



GUIDA RAPIDA

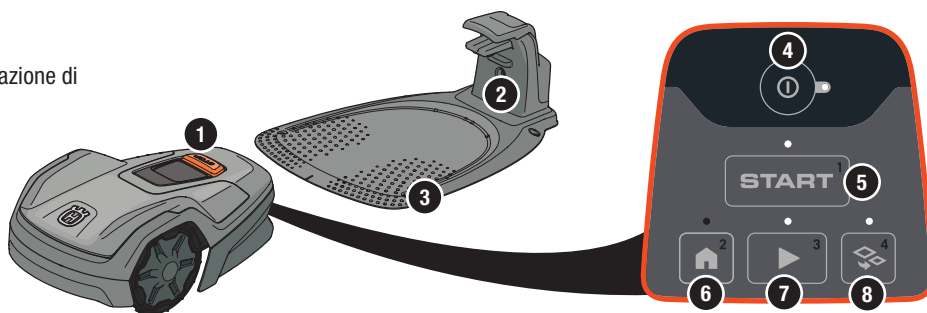


HUSQVARNA® AUTOMOWER® ASPIRE™ R4

PRIME OPERAZIONI CON IL ROBOT RASAERBA ASPIRE™

Per ulteriori informazioni e istruzioni, leggere il manuale dell'operatore o visitare il sito www.husqvarna.com.
I video di supporto all'installazione sono disponibili all'indirizzo www.husqvarna.com.

1. Pulsante STOP
2. LED per il controllo del funzionamento della stazione di ricarica, del cavo perimetrale e dei cavi guida
3. Stazione di ricarica
4. Pulsante ON/OFF
5. Pulsante di avvio
6. Pulsante di parcheggio
7. Pulsante di avvio
8. Pulsante area secondaria



Alimentatore
(l'aspetto dell'alimentazione può variare a seconda del mercato)



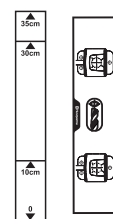
Cavo a bassa tensione



Cavo perimetrale, giunti, picchetti, connettori
(Inclusi nel kit di installazione)



Ganci di rimessaggio

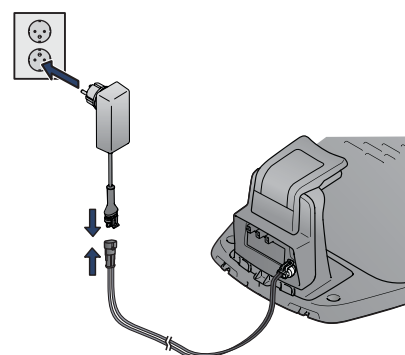


Misuratore e ditta di foratura

1. Installazione della stazione di ricarica

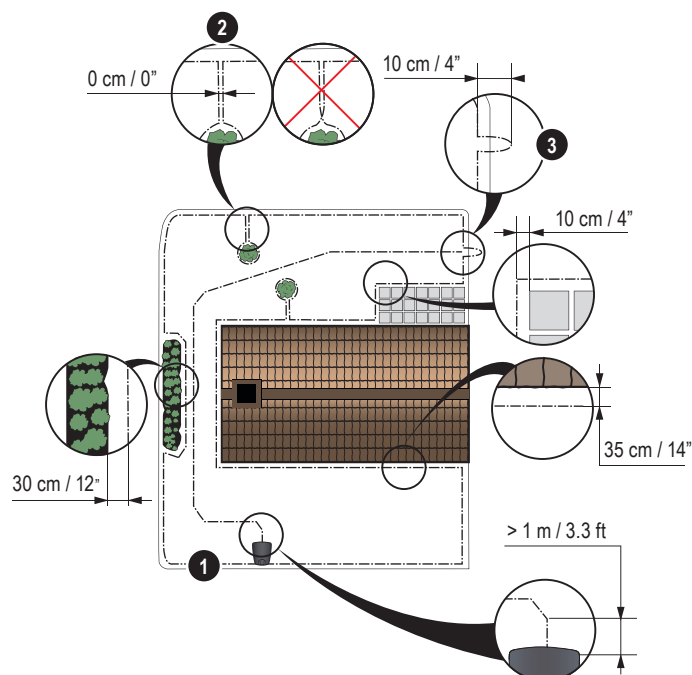
1. Posizionare la stazione di ricarica su una superficie piana in cui è disponibile uno spazio aperto.
NOTA: Per posizionare la stazione di ricarica in uno spazio limitato o in un angolo, leggere il manuale dell'operatore.
2. Collegare il cavo a bassa tensione alla stazione di ricarica e all'alimentazione.
3. In caso di utilizzo all'aperto, posizionare l'alimentatore ad un'altezza minima di 30 cm dal suolo.
4. Collegare il cavo di alimentazione a una presa a muro da 100-240 V.
5. Posizionare il robot rasaerba nella stazione di ricarica.
6. Premere il pulsante **ON/OFF** per accendere il robot rasaerba e caricare la batteria mentre viene posato il cavo perimetrale.

NOTA: non proseguire con le impostazioni del prodotto prima di aver completato l'installazione.



2. Installazione del cavo perimetrale

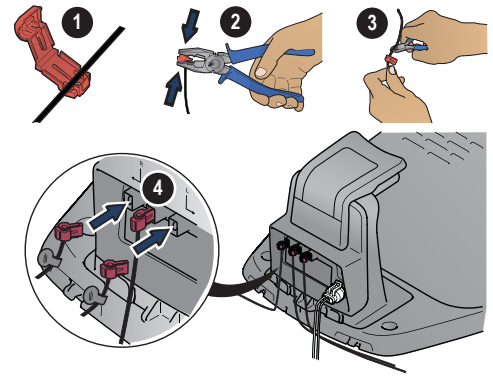
1. Posare il cavo perimetrale in modo che formi un anello intorno all'intera area di lavoro utilizzando i picchetti forniti o interrare il cavo.
NOTA: fare in modo che il cavo perimetrale non formi curve strette.
2. Adattare la distanza tra il cavo perimetrale e i diversi ostacoli.
 - A. Posare il cavo perimetrale intorno a tutta l'area di lavoro in modo che la racchiuda in una sorta di cerchio.
 - B. Collocare il cavo perimetrale a 35 cm da un ostacolo alto più di 3,5 cm.
 - C. Collocare il cavo perimetrale a 30 cm da un ostacolo alto tra 1-3,5 cm.
 - D. Collocare il cavo perimetrale a 10 cm da un ostacolo alto meno di 1 cm.
 - E. Crea un'isola per separare alcune aree.
3. Formare un occhiello nel punto del cavo perimetrale in cui successivamente verrà collegato il cavo guida.
4. Per gestire pendenze, passaggi e aree secondarie, fare riferimento al manuale dell'operatore.



3. Connessione del cavo perimetrale

1. Aprire il connettore e posizionare il cavo perimetrale nel connettore.
2. Premere insieme il connettore e il cavo utilizzando un paio di pinze.
3. Tagliare il cavo 1-2 cm dopo i connettori.
4. Premere i connettori del cavo perimetrale sui pin di contatto della stazione di ricarica contrassegnati con L (sinistra) e R (destra)

NOTA: il cavo di destra deve essere collegato al pin di contatto destro sulla stazione di ricarica e il cavo sinistro al pin sinistro.



4. Installazione e collegamento del cavo guida

Installare un cavo guida per portare il robot rasaerba in parti remote del prato e aiutarlo a trovare la stazione di ricarica.

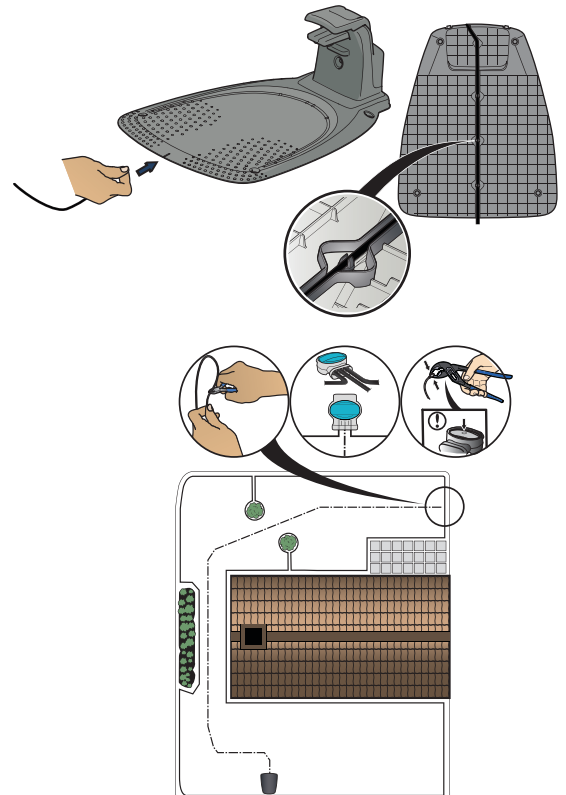
1. Spingere il cavo guida attraverso la parte inferiore della stazione di ricarica e fissarlo utilizzando le chiusure a scatto.
2. Montare il connettore sul cavo guida come è stato fatto per il cavo perimetrale, seguendo le istruzioni riportate sopra.
3. Premere il connettore del cavo guida sul pin di contatto contrassegnato GUIDA sulla stazione di ricarica.
4. Tirare il cavo guida almeno 1 m in linea retta dal bordo della stazione di ricarica.
5. Posare il cavo guida dalla stazione di ricarica fino al punto del cavo perimetrale (occhiello) in cui viene effettuato il collegamento utilizzando i picchetti in dotazione o interrare il cavo.

NOTA: Evitare che il cavo guida formi curve strette. Il cavo guida non può attraversare il cavo perimetrale che, ad esempio, è disposto in modo da formare un'isola.

6. Tagliare il cavo perimetrale al centro dell'occhiello che è stato realizzato al punto 2.3.
7. Collegare il cavo guida al cavo perimetrale, inserendo entrambi i cavi nel giunto e facendo pressione sul giunto con un paio di pinze. Assicurarsi che l'accoppiatore sia serrato fino in fondo.

NOTA: dopo aver installato il cavo guida, fissare la stazione di ricarica al suolo utilizzando le viti e la chiave a brugola in dotazione.

NOTA: per ottenere prestazioni ottimali attraverso passaggi stretti, assicurarsi che il cavo guida sia posato correttamente attraverso di essi. Per ulteriori istruzioni, consultare il manuale dell'operatore.



5. Avvio e arresto del robot rasaerba

Avviamento del prodotto

1. Premere il pulsante **ON/OFF** per 3 secondi.
2. Inserire il codice PIN.
3. Selezionare la modalità operativa.
4. Premere il pulsante **START**.

Arresto del prodotto

1. Premere il pulsante **STOP**.

Ganci di rimessaggio

Due ganci sono inclusi con il robot tagliaerba per il rimessaggio stagionale.

Utilizzare la dima per trapano per montare i ganci di rimessaggio sulla parete.



Abbinamento del robot rasaerba all'app

L'app Automower® Connect è un'app gratuita per dispositivi mobili. L'app viene utilizzata per la configurazione delle impostazioni e il funzionamento del robot tagliaerba.

1. Scaricare l'app Automower® Connect da App Store o Google Play.
2. Registrarsi e specificare un indirizzo e-mail e una password per creare un account Husqvarna.
3. Accedere al proprio account Husqvarna nell'app.
4. Impostare il prodotto su ON.

NOTA: la modalità di abbinamento Bluetooth® è attiva per 3 minuti.

5. Selezionare *I miei tagliaerba* nell'app Automower® Connect, quindi selezionare il segno più (+).
6. Seguire le istruzioni riportate nell'app.

Se il robot tagliaerba è connesso alla rete Wi-Fi, è possibile controllarlo tramite l'app Automower® Connect da qualsiasi luogo. Con la connessione Bluetooth®, è possibile controllare il robot tagliaerba entro un raggio di 30 m.



Indicatore di stato a LED sulla tastiera

L'indicatore di stato a LED lampeggiante sulla tastiera mostra lo stato del robot rasaerba. I pulsanti sulla tastiera con luci lampeggianti rappresentano le modalità operative disponibili per il robot rasaerba che è possibile selezionare. È necessario immettere il codice PIN prima di poter selezionare una modalità di funzionamento.

Se il robot rasaerba è parcheggiato, premere il pulsante **STOP** e il robot rasaerba viene impostato in modalità di riposo che consente di impostare una modalità di funzionamento.



Standby



In attesa del codice PIN



Parcheggiato



Installazione del
firmware in corso



Errore firmware



Inattivo



Taglio impostato su
Programma o Ignora
programma



Taglio Area secondaria



Errore



Carica

App Store e il logo Apple sono marchi di Apple Inc.

Google Play e il logo Google Play sono marchi di Google LLC.

Automower® è un marchio registrato di Husqvarna AB.
Copyright © 2023 Husqvarna AB (publ). Tutti i diritti riservati.