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,  19.
	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,  16.3.
	Drive wheels dirty.	▶ Clean the drive wheels,  19.

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

Condition	Possible Cause	Remedy
	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,  11.5.
	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 ( 21.3), then repair perimeter wire using wire connectors,  11.13.
	Robotic mower and docking station are not linked.	► Link robotic mower and docking station,  10.6.

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

Condition	Possible Cause	Remedy
	Robotic mower and docking station are not linked.	▶ Link robotic mower and docking station,  10.6.
	Electronics fault.	▶ 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.

21.3 Searching for a Wire Break

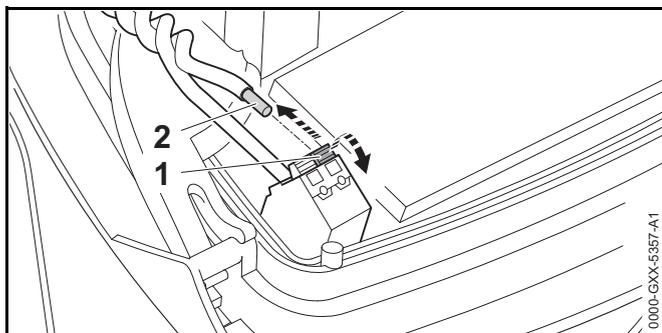
In case of a wire break, the LED on the docking station flashes red.

The wire break search can be performed either with the control panel / manual controller removed or inserted.

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.

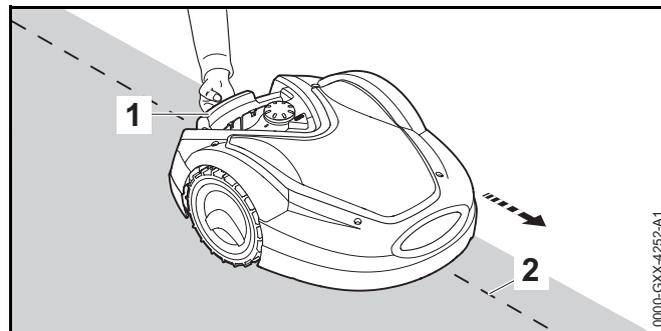
To find a wire break:

- ▶ 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.



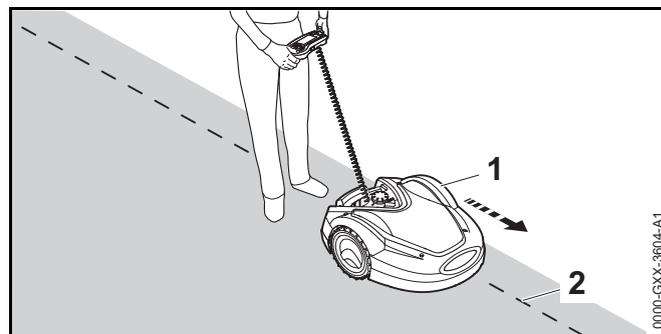
- ▶ Remove the docking station cover and open the panel.
- ▶ Press and open the left clamping lever (1).
- ▶ Remove the left stripped perimeter wire end (2).
- ▶ Close the clamping lever (1).
- ▶ Close the panel and re-attach the docking station cover.

Fine search with control panel / manual controller inserted



- ▶ In the "Service" menu, select the "Find wire break" entry and press the OK button.
- ▶ Lift the robotic mower slightly by the carrying handle (1) and relieve the weight on the drive wheels. Push the machine, resting on its front wheels. Follow the perimeter wire (2). Ensure that the perimeter wire 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.

Searching with control panel / manual controller removed



- ▶ Remove the control panel / manual controller.
- ▶ In the "Service" menu, select the "Find wire break" entry and press the OK button.
- ▶ Starting at the docking station, follow the edge of the mowing area in a clockwise direction with the robotic mower (1). Steer the machine using the control panel /

manual controller for this purpose and 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.

Locating a wire break

- ▶ 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;  11.13. If necessary, re-route the perimeter wire in the area of the wire break. Once the wire break has been fixed, the LED on the docking station glows.

NOTICE

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

22 Specifications

22.1 STIHL RMI 632.0 P Robotic Mower (iMow)

RMI = Robotic lawn mower, automatic and battery powered

- Maximum mowing area size: 1 acre (4000 m²)
- Cutting width: 11 in. (28 cm)
- Cutting height: 0.79 in. to 2.4 in. (20 mm to 60 mm)
- Speed of mowing blade: 3150 RPM
- Weight: 28.7 lbs. (13 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 or storage: 32 °F to 122 °F (0 °C to 50 °C)

22.2 STIHL AAI 201 Battery

Approved power supply type: STIHL ADO 601 Docking Station in combination with HLG-185H-42VUSM Power Supply

- Battery technology: Lithium-Ion
- Voltage: 29 V
- Rated capacity in Ah¹: 6.8 Ah
- Stored energy in Wh²: 194 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)

22.3 STIHL ADO 601 Docking Station and HLG-185H-42VUSM Power Supply

STIHL ADO 601 Docking Station

- Approved ADO 601: HLG-185H-42VUSM Power Supply.
 - Voltage: 42 V
 - Amperage: 4.4 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)
- 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.

- Permissible ambient temperature range during use or storage: 32 °F to 122 °F (0 °C to 50 °C)

HLG-185H-42VUSM Power Supply

For use only with STIHL ADO 601 Docking Station.

- Input Voltage: 100 V to 240 V
- Frequency: 50/60 Hz
- Output Voltage: 42 V
- Insulation: Class I (chassis is grounded with a separate terminal)
- 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)

22.4 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, 24.

Direct current



Number of cells and stored energy according to cell manufacturer's specification. Usable energy available to the operator 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.

22.5 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.

22.6 FCC 15 Compliance Statement

This device 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.

23 Replacement Parts and Equipment

23.1 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.

23.2 Standard Replacement Parts and Accessories

Replacement Parts

- Mowing blade: 6309 702 0102

Accessories

- Kit S Installation kit for mowing areas up to 600 square yards (500 m²) (contains 150 Wire stakes AFN 075, 3 Wire connectors ADV 010, 2 Press-fit connectors AKS 010): 6909 007 1018
- 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, 7 Wire connectors ADV 010, 2 Press-fit connectors AKS 010): 6909 007 1019
- STIHL Small Area Module AKM 100 for mowing areas smaller than 48 square yards (40 m²): 6909 007 1016

24 Disposal

24.1 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.



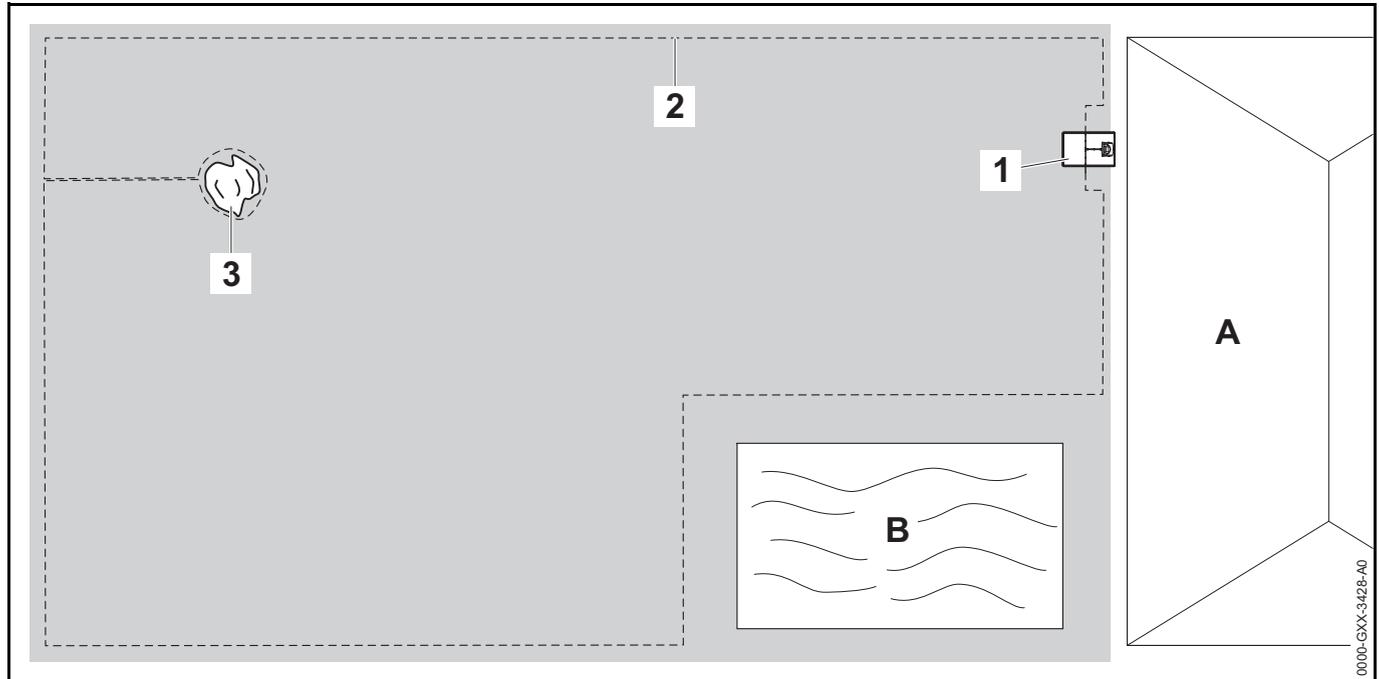
STIHL is committed to the development of products that are environmentally responsible. This commitment does not stop when the product leaves the authorized STIHL iMow servicing dealer. STIHL has partnered with the RBRC (Rechargeable Battery Recycling Corporation) to promote the collection and recycling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

25 Installation Examples

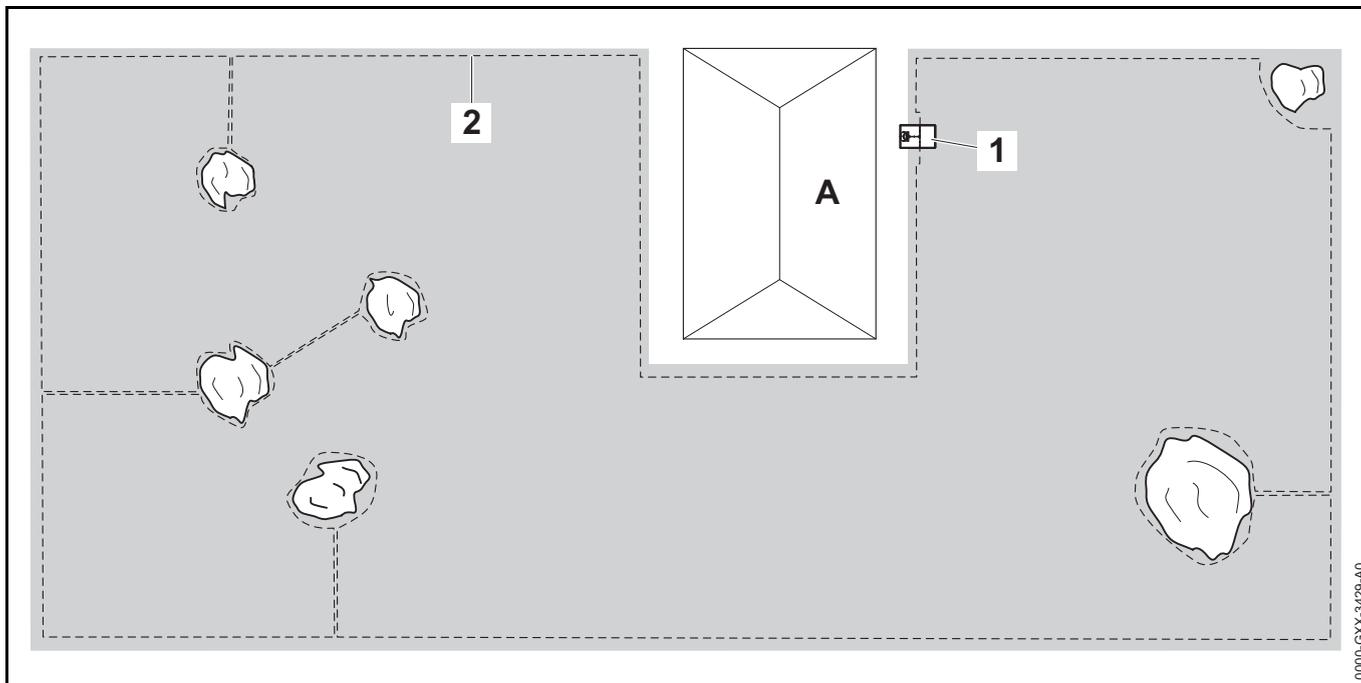
25.1 Installation Examples

Rectangular mowing area with one tree and swimming pool:



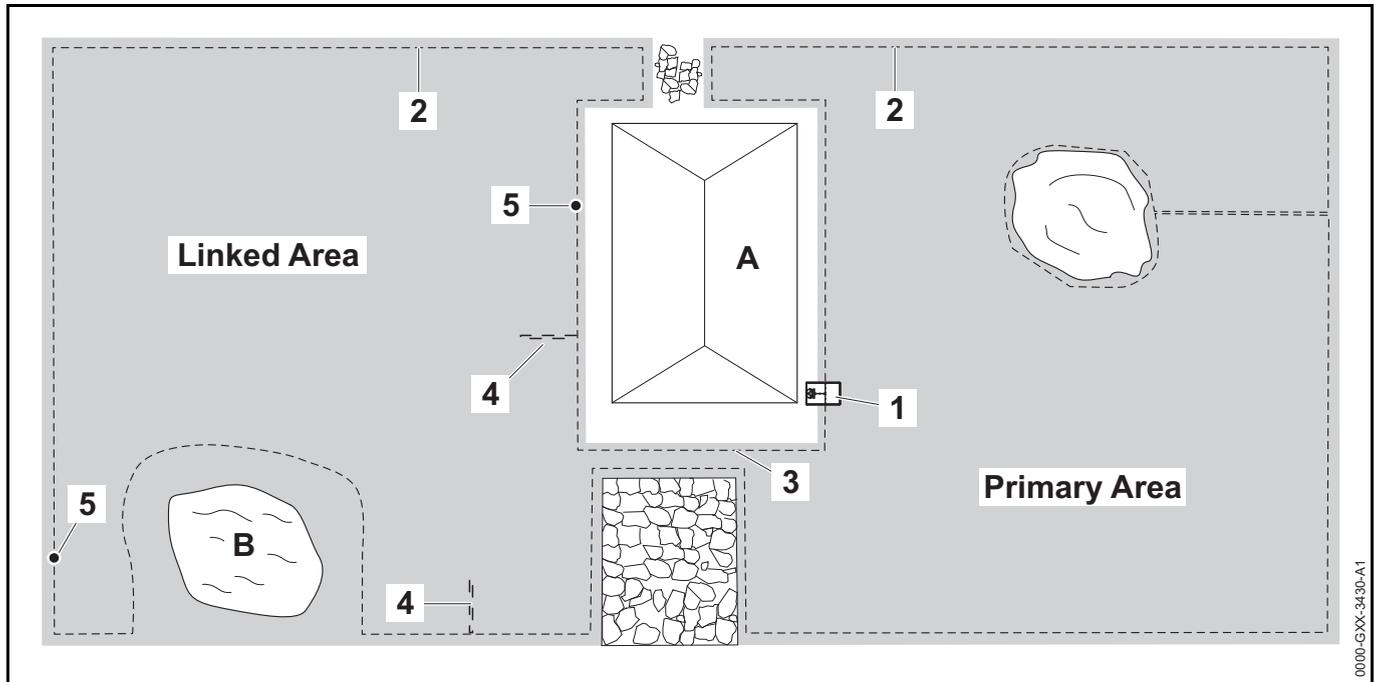
- **Docking station:** Location (1) next to the house (A).
- **Restricted area:** Installation around the free-standing tree (3), based on a linking section installed at right angles to the perimeter of the mowing area.
- **Swimming pool:** Distance between perimeter wire (2) and pool (B): 3.3 ft. (1 m).
- **Wire clearances:**
 - Clearance from obstacles which can be travelled on, such as patios and paths: 0 in. (0 cm)
 - Clearance from high obstacles: 10.6 in. (27 cm)
 - Clearance from the tree: 14.6 in. (37 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:



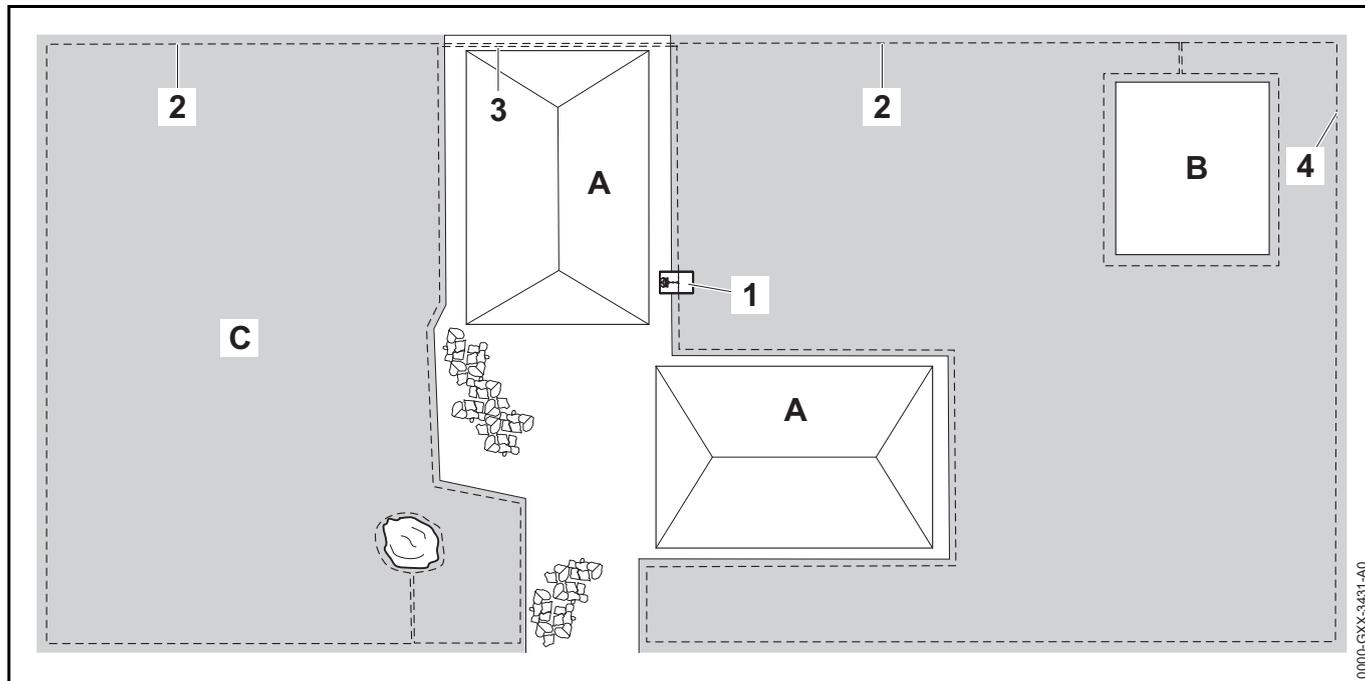
- **Docking station:** Location (1) next to the house (A)
- **Restricted area:** Installation around the free-standing trees, based on linking sections installed at right angles to the perimeter of the mowing area (2), two restricted areas are connected via a linking section.
- **Swimming pool:** Distance 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: 0 in. (0 cm)
 - Clearance from high obstacles: 10.6 in. (27 cm)
 - Clearance from the trees: 14.6 in. (37 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:

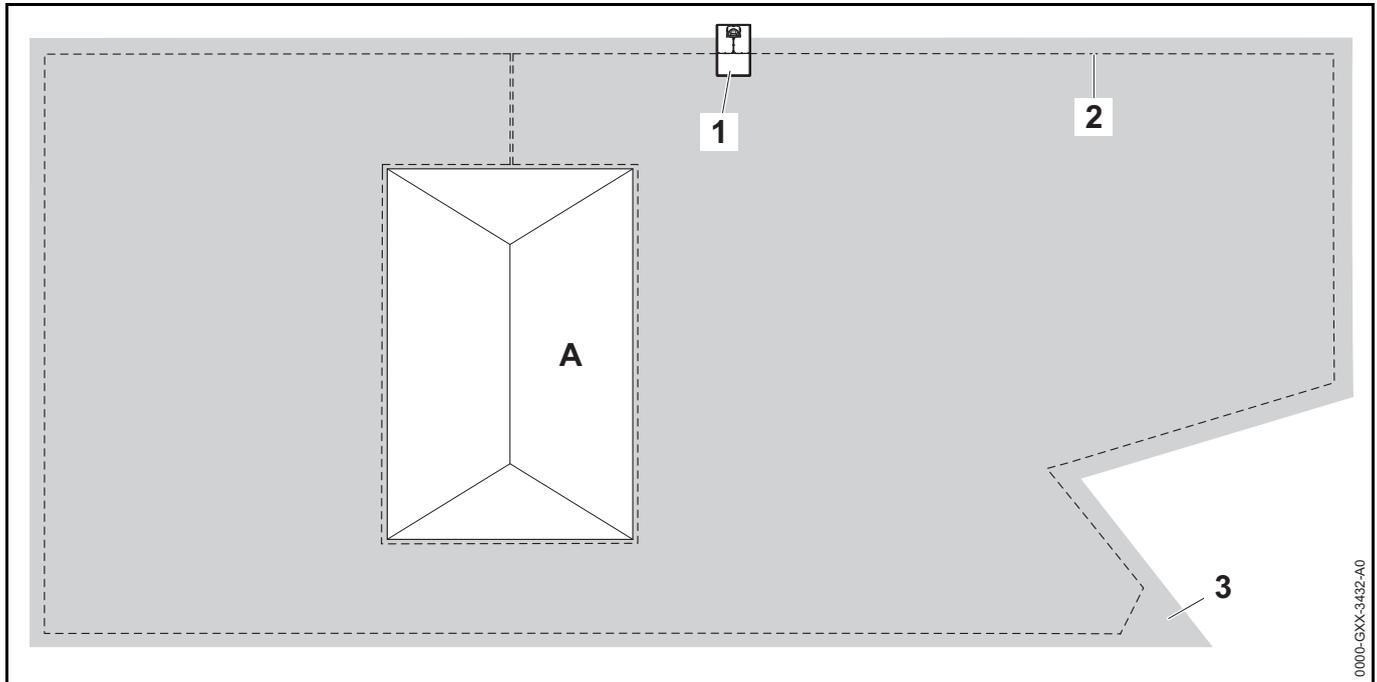


- **Docking station:** Location (1) next to the house (A)
- **Restricted area:** Installation around the free-standing tree, based on a linking section installed at right angles to the perimeter of the mowing area.
- **Pond:** Clearance from the perimeter wire (2) to the pond (B): 3.3 ft. (1 m)
- **Wire clearances:**
 - Clearance from obstacles which can be travelled on such as patios and paths: 0 in. (0 cm)
 - Clearance from high obstacles: 10.6 in. (27 cm)
 - Clearance around the tree: 14.6 in. (37 cm)
 - Clearance from the pond: 3.3 ft. (1 m)
- **Confined area:** Installation of a corridor (3) with a wire clearance of 10.6 in. (27 cm).
- **Search loops:** Installation of two search loops (4) with a minimum distance from the corridor entrance of 6.6 in. (2 m) Note the minimum clearance from corners.
- **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:

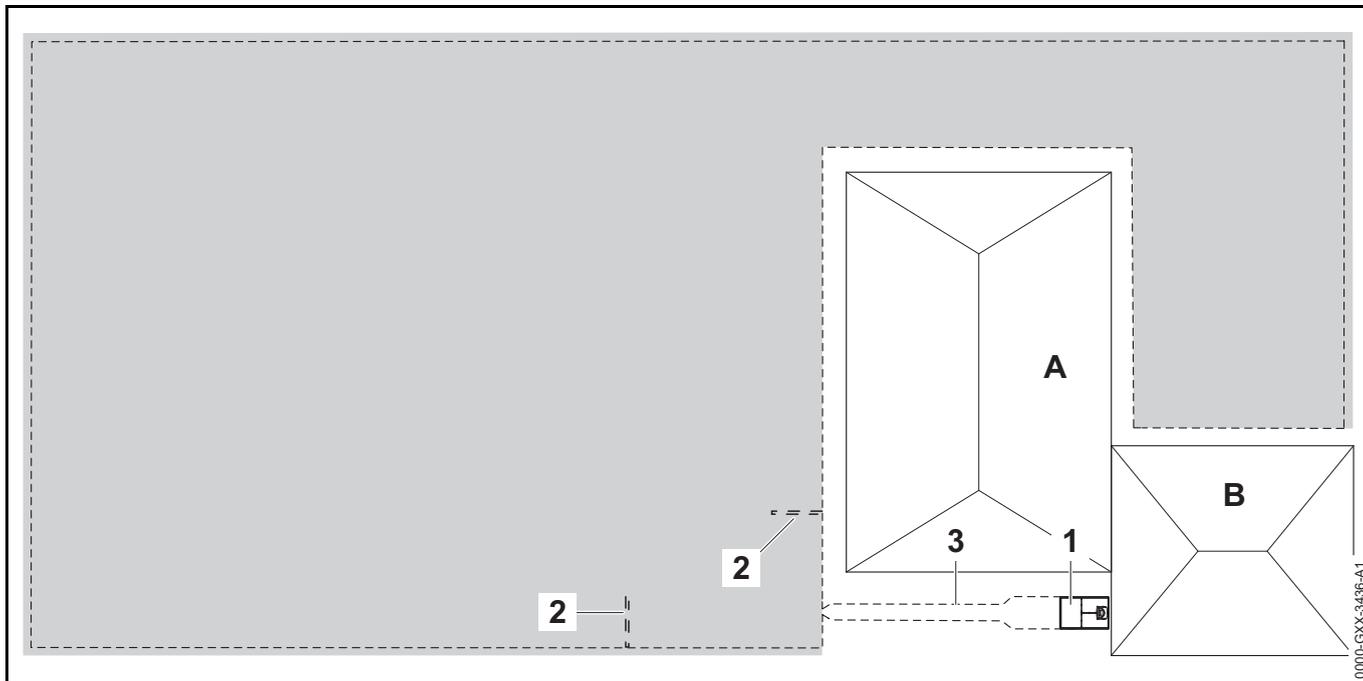


- **Docking station:** Location (1) next to the house (A)
- **Restricted area:** Installation of the perimeter wire (2) around the free-standing tree and around the vegetable patch (B) based on a linking section installed at right angles to the perimeter of the mowing area.
- **Wire clearances:**
 - Clearance from obstacles which can be travelled on such as patios and paths: 0 in. (0 cm)
 - Clearance from high obstacles: 10.6 in. (27 cm)
 - Clearance around the tree: 14.6 in. (37 cm)
 - Clearance from the pond: 3.3 ft. (1 m)
- **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 building:

- **Docking station:** Location (1) at the perimeter of the mowing area. The house (A) is blocked off with a restricted area. The docking station therefore cannot be set up in the immediate vicinity of the house. Route the power cable from the house to the docking station in a suitable cable duct.
- **Restricted area:** Installation of the perimeter wire (2) around the house, based on a linking section installed at right angles to the edge.
- **Wire clearances:**
 - Clearance from obstacles which can be travelled on such as patios and paths: 0 in. (0 cm)
 - Clearance from high obstacles such as walls and fences at the edge: 10.6 in. (27 cm)
- **Programming:** No further modification is necessary following definition of the size of the mowing area.
- **Particulars:** In the area of the acutely angled lawn corner (3), route the perimeter wire as illustrated. Avoid angles of less than 90°. Cut the area in the corner of the lawn regularly with a suitable trimmer or other tool.

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: 0 in. (0 cm)
 - Clearance from high obstacles: 10.6 in. (27 cm)
- **Search loops:** Installation of two search loops (2) with a minimum distance from the corridor entrance of 6.6 ft. (2 m). Note the minimum clearance from corners.
- **Programming:** No further modification is necessary following definition of the size of the mowing area.
- **Points to note:** Installation of a corridor (3) with funnel-shaped entrance area with a wire clearance of 10.6 in. (27 cm). The corridor leads to the external docking

station (1). Increase the wire clearance in the corridor to the width of the base plate 3.3 ft. (1 m) in front of the docking station. Note the space requirement in the corridor and beside the docking station.

26 Limited Warranty

26.1 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).

27 Trademarks

27.1 Registered Trademarks

STIHL®	FARM BOSS®
STIHL ®	iCademy®
 ®	MAGNUM®
The color combination orange-grey (U.S. Registrations #2,821,860; #3,010,057, #3,010,058, #3,400,477; and #3,400,476)	MasterWrench Service®
	MotoMix®
	OILOMATIC®
	ROCK BOSS®
AutoCut®	STIHL Cutquik®
AutoCut®	STIHL DUROMATIC®
YARD BOSS®	STIHL Quickstop®
STIHL ROLLOMATIC®	STIHL WOOD BOSS®
WOOD BOSS®	TIMBERSPORTS®
 ®	

27.2 Common Law Trademarks

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™
	

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.

28 Addresses

28.1 STIHL Incorporated

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

Contenido

1	Introducción	93	10.4	Tendido del cable perimétrico.....	116
2	Acerca de este manual de instrucciones	93	10.5	Conexión del cable perimétrico a la estación de carga.....	119
2.1	Palabras identificadoras.....	93	10.6	Conexión del robot cortacéspedes con la estación de carga.....	123
2.2	Símbolos en el texto.....	93	10.7	Comprobación de la instalación.....	123
3	Componentes importantes	94	10.8	Programación del cortacéspedes robot: el Plan de corte.....	124
3.1	Cortacéspedes robot.....	94	10.9	Finalización de la instalación inicial y primera operación de corte.....	126
3.2	Estación de carga.....	95	11	Instalación del cable perimétrico	126
3.3	Tablero de control o controlador manual.....	95	11.1	Realización de un bosquejo de la superficie de corte.....	126
3.4	Material para la instalación.....	96	11.2	Realización de un bosquejo de la superficie de corte.....	127
4	Símbolos de seguridad	96	11.3	Medición de separaciones del cable con la regla iMow.....	128
4.1	Cortacéspedes robot.....	96	11.4	Tendido del cable perimétrico en zonas confinadas.....	129
4.2	Tablero de control o controlador manual.....	97	11.5	Tendido del cable en torno a superficies excluidas.....	130
5	INSTRUCCIONES IMPORTANTES DE SEGURIDAD	97	11.6	Instalación de superficies contiguas y secundarias.....	131
5.1	Uso previsto.....	97	11.7	Instalación de corredores.....	131
5.2	Operador.....	98	11.8	Instalación de lazos de búsqueda.....	132
5.3	Equipos de protección personal.....	98	11.9	Instalación de tramos de unión.....	133
5.4	Cortacéspedes robot.....	99	11.10	Corte preciso de los bordes.....	134
5.5	Batería integrada.....	100	11.11	Terreno inclinado en la superficie de corte.....	134
5.6	Uso del robot cortacéspedes.....	102	11.12	Instalación del cable de reserva.....	134
6	Seguridad de la estación de carga y de la fuente de alimentación	105	11.13	Uso de conectores de cable.....	135
6.1	Advertencias e instrucciones.....	105	12	Estación de conexión	135
7	Mantenimiento, reparación y almacenamiento	108	12.1	LED en la estación de carga.....	135
7.1	Advertencias e instrucciones.....	108	12.2	Controles de la estación de carga.....	136
8	Principio de funcionamiento	109	12.3	Conexión del cortacéspedes robot con la estación de carga.....	136
9	Funciones clave	109	12.4	Carga del cortacéspedes robot.....	137
9.1	Funciones clave.....	109			
10	Instalación del robot cortacéspedes	111			
10.1	Preparación del césped y del robot cortacéspedes para el funcionamiento.....	111			
10.2	Ajuste del idioma, la fecha y la hora.....	111			
10.3	Instalación de la estación de carga.....	112			



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.

13 Información de la pantalla del tablero de control o controlador manual	138	20 Inspección y mantenimiento	159
13.1 Área de información.....	138	20.1 Intervalos de inspección y mantenimiento.....	159
13.2 Indicadores de estado.....	138	20.2 Inspección de la cuchilla de corte.....	160
14 Funciones de los menús	140	20.3 Cambio de la cuchilla de corte.....	161
14.1 Exploración de los menús.....	140	20.4 Montaje y retiro de la placa portacuchillas.....	162
14.2 Descripción general.....	141	21 Guía de solución de problemas	164
14.3 Comandos.....	141	21.1 Mensajes.....	164
14.4 Información.....	143	21.2 Cortacéspedes robot.....	170
14.5 Plan de corte.....	144	21.3 Identificación de la rotura de un cable.....	176
14.6 Intervalos de actividad.....	145	22 Especificaciones	177
14.7 Duración de corte.....	146	22.1 Robot cortacéspedes (iMow) STIHL RMI 632,0 P.....	177
15 Ajustes	147	22.2 Batería STIHL AAI 201.....	177
15.1 Descripción general de Ajustes.....	147	22.3 Estación de carga STIHL ADO 601 y fuente de alimentación HLG-185H-42VUSM.....	178
15.2 Ajustes del iMow.....	147	22.4 Símbolos del cortacéspedes robot, la batería, la estación de carga y la fuente de alimentación.....	178
15.3 Instalación.....	149	22.5 Mejoramientos técnicos.....	178
15.4 Seguridad.....	150	22.6 Declaración de cumplimiento con norma FCC 15.....	179
15.5 Mantenimiento.....	151	23 Piezas y equipos de repuesto	179
15.6 Ajuste de los puntos de partida.....	151	23.1 Piezas de repuesto originales de STIHL.....	179
16 Durante el funcionamiento	152	23.2 Repuestos y accesorios estándar.....	179
16.1 Corte automático.....	152	24 Eliminación	180
16.2 Duración de corte.....	153	24.1 Eliminación del cortacéspedes robot, la estación de carga y la fuente de alimentación.....	180
16.3 Ajuste de la altura de corte.....	153	25 Ejemplos de instalación	181
16.4 Montaje y retiro del tablero de control o controlador manual.....	154	25.1 Ejemplos de instalación.....	181
16.5 Corte manual.....	154	26 Garantía limitada	187
16.6 Ajuste de la duración de corte y de los intervalos de actividad.....	155	26.1 Política de garantía limitada de STIHL Incorporated.....	187
16.7 Operación de corte fuera de los intervalos de actividad.....	156	27 Marcas comerciales	187
17 Transporte	156	27.1 Marcas comerciales registradas.....	187
17.1 Transporte del robot cortacéspedes.....	156	27.2 Marcas comerciales por ley común.....	187
18 Almacenamiento del cortacéspedes robot y la estación de carga	157	28 Direcciones	187
18.1 Cortacéspedes robot.....	157	28.1 STIHL Incorporated.....	187
18.2 Estación de carga y fuente de alimentación.....	158		
19 Limpieza	159		
19.1 Limpieza del cortacéspedes robot y la estación de carga.....	159		

1 Introducción

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

IMPORTANTE

LEER DETENIDAMENTE ANTES DEL USO

CONSERVAR PARA FUTURAS CONSULTAS



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



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

Analice los requisitos de montaje y uso del cortacéspedes robot con un concesionario autorizado de STIHL iMow. STIHL recomienda dejar el montaje del cortacéspedes robot en manos de un concesionario de servicio STIHL autorizado.

No preste ni alquile nunca el cortacéspedes robot 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 cortacéspedes robot. El operador deberá estar familiarizado con los controles del cortacéspedes robot antes de empezar a trabajar. El operador 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, visite www.stihlusa.com o comuníquese con el concesionario 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

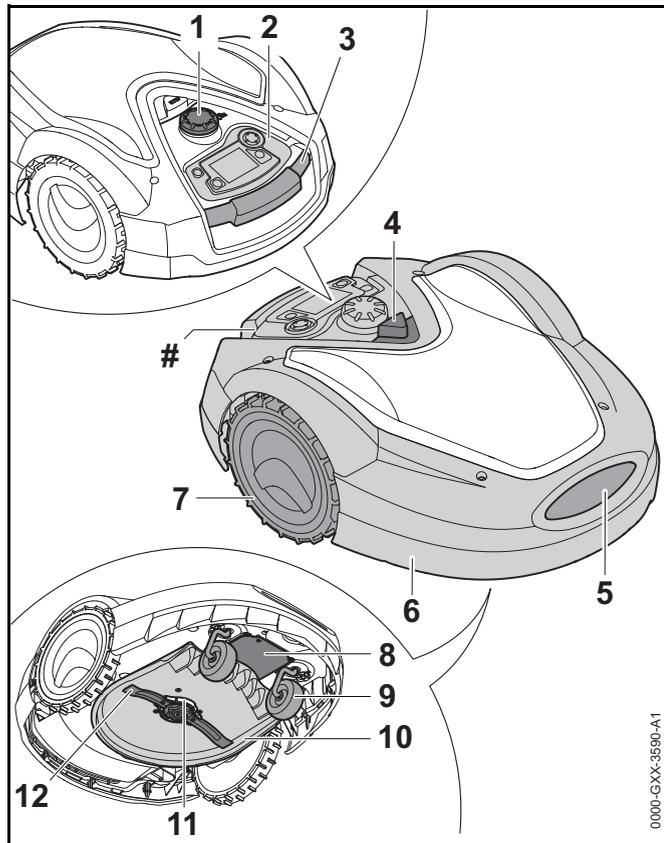
El siguiente símbolo tiene como finalidad ayudarlo a utilizar este manual.



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

3 Componentes importantes

3.1 Cortacéspedes robot



0000-GXX-3590-A1

1 Pomo de ajuste de altura de corte

Ajusta la altura de la cuchilla cortacéspedes.

2 Tablero de control o controlador manual retirable

Se utiliza para explorar las opciones de menú del cortacéspedes y para controlar la unidad durante la ejecución del modo de operación de corte manual.

3 Manija de transporte

Para levantar y trasladar el cortacéspedes robot.

4 Botón de PARAR

Detiene el cortacéspedes robot y la cuchilla de corte.

5 Contactos de carga

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

6 Capó

Cubre las piezas internas del cortacéspedes.

7 Ruedas traseras

Las ruedas motrices del cortacéspedes.

8 Compartimiento de la batería

Compartimiento para la batería de iones de litio que se incorpora.

9 Ruedas delanteras

Ruedas que dirigen el cortacéspedes robot.

10 Equipo de corte

El lado inferior del cortacéspedes en donde ocurren las operaciones de corte y de mullido.

11 Placa portacuchillas

Se utiliza para montar y asegurar la cuchilla de corte.

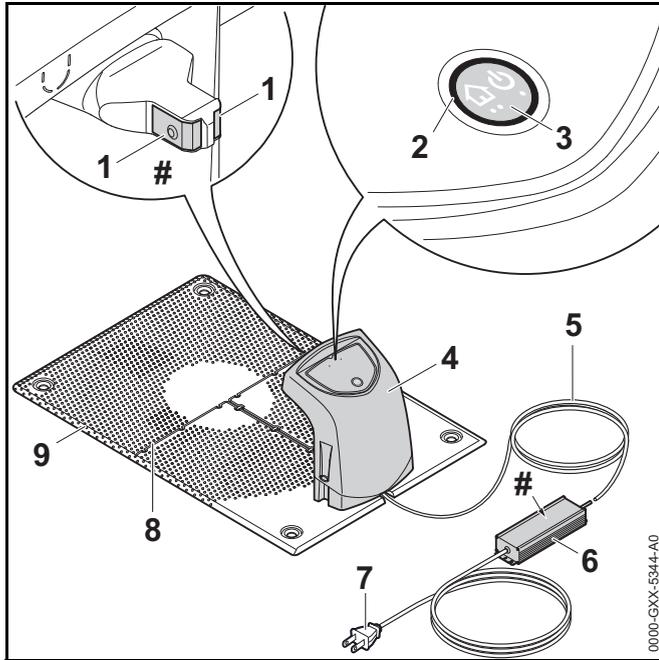
12 Cuchilla de corte

Hoja metálica para cortar pasto.

Chapa de información

Contiene información eléctrica y el número de serie del producto.

3.2 Estación de carga



1 Contactos de carga

Contactos eléctricos que conectan la estación de carga con el cortacéspedes robot para efectuar la carga.

2 LED

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

3 Botón de encendido/apagado/posición inicial

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

4 Cubierta

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

5 Cordón eléctrico

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

6 Fuente de alimentación

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

7 Enchufe

Conecta el cable de suministro eléctrico a un tomacorriente de pared.

8 Perfiles para cable

Retienen el cable perimétrico en la placa de basa.

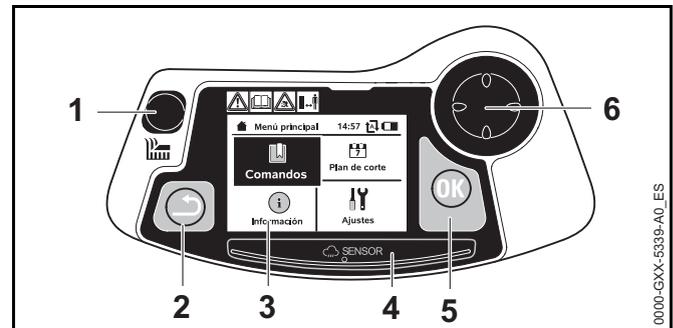
9 Placa de basa

Basa de la estación de carga.

Chapa de información

Contiene información eléctrica y el número de serie del producto.

3.3 Tablero de control o controlador manual



1 Botón de corte

Control de presencia que el operador debe presionar al ejecutar el modo de operación de corte manual.

2 Botón Back (Volver)

Para avanzar por las opciones del menú del cortacéspedes robot.

3 Pantalla gráfica

Muestra los menús y mensajes del robot cortacéspedes.

4 Sensor de lluvia

Detecta la precipitación pluvial.

5 Botón OK (Aceptar)

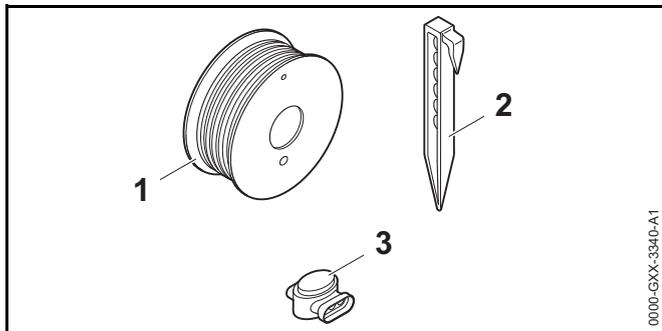
Permite seleccionar las opciones de menú en el tablero de control o controlador manual.

6 Botón multidireccional

Se utiliza para explorar las opciones de menú del cortacéspedes y para controlar la unidad durante la ejecución del modo de operación de corte manual.

3.4 Material para la instalación

STIHL recomienda encargarse a un concesionario de servicio STIHL autorizado la instalación del robot cortacéspedes y del cable perimétrico.

**1 Cable perimétrico**

Transmite una señal eléctrica al robot cortacéspedes y define la zona de corte para la función de corte automático.

2 Estacas para cable

Se usan para fijar el cable perimétrico.

3 Conectores de cable

Conectores eléctricos empleados para conectar secciones del cable perimétrico.

4 Símbolos de seguridad**4.1 Cortacéspedes robot**

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



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



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



Utilice gafas o anteojos protectores bien ajustados con protección lateral 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 cortacéspedes robot y toda vez que se encuentre en la zona de trabajo con la máquina 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 cortacéspedes durante el funcionamiento. Nunca intente retirar la hierba cortada u otros residuos de la cuchilla de corte o del equipo de corte sin desconectar antes el cortacéspedes robot e inhabilitar la unidad pulsando el botón de PARAR por cinco segundos, 5.6.3.



El accesorio de corte giratorio puede arrojar objetos extraños a gran distancia directa o indirectamente. Para reducir el riesgo de sufrir lesiones por un golpe con algún objeto despedido, inspeccione la zona de corte 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 ninguna otra persona, especialmente niños y animales, cerca del cortacéspedes mientras la unidad está en funcionamiento. No use el cortacéspedes cuando haya niños o mascotas en la superficie de corte o sus alrededores, 5.6.3.



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



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



Siempre inhabilite el cortacéspedes robot por medio de mantener pulsado el botón de PARAR por 5 segundos antes de levantar, transportar, inspeccionar, limpiar o darle mantenimiento a la máquina, 5.6.3.

4.2 Tablero de control o controlador manual

Los siguientes símbolos de seguridad están presentes en el tablero de control o controlador manual:



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



Lea y respete todas las medidas de seguridad detalladas en el manual de instrucciones. El uso inadecuado puede provocar lesiones personales graves o mortales y daños materiales.



El accesorio de corte giratorio puede arrojar objetos extraños a gran distancia directa o indirectamente. Para reducir el riesgo de sufrir lesiones por un golpe con algún objeto despedido, inspeccione la zona de corte 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 ninguna otra persona, especialmente niños y animales, cerca del cortacéspedes mientras la unidad está en funcionamiento. Cuando se usa el robot cortacéspedes con el controlador manual, guarde una distancia prudente con la máquina para evitar el riesgo de lesiones personales causadas por el contacto con la cuchilla, 5.6.3.

5 INSTRUCCIONES IMPORTANTES DE SEGURIDAD

5.1 Uso previsto

ADVERTENCIA

- Este cortacéspedes robot fue diseñado para realizar procesos de corte autónomos y programables, y operaciones de corte manual. El uso para otros fines puede aumentar el riesgo de lesiones personales y daños a la propiedad.
- El cortacéspedes robot está diseñado para cortar el pasto en terrenos de hasta aproximadamente 4000 m² (1 acre).
- La estación de carga ADO 601 y la fuente de alimentación HLG-185H-42VUSM están diseñadas para cargar la batería de iones de litio integrada del cortacéspedes robot 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 cortacéspedes robot, su batería integrada o la estación de carga y la fuente de alimentación podrían causar lesiones personales o daños a la propiedad. Utilice la estación de carga ADO 601 y el cortacéspedes robot STIHL RMI 632 P y su batería integrada únicamente como se indica en este manual.

5.2 Operador

⚠ ADVERTENCIA

- El uso del cortacéspedes robot en modo manual puede ser extenuante. El operador debe hallarse en buenas condiciones tanto físicas como mentales. Para reducir el riesgo de lesiones personales causadas por fatiga o pérdida del control:
 - Consulte a su médico antes de usar el cortacéspedes en modo manual si tiene alguna afección de salud que pueda agravarse por esta tarea.
 - No haga funcionar el cortacéspedes en modo manual si se encuentra bajo la influencia de cualquier sustancia (drogas, alcohol, medicamentos, etc.) que puedan afectar la visión, el equilibrio, la destreza o el juicio.
 - Esté alerta. No maneje el cortacéspedes en modo manual si está cansado. Tómese un descanso si se siente cansado.
 - Solo las personas que comprendan toda la información incluida en este manual podrán ocuparse del montaje, uso y mantenimiento del cortacéspedes robot. El operador deberá estar familiarizado con los controles del cortacéspedes robot antes de empezar a trabajar.
 - No permita que menores de edad utilicen el cortacéspedes ni gestionen su funcionamiento en modo automático. Los reglamentos locales también pueden imponer restricciones respecto de la edad del operador.

- Según los conocimientos actuales de STIHL, el motor eléctrico de este cortacéspedes robot 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 cortacéspedes robot.

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 cortacéspedes robot para el uso;
 - la instalación o reparación del cable perimétrico;
 - utilizar el cortacéspedes en modo manual;
 - el ingreso a la zona de corte o la aproximación al cortacéspedes mientras está funcionando;
 - la sustitución de la cuchilla de corte;
 - la inspección o limpieza del cortacéspedes robot;
- 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 «+» al preparar la estación de carga y el cortacéspedes robot, al instalar o reparar el cable perimétrico, al inspeccionar o limpiar el cortacéspedes, sustituir su cuchilla y toda vez que se encuentre en la superficie de corte con la máquina en marcha.

- 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, ojotas, 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 para manipular la estación de carga y el cortacésped robot, instalar o reparar el cable perimétrico, cambiar la cuchilla de corte o limpiar el equipo de corte y siempre que se manipule el cortacésped robot.
- Para reducir el riesgo de lesiones personales:
 - Utilice un mono o pantalones largos para acercarse a un cortacésped robot en funcionamiento o para utilizar el cortacésped en modo manual. No use pantalones cortos.
 - Sujétese el cabello por encima de los hombros antes de utilizar el cortacésped robot en modo manual o de realizar una reparación, tarea de Instalación, configuración, inspección, mantenimiento o limpieza, y antes de acercarse al cortacésped robot en funcionamiento.

5.4 Cortacésped robot

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, los pies y cualquier otra parte del cuerpo lejos de la cuchilla de corte.
 - No toque con las manos ni con ninguna parte del cuerpo una cuchilla en movimiento.
- Para reducir el riesgo de lesiones personales al operador y a los espectadores:



- Siempre mantenga pulsado el botón STOP durante 5 segundos para activar el dispositivo inhabilitador antes de armar, transportar, ajustar, inspeccionar, limpiar, darle mantenimiento o almacenar la máquina.
 - Nunca levante el cortacésped robot ni meta las manos bajo el capó para despejar pasto y desperdicios, ni por ningún otro motivo, sin antes activar el dispositivo inhabilitador y confirmar que la cuchilla se haya detenido.
- Si bien es posible conectar ciertos accesorios no autorizados en los robots cortacésped STIHL, el uso de estos accesorios puede ser extremadamente peligroso. Utilice únicamente los accesorios suministrados por STIHL o expresamente autorizados por STIHL para usarse con el modelo específico de iMow.
 - Use solo los accesorios suministrados o expresamente aprobados por STIHL.
 - No realice ninguna modificación en este cortacésped robot ni en el software de la unidad.
 - Nunca intente modificar ni anular los controles o dispositivos de seguridad del cortacésped robot en manera alguna.
 - Nunca utilice un cortacésped robot que haya sido modificado o alterado, apartándose de su diseño original.
 - Si el cortacésped robot se cae o se expone a fuertes impactos, similares a los de una caída:
 - Asegúrese de que no se haya dañado, de que esté en buenas condiciones y de que funcione correctamente antes de seguir con el trabajo.
 - Compruebe que los controles y dispositivos de seguridad funcionen correctamente.
 - Verifique que no aparezca ningún mensaje de error en pantalla,  21.1.
 - Nunca trabaje con un cortacésped robot dañado o defectuoso.

- Nunca use o cargue un cortacéspedes robot con el capó o la caja agrietados, deformados o excesivamente calientes, ni una unidad que pierda líquido del compartimiento de la batería o presente algún otro daño. Una batería dañada aumenta el riesgo de lesiones personales y daños a la propiedad como resultado de cortocircuitos, incendios o explosiones. Ante cualquier duda, pídale a un concesionario autorizado de STIHL iMow que revise el cortacéspedes robot.
- Si el cortacéspedes robot está dañado, no funciona correctamente, se ha caído al agua u otro líquido, es posible que los componentes, incluida la batería integrada, y los dispositivos de seguridad ya no funcionen. Para reducir el riesgo de lesiones personales y daños a la propiedad:
 - Lleve el cortacéspedes robot a un concesionario autorizado de STIHL iMow para que realice un control antes de seguir utilizando la unidad.
- Las piezas de repuesto auténticas de STIHL están diseñadas específicamente para su cortacéspedes robot y satisfacen las necesidades de rendimiento y seguridad. El uso de componentes no autorizados o no aprobados por STIHL puede causar lesiones graves o mortales y daños a la propiedad.
 - STIHL recomienda que solo se utilicen repuestos STIHL idénticos.

5.5 Batería integrada

ADVERTENCIA

- El uso de dispositivos de carga no autorizados puede dañar la batería de iones de litio dentro del cortacéspedes robot y provocar incendios, explosiones, lesiones personales y daños a la propiedad.
 - Cargue el cortacéspedes robot exclusivamente en una estación de carga STIHL ADO 601 original y con una fuente de alimentación HLG-185H-42VUSM.
- La batería integrada del cortacéspedes robot 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 atento a los signos que indican que la batería podría estar dañada: nunca use o cargue un cortacéspedes robot con el capó o la caja agrietados, deformados o excesivamente calientes, ni una unidad que pierda líquido del compartimiento de la batería o presente algún otro daño. Una batería dañada aumenta el riesgo de lesiones personales y daños a la propiedad como resultado de cortocircuitos, incendios o explosiones.
 - La batería está integrada en el cortacéspedes robot y el usuario nunca debe retirarla. Pida al concesionario de iMow de STIHL que retire la batería integrada cuando se haya agotado, o cuando el cortacéspedes cumple su vida útil. Nunca intente quitar la batería ni abrir o desarmar el capó del cortacéspedes robot por ninguna razón.
 - Nunca someta al cortacéspedes robot a impactos fuertes ni trate de aplastarlo, dejarlo caer o dañarlo de otra manera.
 - Nunca caliente el cortacéspedes robot por encima de los 100 °C (212 °F) ni lo coloque cerca o encima de fuego, estufas u otros lugares con altas temperaturas.
 - Nunca lo exponga a microondas o a presiones elevadas.



- Nunca introduzca objetos extraños en el tomacorriente de carga del cortacéspedes robot ni en otras aberturas de la unidad.
- Las altas temperaturas pueden hacer que la batería integrada al cortacéspedes robot genere calor, se rompa, pierda líquido, se incendie o explote, lo que podría causar graves lesiones personales o mortales, y daños a la propiedad. La exposición a temperaturas que excedan la gama recomendada también puede dañar la batería y acortar su vida útil.
 - Utilice y guarde el cortacéspedes robot únicamente a una temperatura ambiente de 0 °C a 50 °C (32 °F a 122 °F).
 - No guarde el cortacéspedes robot dentro de un vehículo en tiempo caluroso.
- Para reducir el riesgo de lesiones personales o daños a la propiedad en caso de que el cortacéspedes robot emane humo o un olor inusual, o esté más caliente de lo habitual durante el uso, la carga o el almacenamiento:
 - Deje de usar o cargar el cortacéspedes robot de inmediato. Póngase en contacto con las autoridades en caso de incendio o explosión.
- Para reducir el riesgo de descarga eléctrica:
 - Nunca sumerja el cortacéspedes robot en agua u otros líquidos.
 - No intente reparar, abrir o desarmar el cortacéspedes robot. No contiene en su interior piezas que el usuario pueda reparar.
- Si la batería integrada al cortacéspedes robot está dañada, es posible que pierda líquido. El líquido que se escapa de la batería puede irritar la piel y los ojos, y causar quemaduras.
 - Evite el contacto con la piel y los ojos.
 - Use un absorbente inerte, como arena, sobre los fluidos o líquidos derramados.
- En caso de contacto accidental con la batería o fluidos, lave el área de contacto inmediatamente con agua y un jabón suave.
- Si entra líquido de la batería en los ojos: No se frote. Enjuague el ojo abierto con agua 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 a la propiedad en caso de incendio:
 - Evacúe el área. El fuego se puede propagar rápidamente. Manténgase alejado de los vapores generados y mantenga una distancia segura.
 - Póngase en contacto con el departamento de bomberos.
 - Aunque se puede emplear agua para apagar el incendio de la batería, 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 o daños a la propiedad.
 - Use el robot cortacéspedes solo como se indica en este manual de instrucciones.
- Usar un robot cortacéspedes que está dañado, mal ajustado o reparado, o que no se armó por completo y de forma segura puede provocar una avería en el sistema y aumentar el riesgo de lesiones personales graves o la muerte.
 - No maneje nunca un robot cortacéspedes que esté dañado, mal ajustado o que no esté armado completa y debidamente.
 - Siempre revise el robot cortacéspedes para asegurarse de que esté en buenas condiciones y funcione correctamente antes de comenzar a utilizarlo.
 - Nunca intente modificar ni anular los controles ni los dispositivos de seguridad de ningún modo.
 - Si el robot cortacéspedes o cualquier pieza de la unidad están dañados o no funcionan correctamente, llévelos a un concesionario autorizado de STIHL iMow. No use el robot cortacéspedes hasta que el problema se haya solucionado.
- Para reducir el riesgo de lesiones personales graves o mortales a causa de arranques accidentales:



- Mantenga pulsado el botón PARAR durante 5 segundos para activar el dispositivo inhabilitador antes de armar, transportar, ajustar, inspeccionar, limpiar, reparar 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 explosión:
 - No ponga en funcionamiento el robot cortacéspedes en un lugar donde haya gases, líquidos, vapores, polvos u otros materiales y sustancias combustibles.
 - Lea y atégase a las recomendaciones dadas por autoridades gubernamentales (por ejemplo, OSHA) para identificar y evitar los peligros que representan gases combustibles, líquidos, vapores, polvos y otros materiales y sustancias combustibles.
- Si la cuchilla metálica en movimiento choca contra una roca u otro objeto macizo, se podrían despedir chispas capaces de encender materiales inflamables en determinadas circunstancias. Entre los materiales inflamables se incluyen la vegetación y matorrales secos, en particular cuando el estado del tiempo es caliente y seco.
 - Si existe un riesgo de incendio leve o grave, no use el robot cortacéspedes en torno a materiales inflamables, ni para cortar vegetación o arbustos secos.
 - Comuníquese con las autoridades locales de control de incendios o con el servicio forestal de los EE.UU. si tiene alguna duda en cuanto a las condiciones de la vegetación y el estado del tiempo para el uso de una cuchilla metálica.
- El uso de este robot cortacéspedes puede generar polvo y otras sustancias que contienen productos químicos considerados como causantes de enfermedades respiratorias, cáncer, defectos congénitos u otros problemas reproductivos.
 - Consulte con agencias gubernamentales tales como EPA, OSHA, CARB y NIOSH, al igual que otras fuentes fidedignas sobre materiales peligrosos si

desconoce los riesgos asociados con las sustancias particulares que está cortando o con las cuales está trabajando.

- La inhalación de ciertos polvos, especialmente los polvos orgánicos, tales como el moho o polen, puede provocar reacciones alérgicas o asmáticas en las personas sensibles. 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 entidades gubernamentales (por ejemplo: 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

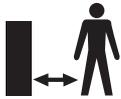
- En caso de emergencia:
 - Mantenga pulsado el botón de PARAR por 5 segundos para parar el cortacéspedes y su accesorio de corte. La pantalla indica el mensaje:

“Disp. inhabilit. Unlock using the indicated key combination” (Dispositivo inhab. Desbloquear con la combinación de teclas indicada).

- 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 dispositivo inhabilitador 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 la zona. Para reducir el riesgo de lesiones personales graves:



- Revise la zona de trabajo. 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 zona de corte, 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 particular a los niños y a los animales alejados de la zona de corte en los períodos de actividad del robot cortacésped y toda vez que el cortacésped esté en marcha. Toda persona que ingrese a la zona de corte cuando el cortacésped está en marcha debe usar gafas protectoras y equipos de protección adecuados, según se especifica en el manual de instrucciones.
- No permita que ningún niño u otra persona se acerque al robot cortacésped o se ponga a jugar con el artefacto. Mantenga a los niños y demás personas alejados de la zona de corte mientras el cortacésped se encuentre en marcha.
- No utilice nunca el robot cortacésped si sabe que hay algún animal o persona en la zona de corte.
- Cuando se pulsa el botón rojo de PARAR en la parte superior del robot cortacésped, éste se para y la cuchilla se detiene luego de unos instantes. El mensaje “STOP button pressed” (botón de parar pulsado) aparece en la pantalla. Para reducir el riesgo de lesionarse por el contacto con la cuchilla cortacésped, siempre pulse el botón de PARAR:
 - Antes de cambiar los ajustes en el menú.
 - Antes de confeccionar un plan de corte o de programar el robot cortacésped.
 - Antes de retirar el tablero de control o controlador manual.
 - Antes de ajustar la altura de corte.
- Mantenga pulsado el botón de PARAR por 5 segundos para activar el dispositivo de inhabilitación:
 - Antes de levantar o trasladar el cortacésped robot.
 - Antes de quitar obstáculos y objetos cercanos a la plataforma de corte o la cuchilla.
 - Antes de montar, retirar, inspeccionar o limpiar la cuchilla de corte.

- Antes de realizar cualquier tarea debajo del cortacésped.
- Antes de la inspección o limpieza del robot cortacésped.

- Pare y revise el robot cortacésped en busca de daños si choca contra un objeto extraño o exhibe un funcionamiento inusual, tal como vibraciones anómalas. Después de haber inhabilitado al robot cortacésped, revise el conjunto de corte (cuchilla, su eje y su montaje). Si la máquina continúa funcionando de modo anómalo, llévela a un concesionario STIHL de servicio de iMow antes de volver a arrancar y usar el robot cortacésped.
- 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 inhabilitado la máquina. Mantenga pulsado el botón de PARAR 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 cortacésped, 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 cortacésped a un concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow para que lo reparen.
 - No use nunca un robot cortacésped con una cuchilla de corte floja o averiada.

- Para reducir el riesgo de que el operador o los espectadores sufran lesiones graves o mortales por la pérdida de control de la unidad, mantenga siempre un punto de apoyo seguro y controle que el cortacéspedes esté en equilibrio cuando funcione en modo manual:
 - Nunca utilice el cortacéspedes en modo manual si el césped está húmedo o mojado.
 - Solo utilice el robot cortacéspedes manualmente en condiciones de buena visibilidad y a plena luz del día.
 - Sujete firmemente el tablero de control o el controlador manual con ambas manos. Nunca intente manejar el tablero de control o el controlador manual con una sola mano.
 - Dé arranque al robot cortacéspedes sobre una superficie plana. No encienda el robot cortacéspedes sobre el pasto si está muy alto.
 - Mantenga siempre el robot cortacéspedes frente a usted durante el funcionamiento. Guarde una distancia prudente del cortacéspedes en todo momento para reducir el riesgo de lesiones personales causadas por el contacto con la cuchilla y por objetos lanzados.
 - Tenga sumo cuidado cuando trabaje en terreno con mucha vegetación, y esté siempre atento a los obstáculos ocultos, como sistemas de riego automático, postes, válvulas de agua, cimientos, cables eléctricos, rocas, tocones, madrigueras de animales, agujeros o zanjas, etc., para no tropezarse.
 - Nunca conduzca el robot cortacéspedes intencionadamente contra un obstáculo. El sensor de impacto permanecerá inhabilitado durante el corte manual.
 - No corte cerca de barrancos, cunetas o bancos. Se podría perder el apoyo de los pies y el equilibrio.
 - Sea sumamente precavido cuando trabaje en declives o terreno irregular. No use el robot cortacéspedes sobre pendientes sumamente

empinadas. Las pendientes son un factor importante relacionado con los accidentes por resbalones o caídas, los cuales pueden causar lesiones graves.

- Corte en sentido paralelo a la pendiente, nunca suba ni baje la pendiente. Tenga cuidado en particular al cambiar de sentido de avance sobre una pendiente.
- No sobrecargue el robot cortacéspedes con pasto muy alto o muy grueso durante el uso hasta el punto que el motor llegue a pararse. Si el motor suena forzado o pierde velocidad por la altura o la cantidad de la hierba cortada, eleve la cuchilla o reduzca la velocidad de avance.

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

6.1 Advertencias e instrucciones

ADVERTENCIA

- Para reducir el riesgo de incendios, descargas eléctricas u otras lesiones personales o daños a la propiedad:
 - Lea y respete todas las marcas de precaución de la estación de carga, de la fuente de alimentación y del cortacéspedes robot, así como todas las instrucciones de este manual, antes de usar la estación de carga
 - Utilice la estación de carga ADO 601 y la fuente de alimentación HLG-185H-42VUSM únicamente para cargar el cortacéspedes robot STIHL RMI 632 P. Se prohíbe el uso de la estación de carga o la fuente de alimentación para otros fines, ya que podrían producirse incendios, explosiones o descargas eléctricas, lo que a su vez puede provocar lesiones personales graves o mortales, además de daños a la propiedad.
 - Nunca use una estación de carga o una fuente de alimentación que no funcionen correctamente o estén dañados.

- Nunca use o cargue un cortacéspedes robot con el capó o la caja agrietados, deformados o excesivamente calientes, ni una unidad que pierda líquido del compartimiento de la batería o presente algún otro daño. Una batería dañada aumenta el riesgo de lesiones personales y daños a la propiedad como resultado de cortocircuitos, incendios o explosiones.
- Conecte el cable de suministro eléctrico de la fuente de alimentación únicamente a un tomacorriente debidamente puesto a tierra y con interruptor de pérdidas a tierra (GFCI) Categoría A que tenga una caja que sea impermeable con el enchufe conectado o desconectado. No use tomacorrientes que solo sean herméticos cuando tienen la tapa colocada (cordón de alimentación no enchufado y tapa de tomacorrientes cerrada).
- Nunca enchufe la estación de carga en una zapatilla eléctrica ni en un prolongador.
- No opere la estación de carga o la fuente de alimentación si estos han recibido un golpe fuerte, se han caído o dañado de cualquier otro modo, o no funcionan correctamente.
- No intente reparar, abrir o desarmar la estación de carga o la fuente de alimentación. No contiene en su interior piezas que el usuario pueda reparar.
- La estación de carga y la fuente de alimentación se calientan durante el proceso de carga. Para reducir el riesgo de incendios:
 - Utilice la estación de carga y la fuente de alimentación únicamente si la temperatura ambiente está comprendida en la gama de 0°C a 50°C (32°F a 122°F).
 - No haga funcionar la estación de carga sobre superficies que puedan incendiarse (por ejemplo, papel, cartón o telas) o en un entorno combustible.
 - Deje que la estación de carga y la fuente de alimentación se enfríen por sí solos. No los cubra.
- Las estaciones de carga pueden producir chispas que, a su vez, pueden encender los gases, líquidos, vapores, polvos u otros materiales combustibles. Para reducir el riesgo de incendio y explosión:
 - No trabaje en un lugar que tenga presentes gases, líquidos, vapores, polvos u otros materiales combustibles.
- El uso de un cable de suministro eléctrico o un enchufe dañado puede provocar incendios, descargas eléctricas y otras lesiones personales graves o daños a la propiedad. Para reducir estos riesgos:
 - Revise regularmente el cable de suministro eléctrico y el enchufe en busca de daños antes del uso y periódicamente de allí en adelante. Si se descubren daños, desconecte el enchufe del tomacorriente de pared inmediatamente.
 - Desenchufe la fuente de alimentación del tomacorriente de pared cuando la estación de carga no esté en uso.
 - Nunca tire del cable de suministro eléctrico para desconectarlo del tomacorriente de pared. Para desenchufarlo, sujete el enchufe y no el cordón.
 - No use el cordón eléctrico para ningún otro fin, por ejemplo, para transportar o sostener la fuente de alimentación.
 - Compruebe que el cordón eléctrico esté ubicado o marcado de modo que no se lo pise, cause tropezos, esté en contacto con objetos cortantes o partes móviles o, de otro modo, sujeto a daño o esfuerzo.



- En caso de incendio, o si la estación de carga o la fuente de alimentación emanan humo o un olor inusual, están caliente al tacto o tienen un aspecto anormal:
 - Desconecte inmediatamente la fuente de alimentación del tomacorriente y comuníquese con las autoridades pertinentes en caso de incendio o explosión.
 - Lleve la estación de carga o la fuente de alimentación a un concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow para que las revisen y reparen.



- Revise regularmente el cable de suministro eléctrico de la fuente y el enchufe en busca de daños. Si se descubren daños, desconecte el enchufe del tomacorriente de pared inmediatamente. Nunca utilice un cable de suministro eléctrico o enchufe dañados.
- No tire del cable de suministro eléctrico, ni desgaste, aplaste, maltrate o utilice indebidamente el cable o el enchufe. Protéjalo del calor, el aceite y los bordes afilados.
- Si el cable de suministro eléctrico o el enchufe presentan daños, sustituya la fuente de alimentación.
- Desenchufe el cable de suministro eléctrico del tomacorriente cuando la estación de carga no esté en funcionamiento.
- Nunca jale ni tire del cable de suministro eléctrico para desconectarlo. Para desenchufarlo, sujete el enchufe y no el cordón.
- Asegúrese de que el cable de suministro eléctrico esté ubicado y asegurado o marcado de modo de evitar que se lo pise, cause tropiezos, esté en contacto con objetos cortantes o partes móviles, o quede sujeto a cualquier otro tipo de daños o esfuerzo.

⚠ ADVERTENCIA

- Para reducir el riesgo de incendios, descargas eléctricas u otras lesiones personales o daños a la propiedad:
 - Conecte el cable de suministro eléctrico de la fuente únicamente a un tomacorriente debidamente puesto a tierra y con interruptor de pérdidas a tierra (GFCI) Categoría A que tenga una caja que sea impermeable con el enchufe conectado o desconectado. No use tomacorrientes que solo sean herméticos cuando tienen la tapa colocada (cordón de alimentación no enchufado y tapa de tomacorrientes cerrada).
 - Monte la fuente de alimentación a una altura de más de 0,3 m (1 pie) de la superficie del suelo.
 - Nunca enchufe la fuente de alimentación en una zapailla eléctrica ni en un prolongador.
- Para reducir el riesgo de lesiones personales y daños a la propiedad:
 - Devuelva el cortacéspedes robot a la estación de carga y desconecte la fuente de alimentación del tomacorriente si existe el riesgo de relámpagos en los alrededores.

⚠ PELIGRO

- El uso de un cable de suministro eléctrico o un enchufe dañado puede provocar incendios, descargas eléctricas y otras lesiones personales o daños a la propiedad. Para reducir el riesgo de electrocución:

7 Mantenimiento, reparación y almacenamiento

7.1 Advertencias e instrucciones

⚠ ADVERTENCIA

- Ni el cortacéspedes robot ni la estación de carga contienen piezas que el usuario esté autorizado a reparar. Para reducir el riesgo de incendios, descargas eléctricas u otras lesiones personales y daños a la propiedad:

- Los usuarios deben efectuar únicamente los trabajos de mantenimiento y limpieza descritos en este manual. Los usuarios no deben realizar ningún otro trabajo de limpieza, mantenimiento o reparación.
- Siga precisamente las instrucciones de limpieza y mantenimiento dadas en las secciones correspondientes de este manual de instrucciones.
- STIHL recomienda que un concesionario autorizado de STIHL iMow efectúe todos los trabajos de reparación.
- Dele mantenimiento o reemplace las etiquetas de advertencia y de instrucciones según sea necesario.

- El arranque accidental puede causar lesiones personales o daños a la propiedad. Para reducir el riesgo de lesiones personales y daños a la propiedad a causa de un arranque accidental:



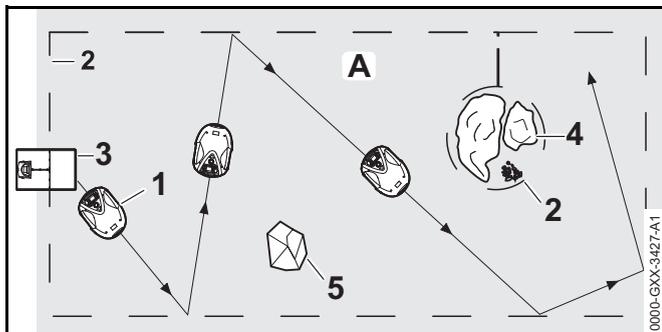
- Mantenga pulsado el botón PARAR durante 5 segundos para activar el dispositivo inhabilitador antes de armar, transportar, ajustar, inspeccionar, limpiar, reparar o guardar el cortacéspedes robot.

- La cuchilla de corte es la única pieza del cortacéspedes robot que el usuario puede reparar.
 - Use guantes gruesos antideslizantes de cuero o de otro material resistente al desgaste para manipular la cuchilla.
 - Cambie la cuchilla de corte si está gastada o dañada.
 - Apriete todas las tuercas, pernos y tornillos después del cambio de la cuchilla de corte.
- El uso de componentes no autorizados o no aprobados por STIHL puede causar lesiones graves o mortales y daños a la propiedad.
 - STIHL recomienda que solo se usen piezas de repuesto STIHL autorizadas para la reparación o el mantenimiento.
- Para reducir el riesgo de descarga eléctrica:
 - Desenchufe la fuente de alimentación del tomacorriente de pared antes de inspeccionar la estación de carga o el cable perimetral.
 - Revise regularmente la estación de carga y asegúrese de que el aislamiento del cable de suministro eléctrico y el enchufe estén en buenas condiciones y no muestren signos de deterioro (fragilidad), desgaste o daño. Revise los contactos de carga en busca de señales de corrosión y de daños que pudieran causar un cortocircuito durante la carga.
 - Reemplace la fuente de alimentación si el cordón eléctrico o su enchufe se desgasta o daña.
- El almacenamiento incorrecto puede dar lugar al uso no autorizado; provocar daños en el cortacéspedes robot, en la batería integrada y en la estación de carga; e incrementar el riesgo de incendio, descarga eléctrica y otras lesiones personales o daños a la propiedad.
 - Mantenga pulsado el botón de PARAR por 5 segundos para activar el dispositivo de inhabilitación.
 - Deje que transcurran unos cinco minutos para que el cortacéspedes robot se enfríe antes de guardarlo.

- Desenchufe siempre la estación de carga del tomacorriente de pared antes de guardar la unidad.
- Guarde el cortacéspedes robot y la batería bajo techo, en un lugar seco y bajo llave al que los niños y otras personas no autorizadas no puedan acceder.
- Guarde el cortacéspedes robot únicamente a una temperatura ambiente de -0°C a 50°C (32°F a 122°F).

GUARDE ESTAS INSTRUCCIONES.

8 Principio de funcionamiento



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

Para que el robot cortacéspedes detecte los límites de la superficie de corte (A), se debe tender un cable perimetral (2) en torno a esa superficie. La estación de carga (3) emite una señal eléctrica de baja tensión que circula por el cable perimetrico.

Los obstáculos macizos de tamaño y peso (5) adecuados dentro de la superficie de corte son detectados por el sensor de impacto del robot cortacéspedes. Los obstáculos y zonas que el robot cortacéspedes debiera evitar (4) deben separarse de la superficie de corte por medio del cable perimetrico.

9 Funciones clave

9.1 Funciones clave

⚠ ADVERTENCIA

El robot cortacéspedes está provisto de varios dispositivos que ayudan a reducir el riesgo de sufrir lesiones personales y de causar daños a la propiedad durante el uso. Si algún dispositivo de seguridad presenta una avería, no utilice el robot cortacéspedes y llévelo a un concesionario de servicio de STIHL iMow para que lo repare.

1. Botón de PARAR

Si usted pulsa el botón de PARAR, el equipo y la cuchilla de corte se detendrán y aparecerá el siguiente mensaje en pantalla: "STOP button pressed" (Botón PARAR pulsado). Mientras el mensaje esté activo, no se podrá utilizar el robot cortacéspedes, 21.1.

Si desea volver a activar la función de corte automático, deberá confirmar la reanudación del funcionamiento automático. Para continuar con el funcionamiento automático:

- ▶ Confirme el mensaje "STOP button pressed" pulsando el botón OK (Aceptar).
- ▶ Seleccione "Yes" ("Sí") y pulse el botón OK. El robot cortacéspedes seguirá cortando el césped de acuerdo con el plan de corte.
- ▶ Seleccione "No" y pulse el botón OK para que el robot cortacéspedes permanezca detenido en la superficie de corte y se desactive la función de corte automático, 14.3.

2. Dispositivo inhabilitador



Para activar el dispositivo inhabilitador, pulse el botón de PARAR durante 5 segundos. La unidad y la cuchilla de corte se detendrán, y aparecerá el siguiente mensaje en pantalla: "Disab. device. Unlock using the indicated key combination" ("Dispositivo inhab. Desbloquear con la combinación de teclas indicada"). Mientras el mensaje esté activo, no se podrá utilizar el robot cortacésped, 21.1.

- ▶ Para activar el dispositivo inhabilitador en el menú "Commands" (Comandos), seleccione "Lock iMow" (Bloquear iMow) y confirme la operación pulsando el botón OK, 14.3.
- ▶ Para activar el dispositivo inhabilitador en el menú "Settings" (Ajustes), abra el submenú "Safety" (Seguridad), seleccione "Lock iMow" y confirme la operación pulsando el botón OK, 15.4.

Para desactivar el dispositivo inhabilitador:

- ▶ Reactive el robot cortacésped, de ser necesario, por medio de pulsar cualquiera de sus botones.
- ▶ Pulse el botón de corte y el botón OK en la secuencia que se muestra en pantalla. Una vez que se desactive el dispositivo inhabilitador, se podrá volver a utilizar el robot cortacésped.

3. Manejo con las dos manos



Durante el corte manual, solo se puede activar la cuchilla de corte si se mantiene pulsado el botón OK y el botón de corte al mismo tiempo.



Una vez que se activa la cuchilla de corte, se puede soltar el botón OK, pero es preciso seguir pulsando el botón de cortar para trabajar en modo manual.

4. Sensor de impacto

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

Durante el funcionamiento automático, el robot cortacésped se para si el capó entra en contacto con un obstáculo macizo de más de 10 cm (3,9 pulg) de altura. El

robot cortacésped entonces efectúa un giro y continúa el corte automático en otro sentido. Si se activa demasiadas veces el sensor de impacto, la cuchilla de corte también dejará de girar.

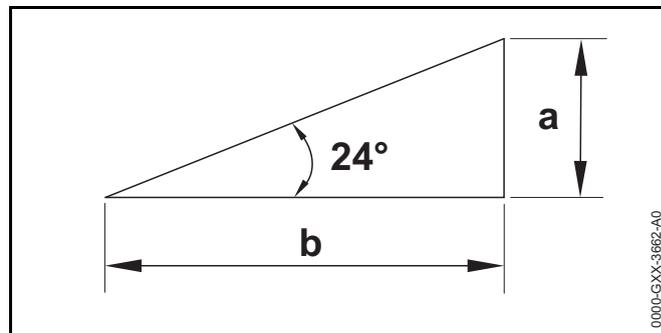
INDICACIÓN

Es posible que el sensor de impacto no detecte algunos obstáculos, tales como macetas pequeñas y objetos muy livianos que la unidad podría derribar o dañar. STIHL recomienda quitar los obstáculos o protegerlos por medio de crear zonas restringidas por medio de la colocación del cable perimétrico. 11.5.

5. Protección contra elevación

Si se intenta levantar el robot cortacésped por su capó o su mango de acarreo durante el funcionamiento, el sensor de elevación se activa y detiene la cuchilla de corte en unos instantes. No obstante, no intente levantar el robot cortacésped ni meter la mano debajo del mismo por ningún motivo sin antes activar el dispositivo inhabilitador y comprobar que la cuchilla se haya detenido.

6. Sensor de inclinación



Si durante el funcionamiento del robot cortacésped se excede la inclinación admisible para las pendientes, de más de 24° (45 %), la unidad cambiará de dirección y continuará con el proceso de corte automático. Una inclinación de 24° se corresponde con un aumento de la altura vertical de $a = 45$ cm (17,7 pulg) para una distancia horizontal de $b =$

100 cm (39,4 pulg). Excluya pendientes de este tipo de la zona de corte y recorte la zona excluida con una motoguadaña u otra herramienta adecuada.

En caso de vuelco, las ruedas dejarán de girar y la cuchilla de corte se detendrá al cabo de unos segundos.

7. Pantalla iluminada.

La pantalla cuenta con iluminación de fondo a fin de poder rastrear el robot cortacéspedes en la oscuridad.

8. Alarma antirrobo

Si se ha activado la alarma antirrobo:

- Sonará una señal de alarma cuando se levante el robot cortacéspedes, a menos que se introduzca el código de identificación (PIN) en el lapso de un minuto,  15.4.
- Si se sustituye la estación de carga o el robot cortacéspedes después de haber efectuado la configuración inicial, será necesario enlazar el robot cortacéspedes con la estación de carga antes de usarlo,  10.6.

10 Instalación del robot cortacéspedes

10.1 Preparación del césped y del robot cortacéspedes para el funcionamiento

Para preparar el césped para la instalación del cable perimétrico:

- ▶ Corte el césped usando un cortacéspedes convencional. Una altura ideal para el pasto es de 3 cm a 4 cm (1,2 pulg a 1,6 pulg).
- ▶ Si la superficie es dura y seca, riegue la superficie de corte para que le resulte más fácil hincar las estacas del cable perimétrico.

Para preparar el robot cortacéspedes antes de ponerlo en funcionamiento, siga las instrucciones del asistente de instalación incorporado, que lo guiará a través del proceso de instalación del robot cortacéspedes:

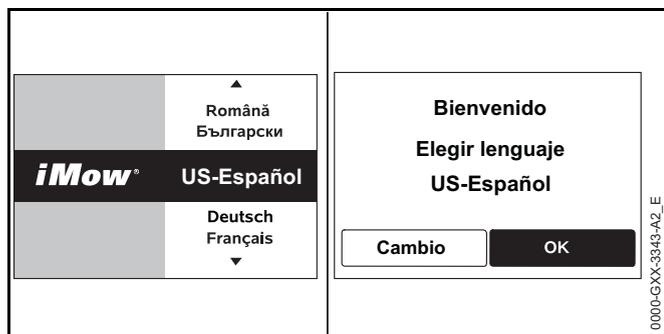
- ▶ Ajustar la hora y la fecha en el robot cortacéspedes,  10.2.
- ▶ Instalar la estación de carga,  10.3.
- ▶ Tender el cable perimétrico,  10.4.
- ▶ Conectar el cable perimétrico a la estación de carga,  10.5.
- ▶ Conectar el robot cortacéspedes con la estación de carga,  10.6.
- ▶ Controlar la instalación,  10.7.
- ▶ Programar el robot cortacéspedes y confeccionar un plan de corte automático,  12.4.
- ▶ Finalizar la instalación y empezar a cortar,  14.5.

Consulte a un concesionario de servicio STIHL autorizado para obtener más información sobre el tendido del cable perimétrico y la preparación del robot cortacéspedes. STIHL recomienda dejar el montaje del robot cortacéspedes en manos de un concesionario de servicio STIHL autorizado.

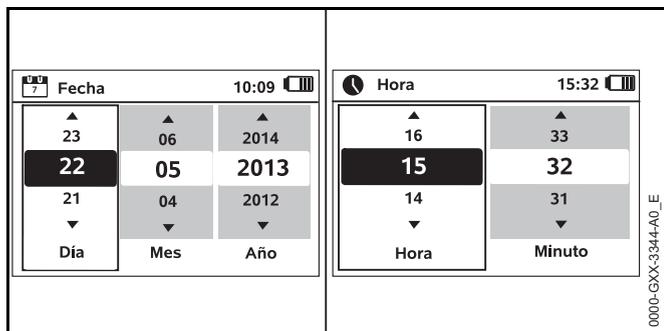
10.2 Ajuste del idioma, la fecha y la hora

Siempre fije la fecha y hora correctas para asegurar que el plan de corte se cumpla con precisión y para evitar el corte automático en horas no deseadas.

- ▶ Durante la instalación inicial, pulse cualquier botón del tablero de control / controlador manual para activar el asistente de instalación.



- ▶ Seleccione el idioma deseado y pulse el botón OK (Aceptar).
- ▶ Confirme el idioma elegido pulsando el botón OK o seleccione "Change" (Cambiar) para seleccionar otro idioma.
- ▶ De ser necesario, ingrese los 9 dígitos del número de serie del robot cortacéspedes hallado en la chapa de información que está detrás del tablero de control / controlador manual.



- ▶ Ajuste la fecha actual mediante el botón multidireccional y luego pulse el botón OK para confirmar.
- ▶ Ajuste la hora actual mediante el botón multidireccional y luego pulse el botón OK para confirmar.

10.3 Instalación de la estación de carga

⚠ ADVERTENCIA

Para reducir el riesgo de lesionarse durante la instalación y el uso, lea y atégase a las precauciones de seguridad y a las instrucciones de la estación de carga dadas en el presente manual, 6. Para reducir el riesgo de lesiones oculares, siempre use gafas protectoras ajustadas al instalar la estación de carga y el cable perimétrico, 5.3.

⚠ ADVERTENCIA

Para reducir el riesgo de incendios y de sacudidas eléctricas, instale la fuente de alimentación de la estación de carga a una altura de por lo menos 30 cm (1 pie) sobre el suelo y compruebe que no exista el riesgo de que quede sumergida en agua u otro líquido. No coloque la fuente de alimentación sobre el suelo ni a nivel del suelo. Siempre instale la fuente de alimentación sobre una superficie estable.

⚠ ADVERTENCIA

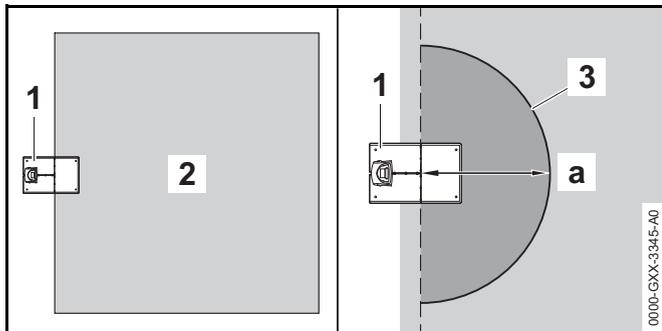
Dado que la estación de carga y la fuente de alimentación se calientan durante el proceso de carga, no haga funcionar la estación de carga sobre superficies que puedan incendiarse o en un lugar donde haya gases, líquidos, vapores, polvo u otros materiales y sustancias combustibles, 6.

⚠ ADVERTENCIA

Para reducir el riesgo de incendios y sacudidas eléctricas, conecte la estación de carga únicamente a un tomacorriente con protección contra pérdidas a tierra (GFCI) Categoría A que tenga una caja hermética con una tapa para las tomas. No use tomacorrientes que solo sean herméticos cuando tienen la tapa colocada (cordón de alimentación no enchufado y tapa de tomacorrientes cerrada). Compruebe que la estación de carga se encuentre suficientemente cerca de un tomacorriente GFCI Categoría A para alcanzarlo con el cable de 10 m (33 pies). No use un prolongador. No se permite el uso de prolongadores; los mismos aumentan el riesgo de sacudidas eléctricas e incendios. Siempre compruebe que el cable de alimentación se encuentre fuera de la trayectoria de corte del cortacéspedes robot.

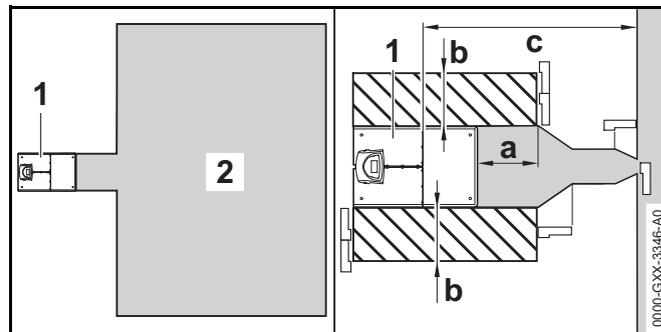
- ▶ La estación de carga puede instalarse de manera que una parte quede dentro de la superficie de corte (estación de carga interna) o que toda la unidad quede fuera de esa superficie (estación de carga externa), según las características del césped. Lea los ejemplos que se incluyen en este manual de instrucción con respecto a la instalación,  25.

Para instalar la estación de carga dentro de la superficie de corte:



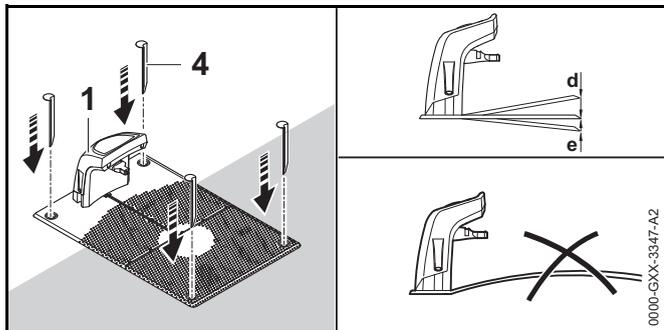
- ▶ En la superficie de corte (2), frente a la estación de carga (1), deje una zona plana libre (3), de $a = 1$ m (3,3 pies) de radio como mínimo, que no presente protuberancias, pendientes, orificios ni obstáculos. Seleccione una zona libre de interferencias magnéticas o eléctricas. Por ejemplo, nunca la instale sobre una rejilla eléctrica ni cerca de un motor eléctrico, tal como la bomba de una piscina.

Para instalar la estación de carga fuera de la superficie de corte:



- ▶ Elija una zona fuera del cable perimétrico que sea plana y esté libre de protuberancias, pendientes, depresiones, orificios y obstáculos. Seleccione una zona libre de interferencias magnéticas. Por ejemplo, nunca la instale sobre una rejilla eléctrica ni cerca de un motor eléctrico, tal como la bomba de una piscina.
- ▶ Coloque la estación de carga (1) fuera de la superficie de corte (2), procurando cumplir con los requisitos siguientes:
 - Distancia mínima respecto de la superficie de corte: $a = 50$ cm (19,7 pulg)
 - Ancho de la zona libre: $b = 44$ cm (17,3 pulg)
 - Distancia máxima respecto de la superficie de corte: $a = 12$ m (39,4 pies)
- ▶ Cuando se instala la estación de carga fuera de la zona de corte, instalar “lazos de búsqueda” que permitan al cortacéspedes robot hallar la estación de carga con mayor facilidad. Los lazos de búsqueda se explican más adelante en este manual,  11.8.

Para fijar la estación de carga:

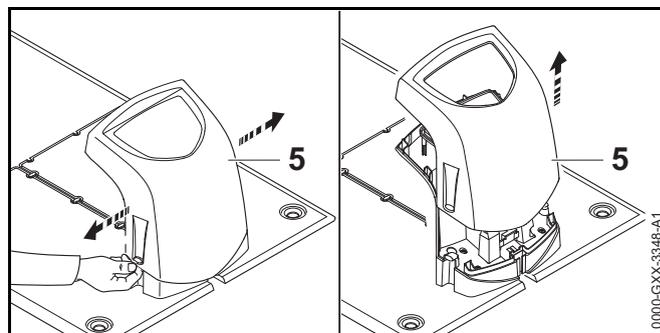


- ▶ Para prolongar la vida útil, STIHL recomienda instalar la estación de carga en un lugar con sombra y resguardo.
- ▶ Seleccione una zona libre de interferencias magnéticas. Por ejemplo, nunca la instale sobre una rejilla eléctrica ni cerca de un motor eléctrico, tal como la bomba de una piscina.
- ▶ Compruebe que la estación de carga se encuentre suficientemente cerca de un tomacorriente GFCI Categoría A para alcanzarlo con el cable de 10 m (33 pies). No use un prolongador.
- ▶ La superficie elegida para la estación de carga debe estar plana y nivelada. La placa de basa no deberá tener una pendiente de más de $d = 8$ cm (3,2 pulg), ni una pendiente descendiente de más de $e = 2$ cm (0,8 pulg).
- ▶ Fije la estación de carga (1) con cuatro estacas (4) en el lugar elegido. Compruebe que la placa de basa tenga contacto pleno con el suelo en sus cuatro esquinas.

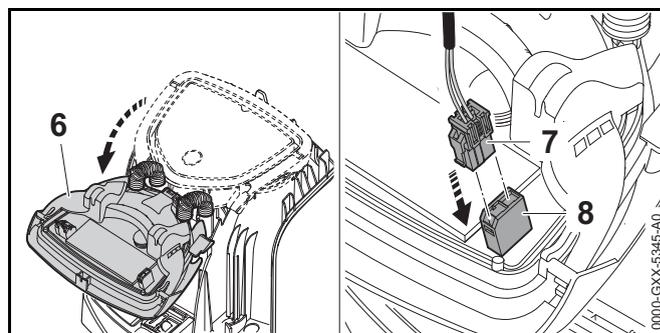
Para conectar la fuente de alimentación a la estación de carga:

⚠ ADVERTENCIA

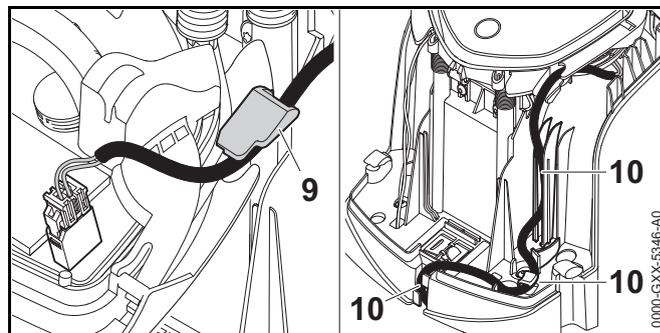
Para reducir el riesgo de descargas eléctricas, compruebe que la fuente de alimentación no esté enchufada a un tomacorriente al manipular el conector y al insertarlo en la estación de carga. Siempre desconecte la fuente de alimentación del tomacorriente antes de quitarle la cubierta a la estación de carga.



- ▶ Quite la cubierta de la estación de carga (5) por medio de levantarla sobres las pestañas ubicadas a cada lado.



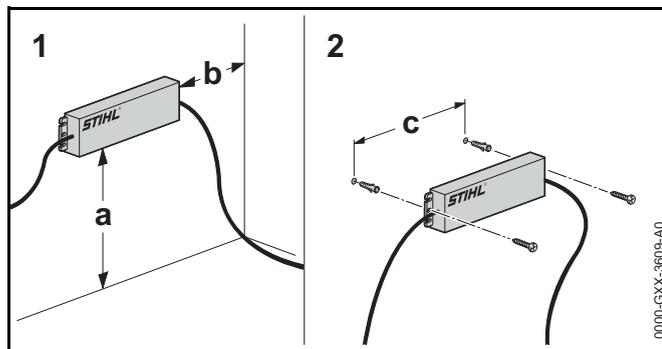
- ▶ Pliegue el tablero (6) hacia delante y sosténgalo en la posición abierta.
- ▶ Inserte el conector (7) en el puerto izquierdo (8) de la tarjeta de circuitos del tablero, de la manera ilustrada.



- ▶ Guíe el cable de suministro eléctrico a través del protector contra tirones (9), por el conducto para cables (10) hasta sacarlo por la parte posterior de la estación de carga.

La fuente de alimentación es apta para usarse a la intemperie. Para prolongar la vida útil, STIHL recomienda proteger la fuente de alimentación contra la luz solar directa y contra condiciones húmedas o mojadas.

Para montar la fuente de alimentación:

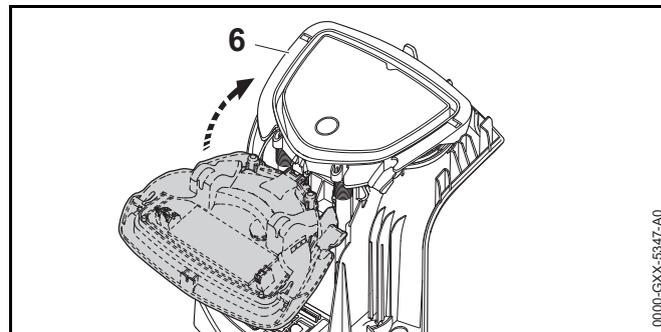


- ▶ Instale la fuente de alimentación fuera de la superficie de corte. Siempre instale la fuente de alimentación por lo menos 30 cm (1 pie) sobre el suelo y nunca a nivel del mismo, ni en un punto en el cual pudiera quedar sumergida en agua u otros líquidos.
- ▶ Utilice anclajes de pared roscados adecuados u otros elementos de montaje similares si no hay montantes disponibles.
- ▶ Alinee la fuente de alimentación de la manera ilustrada arriba. Realice la instalación en una pared que tenga las siguientes dimensiones:
 - a = 30 cm (1 pie) como mínimo
 - b = 10 cm (3,9 pulg) como mínimo
 - c = 233 mm (9,2 pulg)

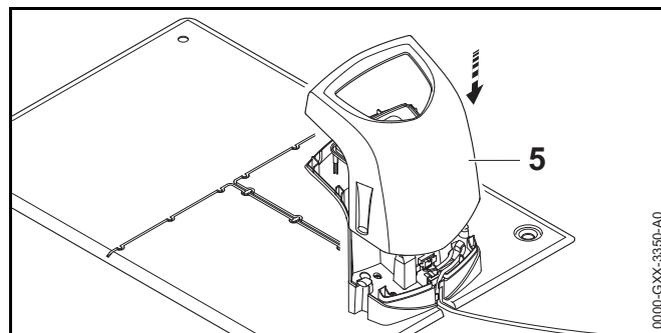
INDICACIÓN

Cuando instale la fuente de alimentación, asegúrese de que no pasen cables eléctricos, tuberías u otros conductos de servicio por detrás de la pared donde lo instalará.

- ▶ Tienda el cable de suministro eléctrico fuera de la superficie de corte, fuera del alcance de la cuchilla de corte, y sujételo al suelo o colóquelo dentro de un conducto para cables.
- ▶ Dirija el cable de suministro eléctrico alejado de la estación de carga para que no se produzca ninguna interferencia eléctrica con la señal del cable perimétrico. Compruebe que no se encuentre en la trayectoria de corte del cortacéspedes robot.



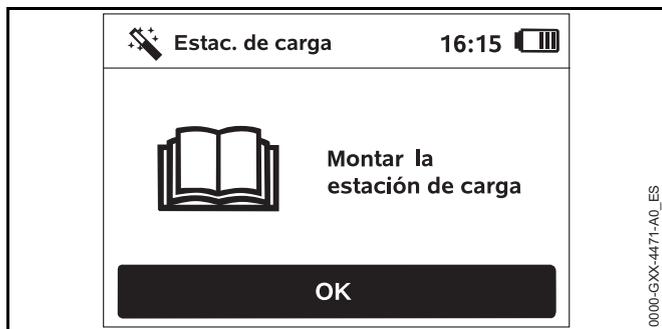
- ▶ Cierre el tablero (6), procurando no aplastar el cable de suministro eléctrico ni el cable perimétrico.



- ▶ Vuelva a colocar la cubierta (5) en su lugar, procurando no aplastar el cable de suministro eléctrico ni el cable perimétrico.
- ▶ Conecte la estación de carga únicamente a un tomacorriente GFCI Categoría A debidamente puesto a tierra que tenga una caja impermeable con el enchufe

conectado o desconectado y cuyo suministro coincida con el voltaje y frecuencia eléctrica que se indican en la fuente de alimentación.

El LED en la estación de carga destella rojo rápidamente cuando el cable perimétrico esté debidamente instalado y conectado a la estación de carga.



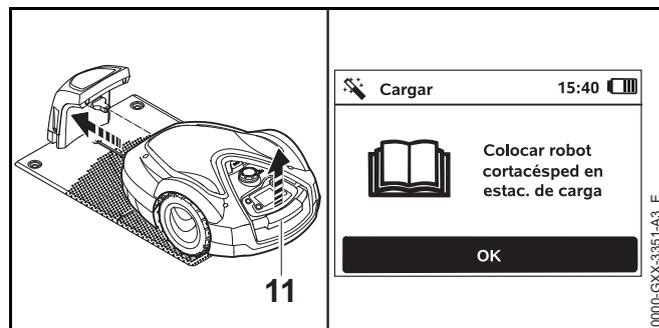
- Pulse el botón OK en el tablero de control o controlador manual.

Si se ha instalado una estación de carga externa, STIHL recomienda definir al menos un punto de partida fuera del corredor a la estación de carga una vez finalizada la instalación inicial, 15.6.

INDICACIÓN

El techo parasol sirve para mantener a la estación de carga a resguardo de las inclemencias climáticas. La exposición a la luz solar directa puede aumentar la temperatura interior de la máquina y del compartimento de la batería, lo cual prolonga el tiempo necesario para cargarla y acorta su vida útil.

Para cargar el cortacéspedes robot:



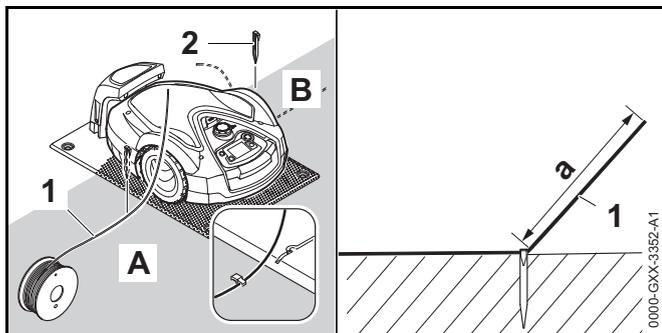
- Levante ligeramente el cortacéspedes robot por el asa de transporte (11) para quitarles peso a las ruedas motrices.
- Empuje el cortacéspedes robot, apoyado sobre las ruedas delanteras, hasta la estación de carga. El LED en la estación de carga destella lentamente una vez que se establece la conexión.
- Pulse el botón OK del tablero de control / controlador manual del cortacéspedes robot. Si la batería está descargada cuando se conecta la unidad a la estación de carga, en la esquina superior izquierda de la pantalla aparecerá el símbolo de un enchufe y se cargará la batería mientras se tiende el cable perimétrico.

10.4 Tendido del cable perimétrico

ADVERTENCIA

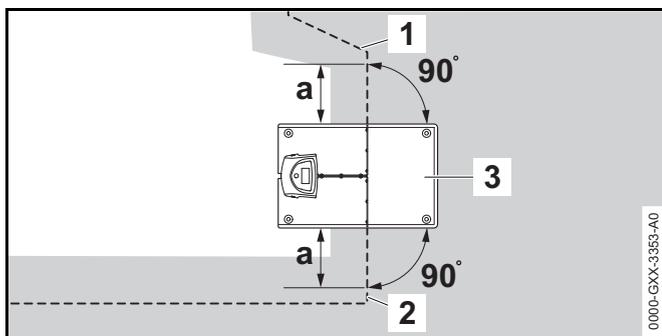
Para reducir el riesgo de que otras personas y usuarios no autorizados sufran lesiones, asegure el cable perimétrico al suelo con estacas. Compruebe que el cable perimétrico y las estacas estén hincadas o fijadas debidamente próximas al suelo de modo que no sean atrapadas por la cuchilla del robot cortacéspedes y que tampoco representen un riesgo de tropiezos. Para reducir el riesgo de lesiones oculares, siempre use gafas protectoras ajustadas al instalar la estación de carga y el cable perimétrico, 5.3.

- ▶ Antes de instalar el cable periférico, lea todo el capítulo referente al mismo. Planifique el tendido del cable en detalle,  11. En particular, tenga en cuenta las distancias del cable, el cable de reserva, los tramos de unión, las superficies contiguas y los corredores durante el tendido del cable.



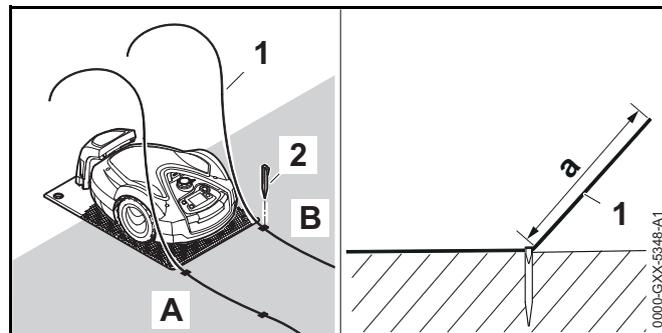
- ▶ Sujete el cable periférico (1) al suelo con una estaca (2) hacia el lado izquierdo (A) o el lado derecho (B) de la estación de carga, junto a una salida para cable de la placa de basa.
- ▶ Deje una sección de cable libre (1), con una longitud aproximada de $a = 1,5$ m (4,92 pies). Este segmento posteriormente se conectará con la estación de carga.

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

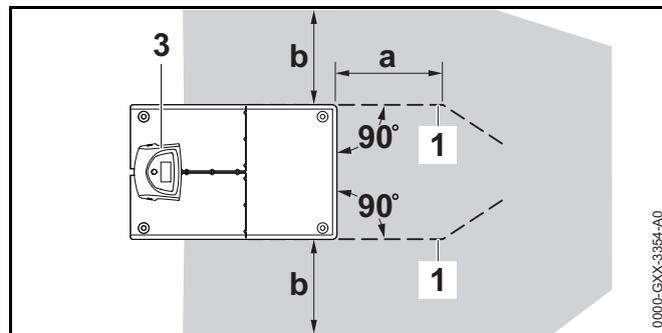


- ▶ Tienda el cable periférico (2) a la izquierda y a la derecha de la estación de carga (1) en línea recta, hasta cubrir una longitud de $a = 60$ cm (23,6 pulg), y en ángulo recto (90°) con respecto a la placa de basa.
- ▶ Si se ha activado la función de “Pasaje” en los ajustes de «Instalación» se ha activado ( 15.3), esta sección del cable periférico (a) deberá ser más larga, como mínimo $a = 1,5$ m (4,9 pies).

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

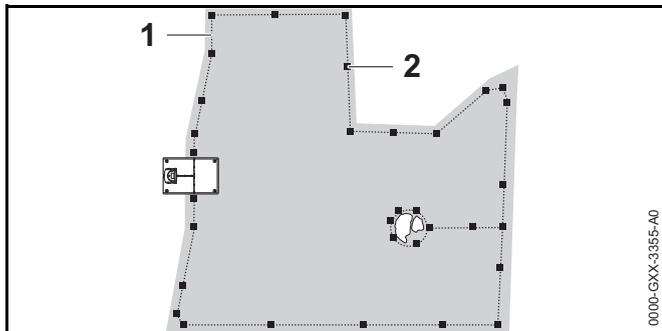


- ▶ Sujete el cable periférico (1) al suelo con una estaca (2) hacia el lado delantero izquierdo (A) o el lado delantero derecho (B) de la estación de carga, junto a una salida para cable de la placa de basa.
- ▶ Deje una sección de cable libre (1), con una longitud aproximada de $a = 2$ m (6,56 pies). Este segmento posteriormente se conectará con la estación de carga.

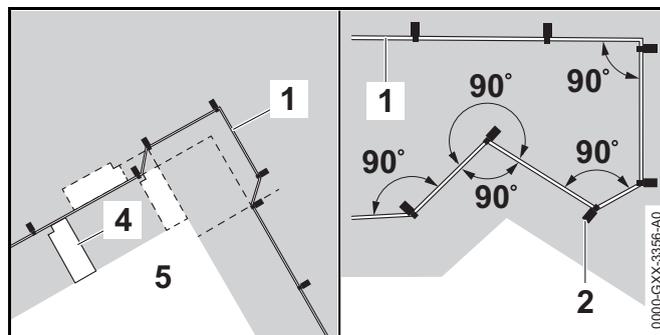


- ▶ Tienda el cable perimétrico (2) por delante y por detrás de la estación de carga (1), hasta cubrir una longitud de $a = 50$ cm (19,7 pulg), de manera que quede en ángulo recto (90°) con respecto a la placa de basa.
- ▶ Instale un corredor a una distancia de $b = 44$ cm (17,3 pulg), como mínimo, con respecto a uno de los lados de la placa de basa.

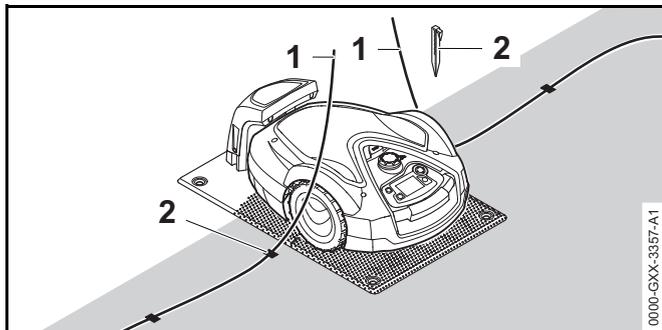
Para tender el cable perimétrico en torno a la superficie de corte:



- ▶ Tienda el cable perimétrico (1) alrededor de la superficie de corte y de los obstáculos que hubiera, (📖 11.5).
- ▶ Sujételo al piso con estacas (2). Como regla general, se considera que una estaca cada 1 m (3,28 pies) es suficiente. El cable perimétrico siempre debe quedar plano contra el suelo, a una altura suficientemente baja que no sea cortado por la cuchilla del robot cortacésped. Con el paso del tiempo, el proceso de corte y mullido ayuda a ocultar el cable perimétrico por debajo de la superficie de la hierba. Como alternativa, el cable perimétrico puede sepultarse a una profundidad de hasta 10 cm (3,9 pulg).
- ▶ Controle las separaciones del cable perimétrico con la regla de iMow, (📖 11.3).



- ▶ En torno a obstáculos elevados, como paredes o canchales (5), se debe mantener una distancia mayor en las esquinas para impedir que el cortacésped robot toque el obstáculo.
- ▶ Tienda el cable perimétrico (1) con ayuda de la regla iMow (4), como se muestra en la ilustración.
- ▶ Nunca instale el cable perimétrico formando ángulos menores que 90° .
- ▶ De ser necesario, prolongue el cable perimétrico con conectores de cable para ello, (📖 11.13).
- ▶ En caso de tenerse varias superficies de corte adyacentes, instale superficies contiguas (📖 11.6) o una las superficies de corte por medio de corredores (📖 11.7).
- ▶ Si el cable perimétrico se instala en una zona de menos de 40 m² (48 yd²), y el LED rojo de la estación de carga destella rápidamente por intervalos (📖 12.1), también será necesario instalar el módulo de superficies pequeñas AKM 100 de STIHL (accesorio especial). Para más información, comuníquese con el concesionario autorizado de STIHL iMow.

Para finalizar el tendido del cable perimétrico:

- ▶ Hínque la última estaca (2) a la izquierda o a la derecha de la placa de basa, junto a la salida para el cable.
- ▶ Hínque completamente las estacas en el suelo.
- ▶ Corte el cable perimétrico (1) de modo que se tenga una sección de aproximadamente 1,5 m (4,92 pies) 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 2 m (6,56 pies) de longitud disponible para conectarla a la estación de carga.

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 (Aceptar) para pasar al siguiente paso del asistente de la instalación cuando se haya alcanzado la tensión necesaria 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

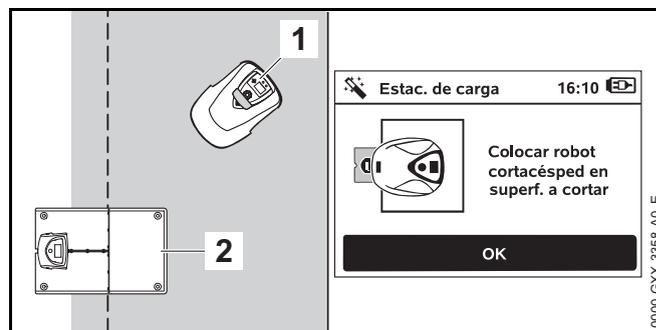
Tenga cuidado cuando se utilice una motoguadaña cerca del perímetro de la zona de corte. Si no se tiene cuidado, el cable perimétrico que no ha sido sepultado podría ser cortado por el hilo giratorio de la motoguadaña.

INDICACIÓN

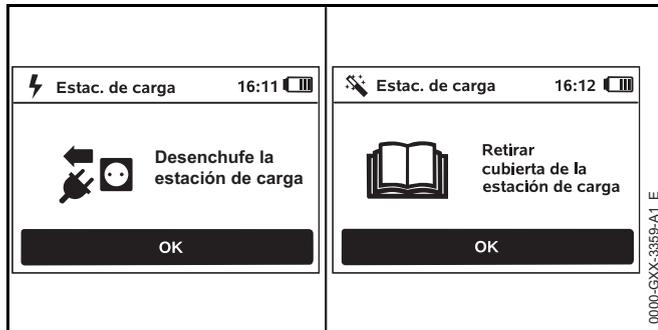
En la sección de ejemplos relacionados con la instalación se ofrece más información sobre la instalación de la estación de carga, 25.

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 de pared antes de intentar la conexión del cable perimétrico a la estación de carga. Siempre desconecte la máquina antes de quitarle la cubierta a la estación de carga.

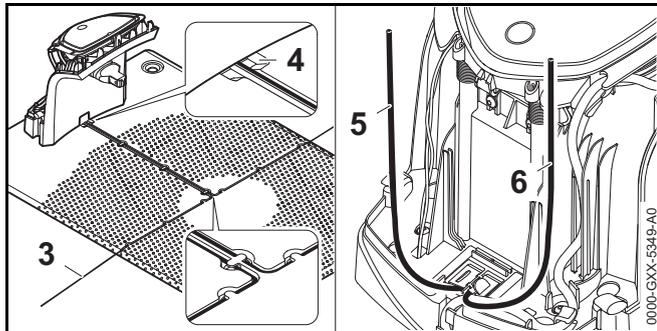


- ▶ Coloque el robot cortacéspedes (1) junto a la estación de carga (2) en la zona de corte, como se muestra en la ilustración.
- ▶ Pulse el botón OK en el tablero de control o controlador manual.



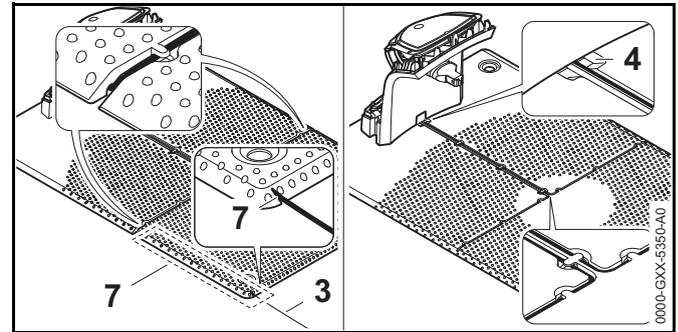
- ▶ Desconecte el enchufe del tomacorriente de pared y pulse el botón OK.
- ▶ Quite la cubierta, 10.3.
- ▶ Pulse el botón OK en el tablero de control o controlador manual.

Para conectar el cable perimétrico a una estación de carga interna:

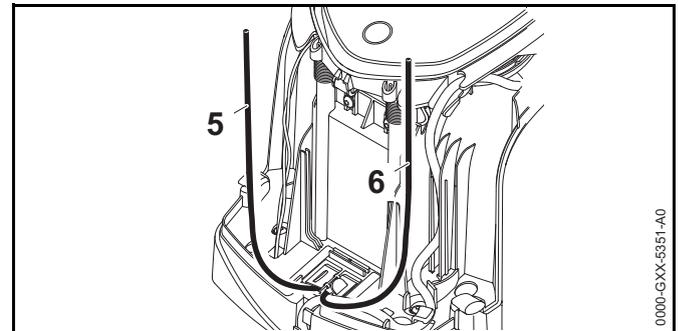


- ▶ Inserte el cable perimétrico (3) en los perfiles para cable de la placa de basa y guíelo a través de la abertura (4) que conduce hacia la parte trasera de la estación de carga.
- ▶ Corte los extremos del cable perimétrico (5 y 6) de modo que un extremo de 40 cm (15,7 pulg) quede disponible para insertarlo en la estación de carga. No se requiere una longitud adicional.
- ▶ No arrolle el excedente del cable detrás de la estación de carga. El excedente de cable, podría alterar el normal funcionamiento del robot cortacéspedes.

Para conectar el cable perimétrico a una estación de carga externa:

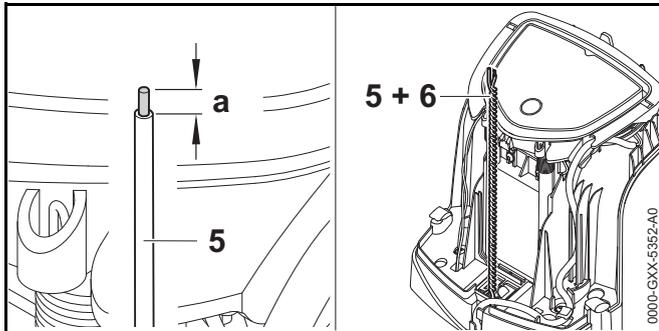


- ▶ Guíe el cable perimétrico (3) a través del perfil en la placa de apoyo (7). Tender el cable perimétrico hacia las salidas de cable. De ser necesario, afloje las estacas de cable.
- ▶ Inserte el cable perimétrico (3) en los perfiles para cable de la placa de basa y guíelo a través de la abertura (4) que conduce hacia la parte trasera de la estación de carga.

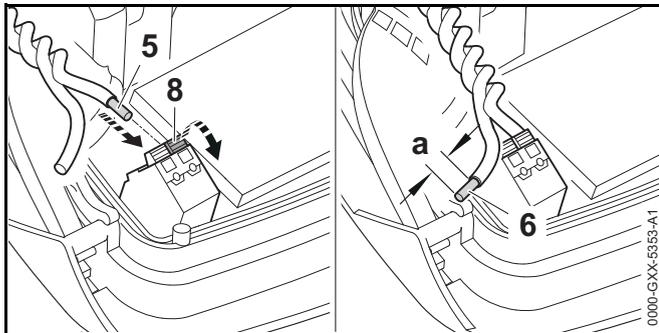


- ▶ Corte los extremos del cable perimétrico (5 y 6) de modo que un extremo de 40 cm (15,7 pulg) quede disponible para insertarlo en la estación de carga. No se requiere una longitud adicional.
- ▶ No arrolle el excedente del cable detrás de la estación de carga. El excedente de cable, podría alterar el normal funcionamiento del robot cortacéspedes.

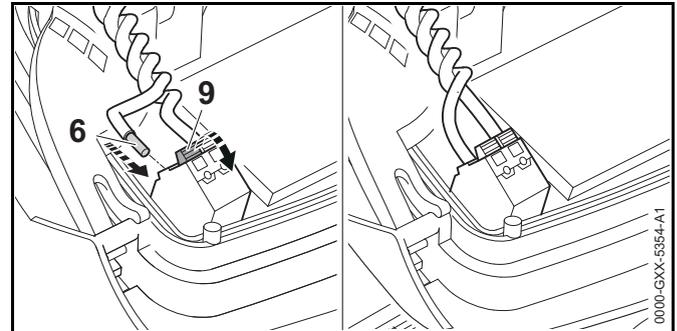
Para conectar el cable perimétrico al tablero:



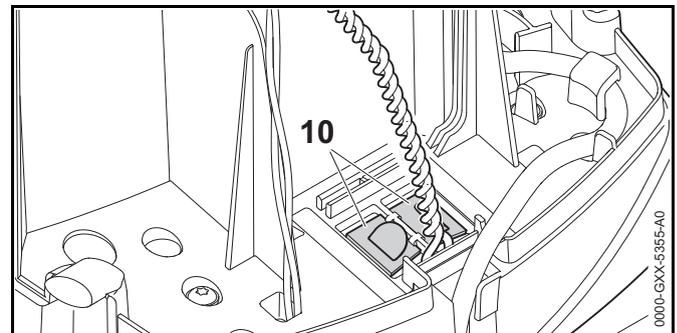
- ▶ Utilice una herramienta adecuada para pelar un tramo de $a = 6$ mm (0,236 pulg) del aislante en el cable perimétrico **izquierdo** (5) y trence las hebras del cable perimétrico.
- ▶ Trence los dos extremos del cable perimétrico para unirlos (5 y 6).
- ▶ Abra el tablero, 10.3.



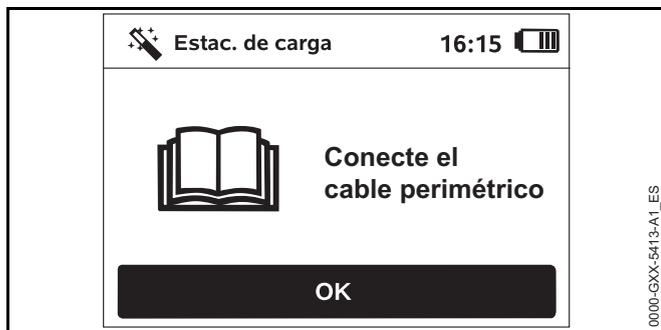
- ▶ Presione y abra la palanca de sujeción izquierda (8).
- ▶ Inserte el extremo (5) del cable perimétrico que se había pelado en el bloque de sujeción hasta que tope.
- ▶ Cierre la palanca de sujeción (8):
- ▶ Utilice una herramienta adecuada para pelar un tramo de $a = 6$ mm (0,236 pulg) del aislante en el cable perimétrico **derecho** (6) y trence las hebras del cable perimétrico.



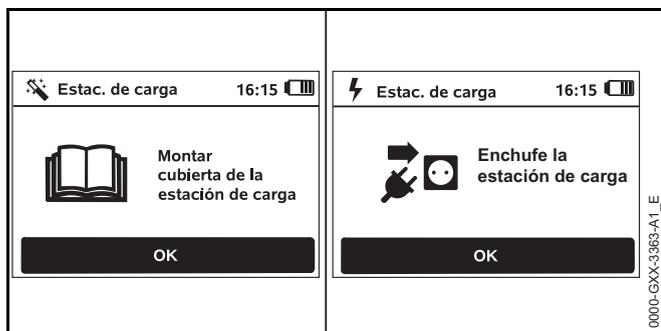
- ▶ Presione y abra la palanca de sujeción derecha (9).
- ▶ Inserte el extremo (6) del cable perimétrico que se había pelado en el bloque de sujeción hasta que tope.
- ▶ Cierre la palanca de sujeción (9):
- ▶ Cierre el tablero, procurando no aplastar el cable de suministro eléctrico ni el cable perimétrico.



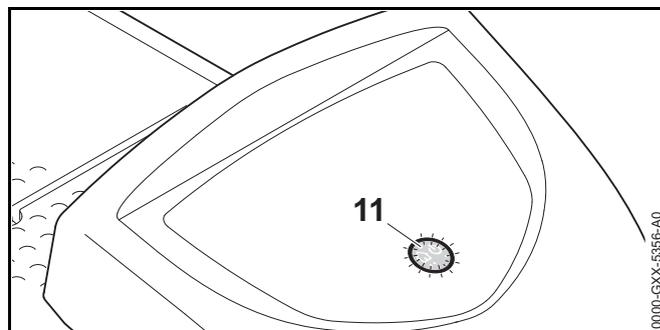
- ▶ Cierre la cubierta del conducto de cables (10).
- ▶ Verifique el tendido del cable perimetral. Los dos extremos del cable perimetral deberán tenderse de la manera ilustrada.



- ▶ Pulse el botón OK en el tablero de control o controlador manual.

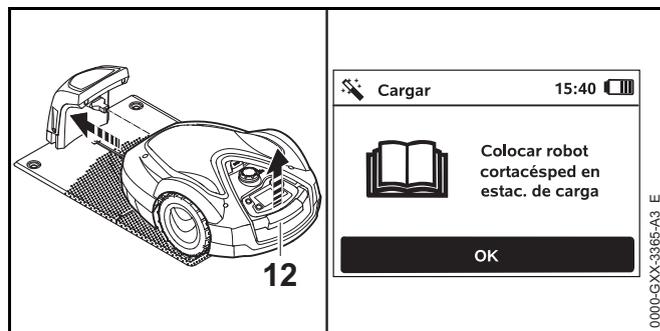


- ▶ Vuelva a colocar la cubierta de la manera descrita en la sección "Instalación de la estación de carga" (10.3) y pulse el botón OK en el tablero de control o controlador manual.
- ▶ Conecte el enchufe de la fuente de alimentación al tomacorriente de pared y pulse el botón OK en el tablero de control o controlador manual.



Cuando el cable perimétrico está debidamente instalado y conectado con la estación de carga, el LED (11) se ilumina rojo continuo para indicar que las estaciones de carga están listas para el uso.

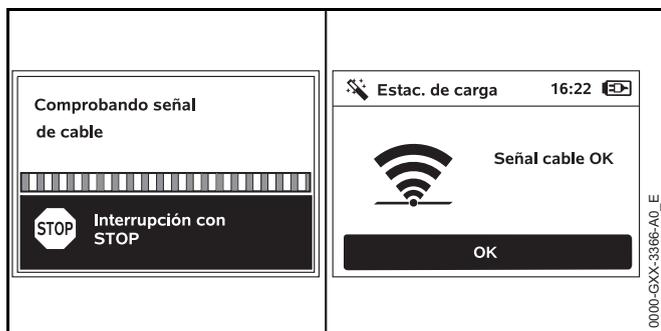
- ▶ Si el LED destella rojo o permanece apagado, el cable perimétrico está roto o no está conectado correctamente con la estación de carga. Esto también puede indicar una avería en la estación de carga. Compruebe el cable perimétrico o comuníquese con un concesionario de STIHL iMow.



- ▶ Levante ligeramente el robot cortacéspedes por el asa de transporte (12) de modo que se le quite peso a las ruedas motrices. No use el capó para levantar la máquina.
- ▶ Empuje la máquina, apoyada sobre las ruedas delanteras, hasta la estación de carga.
- ▶ Pulse el botón OK en el tablero de control o controlador manual.

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.



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 está debidamente conectado con la estación de carga, la pantalla indica el mensaje "Wire signal OK" (Señal de cable correcta).

- ▶ Pulse el botón OK (Aceptar) en el tablero de control o controlador manual para continuar con la instalación inicial.

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 "No wire signal" (Sin señal de cable).



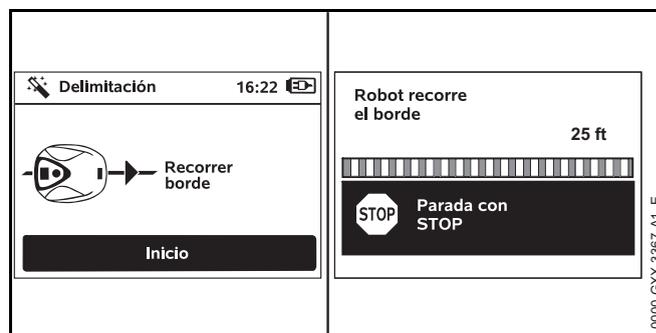
El robot cortacéspedes recibe una señal de cable defectuosa. Aparece en pantalla el mensaje "Check wire signal" (Verificar la señal de cable).



El robot cortacéspedes recibe una señal de cable con la polaridad invertida. Aparece en pantalla el mensaje "Connections swapped or iMow outside" (Conexiones intercambiadas o iMow fuera de límite).

Para información de localización de averías, 21.2.

10.7 Comprobación de la instalación

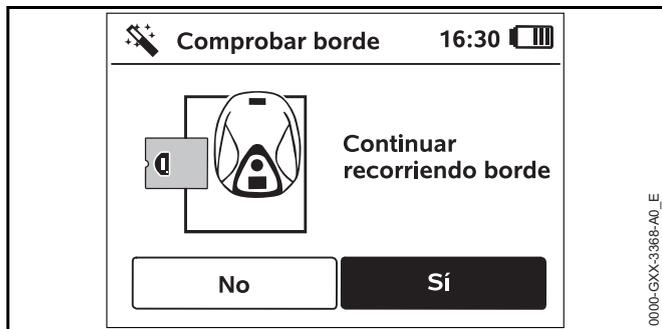


- ▶ Pulse el botón OK (Aceptar) en el tablero de control o controlador manual para comenzar el ensayo. La cuchilla de corte no se activará en esta operación. El robot cortacéspedes empieza a seguir el cable perimétrico a lo largo del borde de la zona de corte.
- ▶ A medida que la unidad recorra el borde, camine detrás del artefacto para controlar:
 - que el robot cortacéspedes recorra el borde de la superficie de corte;
 - que el robot cortacéspedes pase libre de obstáculos y recorra el borde de la superficie de corte;
 - que el robot cortacéspedes se conecte y desconecte como corresponde.

La pantalla muestra la distancia recorrida a medida que el robot cortacéspedes avanza por el perímetro de la zona de corte.

- ▶ 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 el ensayo tras una interrupción:



- ▶ Coloque el robot cortacéspedes en el cable perimétrico o en la superficie de corte, con la parte delantera orientada hacia el cable perimétrico.
- ▶ Seleccione Yes (Sí) y pulse el botón OK en el tablero de control o controlador manual.

Una vez concluido el ensayo, el robot cortacéspedes se conectará con la estación de carga y repetirá el ensayo en la dirección opuesta. Al finalizar la segunda pasada del ensayo, la unidad volverá a conectarse con la estación y el asistente de instalación se activa. Es necesario finalizar un ensayo con éxito para que iMow funcione correctamente.

INDICACIÓN

STIHL recomienda finalizar el ensayo completo en ambos sentidos.

10.8 Programación del cortacéspedes robot: el Plan de corte

⚠ ADVERTENCIA

Se puede programar el cortacéspedes robot para que funcione de manera autónoma a intervalos específicos (intervalos de actividad). Cuando se usa esta función, mantenga a las demás personas alejadas de la zona de corte. No utilice nunca el cortacéspedes robot si sabe que hay personas o animales en la zona de corte o sus alrededores, 5.6.3.

⚠ ADVERTENCIA

Respete todas las leyes, disposiciones, reglamentos y normas pertinentes al programar los intervalos de actividad. Fije y ajuste los intervalos de actividad después de haber finalizado la instalación inicial, 14.6.

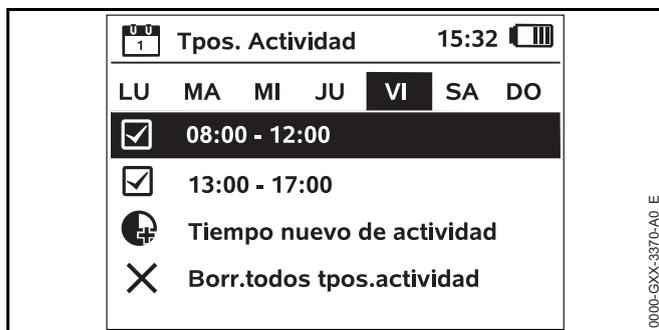


- ▶ Seleccione el tamaño del césped y pulse el botón OK (Aceptar) en el tablero de control o controlador manual para confirmar la elección. Al calcular el tamaño de la superficie de corte, no se deben tener en cuenta las superficies excluidas y ni las superficies contiguas instaladas.

El cortacéspedes robot calculará automáticamente un plan de corte que contemplará el tamaño del césped y la longitud del cable perimétrico tendido.

Cuando el cortacésped robot termine de calcular el plan de corte, aparecerá en pantalla el siguiente mensaje: "Confirm each day individually or change active time" (Confirmar cada día por separado o modificar el intervalo de actividad).

- ▶ Para anular el cálculo del plan de corte, pulse el botón PARAR.
- ▶ Si pulsa el botón OK en el tablero de control /controlador manual 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 se habilitará el elemento de menú "Confirm active times" (Confirmar intervalos de actividad).



- ▶ Pulse el botón OK en el tablero de control o controlador manual para confirmar todos los intervalos de actividad. Aparecerá en pantalla el plan de corte del día siguiente para que lo apruebe o lo modifique. En caso de zonas de corte pequeñas, podría haber días sin corte programado. En ese caso, no se mostrará ningún intervalo de actividad y se omitirá el elemento de menú "Delete all active times" (Eliminar todos los intervalos de actividad). Los días que no presenten ningún intervalo de actividad también deberán confirmarse pulsando el botón OK en el tablero de control o controlador manual.

El siguiente símbolo aparecerá en pantalla junto a cada uno de los elementos de menú:



Es posible modificar los intervalos de actividad que se muestran. Utilice el botón multidireccional para seleccionar el intervalo de tiempo que desea modificar y luego ábralo pulsando el botón OK en el tablero de control o controlador manual,  14.6.



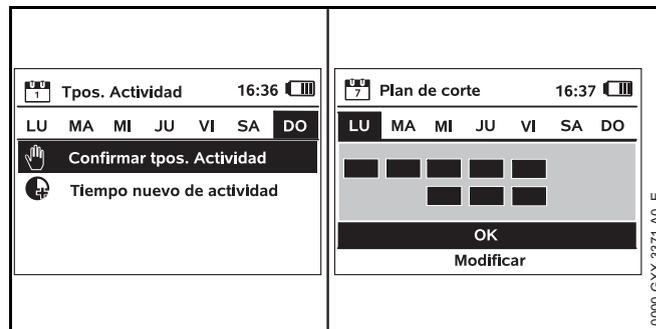
También se pueden programar otros intervalos de actividad. Seleccione el elemento de menú "New active time" ("Nuevo intervalo de actividad") y ábralo pulsando el botón OK en el tablero de control o controlador manual.

Seleccione hasta tres intervalos de actividad por día con sus horas de inicio y de final en el cuadro de selección. Pulse el botón OK en el tablero de control o controlador manual para confirmar.



Es posible eliminar los intervalos de actividad. Seleccione el elemento de menú "Delete all active times" ("Eliminar todos los intervalos de actividad") y pulse el botón OK en el tablero de control o controlador manual para confirmar la operación.

Para finalizar la programación:



- ▶ Confirme los intervalos de actividad del día domingo. Aparecerá en pantalla el plan de corte definitivo.
- ▶ Pulse el botón OK en el tablero de control o controlador manual para confirmar el plan de corte mostrado. El asistente de la instalación ejecutará el último paso del proceso.
- ▶ Seleccione "Change" (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 irrigación, programe el cortacéspedes robot para evitar las horas de riego activo para reducir la probabilidad de daños a los aspersores debido al contacto con la cuchilla de corte. El cortacéspedes y el sistema de irrigación nunca deberán funcionar al mismo tiempo.

INDICACIÓN

Evite el contacto con el cable perimétrico cuando se escarifica o se airea el prado. También tenga sumo cuidado al usar una motoguadaña cerca del cable perimétrico. Los trabajos de escarificación, aireado y recorte pueden cortar o dañar el cable perimétrico. Consulte su croquis de la zona de corte y tome precauciones especiales para evitar el cable perimétrico al llevar a cabo estos trabajos.

10.9 Finalización de la instalación inicial y primera operación de corte

ADVERTENCIA

Revise la zona de trabajo. 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 zona de corte, al igual que cualquiera otra cosa que pudiera impedir el funcionamiento adecuado del cortacéspedes robot o que pudiera ser atrapado por la cuchilla.



- Pulse el botón OK (Aceptar) en el tablero de control o controlador manual para finalizar la instalación inicial. Si la instalación inicial culmina durante un intervalo de actividad, el cortacéspedes robot comenzará a cortar el césped automáticamente.

Si cuando usted concluye la instalación inicial no hay ningún intervalo de actividad en curso, podrá comenzar la operación de corte pulsando el botón OK en el tablero de control o controlador manual.

- Si no desea que el cortacéspedes robot comience a funcionar de inmediato, seleccione "No" y pulse el botón OK en el tablero de control o controlador manual.

11 Instalación del cable perimétrico

11.1 Realización de un bosquejo de la superficie de corte

Cuando se realiza el bosquejo de la superficie de corte y la colocación del cable perimétrico:

- Examine los ejemplos incluidos al final de este manual de instrucciones en relación con la instalación,  25. Tome en cuenta las zonas excluidas, corredores, superficies contiguas, lazos de búsqueda y cable de reserva en su planificación para evitar o reducir al mínimo el cambio de tendido y ajuste del cable perimétrico.
- Determine la ubicación de la estación de carga,  10.3.

- ▶ Quite los obstáculos de la superficie de corte y defina zonas excluidas según sea necesario,  11.5.
- ▶ Una todos los sectores de una superficie de corte mediante la correcta planificación e instalación de corredores o superficies contiguas,  11.7 y  11.6.
- ▶ Programe bucles de búsqueda si utiliza una estación de carga externa o la función de regreso desplazado,  11.8.
- ▶ Identifique los puntos en los que habrá cable de reserva para que resulte más fácil modificar el recorrido posteriormente,  11.12.

Al instalar el cable perimetral:

- ▶ Utilice solo el cable perimétrico y las estacas autorizadas por STIHL.
- ▶ Instale el cable perimétrico en un bucle continuo a lo largo de la superficie de corte, sin sobrepasar la longitud máxima de 500 m (1640 pies).
- ▶ Si el cable perimétrico se instala en una zona de menos de 40 m² (430 pies²), y el LED rojo de la estación de carga destella rápidamente por intervalos ( 12.1), también será necesario instalar el módulo de superficies pequeñas AKM 100 de STIHL (accesorio especial). Para más información, comuníquese con el concesionario autorizado de STIHL iMow.
- ▶ Respete las distancias especificadas para cada tipo de instalación (superficies excluidas, corredores, etc.). Mida las distancias con la regla de iMow,  11.3.
- ▶ Evite formar ángulos de menos de 90°. Éstos dificultan la navegación del cortacésped robot y podrían dar por resultado zonas sin cortar.
- ▶ Si se va a sepultar el cable perimétrico, no lo seplte a una profundidad mayor que 10 cm (3,9 pulg).

La instalación del cable bajo el suelo podría dificultar la recepción de señales, especialmente si sobre el cable perimétrico hay laja o losa. En ese caso, el cortacésped robot podría circular con un desplazamiento mayor a lo largo del cable perimétrico y, por ende, habría que calcular más espacio en los corredores, en los espacios reducidos y al circular por los bordes. Ajuste la ubicación y profundidad del cable perimétrico, de ser necesario.

INDICACIÓN

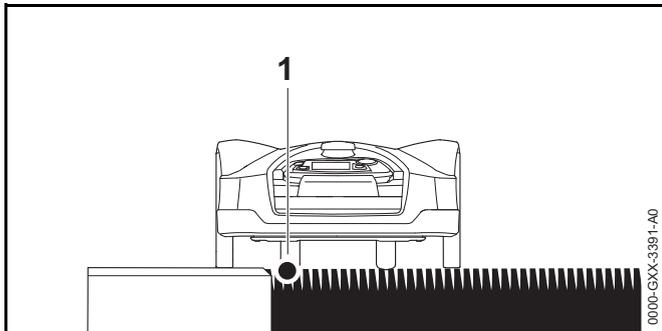
Evite el contacto con el cable perimétrico cuando se escarifica o se airea el prado. También tenga sumo cuidado al usar una motoguadaña cerca del cable perimétrico. Los trabajos de escarificación, aireado y recorte pueden cortar o dañar el cable perimétrico. Consulte su croquis de la zona de corte y tome precauciones especiales para evitar el cable perimétrico al llevar a cabo estos trabajos.

11.2 Realización de un bosquejo de la superficie de corte

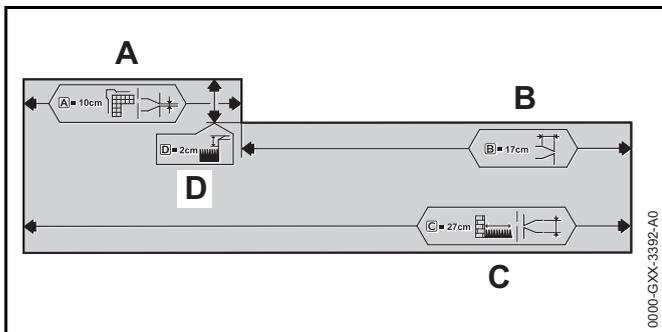
STIHL recomienda realizar un bosquejo de la superficie de corte que contemple:

- El contorno de la superficie de corte, con los obstáculos más importantes, los límites y las superficies excluidas que el robot cortacésped no debe cortar,  25.
- La ubicación y posición de la estación de carga,  10.3.
- La ubicación del cable perimétrico y los conectores de cable que se hayan instalado,  10.4.
- Si cambia las dimensiones de la superficie de corte posteriormente a la configuración inicial (sea por añadir secciones o mover el cable perimétrico), vuelva a vincular el iMow a la estación de carga ( 10.6) y ejecute la función de prueba de bordes ( 15.3) para medir la longitud del cable perimétrico y confeccionar un plan de corte nuevo.

11.3 Medición de separaciones del cable con la regla iMow

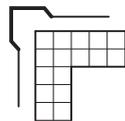


El cable perimétrico (1) puede tenderse junto a superficies tales como patios y veredas, siempre y cuando la superficie sea plana, esté a nivel con la hierba y permita que el cortacésped robot viaje sin obstáculos que le estorben. De ser necesario, el cortacésped robot se desplazará con una de las ruedas traseras fuera de la superficie de corte. La diferencia entre la altura de la superficie del césped y la del obstáculo no debería superar los 2 cm (0,8 pulg).

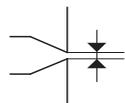


La regla de STIHL es especialmente útil para calcular las distancias necesarias durante el tendido del cable perimétrico. Le ayuda a medir las distancias siguientes de forma rápida y fácil:

A = 10 cm (3,9 pulg)

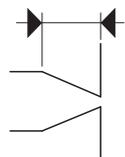


Aumente la separación para tender el cable perimétrico alrededor de una esquina que tenga un obstáculo por encima de la superficie de corte, 10.4.



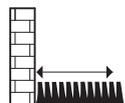
Distancia del cable cuando es necesario tender el cable perimétrico en forma de embudo al inicio y al final de un corredor, 11.7.

B = 17 cm (6,7 pulg)

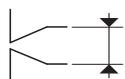


Distancia del cable cuando es necesario tender el cable perimétrico en forma de embudo al inicio y al final de un corredor, 11.7.

C = 27 cm (10,6 pulg)

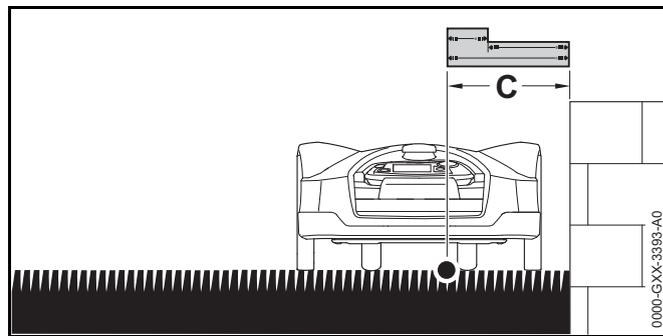


Distancia mínima que se debe mantener entre un obstáculo y el cable perimétrico.



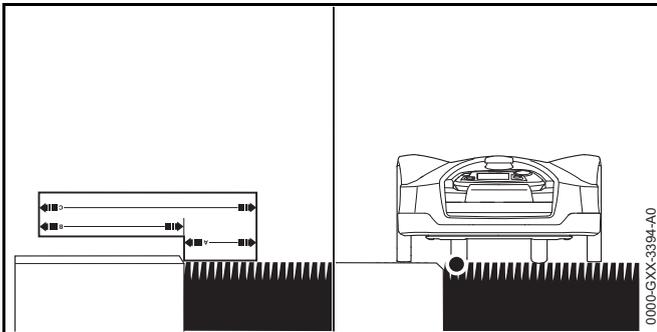
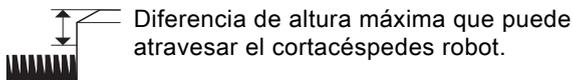
Separación de tendido del cable en corredores, 11.7.

Para asegurarse de que el cortacésped robot funcione sin tocar ningún obstáculo:



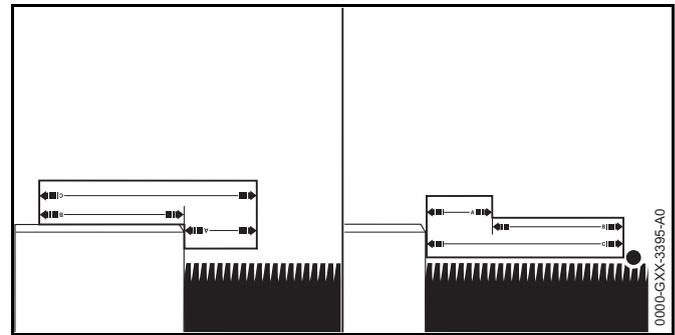
- ▶ Mantenga una distancia mínima de $C = 27$ cm (10,6 pulg) con respecto a los obstáculos.
- ▶ Si se tiende el cable perimétrico en zonas confinadas, mantenga una separación mínima de dos veces la longitud C de la regla de STIHL (54 cm (21,3 pulg)),  11.4.

D = 2 cm (0,8 pulg)



Si la diferencia de altura entre la hierba y otra superficie (por ejemplo, vereda, patio) es menor que 2 cm (0,8 pulg), se puede instalar el cable perimétrico adyacente a la otra superficie.

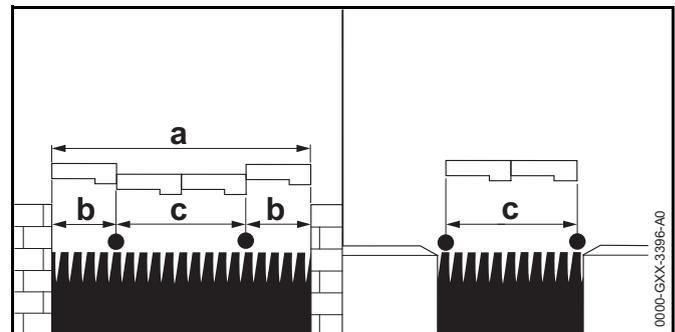
- ▶ Tienda el cable perimétrico sin mantener ninguna distancia respecto del obstáculo.
- ▶ Procure evitar dañar el cable perimétrico cuando se use una motoguadaña o un cortabordes en esa zona.
- ▶ Si es necesario, instale el cable perimétrico a una distancia de 2 cm a 3 cm (0,8 pulg a 1,2 pulg) respecto del borde del césped.



- ▶ Si la diferencia entre las alturas de las superficies es mayor que 2 cm (0,8 pulg), tienda el cable perimétrico a una distancia mínima de $C = 27$ cm (10,6 pulg) de la otra superficie u obstáculo.

11.4 Tendido del cable perimétrico en zonas confinadas

El robot cortacéspedes es capaz de viajar automáticamente a través de pasajes estrechos, siempre y cuando se mantengan separaciones mínimas de los cables.



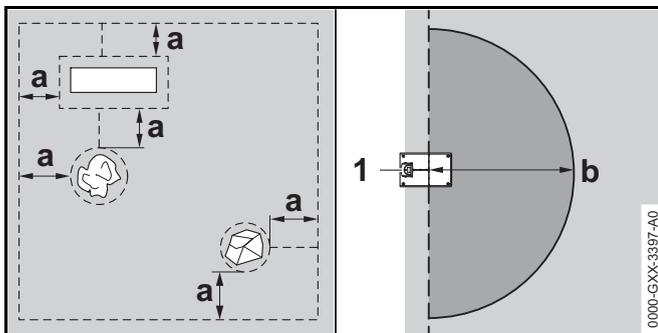
- ▶ Si usted debe tender el cable entre obstáculos de más de 2 cm (0,8 pulg) de altura, como paredes o setos, mantenga una distancia mínima del cable de $b = 17$ cm (6,7 pulg).

- ▶ Si debe tender el cable entre obstáculos de menos de 2 cm (0,8 pulg) de altura, como caminos o patios, mantenga una distancia mínima del cable de $b = 54$ cm (21,3 pulg).
- ▶ Tienda el cable perimetral de modo de bloquear las zonas más estrechas, con ángulos de < 108 cm (42,5 pulg).
- ▶ Si debe tender el cable en una zona confinada, desactive la función de regreso desplazado,  15.3.

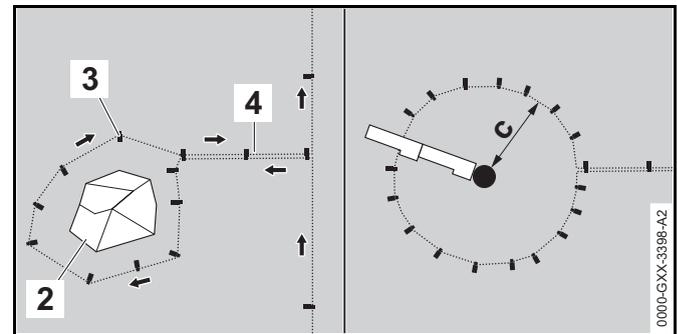
11.5 Tendido del cable en torno a superficies excluidas

Una zona excluida es aquella que el cortacésped robot 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.



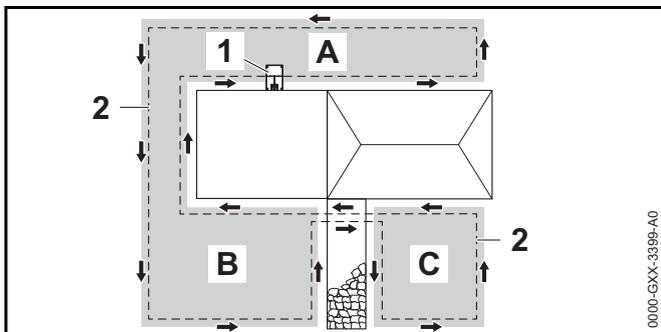
- ▶ Mantenga una separación mínima de $a = 54$ cm (21,3 pulg) entre el cable perimétrico tendido alrededor de una zona excluida y el cable perimétrico tendido en el borde de la zona de corte.
- ▶ Mantenga una separación mínima en torno a la estación de carga (1) de $b = 2$ m (6,6 pies).



- ▶ 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 (3).
- ▶ 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 zona excluida. Cuando los cables se tienden uno al lado de otro, la señal en los mismos se anula y el iMow ignorará sobre esta sección del cable perimétrico y cortará directamente encima del mismo. 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 zona de corte. El cable perimétrico deberá salir de la zona excluida en sentido opuesto al cual ingresó a la zona excluida,  11.9.
- ▶ Si se tiende el cable perimétrico alrededor de obstáculos muy chicos, es decir, alrededor de un árbol individual, mantenga una separación mínima de por lo menos $a = 37$ cm (14,6 pulg, separaciones A y C en la regla iMow de STIHL).

INDICACIÓN

STIHL recomienda controlar la instalación de superficies excluidas tras la instalación inicial o la aplicación de cambios en la instalación del cable mediante el comando "Test edge" (Verificar borde),  14.3.

11.6 Instalación de superficies contiguas y secundarias

Las superficies contiguas (B) y secundarias (C) forman parte de la superficie de corte que no están ubicadas dentro de la superficie de corte principal (A) donde también se encuentra la estación de carga (1).

Una superficie secundaria es aquella a la cual el iMow no puede conducir físicamente. No es posible cortarla automáticamente. Es necesario levantar y trasladar el robot cortacésped a la superficie secundaria y luego devolverla a la superficie principal al terminar el corte.

Las superficies contiguas (B) solo pueden cortarse automáticamente si están conectadas por medio de corredores o tramos de unión.

- ▶ Tienda el cable perimétrico (2) en la misma dirección en todas las superficies conectadas y superficies secundarias.
- ▶ Conecte las superficies contiguas con la superficie de corte principal mediante la instalación de corredores ( 11.7) o tramos de unión ( 11.9). Asegúrese de que no se crucen los cables perimétricos en los tramos de unión. Manténgalos paralelos.

- ▶ Active las superficies contiguas en el menú "Settings – Installation" ("Ajustes – Instalación"),  15.3.

11.7 Instalación de corredores

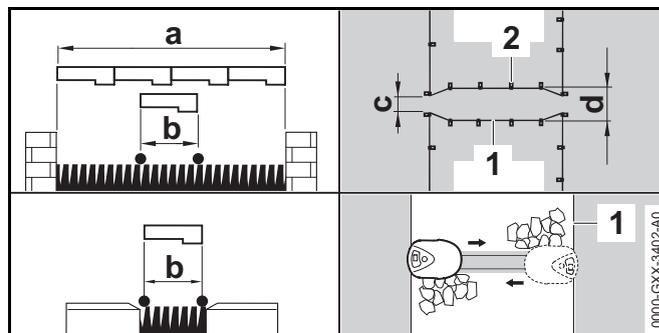
Un corredor une una superficie contigua a la superficie de corte principal, por ejemplo, cuando hay una superficie de corte ubicada frente a una casa y otra detrás de ella. De ese modo se pueden cortar automáticamente ambas superficies de corte.

En los corredores, solo se corta el césped a lo largo del recorrido del cable perimétrico. Para que el iMow corte la zona contigua, es necesario definir el punto inicial en la zona contigua.

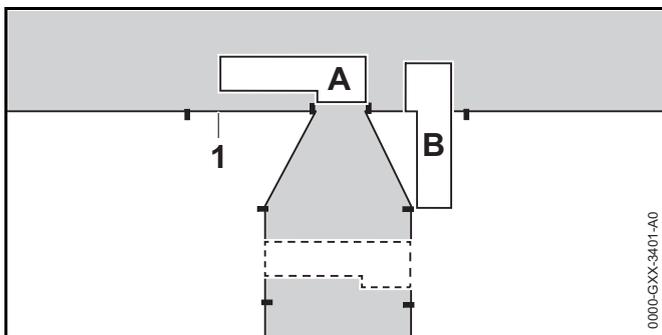
En los corredores, solo se corta el césped a lo largo del recorrido del cable perimétrico.

Para definir un corredor:

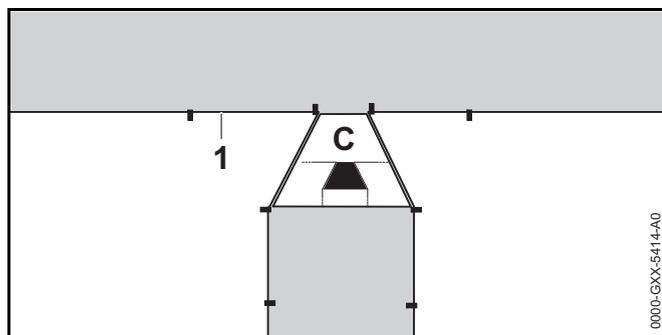
- ▶ Retire las piedras, los objetos metálicos, vidrio, cables y cualquier otro objeto que pudiera ser lanzado por el accesorio de corte.



- ▶ Mantenga una distancia mínima de $a = 108$ cm (42,5 pulg) entre los obstáculos de más de 2 cm (0,8 pulg).
- ▶ Mantenga una distancia mínima de $b = 27$ cm (10,6 pulg) entre los obstáculos de menos de 2 cm (0,8 pulg), es decir, entre caminos u obstáculos transitables.
- ▶ Tienda el cable perimétrico (1) paralelo al suelo y emplee la cantidad necesaria de estacas (2) para sujetarlo al suelo.

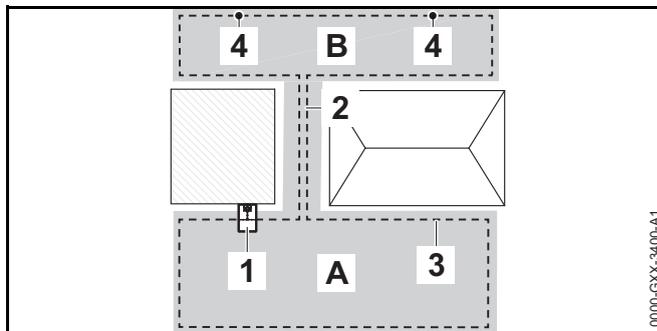


- ▶ Instale una puerta, la cual es una superficie de entrada y salida en forma de embudo al inicio y al final del corredor. Mantenga las siguientes distancias:
 - A = 10 cm (3,9 pulg)
 - B = 17 cm (6,7 pulg)



- ▶ Como alternativa, utilice el patrón tipo embudo (C) para corredores de STIHL a fin de instalar una compuerta en cada extremo del corredor.
- ▶ Cuando se usa la función de "Passage" (pasaje), hay que instalar lazos de búsqueda en la zona contigua para que iMow pueda localizar la puerta y regresar a la estación de carga, [📖 15.3](#).
- ▶ Defina por lo menos 1 punto de partida en la zona 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

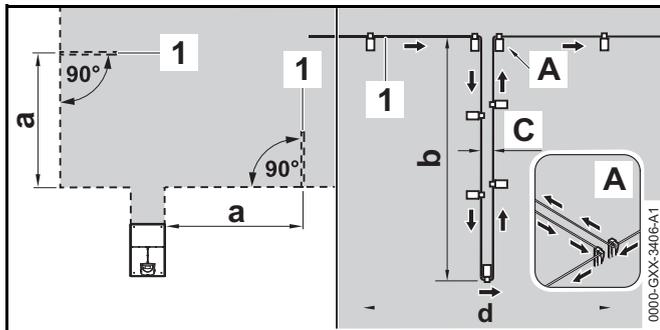


La estación de carga (1) está instalada en la superficie de corte principal (A). Se conecta una superficie contigua (B) a la superficie de corte principal a través de un corredor (2). El robot cortacésped puede seguir el cable perimétrico (3) sin interrupciones. Para asegurarse de que la unidad corte la superficie contigua, se definieron dos puntos de partida (4).

11.8 Instalación de lazos de búsqueda

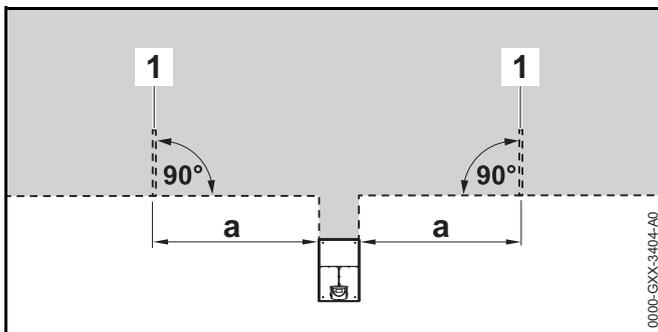
Para ayudar a que el cortacésped robot reconozca la ubicación de una estación de carga externa o un corredor, o si la función de "Pasaje" se ha activado, se deberán instalar lazos de búsqueda. Si cruza sobre uno de estos lazos de búsqueda al conducir de regreso al punto de partida, el robot cortacésped entonces se dirigirá directamente al cable perimétrico y a la estación de carga, o hacia el corredor.

Para instalar un lazo de búsqueda:



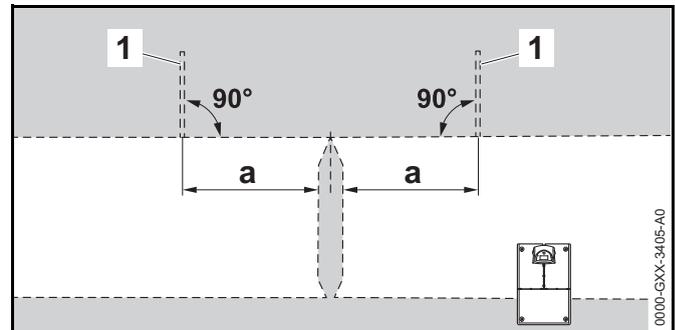
- ▶ Mantenga una distancia mínima de $a = 2 \text{ m}$ (6,6 pies) con respecto a la superficie de corte.
- ▶ Instale el cable perimétrico (1) con una longitud mínima de $b = 1 \text{ m}$ (3,3 pies) y una distancia de $d = 1 \text{ cm}$ (0,4 pulg) entre un cable y otro.
- ▶ Sujete el cable perimétrico al suelo con dos estacas en el borde (A). Los cables perimetrales no se deben cruzar. Manténgalos paralelos.
- ▶ Emplee la cantidad necesaria de estacas para sujetar el lazo de búsqueda al suelo.

Para instalar un lazo de búsqueda con una estación de carga externa:



- ▶ Instale dos lazos de búsqueda (1) en un ángulo de 90° a la izquierda y a la derecha de la estación de carga.
- ▶ Mantenga una distancia mínima de $a = 2 \text{ m}$ (6,6 pies) con respecto a la estación de carga.

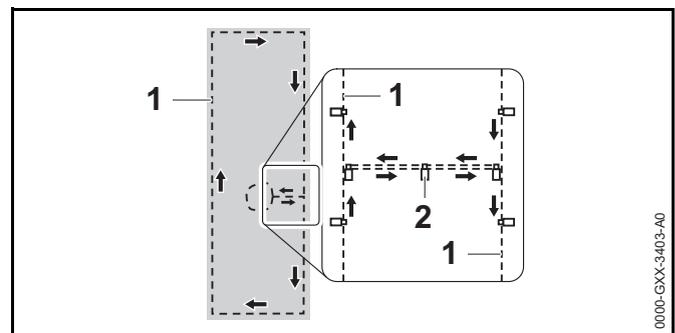
Para instalar un lazo de búsqueda con un corredor:



- ▶ Instale dos lazos de búsqueda (1) a 90° en una zona de la superficie de corte a la que solo se pueda acceder a través de un corredor.
- ▶ Mantenga una distancia mínima de $a = 2 \text{ m}$ (6,6 pies) con respecto a la entrada del corredor.

11.9 Instalación de tramos de unión

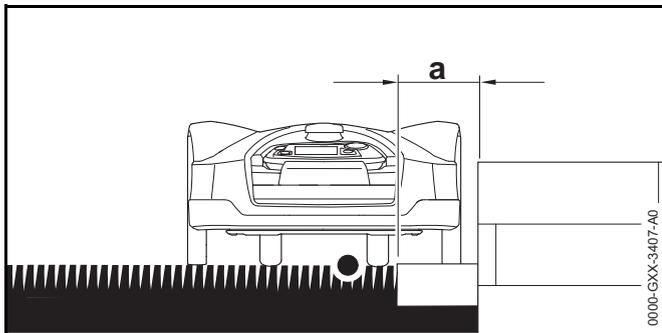
Un tramo de unión une una superficie secundaria a la superficie de corte principal, por ejemplo, cuando hay una superficie de corte ubicada frente a una casa y otra detrás de ella a la cual el iMow no puede trasladarse por sí solo. De ese modo se pueden cortar automáticamente ambas superficies de corte.



- ▶ Tienda los cables perimétricos (1) en paralelo y bien cerca uno de otro.

- ▶ Emplee la cantidad necesaria de pasadores de fijación (2) para sujetar el tramo de unión al suelo.

11.10 Corte preciso de los bordes

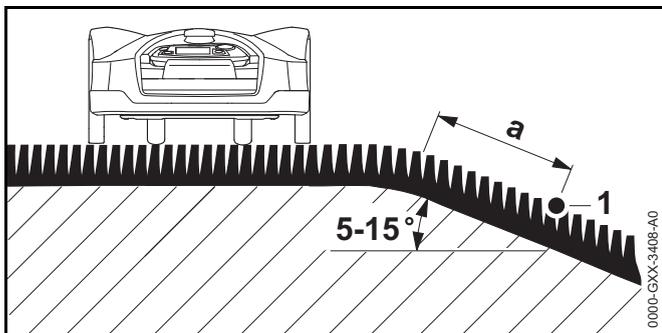


- ▶ Junto a obstáculos altos, tienda el cable perimétrico a una distancia mínima de 20 cm (7,9 pulg) con respecto al obstáculo. Esta zona de distancia quedará sin cortar.

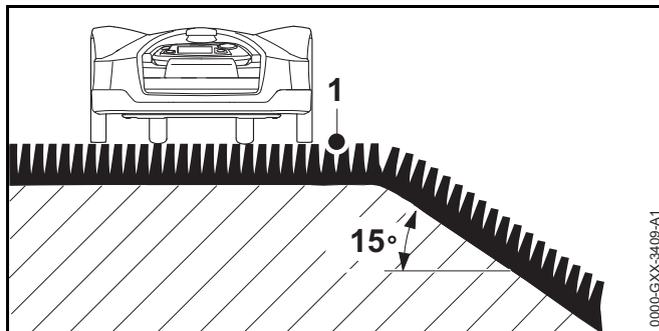
Para reducir la zona de separación que quedará sin cortar, se pueden colocar piedras de borde o baldosas alrededor de obstáculos altos, por ejemplo, paredes.

11.11 Terreno inclinado en la superficie de corte

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 $a = 0,5$ m (19,7 pulg).

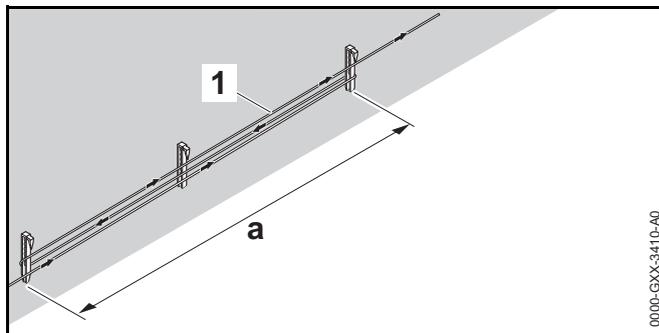


- ▶ Si la pendiente tiene una inclinación de más de 15°, tienda el cable perimetral en la superficie plana que precede a la pendiente. En el borde superior de la pendiente y en la superficie inclinada no se debe aplicar la operación de corte automático.

11.12 Instalación del cable de reserva

La instalación de tramos de reserva del cable perimétrico en intervalos regulares cerca de puntos difíciles facilita la modificación de la ubicación del cable perimétrico o de la estación de carga, en caso de ser necesario.

Para instalar el cable de reserva:



- ▶ Tienda el cable perimétrico (1) entre dos estacas ubicadas a una distancia de $a = 1$ m (3,3 pies) una de la otra.
- ▶ Utilice una estaca adicional para sujetar el cable perimétrico al suelo en el centro.

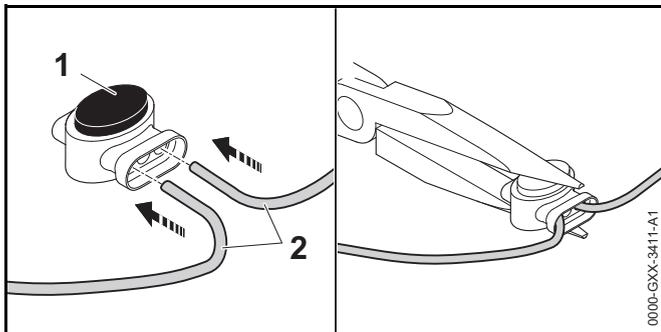
11.13 Uso de conectores de cable

⚠ ADVERTENCIA

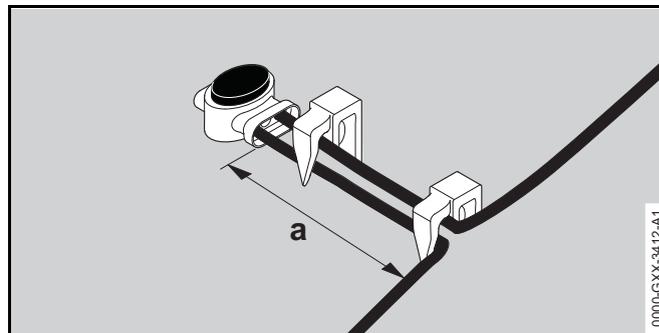
Para reducir los riesgos de lesiones graves o mortales y daños a la propiedad como resultado de un incendio o descargas eléctricas, utilice únicamente los conectores de cable autorizados por STIHL.

Los conectores de cable están diseñados para unir los dos extremos sueltos de un cable perimétrico a fin de prolongar el cable, o conectar sus extremos luego de una rotura, por ejemplo. En su interior poseen un gel que evita el desgaste prematuro (por ejemplo, por corrosión en los extremos del cable).

- ▶ Tome nota de las posiciones de los conectores de cable en el bosquejo de la superficie de corte,  11.2.



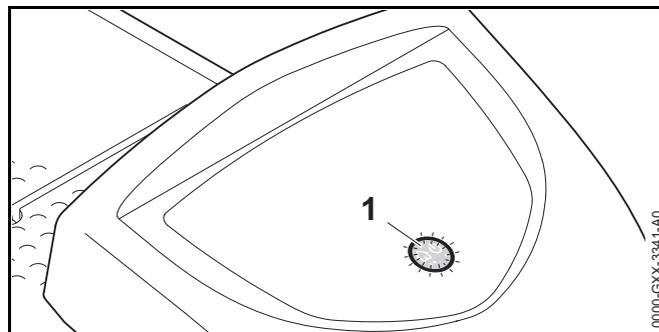
- ▶ Introduzca los extremos sueltos y cubiertos (2) en el conector del cable (1) hasta que hagan tope.
- ▶ Presione los conectores de cable con alicates adecuados para fijarlos.



- ▶ Fije el cable perimétrico al suelo con dos estacas, dejando un tramo de $a = 5$ cm (2 pulg) como alivio contra tirones, como se muestra en la ilustración previa.

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 de la señal del cable perimétrico.

Si el LED está apagado: La estación de carga está apagada y no se transmite la señal del cable.

Si el LED se ilumina: La estación de carga está encendida y el cortacésped robot no está conectado.

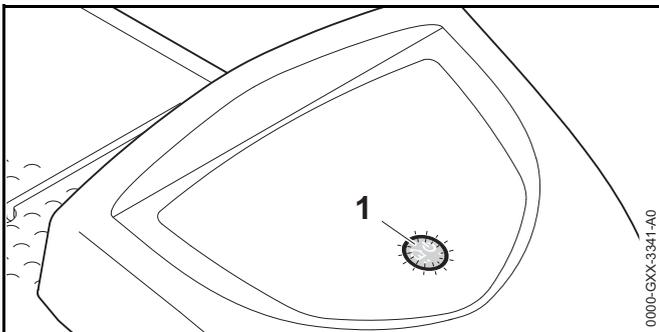
Si el LED destella lentamente: La estación de carga está encendida, el cortacéspedes robot está conectado con éxito o está cargándose.

El LED se ilumina por 3 segundos, seguido de una pausa de 1 segundo: La función "Homecall" está activada.

Si el LED destella rápidamente (aproximadamente dos veces por segundo): El cable perimétrico no ha sido conectado correctamente a la estación de carga o la señal ya no está presente en el cable. El cable perimétrico podría estar roto (interrupción de un hilo).

Si el LED destella rápidamente en intervalos: El LED destella alternadamente 3 veces en intervalos de 1 segundo, 3 veces en intervalos de 2 segundos, 3 veces en intervalos de 1 segundo, pausa de 5 segundos. Después de la pausa, la señal se repite. La estación de carga presenta una avería. Para información de localización de averías,  21.2.

12.2 Controles de la estación de carga



Botón de encendido/apagado/posición inicial



Mantener pulsado el botón de encendido/apagado/posición inicial por 2 segundos durante la operación de corte para apagar la señal del cable. El robot cortacéspedes se detendrá, permanecerá en la superficie de corte 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 retornar el cortacéspedes robot a la estación de carga (Homecall).

El robot cortacéspedes detendrá la operación de corte en curso, buscará el cable perimetral y regresará a la estación de corte para recargar la batería. La unidad no ejecutará ninguna otra operación de corte durante el intervalo de actividad vigente. La función Homecall permanece activa hasta que el robot cortacéspedes se conecte con la estación de carga o se pulse el botón de encendido/apagado/posición inicial por segunda vez.

12.3 Conexión del cortacéspedes robot con la estación de carga

Conexión automática

El cortacéspedes robot se desplazará a la estación de carga y se conectará automáticamente con dicha unidad apenas finalice un intervalo de actividad o sea necesario cargar la batería.

Conexión mediante la función Homecall

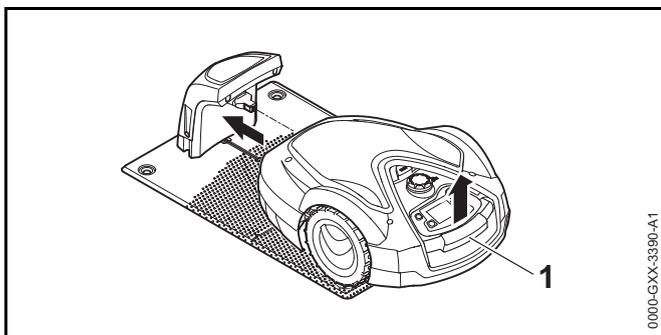
También es posible ejecutar una función manualmente para que el cortacéspedes robot regrese a la estación de carga. Para que el cortacéspedes robot regrese a la estación:

- ▶ Pulse el botón de Encendido/apagado/posición inicial en la estación de carga dos veces en un lapso de 2 segundos.

El cortacéspedes robot retorna a la estación de carga y no ejecutará ninguna otra operación de corte durante el intervalo de actividad vigente.

Conexión manual

- ▶ Retire el tablero de control o controlador y active el comando de control manual,  16.4 and  14.3.
- ▶ Conduzca el cortacéspedes robot al tablero de control o controlador manual, o active el dispositivo inhabilitador, y traslade la unidad manualmente a la estación de carga,  17.1.



- ▶ Levante ligeramente el cortacésped robot por el asa de transporte (1) a fin de quitar peso a las ruedas motrices.
- ▶ Empuje el cortacésped robot, apoyado sobre las ruedas delanteras, hasta la estación de carga.
- ▶ Instale el tablero de control o controlador manual, 16.4.

12.4 Carga del cortacésped robot

ADVERTENCIA

Lea y siga las precauciones e instrucciones de seguridad que contiene este manual en relación con el cortacésped robot y la estación de carga, 5.4 y 6. Esté alerta a los signos que indican que la batería integrada podría estar dañada. Para reducir el riesgo de lesiones personales como resultado de una descarga eléctrica, incendio o explosión, no use ni cargue el cortacésped robot si su capó o la caja está agrietado, deformado o excesivamente caliente, o si hay fugas de líquido del compartimiento de la batería o la batería presente algún otro daño, 5.5.

ADVERTENCIA

Para reducir el riesgo de sufrir una descarga eléctrica, cargue el cortacésped robot en la estación de carga, exclusivamente. No quite la batería ni intente cargarla con una fuente de alimentación externa.

Carga automática

El cortacésped robot se cargará automáticamente al conectarse con la estación de carga después de una operación de corte o cuando el nivel de energía de la unidad sea inferior a un valor determinado.

Inicio de la carga manual

Para iniciar la carga:

- ▶ Conecte el cortacésped robot con la estación de carga.
- ▶ Si es necesario, pulse cualquier botón para que el cortacésped robot salga del modo de espera. La carga se iniciará automáticamente.



Durante el proceso de carga, aparecerá el mensaje: "Batería en proceso de carga" en la pantalla de estado.



En todos los demás menús, la pantalla mostrará el símbolo de un Enchufe para indicar que el cortacésped robot se está cargando.

El tiempo de carga depende de varios factores, tales como el estado de la batería y la temperatura ambiente. La exposición a la luz solar directa puede aumentar la temperatura interior de la máquina y del compartimiento de la batería, lo cual prolonga el tiempo necesario para cargarla.

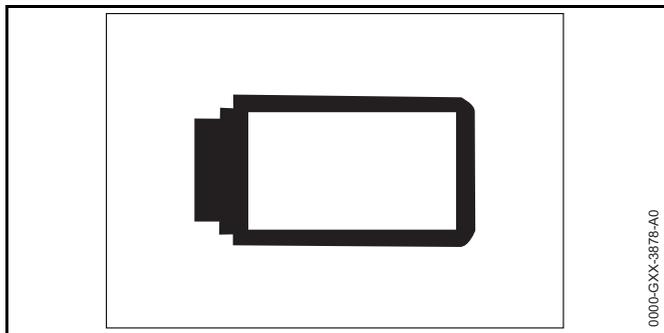
Estado de carga



En el indicador de estado aparecerá el estado de carga actual.



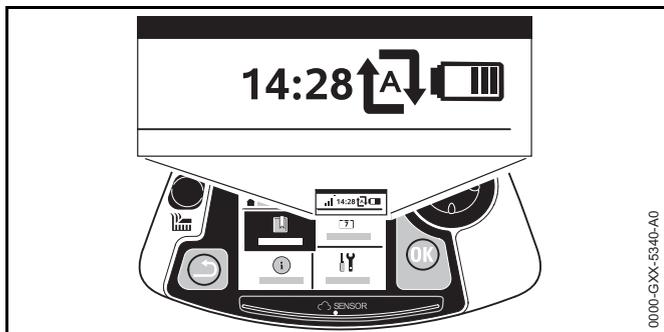
En todos los demás menús, la pantalla mostrará el símbolo de una batería para indicar el estado de carga del cortacésped robot.



Si interrumpe el modo de espera del cortacésped robot por medio de pulsar cualquier botón, pero el estado de carga de la batería es demasiado baja para que el cortacésped retorne a la estación de carga, este símbolo aparece cubriendo toda la pantalla. Luego de unos segundos, la pantalla se apaga y el cortacésped robot retorna al modo de espera.

13 Información de la pantalla del tablero de control o controlador manual

13.1 Área de información



En la esquina superior derecha de la pantalla aparecerá la siguiente información:

1. Hora

La hora actual se indica en el formato de 24 horas.

2. Estado de la función de corte automático

Cuando se active la función de corte automático, aparecerá el símbolo de funcionamiento automático.

3. Estado de carga

El símbolo de la batería indicará el estado de carga de la batería. Por ejemplo:

- Ninguna barra: batería descargada
- 1 a 5 barras: la batería está parcialmente descargada
- 6 barras: completamente cargada.

Durante el proceso de carga aparecerá el símbolo del enchufe de la fuente de alimentación, en lugar del símbolo de la batería.

13.2 Indicadores de estado

Pueden aparecer distintos indicadores de estado según el estado en que se encuentre el cortacésped robot.

- Configure el indicador de estado con información diversa, 15.2.

Indicador de estado cuando el cortacésped robot no está en funcionamiento



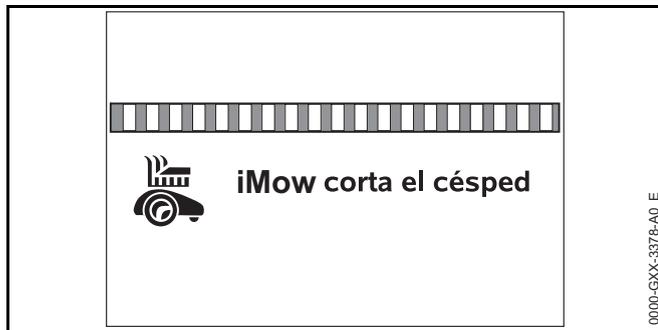
Aparecerá el texto “iMow ready for op.” (iMow listo para funcionar) y el estado de la función de corte automático en la parte inferior del indicador.

Habrán dos campos configurables en la parte superior de la pantalla.

Indicador de estado durante el funcionamiento



Antes de que se inicie una operación de corte, aparecerá el texto "Attention – iMow starting" (Atención: iMow en proceso de inicio) junto a un triángulo con un signo de exclamación. También destellará una luz en la pantalla y se emitirá un tono de aviso para indicar el arranque inminente del cortacéspedes.



Durante la ejecución de una operación de corte, se mostrará en pantalla el mensaje "iMow mowing lawn" (iMow en proceso de corte del césped) y aparecerá el símbolo correspondiente. El texto y el símbolo variarán en función de la operación que esté activa.

 Corte del borde: Cuando el cortacéspedes robot esté cortando el borde de la superficie de corte, aparecerá el texto "Mowing edge" (Cortando el borde).



Desplazamiento a la estación de carga: Cuando el cortacéspedes robot regrese a la estación de carga, se indicará el motivo en pantalla (por ejemplo, , batería descargada o corte finalizado).



Carga de la batería: Durante la operación de carga de la batería aparecerá el texto "Charging battery" (Batería en proceso de carga).

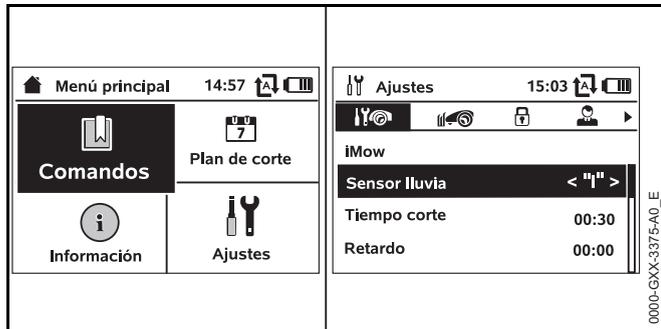
Indicador de estado para los mensajes



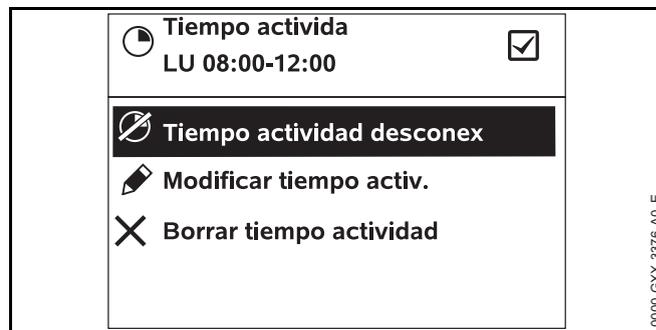
Si ocurre un error o una falla durante el funcionamiento, se muestra un mensaje que incluye la fecha y hora del suceso, y un código de mensaje relacionado. Si hay varios mensajes pertinentes, estos irán apareciendo alternativamente,  21.1.

14 Funciones de los menús

14.1 Exploración de los menús



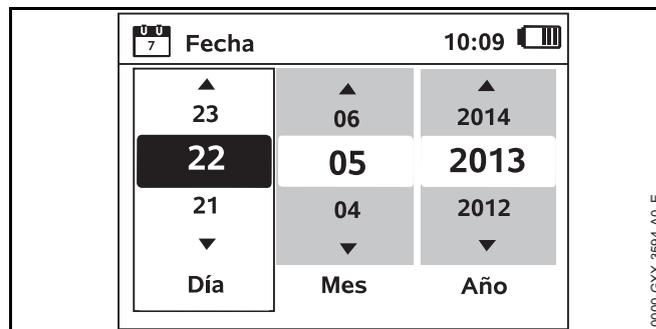
- ▶ Seleccione un submenú con el botón multidireccional. Cada vez que realice una selección, el submenú en cuestión aparecerá sobre un fondo negro.
- ▶ Pulse el botón OK (Aceptar) para abrir el submenú seleccionado. En el segundo nivel de los menús, los distintos submenús aparecen representados como fichas.
- ▶ Pulse el botón multidireccional hacia la izquierda o la derecha para seleccionar una ficha.
- ▶ para seleccionar un submenú, se pulsa el botón hacia arriba o hacia abajo. Las fichas y entradas de submenús seleccionadas aparecerán destacadas sobre un fondo negro.
- ▶ La presencia de una barra de desplazamiento en el extremo derecho de la pantalla indica que se pueden visualizar más entradas pulsando el botón multidireccional hacia abajo o hacia arriba.
- ▶ Pulse el botón OK para abrir un submenú.



Las opciones están detalladas en los submenús. Las entradas seleccionadas aparecerán destacadas sobre un fondo negro.

- ▶ Cuando pulse el botón OK se abrirá una ventana de selección o un cuadro de diálogo.

Ventana de selección



El valor seleccionado aparecerá destacado sobre un fondo negro.

- ▶ Desplácese por los valores y cámbielos con el botón multidireccional.
- ▶ Pulse el botón OK para confirmar sus selecciones.

Ventana de diálogo



Si es necesario guardar algún cambio o confirmar algún mensaje, aparecerá en pantalla una ventana de diálogo. El botón seleccionado aparecerá destacado sobre un fondo negro.

- Pulse el botón OK para confirmar la opción seleccionada.

14.2 Descripción general



- El menú principal contiene 4 submenús. El menú principal aparece,
- cuando se sale de la vista de estado (13.2) por medio de pulsar el botón OK,
 - cuando se activa el comando “Main menu” (Menú principal),
 - cuando se pulsa el botón Back (Volver) en el segundo nivel de menú.

Comandos



Este submenú contiene un grupo de operaciones autónomas de corte, 14.3.

Información



Este submenú contiene información sobre el estado del césped o del cortacéspedes robot, 14.4.

Plan de corte



Este submenú contiene las funciones necesarias para modificar el plan de corte, 14.5.

Ajustes



Este submenú contiene las funciones necesarias para modificar los ajustes del cortacéspedes robot, 15.2.

14.3 Comandos



- Pulse el botón multidireccional hacia la izquierda o la derecha para seleccionar una ficha.
- Pulse el botón OK (Aceptar) para abrir el submenú.

Menú principal



Púlselo para volver al menú principal.

Lock robotic mower and activate disabling device (Bloquear el cortacéspedes robot y activar el dispositivo inhabilitador)



Púlselo para volver a bloquear el cortacéspedes robot y activar el dispositivo inhabilitador.

Switch automatic mowing on/off (Activar/desactivar la función de corte automático)



Púlselo para activar o desactivar la operación de corte automático.

Cuando se active la función de corte automático, aparecerá el texto "Automatic switched on" (Corte automático activado) en la vista de estado y su icono se muestra junto al símbolo de la batería en el área de información de la pantalla.

Cuando se desactive la función de corte automático, aparecerá el texto "Automatic switched off" (Corte automático desactivado) en la vista de estado, y los intervalos de actividad quedarán inhabilitados (atenuados) en el plan de corte.

Drive to docking station (Ir a la estación de carga)



Púlselo para que el cortacéspedes robot se dirija a la estación de carga inmediatamente.

El cortacéspedes robot regresará a la estación de carga y cargará la batería. Si está activada la función de corte automático, el cortacéspedes robot volverá a trabajar en la superficie de corte en el próximo intervalo de actividad.

Hand control (Control manual)



Selecciónelo para activar el corte manual del césped.

Utilice el botón multidireccional para dirigir el cortacéspedes robot, 16.5.

Iniciar el corte



Púlselo para iniciar la operación de corte de inmediato.

Si se ha instalado una superficie contigua, deberá determinar si la operación de corte se llevará a cabo en una superficie contigua o en la superficie principal, 16.7.

Si se ha instalado una estación de carga externa con un corredor, lleve el cortacéspedes robot a la superficie de corte antes de activar el comando "Start mowing".

Recibirá un indicativo pidiéndole que ingrese la hora a la cual finaliza la operación de corte. La duración estándar de la operación de corte puede modificarse en la sección "Mowing time" (Tiempo de corte) de los ajustes de la máquina, 15.

El tiempo de corte de zonas principales o contiguas luego de emitirse el comando de iniciar el corte se resta de la duración total del plan de corte semanal.

Start time-delayed mowing (Comenzar corte con retardo)



Selecciónelo para fijar una hora definida a la cual iniciar el corte.

Si se ha instalado una superficie contigua, deberá determinar si la operación de corte se llevará a cabo en una superficie contigua o en la superficie principal después de pulsar el botón OK, 16.7.

Si se ha instalado una estación de carga externa con un corredor, lleve el cortacéspedes robot a la superficie de corte antes de activar el comando "Start time-delayed mowing" (comenzar corte con retardo).

Recibirá un indicativo pidiéndole que ingrese la hora a la cual finaliza la operación de corte. La duración estándar de la operación de corte puede modificarse en la sección "Mowing time" (Tiempo de corte) de los ajustes de la máquina, 15.

El tiempo de corte de zonas principales o contiguas luego de emitirse el comando de iniciar el corte con retardo se resta de la duración total del plan de corte semanal.

Skip next active time (Omitir el siguiente intervalo de actividad)



Púlselo para omitir el siguiente intervalo de actividad.

No se llevará a cabo ninguna operación de corte durante el próximo intervalo de actividad. Los intervalos de actividad cancelados con este comando aparecerán atenuados en el plan de corte. Usted podrá habilitarlos nuevamente para reactivar la operación de corte en esos intervalos a través del menú "Daily plan" (Plan diario), 14.6.

Si se ejecuta este comando varias veces seguidas, el siguiente intervalo de actividad se omitirá siempre. Cuando no quede ningún intervalo de actividad programado para la semana en curso, aparecerá el mensaje "No mowing will take place next week" (No se llevará a cabo ninguna operación de corte la semana que viene).

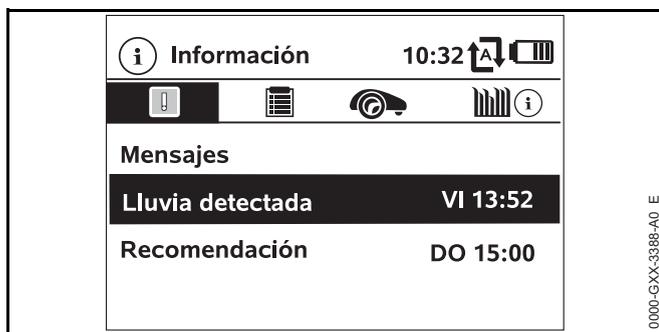
Corte del borde



Pulse el botón OK para que el cortacésped robot corte el borde de la superficie de corte.

Cuando haya terminado de dar una vuelta, el cortacésped robot regresará a la estación de carga y cargará la batería.

14.4 Información



Mensajes



Este submenú contiene una lista de todos los errores activos, fallas y recomendaciones, incluyendo la fecha y hora en la cual ocurrieron y el código de mensaje correspondiente.

Pulse el botón OK (Aceptar) para ver los detalles de cada mensaje, 21.1.

Si no hay ningún mensaje disponible, aparecerá en pantalla el texto "No messages" (No hay ningún mensaje).

Eventos



Este submenú contiene una lista de las últimas actividades del cortacésped robot. 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.

Robotic Mower status (Estado del cortacéspedes robot)



Este submenú contiene información sobre el estado del cortacéspedes robot:

- Estado de carga: Estado de carga de la batería, expresado como porcentaje
- Rem. time (Tiempo restante): Indicación del tiempo que falta, en horas y minutos, para completar el proceso de corte de la semana en curso
- Fecha y hora
- Start time (Hora de inicio): Inicio de la próxima operación de corte programada
- Cantidad total de operaciones de corte ejecutadas
- Mowing hours (Horas de corte): Duración (en horas) de todas las operaciones de corte ejecutadas
- Distance (Distancia): Distancia total cubierta, en metros
- Ser.-No. (N.º de serie): Número de serie del cortacéspedes robot Esta información también se encuentra en la placa de identificación del compartimiento que se halla debajo del tablero de control o controlador manual.
- Battery (Batería): Número de serie de la batería
- Software: Software instalado en la máquina

Información del césped



Este submenú contiene información sobre el césped:

- Mowing area in square metres (Superficie de corte en metros cuadrados): Esta medida se obtiene durante la instalación
- Round time (Tiempo de vuelta): Duración de una vuelta alrededor de la superficie de corte, expresada en minutos y segundos.
- Starting points 1 – 4 (Puntos de partida 1 a 4): Distancia en metros entre el punto de partida relevante y la estación de carga, medida en sentido horario.
- Circumference (Circunferencia): Circunferencia de la superficie de corte, en metros.
- Edge mowing (Corte del borde): Frecuencia semanal de las operaciones de corte del borde.

14.5 Plan de corte

Teoría de funcionamiento del plan de corte

Antes de modificar su plan de corte, lea la sección siguiente detenidamente. El plan de corte consta de dos componentes: la duración y los intervalos de actividad. El plan de corte del iMow de STIHL ha sido diseñado con flexibilidad. Para obtener resultados óptimos, la relación entre la duración y los intervalos de actividad que se desarrollar durante la configuración inicial del iMow deberá mantenerse.

Durante la configuración inicial, el iMow calcula un plan de corte automático. Este plan consta de intervalos de actividad y de una duración de corte semanales. Los intervalos de actividad son aquellos en los cuales el iMow ha sido programado para efectuar cortes automáticos. El iMow solamente efectúa cortes en modo automático durante los intervalos de actividad. La duración del corte es el total de horas en las cuales el iMow cortará el césped cada semana.

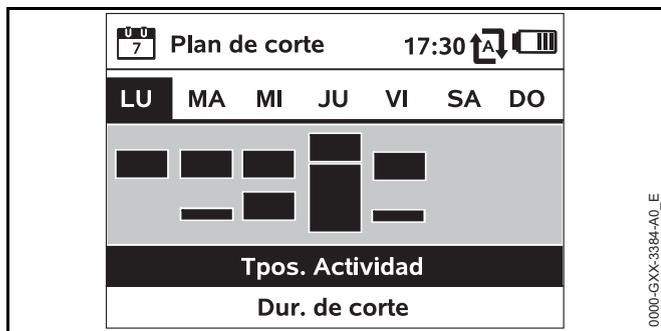
Para obtener resultados satisfactorios del corte del césped, el iMow deberá tener una duración e intervalos de actividad suficientes para finalizar el corte de toda la superficie. El

corte automático se suspende cuando el iMow cumple la duración total programada para la semana, aun si restan intervalos de actividad programados.

Los intervalos de actividad y la duración del corte deberán fijarse de manera adecuada para asegurar que se designe un número suficiente de horas por semana (duración) y que el iMow tenga lapsos suficientes (intervalos de actividad) para finalizar el corte. Si se aumenta la duración, también se deben prolongar los intervalos de actividad para acomodar el número mayor de horas de corte. El tiempo total de actividad por semana deberá ser mayor que la duración semanal total para tomar en cuenta los tiempos de carga y para ofrecer un margen de compensación en caso que algunos intervalos de actividad no se cumplan debido a lluvia.

El indicador de estado muestra la duración de corte restante para la semana y el intervalo de actividad siguiente programado.

Menú de plan de corte



Utilice el menú "Mowing plan" (Plan de corte) en el menú principal para abrir un plan de corte guardado.

Los bloques rectangulares de color negro que aparecen debajo de cada día representan los intervalos de actividad guardados. Cuando el corte automático está activado, los trabajos de corte se efectúan únicamente durante los intervalos de actividad. El iMow no corta durante todos los intervalos de actividad ya que podría regresar a la estación de carga si empieza a llover, o si el iMow requiere de carga.

Los bloques que aparecen de gris representan intervalos de actividad sin operaciones de corte, por ejemplo, cuando el intervalo de actividad ha sido suspendido por el operador o el mismo ha sido omitido, 14.3. Cuando se desactiva el corte automático, todo el plan de corte queda inhabilitado y todos los intervalos de actividad aparecen representados en color gris.

- ▶ Si pulsa el botón multidireccional hacia arriba o hacia abajo podrá seleccionar un intervalo de actividad o la duración de corte.
- ▶ Pulsando el botón OK (Aceptar) podrá abrir los ajustes correspondientes.

Si desea editar los intervalos de actividad de un día en particular, pulse el botón multidireccional hacia la izquierda o la derecha para seleccionar el día en cuestión.

Seleccione el submenú de "Active times" (Intervalos de actividad) y pulse el botón OK.

14.6 Intervalos de actividad

⚠ ADVERTENCIA

Mantenga a las personas alejadas de la zona de corte durante los intervalos de actividad. No permita que ningún niño se acerque al cortacésped robot o se ponga a jugar con el artefacto. Mantenga a los niños alejados de la zona de corte mientras el cortacésped se encuentre en marcha. No utilice nunca el cortacésped robot si sabe que hay personas o animales en la zona de corte o sus alrededores.



Junto a cada uno de los intervalos de actividad, aparecerá un símbolo que indicará el estado en que se encuentra el intervalo en cuestión:

- Este símbolo indica que se ha activado el intervalo de actividad. El cortacésped robot efectuará el corte automáticamente, según el plan de corte.
- Este símbolo indica que se ha desactivado el intervalo de actividad. El cortacésped robot no realizará ninguna operación de corte durante ese lapso.

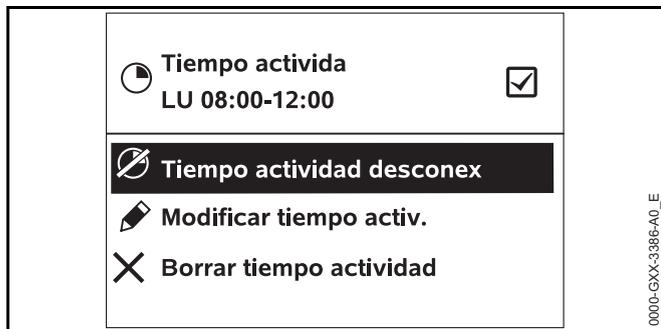
Si los intervalos de actividad no son suficientes para efectuar los trabajos de corte y de carga necesarios, se puede prolongar los intervalos de actividad o acortar la duración del corte. Para modificar los intervalos de actividad:

-  Seleccione el elemento de menú "New active time" ("Nuevo intervalo de actividad") para agregar un intervalo de actividad. Un intervalo de actividad que se agregue no debe superponerse con ningún otro intervalo programado.

Se pueden guardar hasta 3 intervalos de actividad por cada día.

-  Seleccione "Delete all active times" (Eliminar todos los intervalos de actividad) para borrar todos los intervalos de actividad de un día determinado.

El cortacésped robot ya no realizará ninguna operación ese día.



-  Seleccione "Active time on/off" (Activar/desactivar el intervalo de actividad) para habilitar o inhabilitar la operación de corte automático en el intervalo seleccionado.

-  Seleccione "Change active time" (Cambiar el intervalo de actividad) para modificar el intervalo de tiempo en que el cortacésped robot deberá ejecutar la operación de corte.

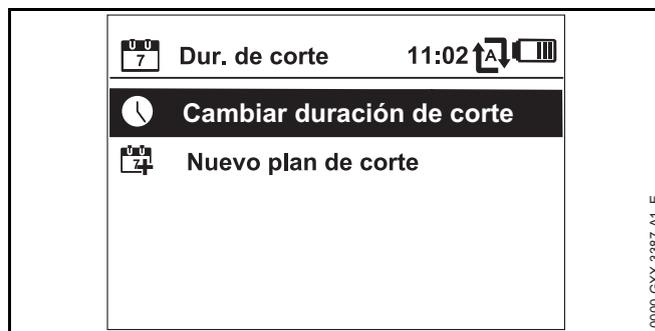
-  Seleccione "Delete active time" (Eliminar el intervalo de actividad) para borrar este intervalo de actividad en particular.

El cortacésped robot ya no realizará ninguna operación en ese intervalo.

INDICACIÓN

Si tiene un sistema de irrigación, programe el cortacésped robot para evitar las horas de riego activo para reducir la probabilidad de daños a los aspersores debido al contacto con la cuchilla de corte. El cortacésped y el sistema de irrigación nunca deberán funcionar al mismo tiempo.

14.7 Duración de corte





Seleccione “Adapt mowing duration” (Adaptar duración de corte) para editar el tiempo de corte semanal. La duración de corte fijada durante la instalación inicial se basa en el tamaño de la superficie de corte, pero puede prolongarse o acortarse en este submenú.

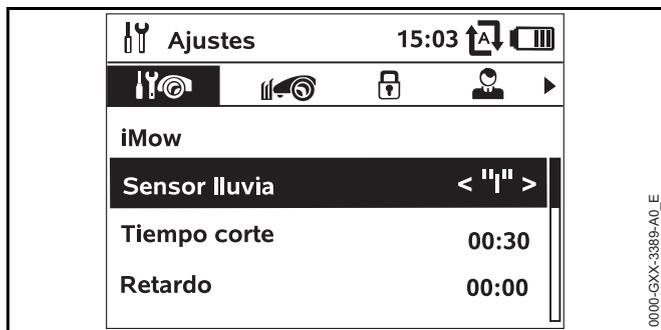


Seleccione “New mowing plan” (Nuevo plan de corte) para eliminar todos los intervalos de actividad guardados y programar un nuevo plan de corte. Se puede ejecutar el paso “Program the robotic mower” (Programar el cortacésped robot) con el asistente de instalación, 10.8.

Si se va a reprogramar el plan de corte durante uno de los intervalos de actividad del nuevo plan, el cortacésped robot comenzará a ejecutar una operación de corte automático después que usted confirme el plan de corte nuevo.

15 Ajustes

15.1 Descripción general de Ajustes



El menú “Settings” (Ajustes) consta de 5 submenús, representados como botones:

Robotic mower (Cortacésped robot)



Seleccione este submenú para modificar los ajustes del cortacésped robot, 15.2.

Instalación



Seleccione este submenú para adaptar y poner a prueba la instalación, 15.3.

Safety (Seguridad)



Seleccione este submenú para adaptar los ajustes de seguridad, 15.4.

Mantenimiento



Seleccione este submenú para confirmar la sustitución de la cuchilla de corte. Esto reinicia el contador interno de sustitución de la cuchilla. También seleccionar este submenú para hallar una interrupción en el cable, 15.5.

Dealer area (Área para concesionarios)



Este submenú protegido por código puede ser accedido solamente por el concesionario autorizado de STIHL iMow.

15.2 Ajustes del iMow

Sensor de lluvia



Ajuste la sensibilidad del sensor de lluvia de 5 etapas.

Para ajustar el sensor de lluvia:

- Pulse el botón multidireccional hacia la izquierda o la derecha. Se mostrará el valor actual en un diagrama lineal.



Seleccione esta opción para efectuar cortes con niveles más elevados de humedad. Si desplaza la barra hasta el extremo izquierdo, el robot cortacésped ejecutará la operación de corte aun si está lloviendo.



Seleccione esta opción para realizar el proceso de corte en condiciones externas normales.



Seleccione esta opción para efectuar cortes con niveles más bajos de humedad. Si desplaza la barra hasta el extremo derecho, el robot cortacésped solo ejecutará la operación de corte cuando el sensor de lluvia esté completamente seco.

Tiempo de corte



Ajuste la duración estándar que tendrá una operación de corte cuando se active el comando "Start mowing" (Comenzar a cortar), 14.3.

Retardo



Ajuste la duración del retardo que se aplicará cuando se seleccione el comando "Start time-delayed mowing" (Comenzar corte con retardo), 14.3.

Indicador de estado



Se puede modificar el indicador de estado a fin de que muestre la información que desee, 13.2.

Para ajustar el indicador de estado:

- ▶ Seleccione la parte izquierda o derecha del indicador con el botón multidireccional y pulse OK (Aceptar) para confirmar la operación.
- ▶ Seleccione uno de los siguientes en relación con cada parte de la pantalla para que aparezca en el indicador de estado:



Estado de carga: En el indicador de estado aparecerá el estado de la carga de la batería.



Rem. time (Tiempo restante): En el indicador de estado aparecerá la indicación del tiempo de corte restante.



Fecha y hora: En el indicador de estado aparecerá la fecha y hora actual.



Hora de inicio: En el indicador de estado aparecerá el inicio de la siguiente operación de corte programada. Durante el transcurso de un intervalo de actividad, se mostrará el texto "activo".



Eventos corte: En el indicador de estado aparecerá la cantidad total de operaciones de corte realizadas.



Horas de corte: En el indicador de estado aparecerá la duración de todas las operaciones de corte realizadas.



Distancia: En el indicador de estado aparecerá la distancia total cubierta.

Hora



Ajuste la hora actual.

Siempre fije la hora correcta para asegurar que el plan de corte se cumpla con precisión y para evitar el corte automático en horas no deseadas.

Fecha



Ajuste la fecha actual del calendario.

Siempre fije la fecha correcta para asegurar que el plan de corte se cumpla con precisión y para evitar el corte automático en horas no deseadas.

Formato de fecha



Ajuste el formato de fecha que desee.

Desplazamiento de trayectoria



Cambie el desplazamiento estándar de 6 cm (2,36 pulg) del cortacésped con respecto al cable perimétrico a un valor mayor o menor (de 3 cm a 9 cm [1,18 pulg a 3,54 pulg]).

Para asegurar un rendimiento óptimo con las instrucciones de configuración estándar, STIHL recomienda que se conserve el ajuste predeterminado del desplazamiento.

Idioma



Ajuste el idioma que desee para el texto en pantalla. El idioma seleccionado durante la instalación inicial quedará establecido como ajuste predeterminado.

Contraste

Cambia el contraste de la pantalla.

15.3 Instalación**Pasaje**

El robot cortacésped puede regresar a la estación de carga utilizando un desplazamiento mayor con respecto al cable perimétrico.

- ▶ Asegúrese de que el cable perimétrico se haya tendido con una separación mínima de 2 m en los sectores más estrechos.
- ▶ Active el pasaje para modificar el recorrido del robot cortacésped de regreso a la estación de carga. Seleccione una de estas tres opciones:
 - Off (Desactivado; ajuste predeterminado): El robot cortacésped recorrerá el cable perimétrico.
 - Narrow (Estrecho): El robot cortacésped circulará por el cable perimétrico o con un desplazamiento de 40 cm (15,7 pulg).
 - Wide (Ancho): El robot cortacésped circulará por un pasaje a una distancia de 40 cm (15,7 pulg) a 80 cm (31,5 pulg) del cable perimétrico.
- ▶ Si ha instalado una estación de carga externa, deberá colocar lazos de búsqueda para el regreso desplazado, 11.8.

ASM (Maniobra antiatasco)

Si queda atascado, el robot cortacésped iniciará una maniobra destinada a eludir la obstrucción: La función ASM se activará de forma predeterminada.

- ▶ ASM desactivado, si hay extensiones planas grandes en la zona de corte (por ejemplo, vías de asfalto), si el cortacésped robot inesperadamente hace un giro de 90° durante el funcionamiento o si se detiene inesperadamente y la pantalla muestra el mensaje “1131 - Stuck” (atascado).

Nueva instalación

Se eliminará el actual plan de corte y se iniciará de nuevo el asistente de instalación.

Puntos de partida

Para ajustar un punto de partida, consulte 15.6.

Verificar borde

Realice un ensayo para comprobar si el cable está tendido correctamente. Se puede ejecutar el paso "Check installation" ("Controlar la instalación") con el asistente de instalación, 10.7.

- ▶ Para revisar el tendido del cable en torno a superficies excluidas, coloque el robot cortacésped en la superficie de corte con la parte delantera orientada hacia la superficie excluida y comience el ensayo.

Corte del borde

Seleccione la frecuencia con la que se cortarán los bordes.

- ▶ Seleccione una de estas tres opciones:
 - Never (Nunca): Nunca se cortarán los bordes.
 - Once (Una vez, opción predeterminada): Se cortarán los bordes una vez por semana.
 - Twice (Dos veces): Se cortarán los bordes dos veces por semana.

Superficies contiguas

Habilita o inhabilita las superficies contiguas.

- ▶ Active esta función para habilitar el corte de una zona contigua.

15.4 Seguridad

Dispositivo inhabilitador



Para activar el dispositivo inhabilitador en el menú "Settings" ("Ajustes"), abra el submenú "Safety" ("Seguridad"), seleccione "Lock iMow" y confirme la operación pulsando el botón OK (Aceptar).



Para desactivar el dispositivo inhabilitador, pulse el botón de corte y el botón OK en la secuencia que se muestra en pantalla. Una vez que se desactive el dispositivo inhabilitador, se podrá volver a utilizar el cortacésped robot.

Nivel



Hay cuatro niveles de seguridad que pueden seleccionarse. Según el nivel, se activarán distintos bloqueos y dispositivos de seguridad.

- ▶ Seleccione una de las cuatro opciones:
 - 1) **None (Ninguno):** Se puede acceder a todas las funciones del cortacésped robot.
 - 2) **Low (Bajo):**
 - Anti-theft alarm (Alarma antirrobo): Si se levanta o inclina la máquina durante más de 10 segundos, se solicitará un código PIN. Si no se introduce el código PIN en el lapso de un minuto, sonará una alarma y se desactivará el funcionamiento automático.
 - Connection lock (Bloqueo de conexión): Se deberá introducir el código PIN para conectar el cortacésped robot con la estación de carga.
 - Reset lock (Bloqueo de reinicio): Se deberá introducir el código PIN para restablecer los ajustes predeterminados de fábrica en la máquina.
 - 3) **Medium (Mediano):**
 - Todas las funciones del nivel bajo.
 - Time lock (Bloqueo temporal): Se deberá introducir el código PIN para cambiar un ajuste si no se ha introducido ningún código PIN durante más de un mes.
 - 4) **High (Alto):**
 - Todas las funciones del nivel mediano.

– Protección de ajustes: Es necesario introducir el código PIN antes de poder modificar los ajustes.

- ▶ Seleccione el nivel requerido y pulse el botón OK para confirmar la operación.
- ▶ De ser necesario, ingrese el PIN de 4 dígitos.

STIHL recomienda ajustar los niveles de seguridad en bajo, medio o alto.

Modificación del código PIN



El PIN de 4 dígitos puede cambiarse de ser necesario. El elemento de menú "Change PIN code" ("Cambiar código PIN") solo aparecerá en los niveles bajo, medio y alto..

- ▶ Introduzca el código PIN que desea modificar y pulse el botón OK para confirmar la operación.
- ▶ Ingrese el PIN nuevo de 4 dígitos y confírmelo por medio de pulsar el botón OK.

Anote su código PIN y consérvelo en un lugar seguro. Si el código PIN se introduce de manera incorrecta 5 veces, se desconectará el funcionamiento automático y el mismo solo podrá restablecerse por medio de introducir un código maestro generado por el concesionario autorizado de STIHL iMow.

Señal de inicio



La señal acústica emitida cuando se activa la cuchilla de corte.

Señal de alarma



La señal acústica emitida cuando el cortacésped robot choca contra un obstáculo.

Señal de menú



La señal acústica que suena cuando se abre un menú o se pulsa el botón OK para confirmar una selección.

Bloqueo de seguridad para niños

Si el sensor de impactos se activa varias veces consecutivas en un período breve, el cortacésped robot y la cuchilla de corte se paran.

Si el sensor de impactos no se vuelve a activar, el cortacésped robot continuará el corte automático luego de unos cuantos segundos.

Bloqueo de teclado



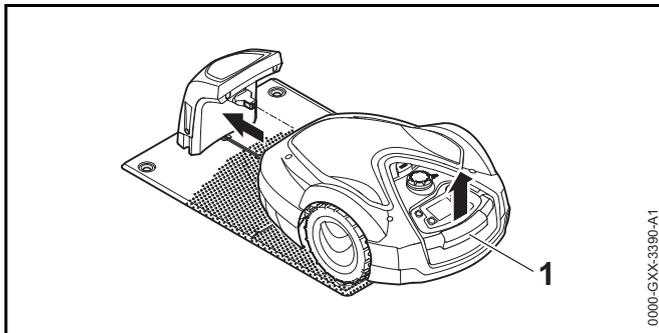
Cuando se activa el bloqueo de teclado, el operador tendrá que mantener pulsado el botón "Back" y luego pulsar el botón de avance en el botón multidireccional para desbloquear el tablero de control / controlador manual. El bloqueo de teclado se activa 2 minutos después de que se ha pulsado el último botón.

Link iMow and dock (Vinculación del iMow con la estación de carga):



Es necesario vincular el cortacésped con la estación de carga si se sustituye la estación o el cortacésped.

- ▶ Instale la estación de carga y conecte el cable perimétrico, 10.3 y 10.5.



- ▶ Levante ligeramente el cortacésped robot por el asa de transporte (1) a fin de quitar peso a las ruedas motrices. Empuje la máquina, apoyada sobre las ruedas delanteras, hasta la estación de carga.
- ▶ Después de pulsar el botón OK, introduzca el código PIN. El cortacésped robot intentará localizar la señal de cable y la guardará para el funcionamiento automático. Este proceso puede tardar varios minutos, 10.6.

15.5 Mantenimiento

Cambio de cuchilla

- ▶ Después de haber montado una cuchilla nueva, confirme la sustitución de la misma por medio de pulsar el botón OK.

Identificación de la rotura de un cable

- ▶ Active el asistente para identificar la rotura de un cable pulsando el botón OK.
- ▶ Identifique la rotura del cable 21.3.

Restauración de ajustes

- ▶ Pulse el botón OK e introduzca el código de identificación PIN. Se restablecerán los valores predeterminados de fábrica para el robot cortacésped y se iniciará el asistente de instalación, 10.

15.6 Ajuste de los puntos de partida

- ▶ Fije los puntos de partida para el corte automático de una porción específica del césped. Los puntos de partida se usa para acceder a zonas contiguas a las que solo puede ingresarse por medio de un corredor. Los puntos de partida se usan cuando una porciones de su césped no se cortan con frecuencia suficiente, algunas veces debido a que parte de la superficie de corte puede accederse únicamente a través de un corredor.

Los puntos de partida se pueden establecer de dos maneras.

Grabación de puntos de partida



Pulse el botón OK. El robot cortacésped comenzará a recorrer el cable perimétrico. Si no estaba conectado, primero se dirigirá a la estación de carga. Se eliminarán todos los puntos de partida existentes.

Para grabar hasta cuatro puntos de partida:

- ▶ Guarde cada punto de partida pulsando el botón OK durante el recorrido del robot cortacéspedes.
- ▶ El procedimiento de grabación se interrumpe automáticamente si el robot cortacéspedes choca contra obstáculos a lo largo del cable perimétrico. Si el procedimiento de grabación se interrumpe automáticamente, corrija la posición del cable perimétrico y quite los obstáculos de la trayectoria de corte o corrija la instalación del cable perimétrico.
- ▶ Si es necesario, pulse el botón PARAR para interrumpir manualmente el procedimiento de grabación.
- ▶ Controle la posición del robot cortacéspedes antes de continuar con el procedimiento de grabación. El robot cortacéspedes puede estar ubicado en el cable perimétrico o dentro de la superficie de corte, con la parte delantera orientada en dirección al cable perimétrico.
- ▶ La frecuencia de inicio permite determinar la periodicidad con la que se iniciará la operación de corte desde un punto de partida. El ajuste predeterminado es 2 de 10 operaciones de corte (2/10) en cada punto de partida. La frecuencia de inicio puede modificarse en función del procedimiento de grabación efectuado.
- ▶ Si el procedimiento de grabación se ha interrumpido antes de tiempo, envíe el robot cortacéspedes de regreso a la estación de carga.

Para ajustar manualmente los puntos de partida de 1 a 4:

1

Pulse el botón OK. Se eliminarán todos los puntos de partida existentes.

2

3

4

Para configurar manualmente hasta cuatro puntos de partida:

- ▶ Determine la distancia entre los puntos de partida y la estación de carga. La distancia debe corresponder con la superficie cubierta desde la estación de carga hasta el punto de partida, calculada en metros y en sentido horario.
- ▶ Establezca una frecuencia de inicio, que puede ir de 0 a 10 operaciones de corte (0/10) a 10 de 10 operaciones de corte (10/10). La estación de carga se define como el punto de partida 0. Por norma, las operaciones de corte inician en la estación de carga.

16 Durante el funcionamiento

16.1 Corte automático

ADVERTENCIA

Mantenga a las personas alejadas de la zona de corte durante los intervalos de actividad. No permita que ningún niño se acerque al robot cortacéspedes o se ponga a jugar con el artefacto. Mantenga a los niños alejados de la zona de corte mientras el cortacéspedes se encuentre en marcha. No utilice nunca el robot cortacéspedes si sabe que hay personas o animales en la zona de corte o sus alrededores.

Cuando se activa la función de corte automático, el robot cortacéspedes abandona por sí solo la estación de carga y corta el césped durante los intervalos de actividad programados,  14.6. La cantidad y duración de las operaciones de corte y carga en los intervalos de actividad se determinan automáticamente.

El plan de corte se calcula en función del tamaño de la superficie de corte durante la instalación o la creación de un nuevo plan de corte.



Al activarse la función de corte automático, aparecerá en pantalla el símbolo de corte automático junto al símbolo de la batería.

- ▶ Si hay superficies contiguas, defina los puntos de partida para que el robot cortacésped corte automáticamente esas superficies.
- ▶ Para finalizar manualmente una operación de corte automática, pulse en cualquier momento el botón STOP (Parar) en el robot cortacésped o el botón encendido/apagado /posición inicial dos veces en la estación de carga.

Cuando la batería esté descargada, el robot cortacésped regresará automáticamente a la estación de carga.

16.2 Duración de corte

La duración de corte especifica la cantidad de horas por semana que el robot cortacésped cortará el césped. El tiempo de carga no se cuenta como duración del corte.

Durante la instalación inicial, el robot cortacésped calculará automáticamente la duración de corte en función del tamaño especificado para la superficie de corte. Este valor se calcula sobre el supuesto de un césped con características normales y escasa humedad.

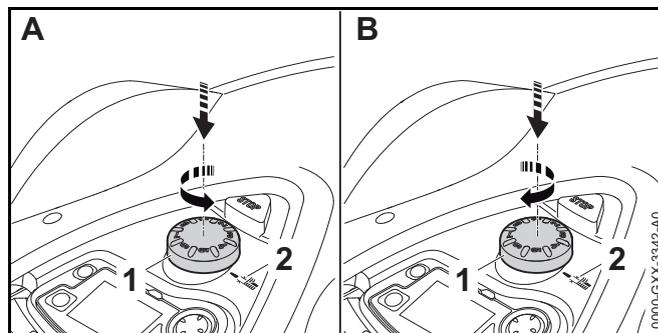
Para una superficie de corte de aproximadamente 100 m² (1076 pies²), el cortacésped robot necesita 60 minutos en promedio.

- ▶ Si es necesario, prolongue o reduzca los intervalos de actividad y la duración de corte,  14.6 y  14.7.

16.3 Ajuste de la altura de corte

ADVERTENCIA

Para reducir el riesgo de sufrir lesiones graves o mortales, siempre pulse el botón de PARAR por 5 segundos para activar el dispositivo de inhabilitación: antes de ajustar la altura de corte de la cuchilla.



Para reducir la altura de corte (A):

- ▶ Presione y mueva la perilla giratoria (1) en sentido contrahorario.
La marca (2) indica la altura de corte seleccionada.

Para incrementar la altura de corte (B):

- ▶ Presione y mueva la perilla giratoria (1) en sentido horario.
La marca (2) indica la altura de corte seleccionada.

Se pueden seleccionar 8 alturas de corte diferentes:

- Nivel 1: 20 mm (0,79 pulg)
- Nivel 2: 25,7 mm (1,01 pulg)
- Nivel 3: 31,4 mm (1,24 pulg)
- Nivel 4: 37,1 mm (1,46 pulg)
- Nivel 5: 42,8 mm (1,69 pulg)
- Nivel 6: 48,5 mm (1,91 pulg)
- Nivel 7: 54,2 mm (2,13 pulg)
- Nivel 8: 60 mm (2,4 pulg)

INDICACIÓN

Para reducir el riesgo de que se dañe el robot cortacésped, procure no levantar, trasladar o transportar el artefacto tomándolo 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 máquina 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 empieza a perder velocidad, seleccione una altura de corte más elevada.

16.4 Montaje y retiro del tablero de control o controlador manual**⚠ ADVERTENCIA**

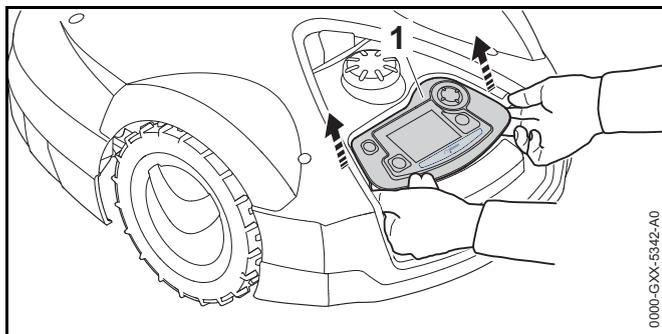
Para reducir el riesgo de sufrir lesiones graves o mortales, siempre pulse el botón de PARAR por 5 segundos para activar el dispositivo de inhabilitación: antes de acercarse al artefacto mientras está en marcha.

Se puede retirar el tablero de control o controlador automático del robot cortacéspedes para realizar un corte manual o modificar la programación de la unidad.

El funcionamiento automático del robot cortacéspedes solo es posible cuando el tablero de control o el controlador manual está montado de modo seguro.

Para retirar el tablero de control o controlador manual:

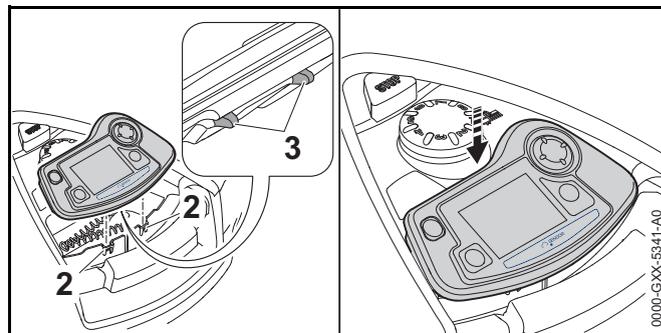
- ▶ Mantenga pulsado el botón de PARAR por 5 segundos.



- ▶ Tire ligeramente del tablero de control o controlador manual (1) por su parte trasera para levantarlo y retirarlo del robot cortacéspedes. El tablero de control o controlador manual permanecerá conectado al robot cortacéspedes a través de un cable en espiral.

Para montar el tablero de control o controlador manual:

- ▶ Mantenga pulsado el botón de PARAR por 5 segundos.



- ▶ Guarde el cable en espiral dentro del compartimiento de la carcasa.
- ▶ Incline ligeramente hacia atrás el tablero de control o controlador manual e introduzca los retenedores (2) en las entradas correspondientes de la carcasa (3).
- ▶ Presione cuidadosamente la parte delantera del tablero de control o controlador manual hasta que quede fijado de manera segura y se escuche un chasquido.

16.5 Corte manual**⚠ ADVERTENCIA**

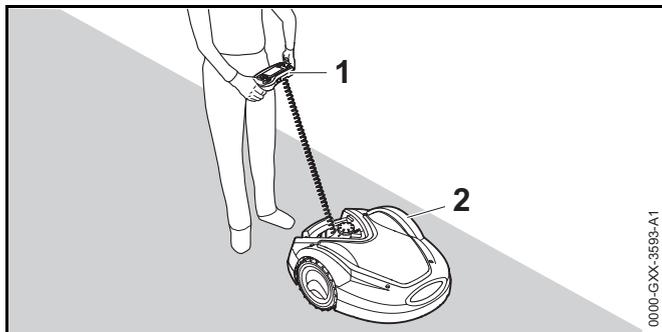
Durante el uso manual, siempre mantenga el cortacéspedes robot delante de su persona y guarde una distancia suficiente del mismo en todo momento para reducir el riesgo de lesiones personales por objetos lanzados y por el contacto de la cuchilla con sus pies u otros miembros de su cuerpo.

⚠ ADVERTENCIA

El sensor de impacto y la detección de bordes se inhabilitan durante el corte manual. Para reducir el riesgo de lesiones, mantenga a las demás personas, en particular a los niños y mascotas y otros animales alejados de la superficie de corte. Evite conducir el cortacéspedes hacia obstáculos u otros objetos que pudieran ser lanzados o arrojados por la cuchilla.

Para cortar manualmente:

- ▶ Si es necesario, cargue la batería,  12.4.
- ▶ Retire el tablero de control o controlador manual,  16.4.
- ▶ Active el comando "Hand control" (Control manual),  14.3.



- ▶ Mueva y dirija el cortacésped robot (2) utilizando el botón multidireccional en el tablero de control o controlador manual (1). Se pueden establecer dos velocidades de avance:
 - Lenta: Pulse levemente el botón multidireccional
 - Rápida: Pulse el botón multidireccional firmemente

OK

+



Para activar la cuchilla de corte, mantenga pulsado el botón OK (Aceptar) con el pulgar derecho y luego pulse el botón de corte con el pulgar izquierdo. La cuchilla de corte comenzará a girar y permanecerá en movimiento mientras esté pulsado el botón de corte.

- ▶ Durante la operación de corte manual, mantenga pulsado el botón de corte con la mano izquierda y accione el botón multidireccional con la mano derecha.
- ▶ Para desactivar la cuchilla, suelte el botón de corte.
- ▶ Lleve el cortacésped robot a la estación de carga después del corte manual,  12.4.

16.6 Ajuste de la duración de corte y de los intervalos de actividad

Durante los intervalos de actividad, el robot cortacésped sale de la estación de carga para cortar el césped de modo autónomo. En esos intervalos tienen lugar las operaciones de corte, las operaciones de carga y los periodos de descanso. El robot cortacésped distribuirá automáticamente las operaciones de corte y carga entre los intervalos disponibles. En determinadas circunstancias (por ejemplo, cuando las condiciones retardan el crecimiento del pasto), no será necesario utilizar todos los intervalos de actividad para garantizar un óptimo cuidado del césped.

Los intervalos de actividad y la duración del corte pueden modificarse manualmente. Se pueden configurar hasta 3 intervalos de actividad por cada día.  14.5.

- ▶ Podría ser necesario modificar la duración de corte y los intervalos de actividad por una de las razones siguientes:
 - Se necesitan intervalos de actividad adicionales para operaciones de corte requeridas para completar la duración de corte semanal.
 - Es necesario modificar los intervalos de actividad para evitar que se corte durante una hora particular del día.
 - Se deben omitir determinados intervalos de actividad, porque se utilizará la superficie de corte, por ejemplo, para una fiesta.
- ▶ Podría ser necesario prolongar la duración de corte y los intervalos de actividad por una de las razones siguientes:
 - Hay zonas que no quedan bien cortadas porque, por ejemplo, la superficie de corte tiene varias esquinas.
 - Se debe aplicar un proceso de corte más intensivo durante la época de crecimiento del pasto.
 - El césped es particularmente denso.
- ▶ Podría ser necesario acortar la duración de corte y el intervalo de actividad cuando disminuya el crecimiento del pasto debido al calor, al frío o a la sequedad del ambiente.
- ▶ Será necesario volver a vincular el aparato con la estación de carga y crear un nuevo plan de corte cuando se haya modificado el tamaño de la superficie de corte o la ubicación de la estación de carga.

16.7 Operación de corte fuera de los intervalos de actividad

Corte de zonas primarias

- ▶ Para cortar una parte de una superficie de corte a la que solo se puede acceder a través de un corredor, lleve o conduzca el robot cortacésped hasta el lugar indicado.
- ▶ Para comenzar a cortar de inmediato, ejecute el comando “Start mowing” (Comenzar a cortar) o pulse el botón de corte,  14.3.
La operación de corte comenzará inmediatamente y proseguirá hasta que se cumpla el lapso programado.
- ▶ Para realizar una operación de corte con retardo, ejecute el comando “Start time--delayed mowing” (Comenzar corte con retardo),  14.3.
La operación de corte comenzará en el momento programado para el inicio y proseguirá hasta que se cumpla la hora programada para la finalización.
- ▶ Para finalizar una operación activa de corte manualmente, pulse el botón de PARAR en el robot cortacésped. Para que el robot cortacésped retorne a la estación de carga, pulse el botón de ENCENDIDO/ APAGADO/Posición inicial de la estación de carga dos veces.

Superficies contiguas

- ▶ Lleve o conduzca el robot cortacésped hasta la superficie contigua.
- ▶ Active la superficie contigua,  15.3.
- ▶ Para comenzar a cortar de inmediato, ejecute el comando “Start mowing” (Comenzar a cortar) o pulse el botón de corte,  14.3.
La operación de corte comenzará inmediatamente y proseguirá hasta que se cumpla el lapso programado.
- ▶ Para realizar una operación de corte con retardo, ejecute el comando “Start time--delayed mowing” (Comenzar corte con retardo),  14.3.
La operación de corte comenzará en el momento programado para el inicio y proseguirá hasta que se cumpla la hora programada para la finalización.

Cuando se alcance el final del intervalo programado, el robot cortacésped se dirigirá al cable perimétrico y quedará detenido allí.

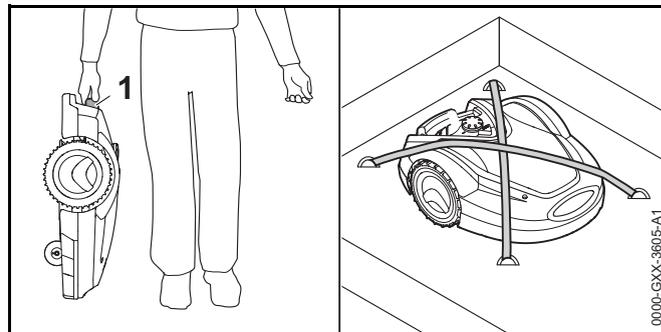
- ▶ Lleve la máquina de regreso a la estación de carga para recargar la batería y confirme el mensaje que aparece en pantalla,  21.1.
- ▶ Para finalizar una operación activa de corte manualmente, pulse el botón de PARAR en el robot cortacésped.

Si el robot cortacésped se descarga antes de la hora de finalización programada, se acortará la operación de corte.

17 Transporte

17.1 Transporte del robot cortacésped

Al transportar el robot cortacésped:



- ▶ Siempre inhabilite el robot cortacésped por medio de mantener pulsado el botón de PARAR por 5 segundos antes de levantar o transportar la máquina.
- ▶ Para trasladarlo manualmente, sosténgalo por el asa de transporte (1) con la cuchilla de corte orientada en la dirección opuesta a usted. Nunca intente llevar el robot cortacésped por el capó.

- ▶ Cuando deba trasladar 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; consulte la ilustración anterior).
- ▶ Sujete en una posición segura todos los demás componentes que deba transportar (la estación de carga y los componentes pequeños, por ejemplo) 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 de ion de litio y baterías contenidas dentro de equipos 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 o agua, o bien con la aerolínea de carga o 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.

18 Almacenamiento del cortacéspedes robot y la estación de carga

18.1 Cortacéspedes robot

ADVERTENCIA

Una vez terminada la temporada de corte, o toda vez que el cortacéspedes robot no esté disponible para cortar, almacenar el iMow en un lugar seco y bajo llave que esté fuera del alcance de niños y de usuarios no autorizados,  5.4. Un procedimiento incorrecto de almacenamiento podría permitir el uso no autorizado del cortacéspedes robot y causarle daños,  5.4. Nunca coloque ni guarde ningún objeto en el cortacéspedes robot.

ADVERTENCIA

Si el cortacéspedes robot está mojado o húmedo, séquelo bien antes de guardarlo para reducir el riesgo de que se produzca un cortocircuito o una descarga eléctrica,  5.4.

ADVERTENCIA

Las altas temperaturas pueden hacer que la batería integrada genere calor, se rompa, pierda líquido, se incendie o explote, lo que podría causar lesiones personales graves o mortales y daños a la propiedad,  5.5. Utilice y guarde el cortacéspedes robot únicamente a una temperatura ambiente de 0°C a 50°C (32°F a 122°F),  5.5. No guarde el cortacéspedes robot dentro de un vehículo en tiempo caluroso,  5.5.

Cuando tenga previsto guardar el cortacéspedes robot durante tres meses o más (por ejemplo, durante el receso de invierno):

- ▶ Cargue la batería completamente,  12.4.
- ▶ Desactive la función de corte automático,  14.3.
- ▶ Fije el nivel de seguridad más alto,  15.4.
- ▶ Active el dispositivo inhabilitador,  9.1.
- ▶ Limpie el cortacéspedes robot,  19.
- ▶ Conecte el cortacéspedes robot en la estación de carga.

- ▶ Guarde el cortacéspedes robot y la estación de carga bajo techo, en un lugar seco, bajo llave, fuera del alcance de los niños y de otras personas no autorizadas.
- ▶ Cuando termine la temporada de corte, proteja los bornes (conectores) desconectados de la estación de carga por medio de envolverlos con una cantidad abundante de cinta adhesiva aislante o guardándolos en un envase con grasa, a fin de protegerlos contra los elementos del clima.

INDICACIÓN

Si se carga la batería completamente antes del almacenamiento se contribuye a evitar daños y a prolongar su vida útil.

INDICACIÓN

Evite el contacto con el cable perimétrico cuando se escarifica o se airea el prado. También tenga sumo cuidado al usar una motoguadaña cerca del cable perimétrico. Los trabajos de escarificación, aireado y recorte pueden cortar o dañar el cable perimétrico. Consulte su croquis de la zona de corte y tome precauciones especiales para evitar el cable perimétrico al llevar a cabo estos trabajos.

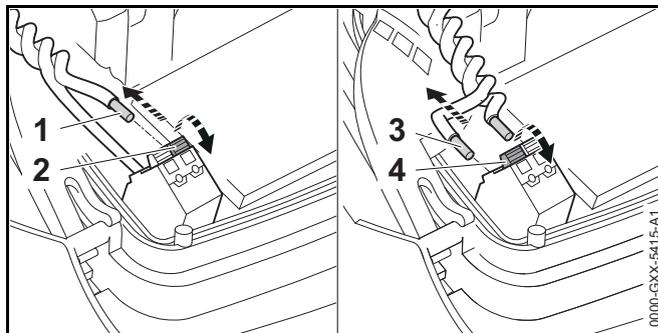
18.2 Estación de carga y fuente de alimentación

ADVERTENCIA

Guarde la estación de carga y la fuente de alimentación bajo techo en un lugar seco y seguro, al que los niños y otras personas no autorizadas no puedan acceder,  6. Un procedimiento incorrecto de almacenamiento podría permitir el uso no autorizado de la estación de carga o la fuente de alimentación y causarle daños,  6. Nunca coloque ni guarde ningún objeto en la estación de carga.

Cuando tenga previsto guardar la estación de carga o la fuente de alimentación durante tres meses o más (por ejemplo, durante el receso de invierno):

- ▶ Desconecte la fuente de alimentación del tomacorriente de pared.
- ▶ Retire la cubierta de la estación de carga.
- ▶ Abra el tablero.



- ▶ Presione y abra la palanca de sujeción izquierda (2).
- ▶ Retire el extremo izquierdo (1) del cable perimétrico que se había pelado.
- ▶ Cierre la palanca de sujeción
- ▶ Presione y abra la palanca de sujeción derecha (4).
- ▶ Retire el extremo izquierdo (3) del cable perimétrico que se había pelado.
- ▶ Cierre la palanca de sujeción
- ▶ Abra la cubierta del conducto para cables y extraiga el cable perimétrico del tomacorriente de la estación de carga.
- ▶ No retire el cable perimétrico de la superficie de corte.
- ▶ Desconecte la estación de carga de la alimentación eléctrica.
- ▶ Cierre el tablero.
- ▶ Vuelva a colocar la cubierta en la estación de carga.
- ▶ Retire la estación de carga.
- ▶ Cuando termine la temporada de corte, proteja los extremos desconectados del cable de la estación de carga por medio de envolverlos con una cantidad abundante de cinta adhesiva aislante o guardándolos en un envase con grasa, a fin de protegerlos contra los elementos del clima.
- ▶ Guarde la estación de carga y la fuente de alimentación bajo techo, en un lugar seco, bajo llave, fuera del alcance de los niños y de otras personas no autorizadas.

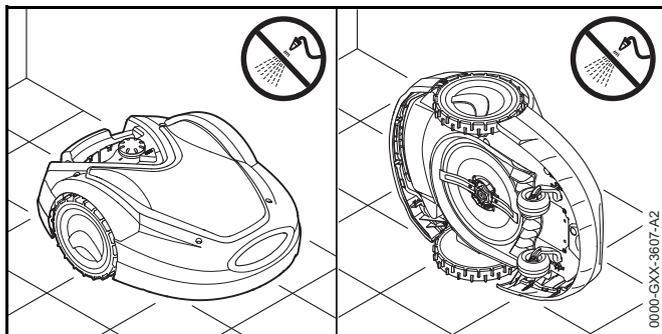
19 Limpieza

19.1 Limpieza del cortacéspedes robot y la estación de carga

! ADVERTENCIA

Para reducir el riesgo de lesiones personales graves causadas por la activación accidental, active el dispositivo inhabilitador. Desconecte el cargador del tomacorriente de pared antes de efectuar los trabajos de limpieza,  7. Los usuarios de este cortacéspedes robot 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 cortacéspedes robot y la estación de carga:



- ▶ Coloque el cortacéspedes robot en una superficie firme, plana y nivelada para limpiar la parte superior de la unidad.
- ▶ Para realizar la limpieza de la parte inferior del artefacto (cuchilla y equipo de corte), incline el cortacéspedes robot sobre el lado izquierdo y apóyelo contra una pared (consulte la ilustración anterior).
- ▶ Retire el material acumulado en la carcasa y en la plataforma 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 portacuchillas y quite los residuos de pasto.
- ▶ No utilice una manguera ni una hidrolavadora para limpiar el cortacéspedes robot y la estación de carga, ni los rocíe con agua u otros líquidos.

INDICACIÓN

Coloque el cortacéspedes robot en una superficie firme y nivelada. Este artefacto puede volcarse cuando se encuentra en la posición de limpieza.

INDICACIÓN

No utilice una manguera ni una hidrolavadora para limpiar el cortacéspedes robot ni lo rocíe con agua u otros líquidos. Si se rocía agua u otros líquidos sobre el cortacéspedes o la estación de carga, se podrían causar daños permanentes. La placa portacuchillas debe limpiarse con frecuencia si el iMow trabaja frecuentemente en condiciones de mucha humedad. La suciedad depositada entre la placa portacuchillas y la plataforma de corte puede crear fricción, lo que a su vez genera un mayor consumo de energía.

20 Inspección y mantenimiento

20.1 Intervalos de inspección y mantenimiento

Los siguientes intervalos de mantenimiento se brindan a modo de ejemplo y corresponden a condiciones normales de trabajo. El uso y la experiencia determinarán la frecuencia de inspección y mantenimiento.

- ▶ Revise regularmente el recuento de horas de corte ("Mowing hours") en el menú de información ("Information"),  14.4.

En los días que tengan algún intervalo de actividad asignado:

- ▶ Realizar una inspección visual para determinar el estado general de la máquina y de la estación de carga.
- ▶ Revisar la pantalla para controlar la hora actual y la hora de inicio de la próxima operación de corte.
- ▶ Revise la zona de trabajo. Retire las piedras, los objetos metálicos, vidrio, cables y cualquier otro objeto que pudiera ser lanzado por el accesorio de corte o interferir con el funcionamiento del cortacésped. Ejemplos de los objetos que pudieran interferir con el corte o dañar la cuchilla son muebles de jardín, pelotas, mangueras, ornamentos, macetas, juguetes y otros útiles de jardín. Los objetos ocultos o debajo del prado (por ejemplo, aspersores, válvulas de agua, cables eléctricos) deberán evitarse. Compruebe que estos objetos no se encuentren en la trayectoria de corte antes de usar el robot cortacésped.
- ▶ Verificar que esté cargada la batería,  12.4.

Semanalmente:

- ▶ Limpiar el robot cortacésped y la estación de carga,  19.
- ▶ Inspeccionar visualmente la cuchilla de corte, las piezas de fijación de la cuchilla y el equipo de corte para detectar daños (cortes, grietas, fracturas, etc.) y signos de desgaste,  20.2.

Cada 200 horas:

- ▶ Cambiar la cuchilla de corte. Aparecerá un recordatorio en la pantalla.

Anualmente:

- ▶ Solicite a un concesionario autorizado de STIHL iMow que realice un proceso de inspección y mantenimiento del robot cortacésped y de la estación de carga cuando termina la temporada de corte.

20.2 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. Use siempre guantes resistentes al montar o manipular la cuchilla de corte,  5.3.

ADVERTENCIA

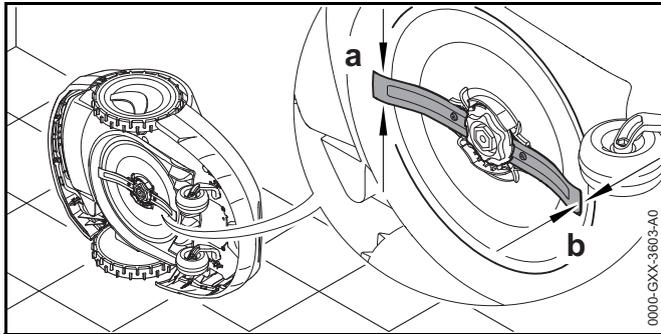
Nunca utilice una cuchilla de corte desafilada o dañada. El uso de una cuchilla desafilada conduce al aumento de las vibraciones, cortes insatisfactorios y un mayor desgaste, en particular si se usa el robot cortacésped sobre suelo arenoso o si se lo usa frecuentemente en condiciones secas. Una cuchilla de corte dañada puede vibrar, agrietarse, romperse o salirse del robot cortacésped, lo que puede provocar lesiones graves o mortales o daños a la propiedad. 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 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 dispositivo inhabilitador,  9.1.
- ▶ Incline el robot cortacésped hacia un costado y apóyelo sobre una pared estable. Limpie con cuidado el equipo y la cuchilla de corte,  19.



- ▶ Utilice un calibrador de pinzas para medir el ancho de la cuchilla. La cuchilla debe tener $a = 25 \text{ mm}$ (1 pulg) 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 $a = 1,3 \text{ mm}$ (0,05 pulg) en el punto más estrecho.
- ▶ Cambie la cuchilla de corte si las dimensiones medidas no se encuentran dentro de los límites admisibles.

20.3 Cambio de la cuchilla de corte

⚠ ADVERTENCIA

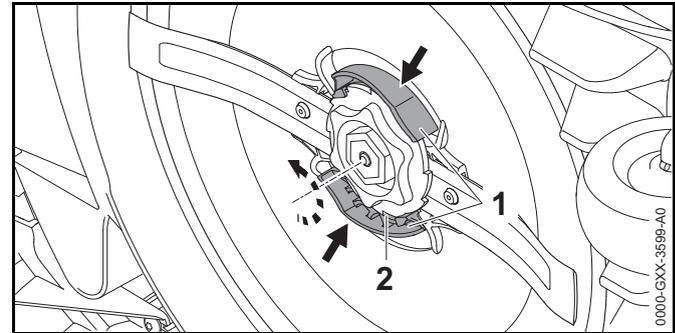
Una cuchilla de corte agrietada, dañada o gastada podría despedazarse a altas velocidades y causar lesiones graves o mortales. Para reducir el riesgo de sufrir lesiones causadas por piezas rotas, revise el estado de la cuchilla de corte antes del montaje y luego realice inspecciones frecuentes a intervalos regulares. No utilice una cuchilla de corte gastada, rota o dañada.

⚠ ADVERTENCIA

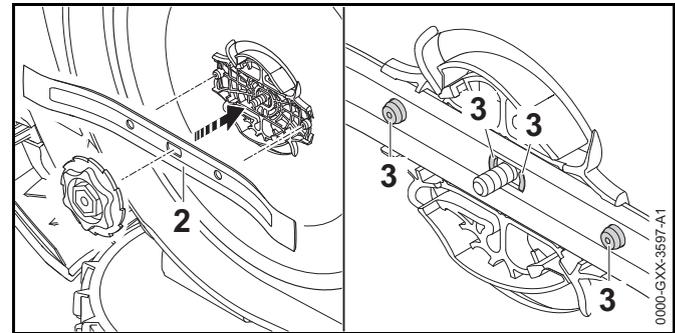
La cuchilla de corte tiene bordes afilados. Si entra en contacto con alguna parte de su cuerpo, puede producirle un corte aunque no esté en movimiento. Use siempre guantes resistentes al montar o manipular la cuchilla de corte,  5.3.

Para cambiar la cuchilla de corte:

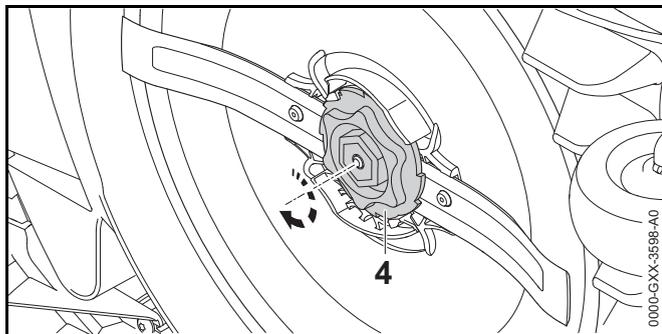
- ▶ Incline el robot cortacésped hacia un costado y apóyelo sobre una pared estable, de manera que quede bien firme.



- ▶ Empuje hacia adentro ambas lengüetas (1) y manténgalas presionadas con una mano en la placa portacuchillas.
- ▶ 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 sentido horario hasta escuchar varios chasquidos audibles.
- ▶ En el menú "Service" (Mantenimiento), confirme que ha montado una nueva cuchilla de corte, 15.5.

20.4 Montaje y retiro de la placa portacuchillas

20.4.1 Montaje de la placa portacuchillas

ADVERTENCIA

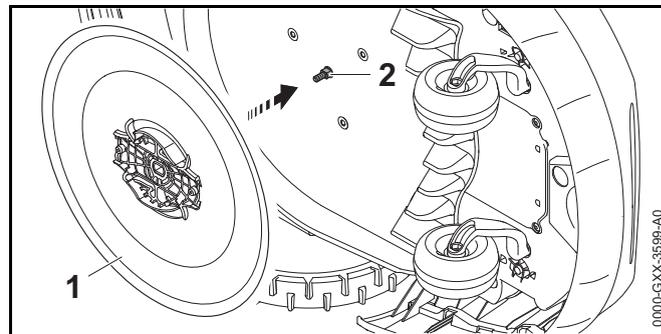
Para reducir el riesgo de lesiones personales causadas por objetos lanzados, no monte la placa portacuchillas si presenta roturas o daños.

ADVERTENCIA

Para reducir el riesgo de lacerarse, utilice siempre guantes gruesos de trabajo al montar o manipular la placa portacuchillas, 5.3.

Para montar la placa portacuchillas:

- ▶ Incline el robot cortacéspedes 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 portacuchillas (1) con un cepillo o un paño levemente humedecido.
- ▶ Coloque la placa portacuchillas en el eje de la cuchilla.

INDICACIÓN

No utilice una manguera ni una hidrolavadora para limpiar el cortasetos ni lo rocíe con agua u otros líquidos. Esto podría causar daños permanentes.

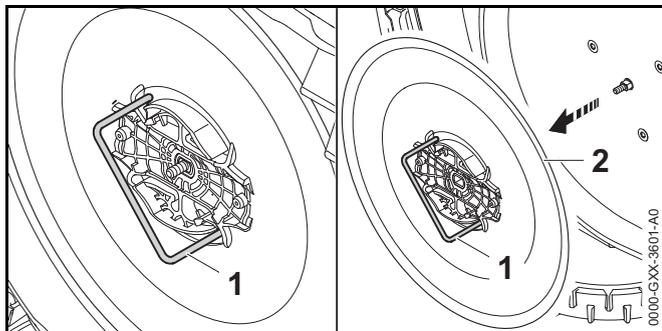
20.4.2 Retiro de la placa portacuchillas

ADVERTENCIA

Para reducir el riesgo de lacerarse, utilice siempre guantes gruesos de trabajo al montar o manipular la placa portacuchillas, 5.3.

Para retirar la placa portacuchillas:

- ▶ Incline el robot cortacéspedes hacia un costado y apóyelo sobre una pared, de manera que quede bien firme.



- ▶ Introduzca el extractor (1) en las aberturas de la placa portacuchillas (2) y gírela en sentido contrario a las agujas del reloj hasta que se detenga.
- ▶ Sostenga el robot cortacéspedes con una mano y extraiga la placa portacuchillas con el extractor.

21 Guía de solución de problemas

21.1 Mensajes

Los mensajes proporcionan información sobre los errores, averías y recomendaciones activos. Aparecen en un cuadro de diálogo.

- ▶ Los mensajes se visualizan pulsando el botón OK (Aceptar) en el menú "Messages" (Mensajes),  14.4. Las recomendaciones y los mensajes activos también aparecen en el indicador de estado,  13.2.
- ▶ En los detalles del mensaje se puede consultar el código del mensaje, el momento de su aparición, la prioridad y la frecuencia de aparición.



Las recomendaciones que se denotan con prioridad "Low" (baja) o "Info" no requieren de acción alguna. El funcionamiento del cortacéspedes robot. Aparecen en el indicador de estado alternativamente con el texto "iMow ready for op." (iMow listo para funcionar).



Las averías reciben la prioridad "Medium" (mediana) y precisan la intervención del usuario. El cortacéspedes robot solo podrá volver a funcionar una vez que se haya corregido la avería.



Los errores tienen prioridad "High" (alta) y exigen la intervención de un concesionario de servicio STIHL autorizado. En pantalla aparece el texto "Contact your specialist dealer" (Comunicarse con el concesionario especializado). El cortacéspedes robot solo podrá volver a funcionar después de que un concesionario de servicio STIHL autorizado haya corregido la avería.

Mensaje	Causa posible	Solución
0001 – Pérdida de datos Pulse OK para liberar	<ul style="list-style-type: none"> – Se ha actualizado el software. – Pérdida de tensión. – Error de software o hardware. 	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Pulsar el botón OK. El cortacéspedes robot funcionará con los ajustes predeterminados ▶ Revise y corrija la fecha, la hora y el plan de corte, si es necesario.
0100 – Batería descargada Cargue la batería	Tensión demasiado baja en la batería.	▶ Coloque el cortacéspedes robot en la estación de carga para recargar la batería.
0180 – Baja temperatura No se alcanzó la gama de temperaturas especificada	La temperatura en el interior del cortacéspedes robot es demasiado baja.	▶ Deje que el cortacéspedes robot se caliente hasta alcanzar la temperatura ambiente.
0181 – Alta temperatura Se excedió la gama de temperaturas especificada	La temperatura en el interior del cortacéspedes robot es demasiado alta.	▶ Deje enfriar el cortacéspedes robot.
0183 – Alta temperatura	Ver el mensaje 0181.	▶ Ver el mensaje 0181.

Mensaje	Causa posible	Solución
0185 – Alta temperatura	Ver el mensaje 0181.	► Ver el mensaje 0181.
0186 – Baja temperatura	Ver el mensaje 0180.	► Ver el mensaje 0180.
0187 – Alta temperatura	Ver el mensaje 0181.	► Ver el mensaje 0181.
0302 – Avería del motor de accionamiento Se excedió la gama de temperaturas especificada	La temperatura del motor de accionamiento izquierdo es demasiado alta.	► Deje enfriar el cortacéspedes robot.
0305 – Avería del motor de accionamiento La rueda izquierda está atascada	La rueda motriz izquierda está sobrecargada.	► Limpie el cortacéspedes robot. ► Corrija las irregularidades (pozos, depresiones) de la superficie de corte.
0402 – Avería del motor de accionamiento Se excedió la gama de temperaturas especificada	La temperatura del motor de accionamiento derecho es demasiado alta.	► Deje enfriar el cortacéspedes robot.
0405 – Avería del motor de accionamiento La rueda derecha está atascada	La rueda motriz derecha está sobrecargada.	► Limpie el cortacéspedes robot. ► Corrija las irregularidades (pozos, depresiones) de la superficie de corte.
0502 – Avería del motor de corte Se excedió la gama de temperaturas especificada	La temperatura del motor de corte es demasiado alta.	► Deje enfriar el cortacéspedes robot
0505 – Avería del motor de corte La cuchilla de corte está inmovilizada	– Hay suciedad entre la placa portacuchillas y la carcasa del equipo de corte. – No se puede encender el motor de corte. – El motor de corte está sobrecargado.	► Limpie la cuchilla y el equipo de corte. ► Limpie la placa portacuchillas. ► Establezca una altura de corte mayor. ► Corrija las irregularidades (pozos, depresiones) de la superficie de corte.
0701 – Temperatura de la batería Fuera de la gama de temperaturas	La temperatura de la batería es demasiado baja o demasiado alta.	► Deje que se caliente o se enfríe el cortacéspedes robot.

Mensaje	Causa posible	Solución
0703 – Batería descargada	Ver el mensaje 0100.	► Ver el mensaje 0100.
0704 – Batería descargada	Ver el mensaje 0100.	► Ver el mensaje 0100.
1000 – Vuelco Pendiente excesivamente empinada.	El sensor de inclinación ha detectado un vuelco.	► Coloque el cortacésped robot sobre las ruedas, compruebe si está dañado y confirme el mensaje pulsando el botón OK.
1010 – iMow levantado Pulse OK para liberar	Se ha levantado el cortacésped robot por el capó.	► Controle la movilidad del capó y confirme el mensaje pulsando el botón OK.
1030 – Avería en el capó Revise el capó y pulse OK	No se ha detectado ningún capó.	► Revise el capó (movilidad, posición fija) y confirme el mensaje pulsando el botón OK.
1100 – Tablero de control Se ha retirado el tablero de control durante el funcionamiento	Se retiró el tablero de control o controlador manual durante el funcionamiento automático.	► Confirme el mensaje pulsando el botón OK. El funcionamiento automático se reanudará en cuanto se reponga el tablero de control o controlador manual.
1120 – Capó bloqueado Revise el capó y pulse OK	Se ha detectado una colisión permanente.	► Libere el cortacésped robot, elimine el obstáculo o modifique el recorrido del cable perimétrico, si es necesario. ► Confirme el mensaje pulsando el botón OK. ► Controle la movilidad del capó y confirme el mensaje pulsando el botón OK.
1125 – Eliminar obstáculo Revise el tendido del cable	El cable perimétrico está tendido incorrectamente.	► Revise el tendido del cable perimétrico y controle las distancias con la regla de STIHL.
1130 – Atasco Libere el iMow y pulse OK	– El cortacésped robot se ha atascado. – Las ruedas motrices están girando.	► Libere el cortacésped robot, nivele la superficie de corte o modifique el recorrido del cable perimétrico, si es necesario. ► Limpie las ruedas motrices y no utilice la unidad en caso de lluvia. ► Confirme el mensaje pulsando el botón OK.
1131 – Atasco	Ver el mensaje 1130.	► Ver el mensaje 1130.

Mensaje	Causa posible	Solución
1135 – Fuera del límite Coloque el iMow en la superficie de corte	El cortacéspedes robot ha salido de la superficie de corte.	▶ Vuelva a colocar el cortacéspedes robot en la superficie de corte.
1140 – Pendiente demasiado pronunciada Revise el tendido del cable	El sensor de inclinación ha detectado una pendiente de más de 22°.	▶ Modifique el recorrido del cable perimétrico y excluya las zonas que presenten una pendiente con más de 22° de inclinación.
1160 – Asa accionada Pulse OK para liberar	Se ha levantado el cortacéspedes robot por el asa de transporte.	▶ Confirme el mensaje pulsando el botón OK.
1170 – Sin señal Controle la señal del cable perimétrico	<ul style="list-style-type: none"> – No se recibe ninguna señal de cable durante el funcionamiento. – El cortacéspedes robot ha salido de la superficie de corte. – Se ha sustituido la estación de carga o los componentes electrónicos. 	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Controle que la estación de carga esté recibiendo alimentación eléctrica. ▶ Revise el LED en la estación de carga. El LED debe iluminarse rojo durante el funcionamiento. ▶ Vuelva a colocar el cortacéspedes robot en la superficie de corte. ▶ Vincule el cortacéspedes robot con la estación de carga.
1180 – Conectar iMow No se puede realizar la conexión automática	<ul style="list-style-type: none"> – No se encontró la estación de carga. – No se ha instalado el corredor de manera correcta. 	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Controle el LED en la estación de carga y encienda la estación, si es necesario. ▶ Instale los corredores correctamente.
1190 – Error al conectar con la estación La estación de carga está ocupada	La estación de carga está ocupada por otro cortacéspedes robot.	▶ Conecte el cortacéspedes robot una vez que la estación de carga esté desocupada.
1200 – Avería del motor de corte	Ver el mensaje 0505.	▶ Ver el mensaje 0505.
1210 – Avería del motor de accionamiento Rueda atascada	Una rueda motriz está sobrecargada.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Limpie el cortacéspedes robot. ▶ Corrija las irregularidades (pozos, depresiones) de la superficie de corte.
1220 – Lluvia detectada Se ha interrumpido el corte	La operación de corte se ha interrumpido o no ha comenzado a causa de la lluvia.	▶ No se requiere ninguna intervención, a menos que sea necesario ajustar el sensor de lluvia.

Mensaje	Causa posible	Solución
1230 – Error al conectar con la estación Conecte el iMow	Se ha identificado la estación de carga, pero no se puede realizar la conexión automática.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Revise la conexión a la estación de carga; si es necesario, conecte manualmente el cortacéspedes robot. ▶ Revise el cable perimétrico para verificar que esté tendido correctamente en la zona de la estación de carga.
2000 – Problema de señal Conecte el iMow	La señal de cable está fallando.	▶ Coloque el cortacéspedes robot en la estación de carga y pulse el botón OK.
2010 – Cambiar la cuchilla de corte Se ha agotado la vida útil admisible	La cuchilla de corte ha superado las 200 horas de uso y es necesario cambiarla.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Cambie la cuchilla de corte. ▶ Confirme el cambio de cuchilla en el menú "Service" ("Mantenimiento").
2020 – Recomendación Un concesionario especializado debe efectuar la revisión anual	Se recomienda el mantenimiento.	▶ Solicite a un concesionario autorizado de STIHL iMow que efectúe la revisión anual.
2030 – Batería Se ha agotado la vida útil admisible	Es necesario cambiar la batería.	▶ Solicite un cambio de batería a un concesionario autorizado de STIHL iMow.
2031 – Error al realizar la carga Revise los contactos de carga	No se puede iniciar la carga.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Revise los contactos de carga en la estación de carga y en el cortacéspedes robot, y limpiarlos si es necesario. ▶ Confirme el mensaje pulsando el botón OK.
2032 – Temperatura de la batería Fuera de la gama de temperaturas	La temperatura de la batería durante la carga es demasiado baja o demasiado alta.	▶ Deje que se caliente o se enfríe el cortacéspedes robot.
2040 – Temperatura de la batería Fuera de la gama de temperaturas	La temperatura de la batería es demasiado baja o demasiado alta al comenzar la operación de corte.	▶ Deje que se caliente o se enfríe el cortacéspedes robot.

Mensaje	Causa posible	Solución
2050 – Adaptar el plan de corte Prolongue los intervalos de actividad	Se han acortado o eliminado los intervalos de actividad, o se ha prolongado la duración del corte. Los intervalos de actividad programados son insuficientes para las operaciones de corte necesarias.	▶ Prolongue los intervalos de actividad o reduzca la duración del corte.
2060 – Corte finalizado Pulse OK para liberar	Se ha realizado correctamente el corte en una superficie contigua.	▶ Haga que el cortacésped robot regrese a la superficie de corte y conéctelo a la estación para cargar la batería.
2120 – Bloqueo de seguridad para niños El bloqueo de seguridad para niños está activo	<ul style="list-style-type: none"> – Se ha activado varias veces seguidas el sensor de impacto. – Se ha levantado el cortacésped robot durante el desplazamiento. 	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Si no se vuelve a activar el sensor de impacto no será necesaria ninguna intervención; el mensaje se desactivará automáticamente en el lapso de 1 minuto, como máximo. ▶ Desactive el bloqueo de seguridad para niños.
4001 – Error interno Fuera de la gama de temperaturas	La temperatura de la batería o en el interior de la máquina es demasiado baja o demasiado alta.	▶ Deje que se caliente o se enfríe el cortacésped robot.
4002 – Vuelco	Ver el mensaje 1000.	▶ Ver el mensaje 1000.
4003 – Capó levantado Revise el capó y pulse OK	Se ha levantado el capó.	▶ Revise el capó y confirme el mensaje pulsando el botón OK.
4004 – Error interno Pulse OK para liberar	<ul style="list-style-type: none"> – Error en el desarrollo del programa. – Corte del suministro eléctrico durante el funcionamiento automático. – El cortacésped robot ha salido de la superficie de corte. 	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Controle que la estación de carga esté recibiendo alimentación eléctrica. El LED debe iluminarse rojo durante el funcionamiento. ▶ Vuelva a colocar el cortacésped robot en la superficie de corte. ▶ Confirme el mensaje pulsando el botón OK.
4005 – Error interno	Ver el mensaje 4004.	▶ Ver el mensaje 4004.
4006 – Error interno	Ver el mensaje 4004.	▶ Ver el mensaje 4004.
4008 – Error interno	Ver el mensaje 4004.	▶ Ver el mensaje 4004.
4027 – Botón PARAR pulsado Pulse OK para liberar	Se ha pulsado el botón PARAR.	▶ Confirme el mensaje pulsando el botón OK.

21.2 Cortacéspedes robot

Siempre active el dispositivo inhabilitador antes de realizar alguna tarea de inspección, limpieza o mantenimiento.

Condición	Causa posible	Solución
El cortacéspedes robot no funciona en los intervalos correctos.	La fecha y hora está ajustada incorrectamente.	► Ajuste la fecha y la hora,  15.2.
	Los intervalos de actividad están ajustados incorrectamente.	► Ajuste los intervalos de actividad,  14.6.
	El cortacéspedes robot ha sido utilizado por personas no autorizadas.	► Ajuste el nivel de seguridad en “Medium” (mediano) o “High” (alto),  15.4.
El cortacéspedes robot no funciona durante un intervalo de actividad.	La batería se está cargando.	► Espere a que termine de cargarse la batería,  12.4.
	La función de corte automático está desactivada.	► Active la función de corte automático,  15.
	El intervalo de actividad está desactivado.	► Active el intervalo de actividad,  14.6.
	Se ha detectado lluvia.	► Ajuste el sensor de lluvia,  15.2.
	Se ha alcanzado la duración de corte semanal; no se requiere ninguna otra operación de corte esa semana.	► No se requiere ninguna otra intervención; las operaciones de corte se distribuirán automáticamente a lo largo de la semana. Si es necesario, inicie la operación de corte con el comando “Mowing” (corte),  14.3.
	El mensaje está activo.	► Corrija la anomalía indicada y confirme el mensaje pulsando el botón OK.
	El tablero de control o controlador manual no está instalado correctamente.	► Instale el tablero de control o controlador manual,  16.4.
	<ul style="list-style-type: none"> – La estación de carga no está conectada a la fuente de alimentación. – El cortacéspedes robot está demasiado caliente o demasiado frío. – Falla de alimentación. 	<ul style="list-style-type: none"> ► Controle que la estación de carga esté recibiendo alimentación eléctrica,  10.3. ► Permita que el cortacéspedes robot se caliente o se enfríe gradualmente a una temperatura de aproximadamente 10 °C a 20 °C (50 °F a 68 °F). ► Revise la fuente de alimentación.

Siempre active el dispositivo inhabilitador antes de realizar alguna tarea de inspección, limpieza o mantenimiento.

Condición	Causa posible	Solución
El cortacésped robot no corta cuando se activa el comando "Start mowing" (Comenzar a cortar) o "Start timedelayed mowing" (Comenzar corte con retardo).	La batería no tiene suficiente carga.	► Cargue la batería,  12.4.
	Se ha detectado lluvia.	► Ajuste el sensor de lluvia,  15.2.
	El tablero de control o controlador manual no está instalado correctamente.	► Instale el tablero de control o controlador manual,  16.4.
	El mensaje está activo.	► Corrija la anomalía indicada y confirme el mensaje pulsando el botón OK.
	El botón de Encendido/apagado/posición inicial en la estación de carga ha sido pulsado dos veces. La función Homecall está activa.	► Pulse el botón de encendido/apagado/posición inicial dos veces para desactivar a Homecall o repita el comando después de que la máquina se conecta con la estación.
El cortacésped robot no funciona y no aparece ninguna indicación en pantalla.	– La máquina se encuentra en modo de espera. – La batería está descargada.	► Pulse cualquier botón para reactivar el cortacésped robot. Aparecerá el indicador de estado,  13.2. ► Si el cortacésped robot no se reactiva, solicite un cambio de batería a un concesionario autorizado de STIHL iMow.
El cortacésped robot vibra y hace mucho ruido.	La cuchilla de corte está dañada.	► Cambie la cuchilla de corte y retire los obstáculos que pudiera haber en la superficie de corte,  20.3.
	El equipo de corte está muy sucio.	► Limpie el equipo de corte,  19.
El resultado de las operaciones de corte o mullido es deficiente.	La altura del césped es excesiva en relación con la altura de corte.	► Ajustar la altura de corte,  16.3.
	El césped está demasiado húmedo.	► Ajuste el sensor de lluvia,  15.2. ► Modifique los intervalos de actividad,  14.6.
	La cuchilla de corte está desafilada o gastada.	► Cambie la cuchilla de corte,  20.3.
	Los intervalos de actividad son insuficientes; la duración de corte es demasiado breve.	► Prolongue los intervalos de actividad o agregue intervalos,  14.6. ► Prolongue la duración de corte,  16.2.

Siempre active el dispositivo inhabilitador antes de realizar alguna tarea de inspección, limpieza o mantenimiento.

Condición	Causa posible	Solución
	El tamaño de la superficie de corte está ajustado incorrectamente.	► Confeccione un nuevo plan de corte,  14.5.
	Se han producido extensos periodos de lluvia	► Permita la operación de corte con lluvia,  15.2. ► Prolongue los intervalos de actividad,  14.6.
El texto en pantalla aparece en un idioma extranjero	Se ha modificado el ajuste de idioma.	► Ajustar el idioma,  10.2.
Aparecen tramos de color marrón (donde se ve tierra) en la superficie de corte.	La duración del corte es excesiva para la superficie de corte.	► Reduzca la duración de corte,  14.6.
	El tendido del cable perimétrico presenta curvas demasiado estrechas.	► Corrija el recorrido del cable perimétrico,  11.
	El tamaño de la superficie de corte está ajustado incorrectamente.	► Confeccione un nuevo plan de corte,  14.5.
La duración de las operaciones de corte se ha reducido considerablemente.	El césped está muy alto o demasiado húmedo.	► Ajustar la altura de corte,  16.3. ► Ajuste el sensor de lluvia,  15.2. ► Modifique los intervalos de actividad,  14.6.
	La máquina (equipo de corte, ruedas motrices) está muy sucia.	► Limpiar la máquina,  19.
	Se ha agotado la vida útil de la batería.	► Solicite un cambio de batería a un concesionario autorizado de STIHL iMow.
El cortacéspedes robot está conectado a la estación de carga, pero la batería no se carga.	No es necesario cargar la batería.	► No se requiere ninguna intervención. La batería se carga automáticamente cuando la tensión cae por debajo de un valor determinado.
	La estación de carga no está conectada a la fuente de alimentación.	► Controle que la estación de carga esté recibiendo alimentación eléctrica,  10.3.
	Conexión incorrecta con la estación de carga.	► Coloque el cortacéspedes robot en la superficie de corte y regrésela a la estación de carga ( 14.3), verifique que la conexión sea la correcta. De ser necesario, corrija la posición de la estación de carga,  10.3.
	Los contactos de carga están corroídos.	► Solicite el cambio de los contactos de carga a un concesionario de servicio autorizado de STIHL iMow.

Siempre active el dispositivo inhabilitador antes de realizar alguna tarea de inspección, limpieza o mantenimiento.

Condición	Causa posible	Solución
No se puede conectar la unidad a la estación de carga.	La zona de entrada a la estación de carga es irregular.	► Nivele la zona de entrada a la estación de carga,  14.3.
	Las ruedas motrices o la placa de basa están sucias.	► Limpie las ruedas motrices y la placa de basa de la estación de carga,  19.
	El tendido del cable perimétrico en la zona de la estación de carga es incorrecto.	► Vuelva a tender el cable perimétrico. Asegurar que el recorrido del cable en la zona de la estación de carga sea el correcto,  11.
	Los extremos del cable perimétrico no están cortados.	► Corte el cable perimétrico como se indicó y asegure que no haya ningún tramo sobrante al realizar el tendido. No enrolle los extremos sobrantes,  10.5.
El cortacéspedes robot pasa de largo la estación de carga o queda conectado en forma oblicua.	La señal de cable ha sido perturbada.	► Vuelva a conectar el cortacéspedes robot con la estación de carga. Asegúrese de que el cortacéspedes robot quede bien alineado con la estación de carga.
	El tendido del cable perimétrico en la zona de la estación de carga es incorrecto.	► Vuelva a tender el cable perimétrico. Asegurar que el recorrido del cable en la zona de la estación de carga sea el correcto,  11. ► Verifique que los extremos del cable perimétrico estén bien conectados en la estación de carga,  10.5.
El cortacéspedes robot ha atravesado el cable perimétrico.	El cable perimétrico no está tendido correctamente y las distancias de separación no son las correctas.	► Compruebe el tendido del cable perimétrico,  10.7.
	La superficie de corte tiene una pendiente demasiado inclinada.	► Controle las distancias con la regla de iMow,  11.3.
	Se están produciendo interferencias que afectan el cortacéspedes robot.	► Comuníquese con un concesionario autorizado de STIHL iMow.
El cortacéspedes robot se atasca con frecuencia.	La altura de corte es demasiado baja.	► Aumente la altura de corte,  16.3.
	Las ruedas motrices están sucias.	► Limpie las ruedas motrices,  19.
	La superficie de corte presenta depresiones u obstáculos.	► Rellene los pozos en la superficie de corte, instalar superficies excluidas en torno a los obstáculos (por ejemplo, raíces superficiales) y eliminar los obstáculos.

Siempre active el dispositivo inhabilitador antes de realizar alguna tarea de inspección, limpieza o mantenimiento.

Condición	Causa posible	Solución
El sensor de impacto no se activa cuando el cortacésped robot se topa con un obstáculo.	El obstáculo es demasiado bajo (tiene una altura inferior a 10 cm [3,9 pulg]).	► Elimine el obstáculo o bloquéelo mediante la instalación de una superficie excluida,  11.5.
	El obstáculo no está arraigado al suelo (por ejemplo, una fruta caída o una pelota de tenis).	► Comience todas las operaciones de corte en la estación de carga y en superficies de corte adecuadas,  15.6.
Quedan marcadas las huellas de las ruedas en el borde de la superficie de corte.	La frecuencia de corte del borde es excesiva.	► Desactive el proceso de corte del borde o reduzca la frecuencia a una vez por semana,  15.3.
	Se están utilizando puntos de partida.	► Comience todas las operaciones de corte en la estación de carga y en superficies de corte adecuadas,  15.6.
	La batería se carga con mucha frecuencia sobre el final de su vida útil.	► Solicite un cambio de batería a un concesionario autorizado de STIHL iMow.
	No está activada la función de regreso desplazado (pasaje).	► Active la función de regreso desplazado,  15.2.
Queda pasto sin cortar en el borde de la superficie de corte.	La función de corte del borde está desactivada.	► Cortar el borde una o dos veces por semana,  15.3
	El cable perimétrico está tendido incorrectamente.	► Compruebe el tendido del cable perimétrico,  10.7. ► Controle las distancias con la regla de iMow,  11.3.
	Parte del pasto queda fuera del alcance de la cuchilla de corte.	► Utilice una motoguadaña adecuada para cortar regularmente las superficies no alcanzadas por la cuchilla.
No hay señal del cable.	Se ha desactivado la estación de carga; el LED está apagado.	► Active la estación de carga,  12.
	La estación de carga no está conectada a la red eléctrica; el LED está apagado.	► Controle que la estación de carga esté recibiendo alimentación eléctrica,  10.3.
	El cable perimétrico no está conectado a la estación de carga; el LED destella en color rojo.	► Conecte el cable perimétrico a la estación de carga,  10.5.
	El cable perimétrico está roto; el LED destella en color rojo.	► Busque una interrupción en el cable ( 21.3), y luego repare el cable perimétrico con conectores de cable,  11.13.

Siempre active el dispositivo inhabilitador antes de realizar alguna tarea de inspección, limpieza o mantenimiento.

Condición	Causa posible	Solución
	El cortacéspedes robot y la estación de carga no están vinculados.	► Vincule el cortacéspedes robot con la estación de carga,  10.6.
	El cortacéspedes robot y la estación de carga no están vinculados.	► Vincule el cortacéspedes robot con la estación de carga,  10.6.
	Error en el sistema electrónico.	► Comuníquese con un concesionario autorizado de STIHL iMow.
	El cable perimétrico es muy corto; el LED rojo destella rápidamente por intervalos,  12.1.	► Instale el módulo de superficies pequeñas AKM 100 de STIHL (accesorio especial). ► Comuníquese con un concesionario autorizado de STIHL iMow.

21.3 Identificación de la rotura de un cable

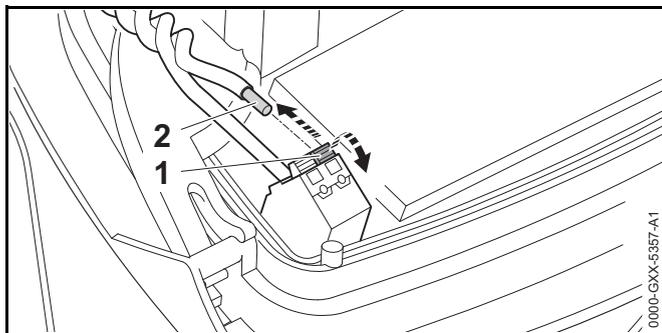
Si se produce una rotura en un cable, comenzará a destellar el LED en la estación de carga.

La identificación de la rotura del cable se puede efectuar con el tablero de control o controlador manual instalado o desinstalado.

Las instrucciones que se ofrecen a continuación indican cómo se debe buscar una rotura en un cable en sentido horario, es decir, recorriendo el cable perimétrico en sentido horario desde la estación de carga. El proceso de identificación también se puede efectuar en sentido contrahorario, si es necesario. Sin embargo, si efectúa la búsqueda en sentido contrahorario, hay que desconectar el extremo derecho del cable perimétrico.

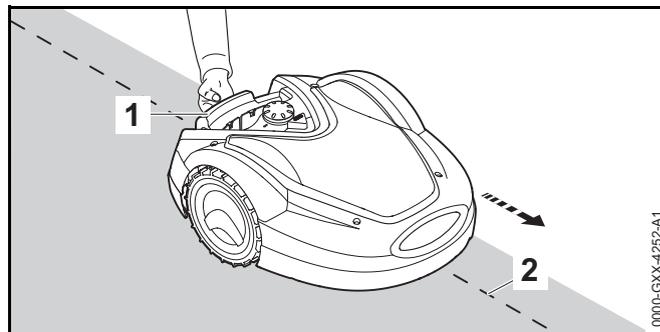
Para identificar una rotura en el cable:

- ▶ Pulse el botón de encendido/apagado/posición inicial en la estación de carga una vez para activar la búsqueda de rotura de un cable. El LED en la estación de carga continuará destellando rojo mientras esté activa la función de búsqueda.



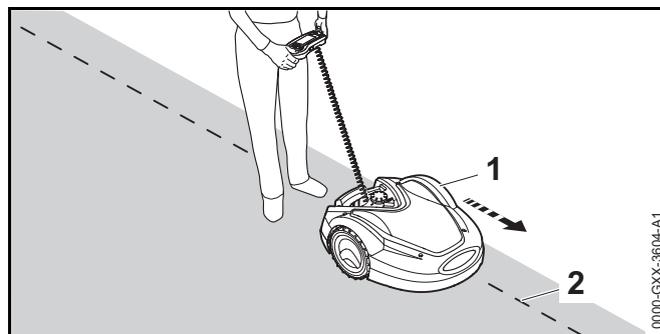
- ▶ Retire la cubierta de la estación de carga y abra el tablero.
- ▶ Presione y abra la palanca de sujeción izquierda (1).
- ▶ Retire el extremo izquierdo (2) del cable perimétrico que se había pelado.
- ▶ Cierre la palanca de sujeción (1):
- ▶ Cierre el tablero y vuelva a fijar la cubierta de la estación de carga.

Búsqueda precisa con el tablero de control o controlador manual instalado



- ▶ En el menú "Service", seleccione la entrada "Find wire break" y pulse el botón OK.
- ▶ Levante ligeramente el cortacésped robot por el asa de transporte (1) de modo de quitar peso a las ruedas motrices. Empuje la máquina, apoyada sobre las ruedas delanteras. Siga la trayectoria del cable perimétrico (2). Compruebe que el cable perimétrico corra bajo el sensor en el cortacésped robot. Los sensores de cable están instalados en una posición protegida a la izquierda y a la derecha del cortacésped robot, en la parte delantera de la unidad.

Búsqueda con el tablero de control o controlador manual desinstalado



- ▶ Retire el tablero de control o controlador manual.

- ▶ En el menú “Service”, seleccione la entrada “Find wire break” y pulse el botón OK.
- ▶ Partiendo de la estación de carga, siga el borde de la superficie de corte en sentido horario con el cortacéspedes robot (1). Conduzca la máquina desde el tablero de control o controlador manual para realizar este recorrido y asegúrese de que el cable perimetral (2) permanezca debajo del sensor del cable. Los sensores de cable están instalados en una posición protegida a la izquierda y a la derecha del cortacéspedes robot, en la parte delantera de la unidad.

Identificación de una rotura en el cable

- ▶ 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 la intensidad de la señal indicada en pantalla alcance el valor 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 para cables para reparar la rotura;  11.13. Si es necesario, cambie el recorrido del cable perimétrico en la zona donde se produjo la rotura. Una vez que se ha reparado la rotura del cable, el LED en la estación de carga se ilumina continuo.

INDICACIÓN

Si usted no logra identificar la rotura del cable mediante el procedimiento descrito, comuníquese con el concesionario autorizado de STIHL iMow.

22 Especificaciones

22.1 Robot cortacéspedes (iMow) STIHL RMI 632,0 P

RMI = robot cortacéspedes, automático, alimentado por batería

- Tamaño máximo de la superficie de corte: 4000 m² (1 acre)
- Ancho de corte: 28 mm (11 pulg)
- Altura de corte: 20 mm a 60 mm (0,79 pulg a 2,4 pulg)
- Velocidad de cuchilla 3150 r/min
- Peso: 28,7 lb (13 kg)
- Aislamiento: Clase III (diseñado para conectarse con una fuente de alimentación independiente/un circuito de tensión extrabajada de seguridad [SELV])
- Capacidad de protección: IPX4 (con protección contra pulverización y salpicaduras de agua en todos los sentidos)
- Rango de temperatura ambiente permitido durante el uso o el almacenamiento: 0 °C a 50 °C (32 °F a 122 °F)

22.2 Batería STIHL AAI 201

Tipo aprobado de fuente de alimentación: Estación de carga STIHL ADO 601 junto con una fuente de alimentación HLG-185H-42VUSM

- Tecnología de la batería: Iones de litio
- Voltaje: 29 V
- Capacidad nominal en Ah¹: 6,8 Ah
- Energía almacenada en Wh²: 194 Wh

¹ Capacidad nominal calculada según IEC 61960. La energía útil disponible para el operador será menor.

² La batería tiene marcada la energía almacenada, según lo indica el fabricante de la celda. La energía útil disponible para el operador será menor.

- Peso en kg: 3,1 lb (1,4 kg)
- Rango de temperatura ambiente permitido durante el uso o el almacenamiento: - 10 °C a 50 °C (14 °F a 122 °F)

22.3 Estación de carga STIHL ADO 601 y fuente de alimentación HLG-185H-42VUSM

Estación de carga STIHL ADO 601

- Aprobado para ADO 601: Fuente de alimentación HLG-185H-42VUSM
- Voltaje: 42 V
- Amperaje: 4,4 A
- Aislamiento: Clase III (diseñado para conectarse con una fuente de alimentación independiente/un circuito de tensión extrabaja de seguridad [SELV])
- Capacidad de protección: IPX4 (con protección contra pulverización y salpicaduras de agua en todos los sentidos)
- Peso: 6,6 lb (3 kg)
- Rango de temperatura ambiente permitido durante el uso o el almacenamiento: 0 °C a 50 °C (32 °F a 122 °F)

Fuente de alimentación HLG-185H-42VUSM

Para uso únicamente con la estación de carga STIHL ADO 601.

- Voltaje de entrada: 100 V a 240 V
- Frecuencia: 50/60 Hz
- Voltaje de salida: 42 V
- Aislamiento: Clase I (el chasis está conectado a masa con un borne independiente)
- Capacidad de protección para cuerpo: IP67 (protección total contra el ingreso de polvo)
- Rango de temperatura ambiente permitido durante el uso o el almacenamiento: 0 °C a 50 °C (32 °F a 122 °F)

22.4 Símbolos del cortacéspedes robot, la batería, la estación de carga y la fuente de alimentación

Símbolo	Explicación
V	Voltio
Hz	Hercio
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, 24.



Corriente continua



Cantidad de celdas y contenido energético según las especificaciones del fabricante de celdas. La energía útil disponible para el operador 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 independiente/un circuito de tensión extrabaja de seguridad [SELV])



Marca de certificación/listado de UL

22.5 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.

22.6 Declaración de cumplimiento con norma FCC 15

Este dispositivo 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 prueba y se ha hallado que cumple con los límites de los dispositivos digitales Categoría B, según la parte 15 del Reglamento 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 por medio de tomar una o más de las medidas siguientes:

- 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 STIHL autorizado o a un técnico de radio/TV experto 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.

23 Piezas y equipos de repuesto

23.1 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.

23.2 Repuestos y accesorios estándar

Repuestos

- Cuchilla de corte: 6309 702 0102

Accesorios

- Juego de instalación Kit S para zonas de corte de hasta 500 m² (600 yd²) (incluye 150 estacas AFN 075 para cable, 3 conectores ADV 010, 2 conectores a presión AKS 010): 6909 007 1018
- Juego de instalación Kit L para zonas de corte de hasta 2000 m² a 4000 m² (0,5 acre a 1 acre) (incluye 375 estacas AFN 075 para cable, 7 conectores ADV 010, 2 conectores a presión AKS 010): 6909 007 1019
- Módulo para superficies pequeñas AKM 100 de STIHL para cortar superficies menores que 40 m² (48 yd²): 6909 007 1016

24 Eliminación

permite acceder a información sobre lugares de reciclaje de baterías y prohibiciones o restricciones respecto del reciclado de baterías en su zona.

24.1 Eliminación del cortacéspedes robot, la estación de carga y la fuente de alimentación

ADVERTENCIA

Aunque parezca que están descargadas, la batería de iones de litio integrada en el cortasetos nunca se descarga completamente y puede generar una corriente de cortocircuito peligrosa. Manipule las baterías descargadas/ agotadas con cuidado. Si se daña o expone a temperaturas altas, puede perder líquido, 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 cortacéspedes robot a un concesionario de autorizado de STIHL iMow 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 reciclarlos y contribuir al cuidado del medio ambiente.
- ▶ Respete todas las leyes y normas federales, estatales y locales sobre eliminación de desechos.
- ▶ Comuníquese con un concesionario autorizado de STIHL iMow para obtener la información más actualizada sobre desecho y reciclado.



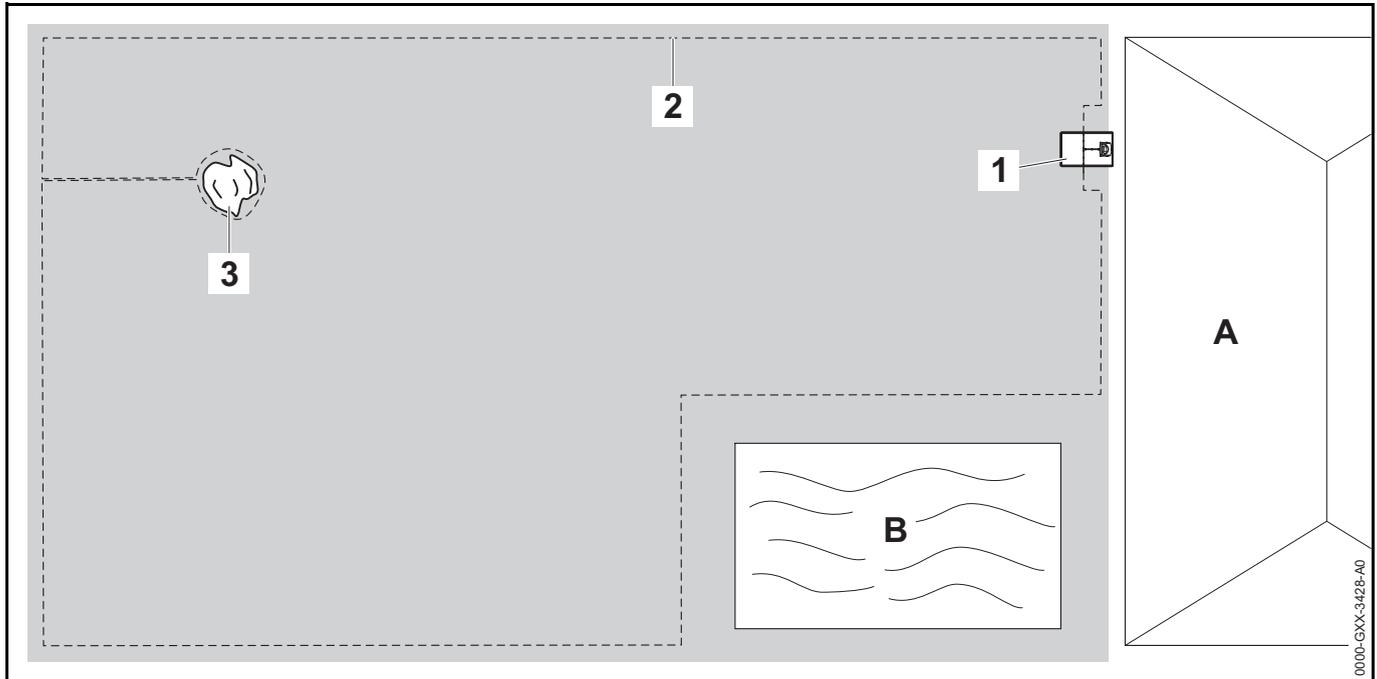
STIHL está comprometida con el desarrollo de productos que protejan el medio ambiente. Este compromiso no termina cuando el producto sale del concesionario autorizado de STIHL iMow. STIHL se asoció con la RBRC (Corporación de Reciclaje de Baterías Recargables) para fomentar la recolección y el reciclado de baterías de ion de litio STIHL en los Estados Unidos y Canadá.

El sello de la RBRC indica que STIHL ya aportó dinero para el reciclado de la batería. El sello de la RBRC lleva impreso un número telefónico gratuito (1-800-822-8837) que le

25 Ejemplos de instalación

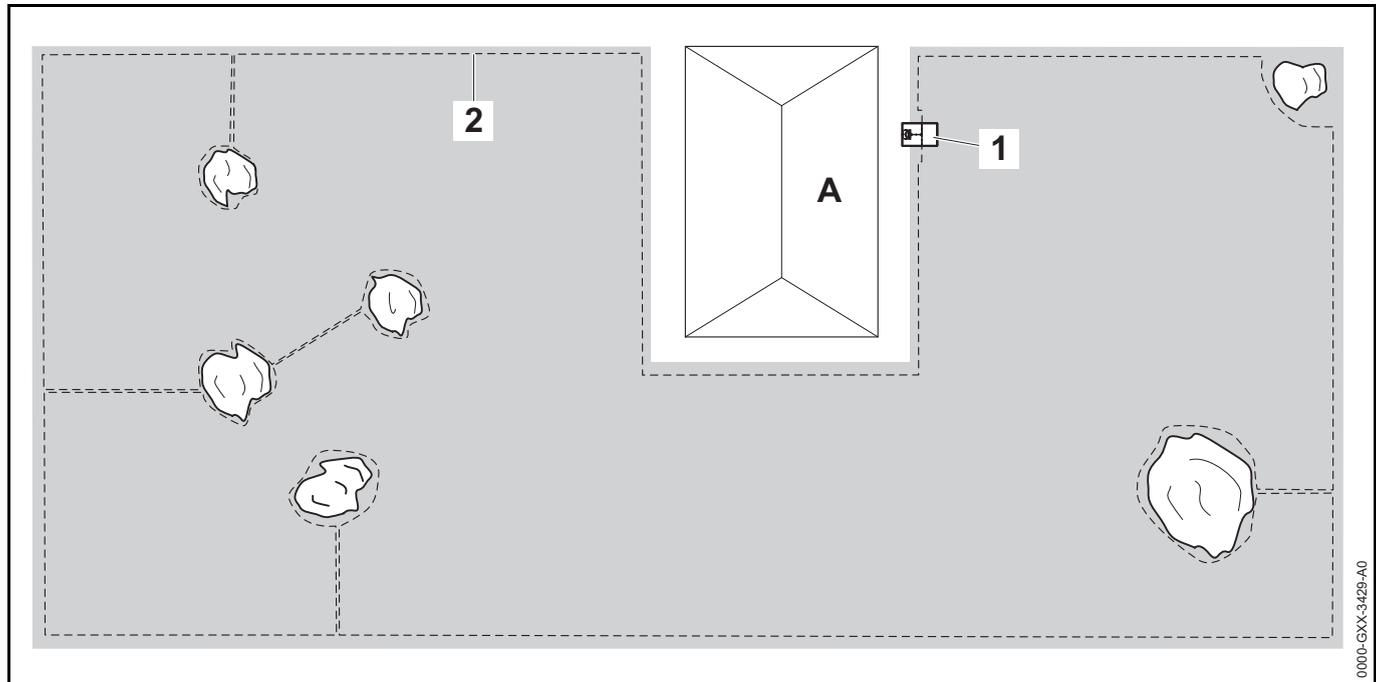
25.1 Ejemplos de instalación

Superficie de corte rectangular con un árbol y una piscina:



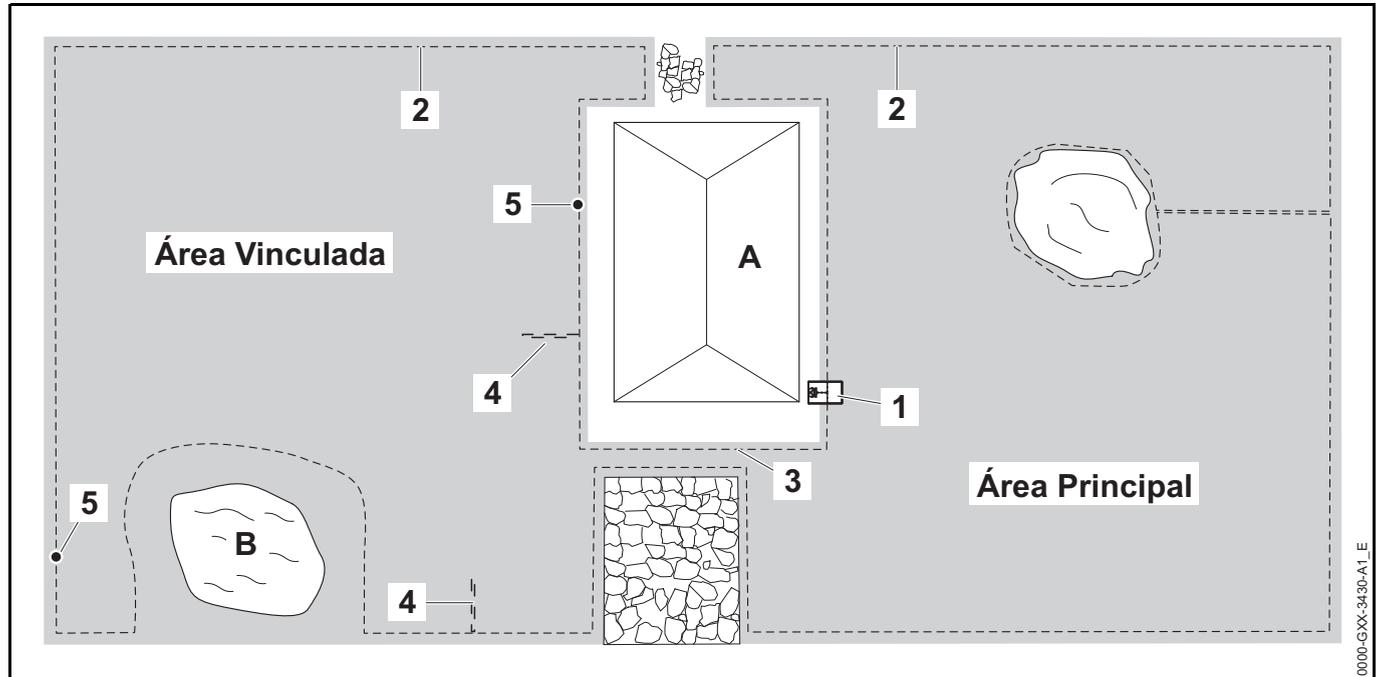
- **Estación de carga:** Posición (1) junto a la casa (A).
- **Superficie excluida:** Instalación alrededor del árbol aislado (3), partiendo de un tramo de unión instalado en ángulo recto con respecto al borde.
- **Piscina:** Distancia entre el cable perimetral (2) y la piscina (B): 1 m (3,3 pies).
- **Distancias del cable:**
 - Distancia con respecto a los obstáculos transitables, como patios y caminos: 0 cm (0 pulg).
 - Distancia con respecto a los obstáculos elevados: 27 mm (10,6 pulg)
- Distancia del árbol: 37 mm (14,6 pulg)
- Distancia con respecto a la piscina: 1 m (3,3 pies).
- **Programación:** Una vez que se ha determinado el tamaño de la superficie de corte, no es necesario realizar ninguna otra adaptación.
- **Detalles:** Las zonas sin cortar alrededor de la piscina deberán coartarse manualmente, con una motoguadaña o con otra herramienta adecuada.

Superficie de corte en forma de U, con varios árboles aislados:



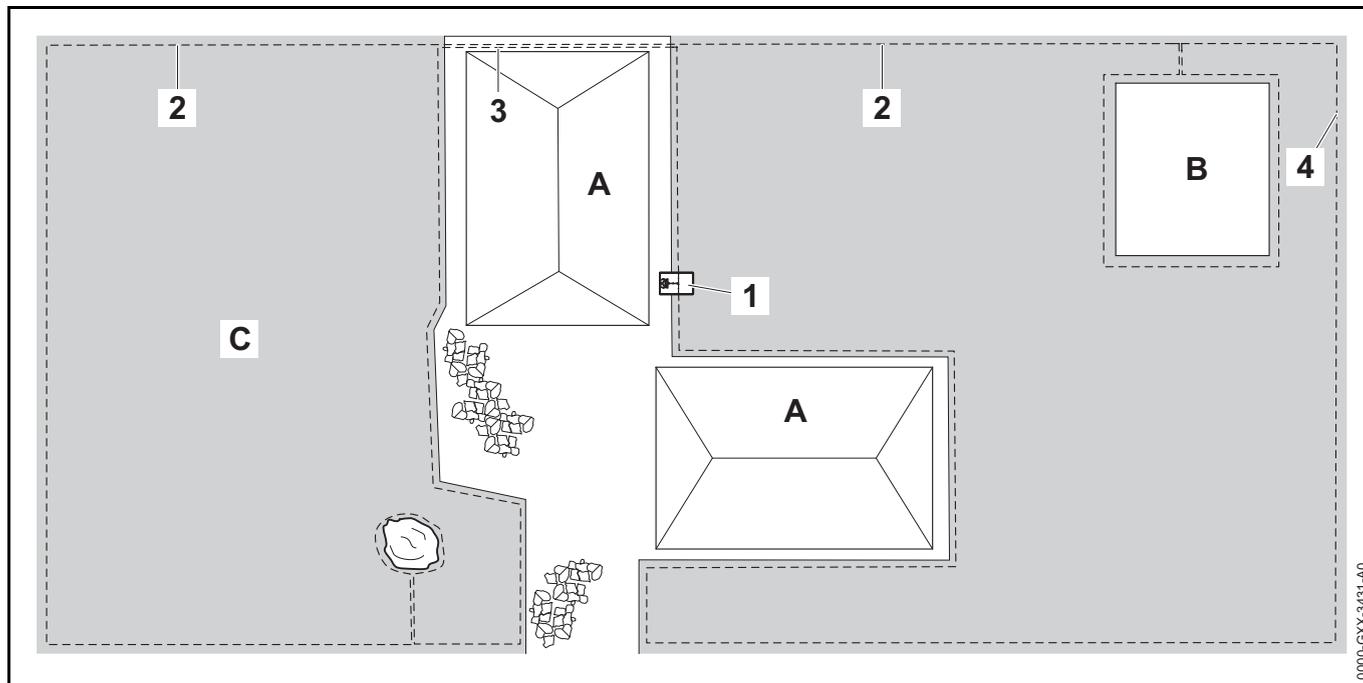
- **Estación de carga:** Posición (1) junto a la casa (A).
- **Superficie excluida:** Instalación alrededor de los árboles aislados, partiendo en cada caso de tramos de unión instalados en ángulo recto con respecto al perímetro de la superficie de corte (2); dos superficies excluidas están conectadas con un tramo de unión.
- **Piscina:** Distancia entre el cable perimétrico (2) y la piscina B: 1 m (3,3 pies).
- **Distancias del cable:**
 - Distancia con respecto a los obstáculos transitables como patios y caminos: 0 cm (0 pulg).
 - Distancia con respecto a los obstáculos elevados: 27 mm (10,6 pulg)
 - Distancia de los árboles: 37 mm (14,6 pulg)
- **Programación:** Una vez que se ha determinado el tamaño de la superficie de corte, no es necesario realizar ninguna otra adaptación.
- **Detalles:** Hay un árbol en la esquina de la superficie de corte. Utilice una motoguadaña u otra herramienta adecuada para cortar con regularidad la zona que se halla detrás del árbol bloqueado.

Superficie de corte dividida, con un estanque y un árbol aislado:



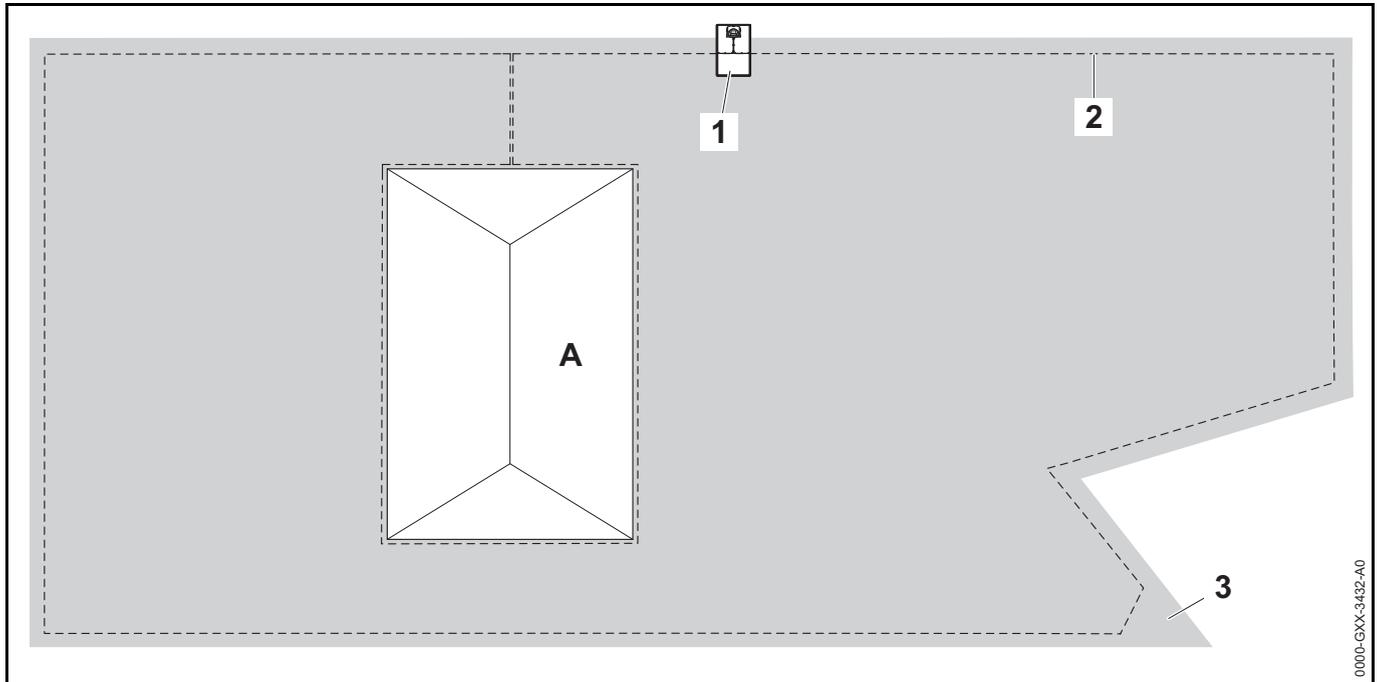
- **Estación de carga:** Posición (1) junto a la casa (A).
- **Superficie excluida:** Instalación alrededor del árbol aislado, partiendo de un tramo de unión instalado en ángulo recto con respecto a la superficie de corte.
- **Estanque:** Distancia entre el cable perimetral (2) y el estanque (B): 1 m (3,3 pies).
- **Distancias del cable:**
 - Distancia con respecto a los obstáculos transitables como patios y caminos: 0 cm (0 pulg).
 - Distancia con respecto a los obstáculos elevados: 27 mm (10,6 pulg)
 - Distancia alrededor del árbol: 37 mm (14,6 pulg)
 - Distancia con respecto al estanque: 1 m (3,3 pies).
- **Espacio reducido:** Instalación de un corredor (3), con una distancia del cable de 27 cm (10,6 pulg).
- **Bucles de búsqueda:** Instalación de dos lazos de búsqueda (4) con una distancia mínima de 2 m (6,6 pies) respecto de la entrada al corredor. Tener en cuenta la distancia mínima con respecto a las esquinas.
- **Programación:** Defina el tamaño total de la superficie de corte y programe dos puntos de partida (5) (cerca de la estación de carga y en la esquina angulosa al lado del estanque). Frecuencia de inicio: 2 de 10 operaciones en ambos casos.
- **Para tener en cuenta:** Las zonas sin cortar, por ejemplo, alrededor del estanque, deberán coartarse manualmente, con una motoguadaña o con otra herramienta adecuada.

Superficie de corte dividida en dos. El robot cortacésped no puede desplazarse por sí solo de una superficie de corte a otra:



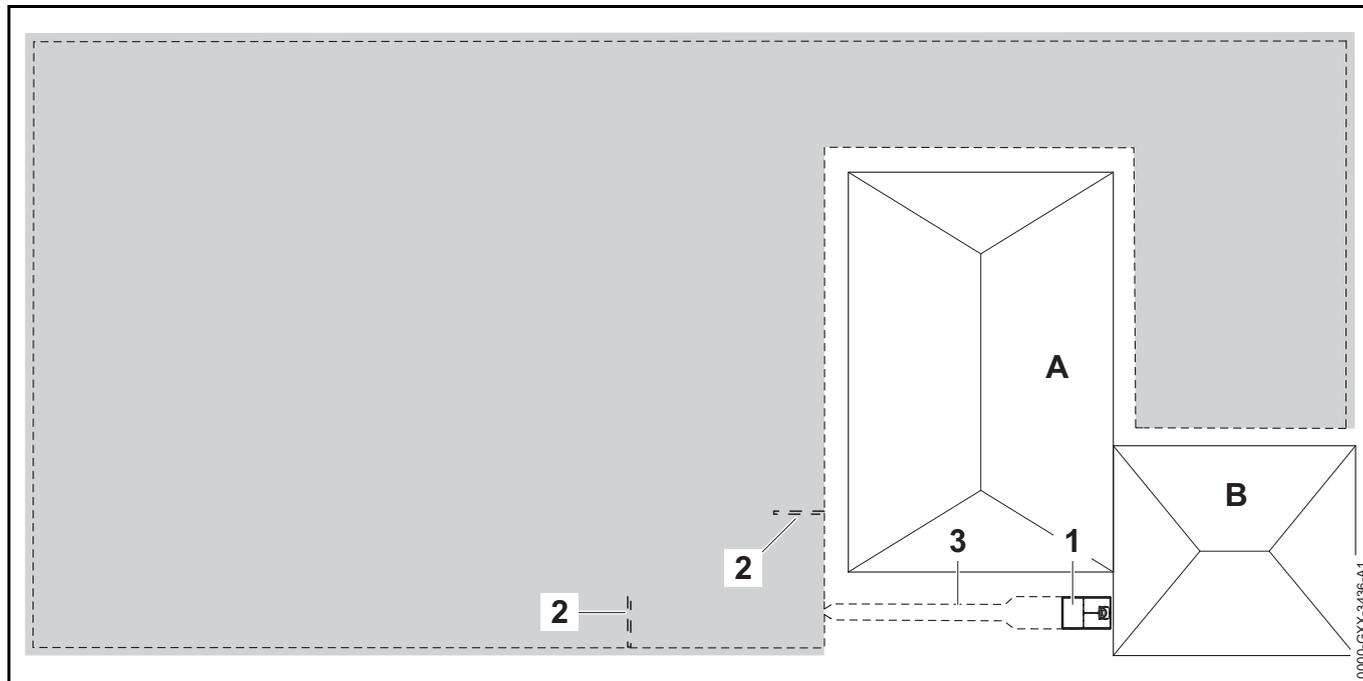
- **Estación de carga:** Posición (1) junto a la casa (A).
- **Superficie excluida:** Instalación del cable perimétrico (2) alrededor del árbol aislado y en torno al huerto (B), partiendo de un tramo de unión instalado en ángulo recto con respecto a la superficie de corte.
- **Distancias del cable:**
 - Distancia con respecto a los obstáculos transitables como patios y caminos: 0 cm (0 pulg).
 - Distancia con respecto a los obstáculos elevados: 27 mm (10,6 pulg)
 - Distancia alrededor del árbol: 37 mm (14,6 pulg)
 - Distancia con respecto al estanque: 1 m (3,3 pies).
- **Superficie contigua:** Instalación de una superficie secundaria (C) con un tramo de unión (3) en el patio, empleando un conducto para cables.
- **Programación:** Definir el tamaño de la superficie de corte (sin superficie contigua) y programar un punto de partida (4) en el espacio reducido, con una frecuencia inicial de 2 de 10 operaciones.
- **Detalles:** Lleve el robot cortacésped a la superficie contigua varias veces por semana y activar el comando "Start mowing" (Comenzar a cortar). Tenga en cuenta la capacidad de trabajo de la unidad. De ser necesario, instale dos superficies de corte separadas, con dos estaciones de carga.

Superficie de corte alrededor de un edificio aislado:



- **Estación de carga:** Posición (1) en el perímetro de la superficie de corte. La causa (A) está bloqueada con una superficie excluida. Por lo tanto, no se puede preparar la estación de carga demasiado cerca de la casa. Tender el cable de energía eléctrica desde la casa hasta la estación de carga dentro de un conducto para cables adecuado.
- **Superficie excluida:** Instalación del cable perimetral (2) alrededor de la casa, partiendo de un tramo de unión instalado en ángulo recto con respecto al borde.
- **Distancias del cable:**
 - Distancia con respecto a los obstáculos transitables como patios y caminos: 0 cm (0 pulg).
 - Distancia con respecto a los obstáculos elevados, como paredes y cercas junto al borde: 27 mm (10,6 pulg)
- **Programación:** Una vez que se ha determinado el tamaño de la superficie de corte, no es necesario realizar ninguna otra adaptación.
- **Detalles:** En la superficie de la esquina de césped angulosa (3), tender el cable perimetral como se muestra en la ilustración. Evitar los ángulos de menos de 90°. Utilice una motoguadaña u otra herramienta adecuada para cortar con regularidad la zona que se halla en la esquina del campo.

Superficie de corte alrededor de una casa aislada, con una estación de carga externa (1):



- **Estación de carga:** Posición junto al garaje (B) y detrás de la casa (A).
- **Distancias del cable:**
 - Distancia con respecto a los obstáculos transitables como patios y caminos: 0 cm (0 pulg).
 - Distancia con respecto a los obstáculos elevados: 27 mm (10,6 pulg)
- **Bucles de búsqueda:** Instalación de dos bucles de búsqueda (2) con una distancia mínima de 2 m (6,6 pies) respecto de la entrada al corredor. Tenga en cuenta la distancia mínima con respecto a las esquinas.
- **Programación:** Una vez que se ha determinado el tamaño de la superficie de corte, no es necesario realizar ninguna otra adaptación.
- **Para tener en cuenta:** Instalación de un corredor (3) con entrada en forma de embudo y una distancia del cable de 27 cm (10,6 pulg). El corredor conduce a la estación de carga externa (1). Aumente la distancia del cable en el corredor hasta alcanzar el ancho de la placa de basa (1 m [3,3 pies]) frente a la estación de carga. Tener en cuenta el espacio necesario en el corredor y al lado de la estación de carga.

26 Garantía limitada

26.1 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).

27 Marcas comerciales

27.1 Marcas comerciales registradas

STIHL®	FARM BOSS®
STIHL ®	iCademy®
	MAGNUM®
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)	MasterWrench Service®
	MotoMix®
	OILOMATIC®
	ROCK BOSS®
	STIHL Cutquik®
AutoCut®	STIHL DUROMATIC®
YARD BOSS®	STIHL Quickstop®
STIHL ROLLOMATIC®	STIHL WOOD BOSS®
WOOD BOSS®	TIMBERSPORTS®
	

27.2 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.

28 Direcciones

28.1 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.

0478-131-3046-A

englisch / spanisch USA



www.stihl.com



0478-131-3046-A