

STIHL RMI 422, RMI 422 P, RMI 422 PC

STIHL

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



RMI 422.0

RMI 422.0 P

RMI 422.0 PC

C

EUR 1



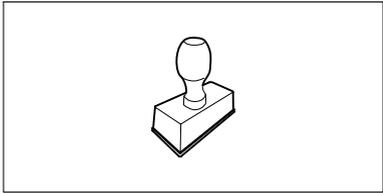


1



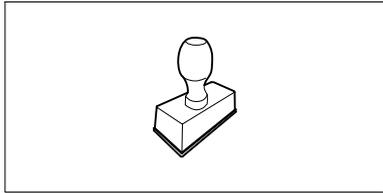
2

UU _____ 2.0



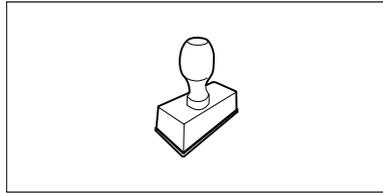
▶ UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



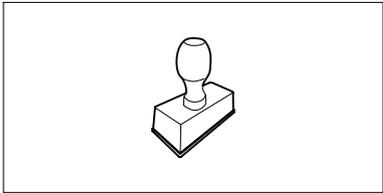
▶ UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



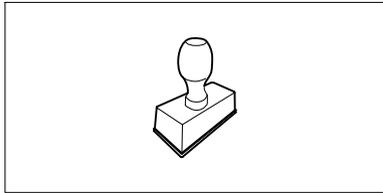
▶ UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



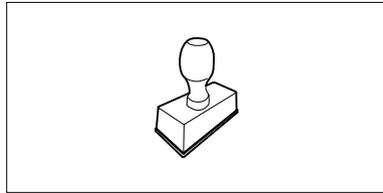
▶ UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



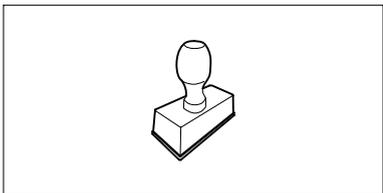
▶ UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



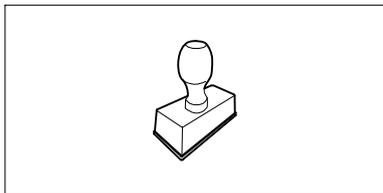
▶ UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



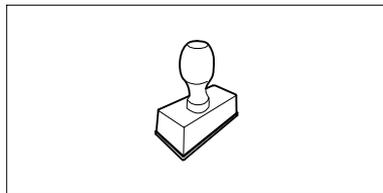
▶ UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



▶ UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



▶ UU _____ 2.0

Liebe Kundin, lieber Kunde,

es freut uns, dass Sie sich für STIHL entschieden haben. Wir entwickeln und fertigen unsere Produkte in Spitzenqualität entsprechend der Bedürfnisse unserer Kunden. So entstehen Produkte mit hoher Zuverlässigkeit auch bei extremer Beanspruchung.

STIHL steht auch für Spitzenqualität beim Service. Unser Fachhandel gewährleistet kompetente Beratung und Einweisung sowie eine umfassende technische Betreuung.

Wir danken Ihnen für Ihr Vertrauen und wünschen Ihnen viel Freude mit Ihrem STIHL Produkt.



Dr. Nikolas Stihl

WICHTIG! VOR GEBRAUCH LESEN UND AUFBEWAHREN.

1. Inhaltsverzeichnis

| | | | |
|---|-----------|---|-----------|
| Zu dieser Gebrauchsanleitung | 4 | Entsorgung | 18 |
| Allgemein | 4 | Symbolbeschreibung | 18 |
| Ländervarianten | 4 | Lieferumfang | 19 |
| Anleitung zum Lesen der Gebrauchsanleitung | 5 | Erstinstallation | 19 |
| Gerätebeschreibung | 6 | Hinweise zur Dockingstation | 19 |
| Robotermäher | 6 | Anschlüsse der Dockingstation | 21 |
| Dockingstation | 7 | Netzleitung an der Dockingstation anschließen | 22 |
| Display | 8 | Installationsmaterial | 23 |
| Wie der Robotermäher arbeitet | 9 | Schnitthöhe einstellen | 23 |
| Funktionsprinzip | 9 | Hinweise zur ersten Installation | 24 |
| Sicherheitseinrichtungen | 10 | Sprache, Datum, Uhrzeit einstellen | 24 |
| STOP-Taste | 10 | Dockingstation installieren | 25 |
| Gerätesperre | 10 | Begrenzungsdraht verlegen | 26 |
| Schutzabdeckungen | 10 | Begrenzungsdraht anschließen | 29 |
| Stoßsensor | 10 | Robotermäher und Dockingstation koppeln | 33 |
| Anhebeschutz | 11 | Installation prüfen | 34 |
| Neigungssensor | 11 | Robotermäher programmieren | 35 |
| Displaybeleuchtung | 11 | Erstinstallation abschließen | 36 |
| Diebstahlschutz | 11 | Erster Mähvorgang nach der Erstinstallation | 37 |
| GPS-Schutz | 11 | iMow App | 37 |
| Zu Ihrer Sicherheit | 11 | Menü | 38 |
| Allgemein | 11 | Bedienhinweise | 38 |
| Bekleidung und Ausrüstung | 13 | Statusanzeige | 39 |
| Warnung – Gefahren durch elektrischen Strom | 13 | Infobereich | 40 |
| Akku | 14 | Hauptmenü | 40 |
| Transport des Geräts | 14 | Befehle | 41 |
| Vor der Inbetriebnahme | 14 | Mähplan | 42 |
| Programmierung | 15 | Aktivzeiten | 42 |
| Während des Betriebs | 16 | Mähdauer | 43 |
| Wartung und Reparaturen | 17 | Information | 43 |
| Lagerung bei längeren Betriebspausen | 18 | Einstellungen | 44 |
| | | iMow – Geräteeinstellungen | 44 |
| | | Regensensor einstellen | 45 |
| | | Statusanzeige einstellen | 45 |

| | | | | | |
|--|-----------|---|-----------|-------------------------------|-----------|
| Installation | 45 | Klappe | 61 | Fehlersuche | 81 |
| Startpunkte einstellen | 46 | Programmierung anpassen | 61 | Serviceplan | 85 |
| Sicherheit | 47 | Mähen mit Automatik | 62 | Übergabebestätigung | 85 |
| Service | 49 | Mähen unabhängig von Aktivzeiten | 62 | Servicebestätigung | 85 |
| Begrenzungsdraht | 49 | Roboter mäher eindocken | 63 | Installationsbeispiele | 86 |
| Verlegung des Begrenzungsdrahts planen | 50 | Akku aufladen | 63 | | |
| Skizze der Mähfläche anfertigen | 50 | Wartung | 64 | | |
| Begrenzungsdraht verlegen | 51 | Wartungsplan | 64 | | |
| Begrenzungsdraht anschließen | 51 | Gerät reinigen | 65 | | |
| Drahtabstände – iMow Ruler verwenden | 51 | Verschleißgrenzen des Mähmessers prüfen | 65 | | |
| Spitze Ecken | 52 | Mähmesser aus- und einbauen | 66 | | |
| Engstellen | 53 | Mähmesser schärfen | 67 | | |
| Verbindungsstrecken installieren | 53 | Mitnehmerscheibe aus- und einbauen | 67 | | |
| Sperrflächen | 53 | Drahtbruch suchen | 67 | | |
| Nebenflächen | 54 | Aufbewahrung und Winterpause | 68 | | |
| Gassen | 55 | Demontage Dockingstation | 69 | | |
| Suchschleifen für das versetzte Heimfahren | 56 | Übliche Ersatzteile | 70 | | |
| Kantenexaktes Mähen | 57 | Zubehör | 70 | | |
| Abfallendes Gelände in der Mähfläche | 57 | Verschleiß minimieren und Schäden vermeiden | 70 | | |
| Drahtreserven installieren | 58 | Umweltschutz | 71 | | |
| Drahtverbinder verwenden | 58 | Akku ausbauen | 71 | | |
| Enge Randabstände | 59 | Transport | 72 | | |
| Dockingstation | 59 | Gerät anheben oder tragen | 73 | | |
| Bedienelemente der Dockingstation | 59 | Gerät verzurren | 73 | | |
| Hinweise zum Mähen | 60 | EU-Konformitätserklärung | 73 | | |
| Allgemein | 60 | Roboter mäher, automatisch und akkubetrieben (RMI) mit Dockingstation (ADO) | 73 | | |
| Mulchen | 60 | Anschrift STIHL Hauptverwaltung | 74 | | |
| Aktivzeiten | 60 | Anschriften STIHL Vertriebsgesellschaften | 74 | | |
| Mähdauer | 60 | Anschriften STIHL Importeure | 74 | | |
| Heimbereich (RMI 422 PC) | 61 | Technische Daten | 74 | | |
| Gerät in Betrieb nehmen | 61 | Meldungen | 75 | | |
| Vorbereitung | 61 | | | | |

2. Zu dieser Gebrauchsanleitung

2.1 Allgemein

Diese Gebrauchsanleitung ist eine **Originalbetriebsanleitung** des Herstellers im Sinne der EG-Richtlinie 2006/42/EC.

STIHL arbeitet ständig an der Weiterentwicklung seiner Produktpalette; Änderungen des Lieferumfangs in Form, Technik und Ausstattung müssen wir uns deshalb vorbehalten.

Aus den Angaben und Abbildungen dieses Heftes können aus diesem Grund keine Ansprüche abgeleitet werden.

In dieser Gebrauchsanleitung sind eventuell Modelle beschrieben, welche nicht in jedem Land verfügbar sind.

Diese Gebrauchsanleitung ist urheberrechtlich geschützt. Alle Rechte bleiben vorbehalten, besonders das Recht der Vervielfältigung, Übersetzung und der Verarbeitung mit elektronischen Systemen.

2.2 Ländervarianten

STIHL liefert abhängig vom Auslieferungsland Geräte mit unterschiedlichen Steckern und Schaltern aus.

In den Abbildungen sind Geräte mit Eurosteckern dargestellt, der Netzanschluss von Geräten mit anderen Steckerausführungen erfolgt auf gleichartige Weise.

2.3 Anleitung zum Lesen der Gebrauchsanleitung

Bilder und Texte beschreiben bestimmte Handhabungsschritte.

Sämtliche Bildsymbole, die auf dem Gerät angebracht sind, werden in dieser Gebrauchsanleitung erklärt.

Blickrichtung:

Blickrichtung bei Verwendung „links“ und „rechts“ in der Gebrauchsanleitung: Der Benutzer steht hinter dem Gerät und blickt in Fahrtrichtung vorwärts.

Kapitelverweis:

Auf entsprechende Kapitel und Unterkapitel für weitere Erklärungen wird mit einem Pfeil verwiesen. Das folgende Beispiel zeigt einen Verweis auf ein Kapitel: (⇒ 3.)

Kennzeichnung von Textabschnitten:

Die beschriebenen Anweisungen können wie in den folgenden Beispielen gekennzeichnet sein.

Handhabungsschritte, die das Eingreifen des Benutzers erfordern:

- Schraube (1) mit einem Schraubenzieher lösen, Hebel (2) betätigen ...

Generelle Aufzählungen:

- Einsatz des Produkts bei Sport- oder Wettbewerbsveranstaltungen

Texte mit zusätzlicher Bedeutung:

Textabschnitte mit zusätzlicher Bedeutung werden mit einem der nachfolgend beschriebenen Symbole gekennzeichnet, um diese in der Gebrauchsanleitung zusätzlich hervorzuheben.



Gefahr!

Unfall- und schwere Verletzungsgefahr für Personen. Ein bestimmtes Verhalten ist notwendig oder zu unterlassen.



Warnung!

Verletzungsgefahr für Personen. Ein bestimmtes Verhalten verhindert mögliche oder wahrscheinliche Verletzungen.



Vorsicht!

Leichte Verletzungen bzw. Sachschäden können durch ein bestimmtes Verhalten verhindert werden.



Hinweis

Information für eine bessere Nutzung des Gerätes und um mögliche Fehlbedienungen zu vermeiden.

Texte mit Bildbezug:

Einige Abbildungen, die für den Gebrauch des Gerätes notwendig sind, finden Sie ganz am Anfang der Gebrauchsanleitung.

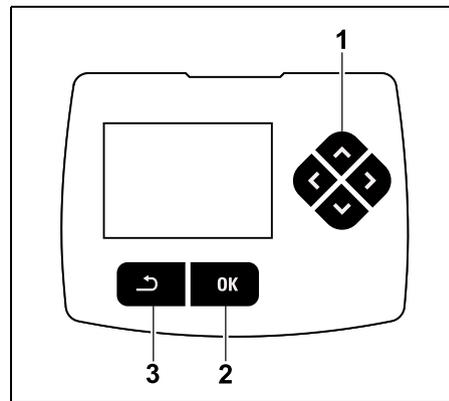
Das Kamerasymbol dient zur Verknüpfung der Bilder auf den Bildseiten mit dem entsprechenden Textteil in der Gebrauchsanleitung.



Bilder mit Textabschnitten:

Handhabungsschritte mit direktem Bezug auf das Bild finden Sie unmittelbar nach der Abbildung mit entsprechenden Positionsziffern.

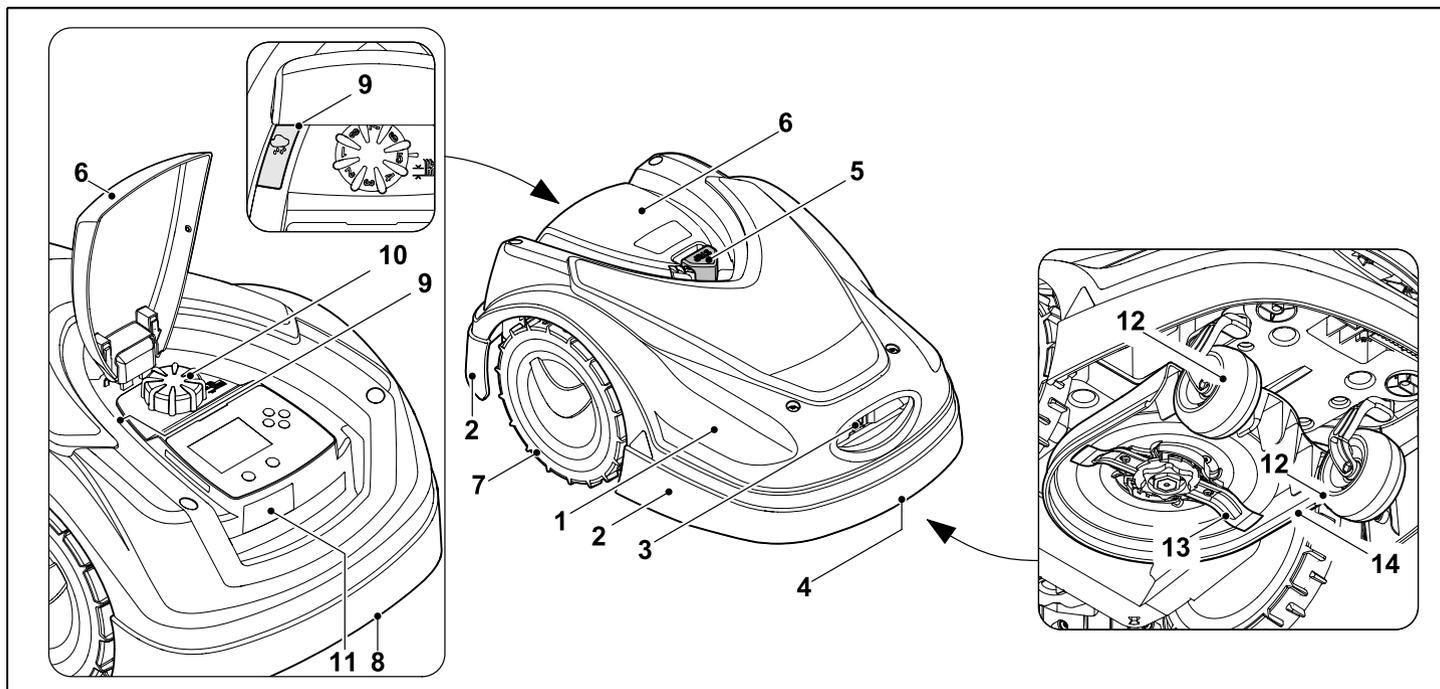
Beispiel:



Das Steuerkreuz (1) dient zur Navigation in den Menüs, mit der OK-Taste (2) werden Einstellungen bestätigt und Menüs geöffnet. Mit der Zurück-Taste (3) können Menüs wieder verlassen werden.

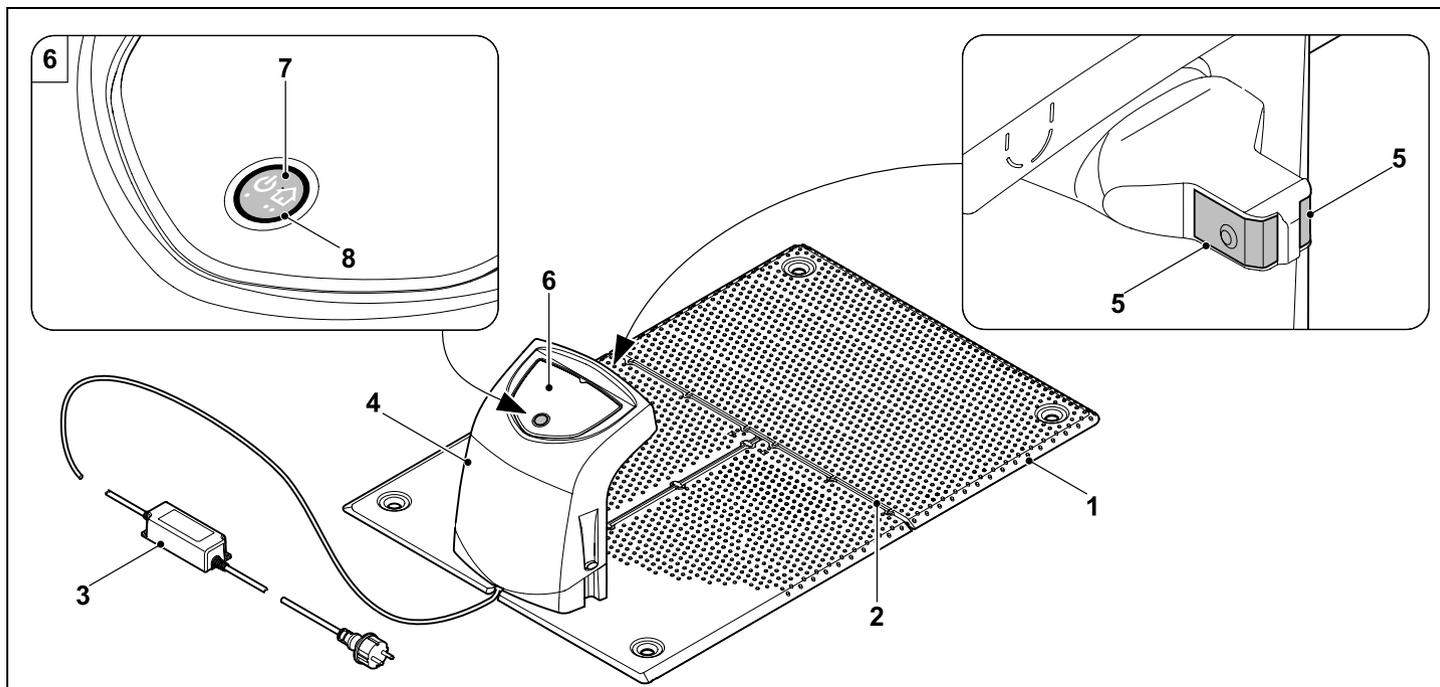
3. Gerätebeschreibung

3.1 Robotermäher



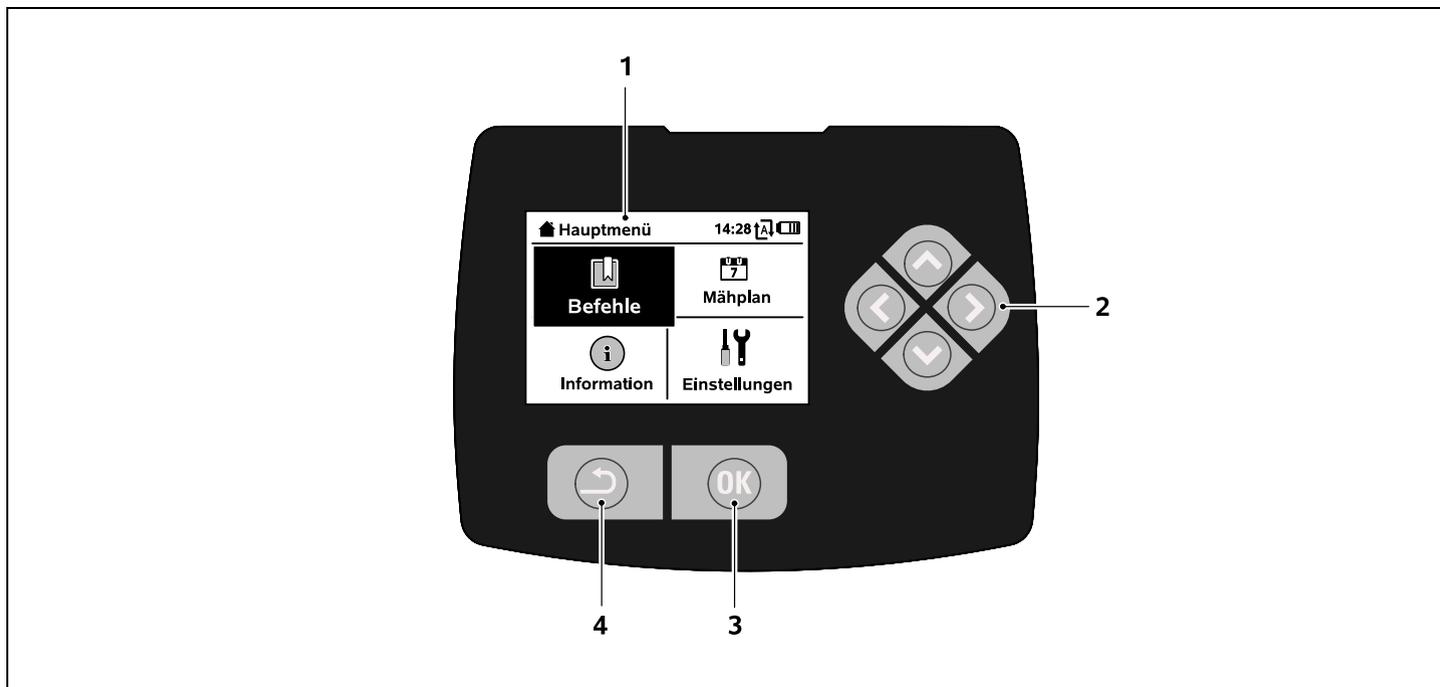
- | | | | |
|---|--|----|---|
| 1 | Beweglich gelagerte Haube (⇒ 5.4), (⇒ 5.5) | 8 | Tragegriff hinten (integriert in die bewegliche Haube) (⇒ 21.1) |
| 2 | Schutzleiste | 9 | Regensensor (⇒ 11.12) |
| 3 | Ladekontakte: Anschlusskontakte zur Dockingstation | 10 | Drehgriff Schnitthöhenverstellung (⇒ 9.5) |
| 4 | Tragegriff vorne (integriert in die bewegliche Haube) (⇒ 21.1) | 11 | Typenschild mit Maschinennummer |
| 5 | STOP-Taste (⇒ 5.1) | 12 | Vorderrad |
| 6 | Klappe (⇒ 15.2) | 13 | Beidseitig geschliffenes Mähmesser (⇒ 16.4) |
| 7 | Antriebsrad | 14 | Mähwerk |

3.2 Dockingstation



- 1 Bodenplatte
- 2 Kabelführungen zum Einlegen des Begrenzungsdrahts (⇒ 9.10)
- 3 Netzteil
- 4 Abnehmbare Abdeckung (⇒ 9.2)
- 5 Ladekontakte:
Anschlusskontakte zum
Robotermäher
- 6 Bedienpanel
mit Taste und LED (⇒ 13.1)
- 7 Taste
- 8 LED-Anzeige

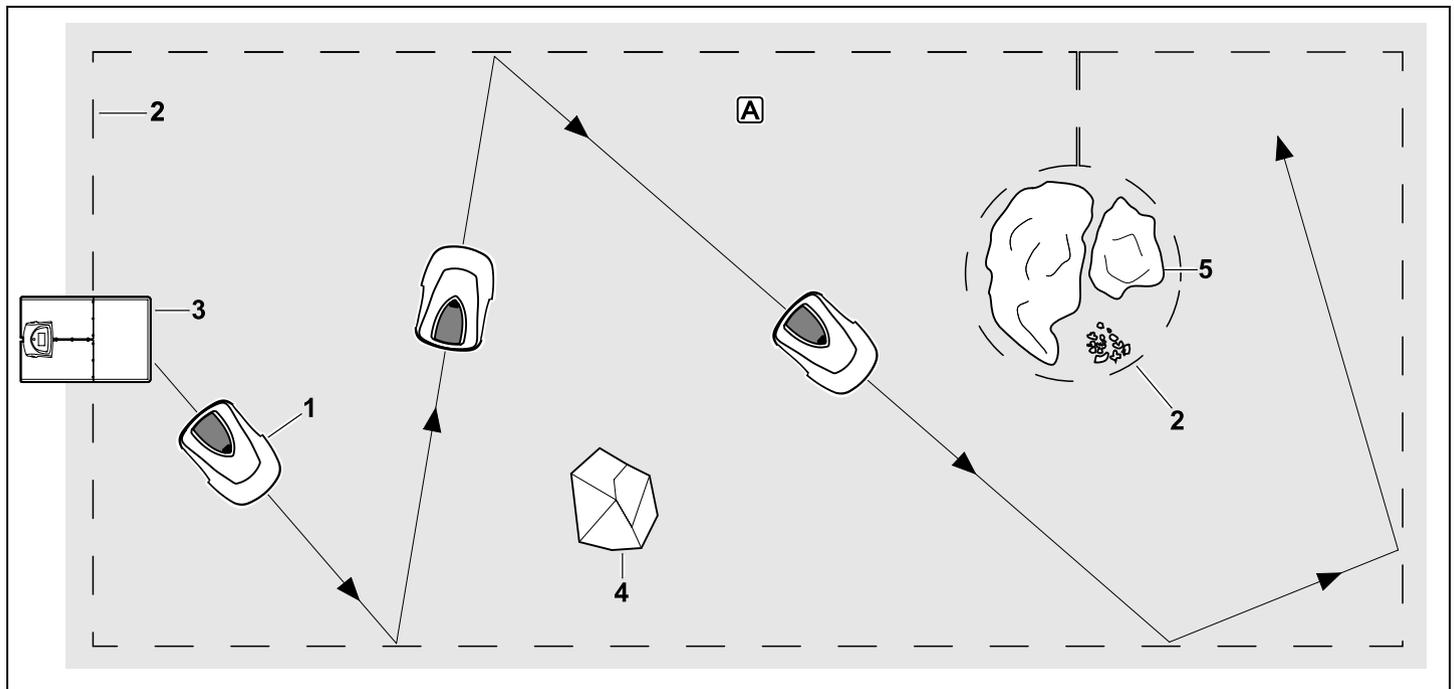
3.3 Display



- 1 Grafikfähiges Display
- 2 Steuerkreuz:
Navigieren in Menüs (⇒ 11.1)
- 3 OK-Taste:
Navigieren in Menüs (⇒ 11.1)
- 4 Zurück-Taste:
Navigieren in Menüs

4. Wie der Robotermäher arbeitet

4.1 Funktionsprinzip



Der Robotermäher (1) ist für die automatische Bearbeitung von Rasenflächen konzipiert. Er mäht den Rasen in zufällig gewählten Bahnen.

Damit der Robotermäher die Grenzen der Mähfläche **A** erkennt, muss ein Begrenzungsdraht (2) um diese Fläche verlegt werden. Diesen durchfließt ein Drahtsignal, das von der Dockingstation (3) erzeugt wird.

Feste Hindernisse (4) in der Mähfläche werden vom Robotermäher mit Hilfe eines Stoßsensors sicher erkannt. Bereiche (5), die der Robotermäher nicht befahren darf, und Hindernisse, an die er nicht anstoßen soll, müssen mit Hilfe des Begrenzungsdrahts von der restlichen Mähfläche abgegrenzt werden.

Bei eingeschalteter Automatik verlässt der Robotermäher **während der Aktivzeiten** (⇒ 14.3) die Dockingstation selbständig und mäht den Rasen. Zum

Aufladen des Akkus fährt der Robotermäher selbständig in die Dockingstation. Anzahl und Dauer der Mäh- und Ladevorgänge innerhalb der Aktivzeiten werden dabei vollautomatisch angepasst. So ist garantiert, dass stets die nötige wöchentliche Mähdauer erreicht wird.

Bei ausgeschalteter Automatik und für Mähvorgänge **unabhängig von Aktivzeiten** kann ein Mähvorgang mit

dem Befehl "Mähen starten" bzw. "Mähen zeitverzögert starten" aktiviert werden. (⇒ 11.5)



Der STIHL Robotermäher kann zuverlässig und störicher in unmittelbarer Nachbarschaft zu anderen Roboterärmern betrieben werden. Das Drahtsignal erfüllt den

Standard der EGMF (Vereinigung der europäischen Gartengerätehersteller) bezüglich der elektromagnetischen Emissionen.

5. Sicherheitseinrichtungen

Das Gerät ist für die sichere Bedienung und zum Schutz vor unsachgemäßer Benutzung mit mehreren Sicherheitseinrichtungen ausgestattet.



Verletzungsgefahr!

Wird bei einer der Sicherheitseinrichtungen ein Defekt festgestellt, darf das Gerät nicht in Betrieb genommen werden. Wenden Sie sich an einen Fachhändler, STIHL empfiehlt den STIHL Fachhändler.

5.1 STOP-Taste

Durch Drücken der roten STOP-Taste auf der Oberseite des Roboterärmers wird der Betrieb des Geräts sofort gestoppt. Das Mähmesser kommt innerhalb von wenigen Sekunden zum Stillstand und im Display erscheint die Meldung "STOP-Taste betätigt". Solange die Meldung aktiv ist, kann der Robotermäher nicht in Betrieb genommen werden und ist in einem sicheren Zustand. (⇒ 24.)

Bei **eingeschalteter Automatik** erfolgt nach Bestätigung der Meldung mit OK eine Abfrage, ob der automatische Betrieb fortgesetzt werden soll.

Bei **Ja** bearbeitet der Robotermäher weiter die Mähfläche nach Mähplan. Bei **Nein** bleibt der Robotermäher in der Mähfläche stehen, die Automatik wird ausgeschaltet. (⇒ 11.5)



Langes Drücken der STOP-Taste aktiviert zusätzlich die Gerätesperre. (⇒ 5.2)

5.2 Gerätesperre

Der Robotermäher muss vor allen Wartungs- und Reinigungsarbeiten, vor dem Transport sowie vor der Überprüfung gesperrt werden.



Bei aktivierter Gerätesperre kann der Robotermäher nicht in Betrieb genommen werden.

Aktivieren der Gerätesperre:

- **STOP-Taste** lang drücken,
- im Menü **Befehle**,
- im Menü **Sicherheit**.

Gerätesperre via Menü Befehle aktivieren:

- Im Menü "Befehle" den Eintrag "iMow sperren" auswählen und mit OK-Taste bestätigen. (⇒ 11.5)

Gerätesperre via Menü Sicherheit aktivieren:

- Im Menü "Einstellungen" das Untermenü "Sicherheit" öffnen. (⇒ 11.16)

- Eintrag "Gerätesperre" wählen und mit OK-Taste bestätigen.

Gerätesperre aufheben:

- Bei Bedarf Gerät mit einem beliebigen Tastendruck aufwecken.
- Robotermäher mit abgebildeter Tastenkombination entsperren. Dazu sind die **OK-Taste** und die **Zurück-Taste** in der am Display abgebildeten Reihenfolge zu drücken.



5.3 Schutzabdeckungen

Der Robotermäher ist mit Schutzabdeckungen ausgestattet, die einen unbeabsichtigten Kontakt mit dem Mähmesser und mit Schnittgut verhindern. Dazu zählt insbesondere die Haube.

5.4 Stoßsensor

Der Robotermäher ist mit einer beweglichen Haube ausgestattet, die als Stoßsensor dient. Er bleibt sofort stehen, wenn er im automatischen Betrieb auf ein festes Hindernis trifft, das eine gewisse Mindesthöhe (8 cm) hat und fest mit dem Untergrund verbunden ist. Anschließend ändert er die Fahrtrichtung und setzt den Mähvorgang fort. Wird der Stoßsensor zu oft ausgelöst, wird zusätzlich das Mähmesser gestoppt.



Der Stoß gegen ein Hindernis erfolgt mit einer gewissen Kraft. Empfindliche Hindernisse bzw. leichte Gegenstände wie kleinere Blumentöpfe können deshalb umgeworfen bzw. beschädigt werden.

STIHL empfiehlt, Hindernisse zu entfernen bzw. mit Sperrflächen auszugrenzen. (⇒ 12.9)

5.5 Anhebeschutz

Wenn der Robotermäher an der Haube angehoben wird, unterbricht er sofort den Mähvorgang. Das Mähmesser kommt innerhalb von wenigen Sekunden zum Stillstand.

5.6 Neigungssensor

Wenn während des Betriebs die erlaubte Hangneigung überschritten wird, ändert der Robotermäher sofort die Fahrtrichtung. Bei einem Überschlag werden der Fahrantrieb und der Mähmotor abgeschaltet.

5.7 Displaybeleuchtung

Während des Betriebs wird die Displaybeleuchtung aktiviert. Durch das Licht ist der Robotermäher auch bei Dunkelheit gut zu erkennen.

5.8 Diebstahlschutz

Bei aktiviertem Diebstahlschutz ertönt nach dem Anheben des Roboterjähers ein Alarmsignal, wenn der PIN-Code nicht innerhalb von einer Minute eingegeben wird. (⇒ 11.16)

Der Robotermäher kann ausschließlich zusammen mit der mitgelieferten Dockingstation betrieben werden. Eine weitere Dockingstation muss mit dem Robotermäher gekoppelt werden. (⇒ 11.16)



STIHL empfiehlt, eine der **Sicherheitsstufen** "Niedrig", "Mittel" oder "Hoch" einzustellen. So ist garantiert, dass Unbefugte den Robotermäher nicht mit anderen Dockingstationen in Betrieb nehmen können bzw. Einstellungen oder die Programmierung verändern.

5.9 GPS-Schutz

Das Modell **RMI 422 PC** ist mit einem GPS-Empfänger ausgestattet. Bei aktiviertem GPS-Schutz wird der Eigentümer des Geräts verständigt, wenn das Gerät außerhalb des Heimbereichs in Betrieb genommen wird. Außerdem wird im Display der PIN-Code abgefragt. (⇒ 14.5)



Empfehlung:
GPS-Schutz immer aktivieren.
(⇒ 11.16)

6. Zu Ihrer Sicherheit

6.1 Allgemein



Bei der Arbeit mit dem Gerät sind diese Unfall-Verhütungsvorschriften unbedingt zu befolgen.



Vor der ersten Inbetriebnahme muss die gesamte Gebrauchsanleitung aufmerksam durchgelesen werden. Bewahren Sie die Gebrauchsanleitung für späteren Gebrauch sorgfältig auf.

Diese Vorsichtsmaßnahmen sind für Ihre Sicherheit unerlässlich, die Auflistung ist jedoch nicht abschließend. Benutzen Sie das Gerät stets mit Vernunft und Verantwortungsbewusstsein und denken Sie daran, dass der Benutzer für Unfälle mit anderen Personen oder deren Eigentum verantwortlich ist.

Der Begriff "Benutzen" umfasst alle Arbeiten am Robotermäher, an der Dockingstation und am Begrenzungsdraht.

Es wird als "Benutzer" definiert:

- Eine Person, die den Robotermäher neu programmiert oder die bestehende Programmierung ändert.
- Eine Person, die Arbeiten am Robotermäher durchführt.
- Eine Person, die das Gerät in Betrieb nimmt oder aktiviert.

- Eine Person, die den Begrenzungsdraht bzw. die Dockingstation installiert oder deinstalliert.

Auch der Gebrauch der **iMow App** fällt unter den Begriff "Benutzen" im Sinn dieser Gebrauchsanleitung.

Benutzen Sie das Gerät nur ausgeruht und bei guter körperlicher sowie geistiger Verfassung. Wenn Sie gesundheitlich beeinträchtigt sind, sollten Sie Ihren Arzt fragen, ob die Arbeit mit dem Gerät möglich ist. Nach der Einnahme von Alkohol, Drogen oder Medikamenten, die das Reaktionsvermögen beeinträchtigen, darf nicht mit dem Gerät gearbeitet werden.

Machen Sie sich mit den Bedienteilen und dem Gebrauch des Geräts vertraut.

Das Gerät darf nur von Personen benutzt werden, die die Gebrauchsanleitung gelesen haben und die mit der Handhabung des Geräts vertraut sind. Vor der erstmaligen Inbetriebnahme muss sich der Benutzer um eine fachkundige und praktische Unterweisung bemühen. Dem Benutzer muss vom Verkäufer oder von einem anderen Fachkundigen erklärt werden, wie das Gerät sicher zu verwenden ist.

Bei dieser Unterweisung sollte dem Benutzer insbesondere bewusst gemacht werden, dass für die Arbeit mit dem Gerät äußerste Sorgfalt und Konzentration notwendig sind.

Auch wenn Sie dieses Gerät vorschriftsmäßig bedienen, bleiben immer Restrisiken bestehen.



Lebensgefahr durch Erstickung!

Erstickungsgefahr für Kinder beim Spielen mit Verpackungsmaterial. Verpackungsmaterial unbedingt von Kindern fernhalten.

Das Gerät darf nur an Personen weitergegeben bzw. verliehen werden, die mit diesem Modell und seiner Handhabung grundsätzlich vertraut sind. Die Gebrauchsanleitung ist Teil des Geräts und muss stets mitgegeben werden.

Sicherstellen, dass der Benutzer körperlich, sensorisch und geistig fähig ist, das Gerät zu bedienen und damit zu arbeiten. Falls der Benutzer körperlich, sensorisch oder geistig eingeschränkt dazu fähig ist, darf der Benutzer nur unter Aufsicht oder nach Anweisung durch eine verantwortliche Person damit arbeiten.

Sicherstellen, dass der Benutzer volljährig ist oder entsprechend nationaler Regelungen unter Aufsicht in einem Beruf ausgebildet wird.



Achtung - Unfallgefahr!



Kinder sind während des Mähbetriebs vom Gerät und der Mähfläche fernzuhalten.



Hunde und andere Haustiere sind während des Mähbetriebs vom Gerät und der Mähfläche fernzuhalten.

Aus Sicherheitsgründen ist jede Veränderung am Gerät, ausgenommen der fachgerechte Anbau von Zubehör und Anbaugeräten, welche von STIHL zugelassen sind, untersagt, außerdem führt dies zur Aufhebung des Garantieanspruchs. Auskunft über

zugelassenes Zubehör und Anbaugeräte erhalten Sie bei Ihrem STIHL Fachhändler.

Insbesondere ist jede Manipulation am Gerät untersagt, welche die Leistung bzw. die Drehzahl der Elektromotoren verändert.

Es dürfen keine Änderungen am Gerät vorgenommen werden, welche zu einer Erhöhung der Geräuschemission führen.

Die Gerätesoftware darf aus Sicherheitsgründen niemals verändert oder manipuliert werden.

Beim Einsatz in öffentlichen Anlagen, Parks, Sportstätten, an Straßen und in land- und forstwirtschaftlichen Betrieben ist besondere Vorsicht erforderlich.

Mit dem Gerät dürfen keine Gegenstände, Tiere oder Personen, insbesondere Kinder, transportiert werden.

Erlauben Sie niemals Personen, insbesondere Kindern, auf dem Robotermäher mitzufahren oder auf ihm zu sitzen.

Achtung – Unfallgefahr!

Der Robotermäher ist zur automatischen Rasenpflege bestimmt. Eine andere Verwendung ist nicht gestattet und kann gefährlich sein oder zu Schäden am Gerät führen.

Wegen körperlicher Gefährdung des Benutzers darf das Gerät für folgende Arbeiten nicht eingesetzt werden (unvollständige Aufzählung):

- zum Trimmen von Büschen, Hecken und Sträuchern,
- zum Schneiden von Rankgewächsen,

- zur Rasenpflege auf Dachbepflanzungen und in Balkonkästen,
- zum Häckseln und Zerkleinern von Baum- und Heckenschnitt,
- zum Reinigen von Gehwegen (Absaugen, Fortblasen),
- zum Einebnen von Bodenerhebungen wie z. B. Maulwurfshügeln.

6.2 Bekleidung und Ausrüstung



Tragen Sie festes Schuhwerk mit griffiger Sohle und arbeiten Sie niemals barfuß oder beispielsweise in Sandalen,

- wenn Sie sich dem Robotermäher während des Betriebs nähern.



Bei der Installation, bei Wartungsarbeiten und allen sonstigen Arbeiten am Gerät und an der Dockingstation geeignete Arbeitskleidung anziehen.

Niemals lose Kleidung tragen, die an beweglichen Teilen hängen bleiben kann – auch keinen Schmuck, keine Krawatten und keine Schals.

Tragen Sie insbesondere eine lange Hose,

- wenn Sie sich dem Robotermäher während des Betriebs nähern.



Bei Wartungs- und Reinigungsarbeiten, bei Drahtverlegearbeiten (Draht verlegen und wieder entfernen) sowie bei der Fixierung der Dockingstation stets feste Handschuhe tragen. Hände insbesondere bei allen Arbeiten am Mähmesser und beim Einschlagen der Fixiernägel sowie der Heringe der Dockingstation schützen.

Lange Haare bei allen Arbeiten am Gerät zusammenbinden und sichern (Kopftuch, Mütze etc.).



tragen.

Beim Einschlagen der Fixiernägel und der Heringe der Dockingstation ist eine geeignete Schutzbrille zu

6.3 Warnung – Gefahren durch elektrischen Strom



Achtung! Stromschlaggefahr!

Besonders wichtig für die elektrische Sicherheit sind ein intaktes Netzkabel und ein intakter Netzstecker am Netzteil. Beschädigte Kabel, Kupplungen und Stecker oder den Vorschriften nicht entsprechende Anschlussleitungen dürfen nicht verwendet werden, um sich nicht der Gefahr eines elektrischen Schlages auszusetzen.



Daher Anschlussleitung regelmäßig auf Anzeichen einer Beschädigung oder Alterung (Brüchigkeit) überprüfen.

Nur Original-Netzteil verwenden.

Das Netzteil darf nicht benutzt werden,

- wenn es beschädigt oder abgenutzt ist,
- wenn Leitungen beschädigt oder abgenutzt sind. Insbesondere ist die Netzanschlussanleitung auf Beschädigung und Alterung zu prüfen.

Wartungs- und Reparaturarbeiten an Netzleitungen und am Netzteil dürfen nur von speziell ausgebildeten Fachleuten durchgeführt werden.

Stromschlaggefahr!

Eine beschädigte Leitung nicht ans Stromnetz anschließen und eine beschädigte Leitung erst berühren, wenn sie vom Stromnetz getrennt ist.

Die Anschlussleitungen am Netzteil dürfen nicht verändert (z. B. gekürzt) werden. Das Kabel zwischen Netzteil und Dockingstation darf nicht verlängert werden.

Netzteil und Kabel nicht dauerhaft auf nassen Untergrund legen.

Stromschlaggefahr!

Beschädigte Kabel, Kupplungen und Stecker oder den Vorschriften nicht entsprechende Anschlussleitungen dürfen nicht verwendet werden.

Achten Sie immer darauf, dass die verwendeten Netzleitungen ausreichend abgesichert sind.

Anschlussleitung an Stecker und Steckbuchse trennen und nicht an den Anschlussleitungen ziehen.

Das Gerät nur an eine Stromversorgung anschließen, die durch eine Fehlerstrom-Schutzeinrichtung mit einem Auslösestrom von höchstens 30 mA geschützt ist. Nähere Auskünfte gibt der Elektroinstallateur.

Wird das Netzteil an eine Stromversorgung außerhalb eines Gebäudes angeschlossen, muss diese Steckdose für den Betrieb im Außenbereich zugelassen sein. Nähere Auskünfte zu den länderspezifischen Vorschriften gibt der Elektroinstallateur.

Wird das Gerät an ein Stromaggregat angeschlossen, ist darauf zu achten, dass es durch Stromschwankungen beschädigt werden kann.

6.4 Akku

Nur Original-Akku verwenden.

Der Akku ist ausschließlich dafür bestimmt, in einem STIHL Roboter mäher fix eingebaut zu werden. Er ist dort optimal geschützt und wird aufgeladen, wenn der Roboter mäher in der Dockingstation steht. Es darf kein anderes Ladegerät verwendet werden. Die Verwendung eines nicht geeigneten Ladegeräts kann zu Stromschlaggefahr, Überhitzung oder Austreten von ätzender Akkuflüssigkeit führen.

Akku niemals öffnen.

Akku nicht fallen lassen.

Keinen defekten oder deformierten Akku verwenden.

Akku außerhalb der Reichweite von Kindern lagern.



Explosionsgefahr!

Akku vor direkter Sonneneinstrahlung, Hitze und Feuer schützen – niemals ins Feuer werfen.



Akku nur in einem Temperaturbereich von -10°C bis max. +50°C einsetzen und lagern.



Akku vor Regen und Feuchtigkeit schützen – nicht in Flüssigkeiten tauchen.



Akku nicht Mikrowellen oder hohem Druck aussetzen.

Akkukontakte niemals mit metallischen Gegenständen verbinden (kurzschließen). Akku kann durch Kurzschluss beschädigt werden.

Nicht benutzten Akku fern von Metallgegenständen (z. B. Nägel, Münzen, Schmuck) halten. Keine metallischen Transportbehälter verwenden – **Explosions- und Brandgefahr!**

Bei falscher Anwendung kann Flüssigkeit aus dem Akku austreten – Kontakt vermeiden! Bei zufälligem Kontakt mit Wasser abspülen. Wenn die Flüssigkeit in die Augen kommt, zusätzlich ärztliche Hilfe in Anspruch nehmen. Austretende Akkuflüssigkeit kann zu Hautreizungen, Verbrennungen und Verätzungen führen.

Keine Gegenstände in die Lüftungsschlitze des Akkus stecken.

Weiterführende Sicherheitshinweise siehe <http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

6.5 Transport des Geräts

Vor jedem Transport, insbesondere vor dem Anheben des Roboter mähers, Gerätesperre aktivieren. (⇒ 5.2)

Das Gerät vor dem Transport auskühlen lassen.

Beim Anheben und Tragen Kontakt mit dem Mähmesser vermeiden. Der Roboter mäher darf nur an beiden Traggriffen angehoben werden, niemals unter das Gerät greifen.

Beachten Sie das Gewicht des Geräts und benutzen Sie bei Bedarf geeignete Verladehilfen (Hebevorrichtungen).

Gerät und mittransportierte Geräteteile (z. B. Dockingstation) auf der Ladefläche mit ausreichend dimensionierten Befestigungsmitteln (Gurte, Seile usw.) an den in dieser Gebrauchsanleitung beschriebenen Befestigungspunkten sichern. (⇒ 21.)

Beachten Sie beim Transport des Geräts regionale gesetzliche Vorschriften, insbesondere was die Ladungssicherheit und den Transport von Gegenständen auf Ladeflächen betrifft.

Akku nicht im Auto liegen lassen und niemals direkter Sonneneinstrahlung aussetzen.

Lithium-Ionen-Akkus müssen beim Transport besonders sorgfältig behandelt werden, insbesondere ist auf Kurzschlussicherheit zu achten. Akku nur im Roboter mäher transportieren.

6.6 Vor der Inbetriebnahme

Es ist sicherzustellen, dass jede Person, die das Gerät benutzt, die Gebrauchsanleitung kennt.

Befolgen Sie die Anweisungen zur Installation von Dockingstation (⇒ 9.1) und Begrenzungsdraht (⇒ 12.).

Der Begrenzungsdraht und das Netzkabel müssen gut auf dem Boden befestigt werden, damit sie keine Stolperfallen darstellen. Eine Verlegung über Kanten (z. B. Gehsteige, Pflastersteinkante) ist zu vermeiden. Bei Verlegung auf Böden, in die die mitgelieferten Fixiernägel nicht eingeschlagen werden können (z. B. Pflastersteine, Gehsteige), ist ein Kabelkanal zu verwenden.

Die ordnungsgemäße Verlegung des Begrenzungsdrahts und des Netzkabels ist regelmäßig zu kontrollieren.

Fixiernägeln immer vollständig einschlagen, um eine Stolpergefahr zu vermeiden.

Die Dockingstation nicht an einer unübersichtlichen Stelle installieren, an der sie zu einer Stolperfalle werden kann (z. B. hinter Hausecken).

Dockingstation möglichst außerhalb der Reichweite von Kriechtieren wie Ameisen oder Schnecken installieren – insbesondere den Bereich um Ameisennester und Kompostieranlagen meiden.

Bereiche, die der Robotermäher nicht gefahrlos befahren kann (z. B. wegen Absturzgefahr), sind durch eine entsprechende Verlegung des Begrenzungsdrahts zu sperren. STIHL empfiehlt, den Robotermäher nur über Rasenflächen und befestigten Wegen (z. B. gepflasterte Einfahrten) in Betrieb zu nehmen.

Der Robotermäher erkennt keine Absturzstellen wie Kanten, Absätze, Swimmingpools oder Teiche. Wird der Begrenzungsdraht entlang von potentiellen Absturzstellen verlegt, ist aus Sicherheitsgründen zwischen dem Begrenzungsdraht und der Gefahrenstelle ein Abstand von mehr als **1 m** einzuhalten.

Überprüfen Sie regelmäßig das Gelände, auf dem das Gerät eingesetzt wird, und entfernen Sie alle Steine, Stöcke, Drähte, Knochen und alle sonstigen Fremdkörper, die von dem Gerät hochgeschleudert werden können.

Nach der Installation des Begrenzungsdrahts insbesondere alle Werkzeuge von der Mähfläche entfernen.

Abgebrochene oder beschädigte Fixiernägeln müssen aus der Grasnarbe herausgezogen und entsorgt werden.

Überprüfen Sie regelmäßig die zu mähende Fläche auf Unebenheiten und entfernen Sie diese.

Benutzen Sie das Gerät niemals, wenn Schutzeinrichtungen beschädigt oder nicht angebaut sind.

Die am Gerät installierten Schalt- und Sicherheitseinrichtungen dürfen nicht entfernt oder überbrückt werden.

Vor dem Gebrauch des Geräts sind defekte sowie abgenutzte und beschädigte Teile zu ersetzen. Unleserliche oder beschädigte Gefahren- und Warnhinweise am Gerät sind zu erneuern. Ihr STIHL Fachhändler hält Ersatzklebeschilder und alle weiteren Ersatzteile bereit.

Vor der Inbetriebnahme ist zu prüfen,

- ob das Gerät im betriebs sicheren Zustand ist. Das bedeutet, dass sich die Abdeckungen, Schutzvorrichtungen und die Klappe an ihrem Platz befinden und in einwandfreiem Zustand sind.
- ob die Dockingstation im betriebs sicheren Zustand ist. Dabei müssen alle Abdeckungen ordnungsgemäß montiert sein und sich in einwandfreiem Zustand befinden.
- ob der elektrische Anschluss des Netzteils an einer vorschriftsmäßig installierten Steckdose erfolgt.
- ob am Netzteil die Isolierung der Anschlussleitung und des Netzsteckers in einwandfreiem Zustand ist.

- ob das gesamte Gerät (Gehäuse, Haube, Klappe, Befestigungselemente, Mähmesser, Messerwelle etc.) weder abgenutzt noch beschädigt ist.
- ob das Mähmesser und die Messerbefestigung in ordnungsgemäßem Zustand sind (sicherer Sitz, Beschädigungen, Verschleiß). (⇒ 16.3)
- ob alle Schrauben, Muttern und andere Befestigungselemente vorhanden bzw. festgezogen sind. Lockere Schrauben und Muttern vor der Inbetriebnahme festziehen (Anziehungsmomente beachten).

Bei Bedarf alle nötigen Arbeiten durchführen bzw. einen Fachhändler aufsuchen. STIHL empfiehlt den STIHL Fachhändler.

6.7 Programmierung

Beachten Sie die kommunalen Vorschriften für die Betriebszeiten von Gartengeräten mit Elektromotor und programmieren Sie die Aktivzeiten dementsprechend. (⇒ 14.3)

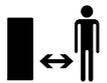
Insbesondere ist die Programmierung auch so anzupassen, dass sich während des Mähbetriebs keine Kinder, Zuschauer oder Tiere auf der zu mähenden Fläche befinden.

Das Ändern der Programmierung mit Hilfe der **iMow App** kann beim Modell **RMI 422 PC** zu Aktivitäten führen, die von anderen Personen nicht erwartet werden. Änderungen im Mähplan sind deshalb vorab allen betroffenen Personen mitzuteilen.

Der Robotermäher darf nicht zeitgleich mit einer Bewässerungsanlage betrieben werden, die Programmierung ist dementsprechend anzupassen.

Stellen Sie sicher, dass am Robotermäher das richtige Datum und die richtige Uhrzeit eingestellt sind. Korrigieren Sie gegebenenfalls die Einstellungen. Falsche Werte können zu unbeabsichtigtem Abfahren des Roboterjähers führen.

6.8 Während des Betriebs



Dritte, insbesondere Kinder und Tiere, aus dem Gefahrenbereich fernhalten.

Erlauben Sie Kindern niemals, sich dem Robotermäher zu nähern oder mit ihm zu spielen.

Das Starten eines Mähvorgangs mit Hilfe der **iMow App** beim Modell **RMI 422 PC** kann für Dritte unerwartet sein. Betroffene Personen sind deshalb vorab über eine mögliche Aktivität des Roboterjähers zu informieren.

Lassen Sie den Robotermäher niemals arbeiten, wenn Sie wissen, dass sich Tiere oder Personen – insbesondere Kinder – in der Nähe aufhalten.

Bei Betrieb des Roboterjähers auf öffentlichen Plätzen sind Schilder mit folgendem Hinweis rund um die Mähfläche anzubringen:

"Warnung! Automatischer Rasenmäher!
Von der Maschine fernhalten! Kinder sind zu beaufsichtigen!"



Achtung – Verletzungsgefahr!
Führen Sie niemals Hände

oder FüÙe an oder unter sich drehende Teile. Berühren Sie niemals das umlaufende Messer.

Vor Gewittern bzw. bei Blitzschlaggefahr Netzteil vom Stromnetz trennen. Der Robotermäher darf dann nicht in Betrieb genommen werden.

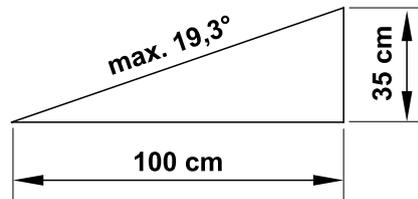
Der Robotermäher darf mit laufendem Elektromotor niemals gekippt und hochgehoben werden.

Versuchen Sie niemals, Einstellungen am Gerät vorzunehmen, solange einer der Elektromotoren läuft.

RMI 422:

Aus Sicherheitsgründen darf das Gerät (RMI 422) nicht an Hängen mit einer Steigung über 19,3° (35 %) eingesetzt werden.

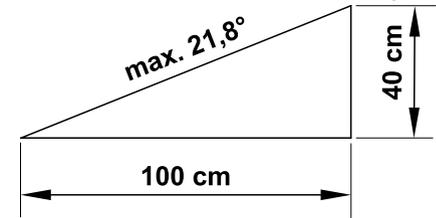
Verletzungsgefahr! 19,3° Hangneigung entsprechen einem vertikalen Anstieg von 35 cm bei 100 cm horizontaler Länge.



RMI 422 P, RMI 422 PC:

Aus Sicherheitsgründen darf das Gerät (RMI 422 P, RMI 422 PC) nicht an Hängen mit einer Steigung über 21,8° (40 %) eingesetzt werden.

Verletzungsgefahr! 21,8° Hangneigung entsprechen einem vertikalen Anstieg von 40 cm bei 100 cm horizontaler Länge.



Achten Sie auf den Nachlauf des Schneidwerkzeuges, der bis zum Stillstand einige Sekunden beträgt.

Drücken Sie während des laufenden Betriebs die **STOP-Taste** (⇒ 5.1),

– bevor Sie die Klappe öffnen.

Aktivieren Sie die **Gerätesperre** (⇒ 5.2),

– bevor Sie das Gerät anheben und tragen,

– bevor Sie das Gerät transportieren,

– bevor Sie Blockierungen lösen oder Verstopfungen beseitigen,

– bevor Arbeiten am Mähmesser durchgeführt werden,

– bevor das Gerät überprüft oder gereinigt wird,

– wenn ein Fremdkörper getroffen wurde oder falls der Robotermäher abnormal stark vibriert. Überprüfen Sie in diesen Fällen das Gerät, insbesondere die Schneideinheit (Messer, Messerwelle, Messerbefestigung), auf Beschädigungen und führen Sie die erforderlichen Reparaturen durch, bevor Sie das Gerät erneut starten und mit ihm arbeiten.

Verletzungsgefahr!

Starkes Vibrieren ist in der Regel ein Hinweis auf eine Störung. Der Robotermäher darf insbesondere mit beschädigter oder verbogener Messerwelle oder mit einem beschädigten bzw. verbogenen Mähmesser nicht in Betrieb genommen werden. Lassen Sie die erforderlichen Reparaturen von einem Fachmann – STIHL empfiehlt den STIHL Fachhändler – durchführen, falls Ihnen die nötigen Kenntnisse fehlen.

Vor dem Verlassen des Geräts sind die Sicherheitseinstellungen des Roboterjäherers so anzupassen, dass er von unbefugten Personen nicht in Betrieb genommen werden kann. (⇒ 5.)

Bei der Bedienung der Maschine und ihrer Peripheriegeräte nicht vorstrecken und immer auf die Einhaltung des Gleichgewichts und einen festen Stand auf Abhängen achten und immer gehen und nicht rennen.

6.9 Wartung und Reparaturen

Vor dem Beginn von Reinigungs-, Reparatur- und Wartungsarbeiten Gerätesperre aktivieren und Robotermäher auf festem, ebenem Untergrund abstellen.



Vor allen Arbeiten an der Dockingstation und am Begrenzungsdraht Netzstecker des Netzteils abziehen.



Robotermäher vor allen Wartungsarbeiten ca. 5 Minuten abkühlen lassen.

Die Netzanschlussleitung darf ausschließlich von autorisierten Elektro-Fachkräften instandgesetzt bzw. erneuert werden.

Nach allen Arbeiten am Gerät ist vor der erneuten Inbetriebnahme die Programmierung des Roboterjäherers zu überprüfen und bei Bedarf zu korrigieren. Insbesondere müssen Datum und Uhrzeit eingestellt werden.

Reinigung:

Das gesamte Gerät muss in regelmäßigen Abständen sorgfältig gereinigt werden. (⇒ 16.2)

Niemals Strahlwasser (insbesondere Hochdruckreiniger) auf Motorteile, Dichtungen, elektrische Bauteile und Lagerstellen richten. Beschädigungen bzw. teure Reparaturen können hier die Folge sein. Das Gerät nicht unter fließendem Wasser (z. B. mit einem Gartenschlauch) reinigen. Benutzen Sie keine aggressiven Reinigungsmittel. Diese können Kunststoffe und Metalle beschädigen, was den sicheren Betrieb Ihres STIHL Geräts beeinträchtigen kann.



Wartungsarbeiten:

Es dürfen nur Wartungsarbeiten durchgeführt werden, die in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben sind, alle anderen Arbeiten von einem Fachhändler ausführen lassen. Sollten Ihnen notwendige Kenntnisse und Hilfsmittel fehlen, wenden Sie sich **immer** an einen Fachhändler. STIHL empfiehlt Wartungsarbeiten und Reparaturen nur vom STIHL Fachhändler durchführen zu lassen.

STIHL Fachhändlern werden regelmäßig Schulungen angeboten und technische Informationen zur Verfügung gestellt.

Verwenden Sie nur Werkzeuge, Zubehöre oder Anbaugeräte, welche von STIHL für dieses Gerät zugelassen sind oder technisch gleichartige Teile, sonst kann die Gefahr von Unfällen mit Personenschäden oder Schäden am Gerät bestehen. Bei Fragen sollten Sie sich an einen Fachhändler wenden.

STIHL Original-Werkzeuge, -Zubehör und -Ersatzteile sind in ihren Eigenschaften optimal auf das Gerät und die Anforderungen des Benutzers abgestimmt. STIHL Original-Ersatzteile erkennt man an der STIHL-Ersatzteilnummer, am Schriftzug STIHL und gegebenenfalls am STIHL Ersatzteilkennzeichen. Auf kleinen Teilen kann das Zeichen auch allein stehen.

Halten Sie Warn- und Hinweisaufkleber stets sauber und lesbar. Beschädigte oder verloren gegangene Aufkleber sind durch neue Originalschilder von Ihrem STIHL Fachhändler zu ersetzen. Falls ein Bauteil durch ein Neuteil ersetzt wird, achten Sie darauf, dass das Neuteil dieselben Aufkleber erhält.

Arbeiten an der Schneideinheit nur mit dicken Arbeitshandschuhen und unter äußerster Vorsicht vornehmen.

Halten Sie alle Schrauben und Muttern, besonders alle Schrauben und Befestigungselemente der Schneideinheit, fest angezogen, damit sich das Gerät in einem sicheren Betriebszustand befindet.

Prüfen Sie das gesamte Gerät regelmäßig, insbesondere vor der Einlagerung (z. B. vor der Winterpause), auf Verschleiß und Beschädigungen. Abgenutzte oder beschädigte Teile sind

aus Sicherheitsgründen sofort auszutauschen, damit sich das Gerät immer in einem sicheren Betriebszustand befindet.

Falls für Wartungsarbeiten Bauteile oder Schutzeinrichtungen entfernt wurden, sind diese umgehend und vorschriftsmäßig wieder anzubringen.

6.10 Lagerung bei längeren Betriebspausen

Vor dem Einlagern

- Akku laden, (⇒ 15.7)
- höchste Sicherheitsstufe einstellen, (⇒ 11.16)
- Gerätesperre aktivieren. (⇒ 5.2)

Stellen Sie sicher, dass das Gerät vor unbefugter Benutzung (z. B. durch Kinder) geschützt ist.

Das Gerät im betriebssicheren Zustand lagern.

Gerät vor der Lagerung (z. B. Winterpause) gründlich reinigen.

Lassen Sie das Gerät ca. 5 Minuten abkühlen, bevor Sie es in einem geschlossenen Raum abstellen.

Der Lagerraum muss trocken, frostsicher und abschließbar sein.

Das Gerät niemals in der Nähe von offenem Feuer bzw. starken Hitzequellen (z. B. Ofen) lagern.

6.11 Entsorgung

Abfallprodukte können den Menschen, Tieren und der Umwelt schaden und müssen deshalb fachgerecht entsorgt werden.

Wenden Sie sich an Ihr Recycling-Center oder Ihren Fachhändler, um zu erfahren, wie Abfallprodukte fachgerecht zu entsorgen sind. STIHL empfiehlt den STIHL Fachhändler.

Stellen Sie sicher, dass ein ausgedientes Gerät einer fachgerechten Entsorgung zugeführt wird. Machen Sie das Gerät vor der Entsorgung unbrauchbar. Um Unfällen vorzubeugen, insbesondere Netzkabel des Netzteils und Akku des Roboterjäähers entfernen.

Verletzungsgefahr durch das Mähmesser!

Lassen Sie auch einen ausgedienten Rasenmäher niemals unbeaufsichtigt. Stellen Sie sicher, dass das Gerät und insbesondere das Mähmesser außerhalb der Reichweite von Kindern aufbewahrt werden.

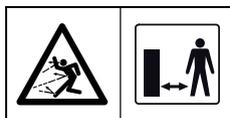
Der Akku muss getrennt vom Gerät entsorgt werden. Es ist sicherzustellen, dass Akkus sicher und umweltgerecht entsorgt werden.

7. Symbolbeschreibung



Warnung!

Vor Inbetriebnahme Gebrauchsanleitung lesen.



Warnung!

Während des Betriebs sicheren Abstand vom Gerät halten.

Dritte aus dem Gefahrenbereich fernhalten.



Warnung!

Gerät sperren, bevor es angehoben wird bzw. bevor Arbeiten an ihm durchgeführt werden.



Warnung!

Nicht auf das Gerät setzen oder steigen.



Warnung!

Niemals das umlaufende Messer berühren.



Warnung!

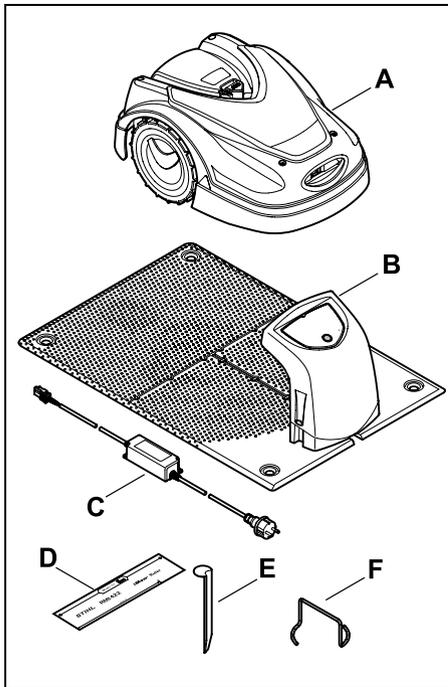
Kinder während des Mähbetriebs vom Gerät und der Mähfläche fernhalten.



Warnung!

Hunde und andere Haustiere während des Mähbetriebs vom Gerät und der Mähfläche fernhalten.

8. Lieferumfang



| Pos. | Bezeichnung | Stk. |
|------|-------------------------------|------|
| A | Robotermäher | 1 |
| B | Dockingstation | 1 |
| C | Netzteil | 1 |
| D | iMow Ruler | 2 |
| E | Hering für Dockingstation | 4 |
| F | Abzieher für Mitnehmerscheibe | 1 |
| - | Gebrauchsanleitung | 1 |

| Pos. | Bezeichnung | Stk. |
|------|-----------------|------|
| - | Gassenschablone | 1 |

9. Erstinbetriebnahme

Für eine einfache, schnelle und robuste Installation die Vorgaben und Hinweise beachten und einhalten, insbesondere den Drahtabstand von 28 cm bei der Verlegung. (⇒ 12.)

Es besteht die Möglichkeit die gemähte Fläche durch einen näher am Rand verlegten Begrenzungsdraht zu vergrößern. (⇒ 12.17) Für eine sichere Funktion ist der Drahtabstand bei der Verlegung an die örtlichen Gegebenheiten anzupassen.

9.1 Hinweise zur Dockingstation

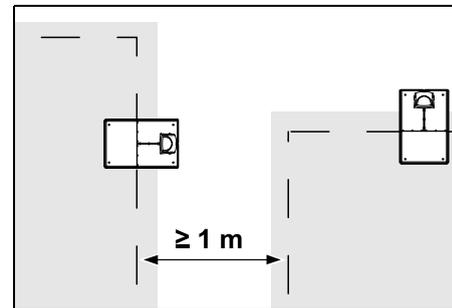
Anforderungen an den Platz der Dockingstation:

- **geschützt, schattig.**
Direkte Sonneneinstrahlung kann zu erhöhten Temperaturen im Gerät und längeren Akku-Ladezeiten führen. Auf der Dockingstation kann ein als Zubehör erhältliches Sonnendach montiert werden. Damit ist der Robotermäher besser vor Witterungseinflüssen geschützt.
- **übersichtlich.**
Die Dockingstation sollte am gewünschten Standort gut zu erkennen sein, damit sie nicht zur Stolperfalle wird.

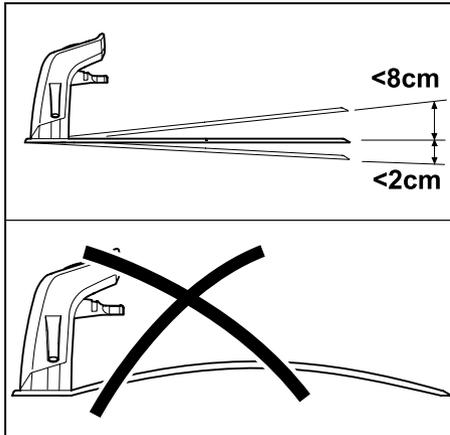
- **in unmittelbarer Nähe einer geeigneten Steckdose.**
Der Netzanschluss darf nur so weit von der Dockingstation entfernt sein, dass die jeweiligen Stromkabel sowohl an der Dockingstation als auch am Netzanschluss angeschlossen werden können – Stromkabel des Netzteils nicht verändern.
Eine Steckdose mit Überspannungsschutz wird empfohlen.
- **frei von Störquellen.**
Metalle, Eisenoxide oder magnetische bzw. elektrisch leitende Materialien oder alte Begrenzungsdraht-Installationen können den Mähbetrieb stören. Das Entfernen dieser Störquellen wird empfohlen.
- **waagrecht und eben.**

Vorbereitende Maßnahmen:

- Rasen vor der ersten Installation mit einem herkömmlichen Rasenmäher mähen (optimale Grashöhe maximal 6 cm).
- Bei hartem und trockenem Untergrund die Mähfläche leicht bewässern, um das Einschlagen der Fixiernägel zu erleichtern.



Mähflächen dürfen nicht überlappen. Es ist ein Mindestabstand von $\geq 1 \text{ m}$ zwischen den Begrenzungsdrähten zweier Mähflächen einzuhalten.

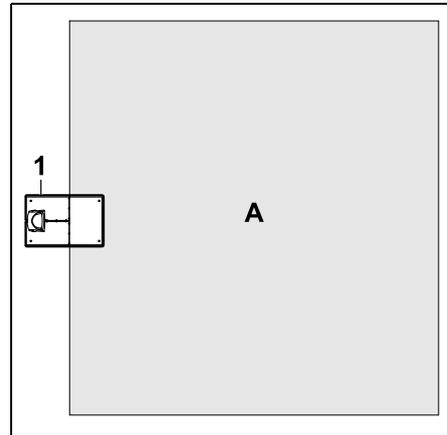


Die Dockingstation darf maximal 8 cm nach hinten und 2 cm nach vorne geneigt sein. Bodenplatte niemals durchbiegen. Unebenheiten unter der Bodenplatte sind zu beseitigen, damit sie vollständig aufliegen kann.

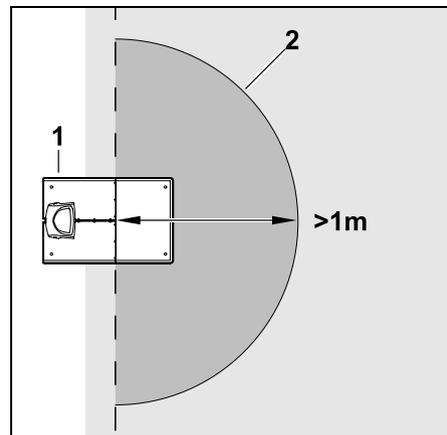
Installationsvarianten:

Die Dockingstation kann intern und extern installiert werden.

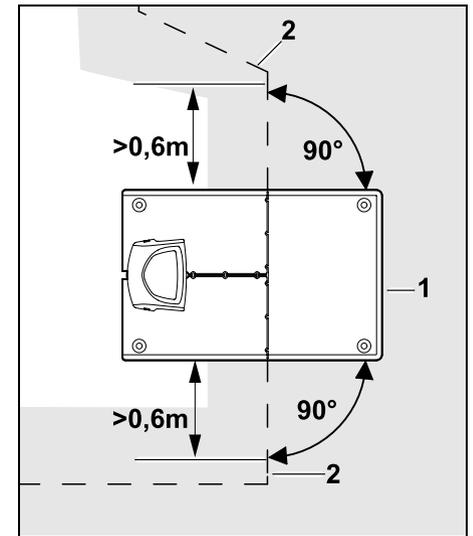
Interne Dockingstation:



Die Dockingstation (1) wird innerhalb der Mähfläche (A), direkt am Rand installiert.

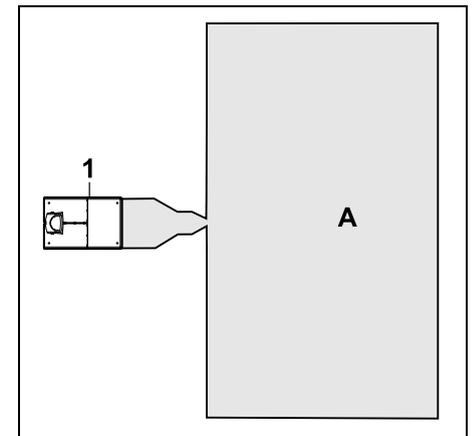


Vor der Dockingstation (1) muss sich eine ebene Freifläche (2) mit mindestens 1 m Radius befinden. Hügel oder Vertiefungen beseitigen.



Vor und nach der Dockingstation (1) Begrenzungsdraht (2) **0,6 m** geradeaus und im rechten Winkel zur Bodenplatte verlegen. Danach mit dem Begrenzungsdraht dem Rand der Mähfläche folgen.

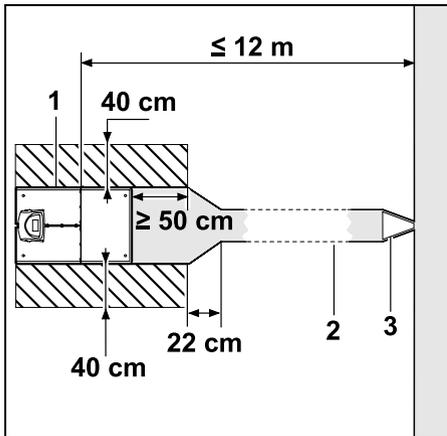
Externe Dockingstation:



Die Dockingstation (1) wird außerhalb der Mähfläche (A) installiert.

i In Kombination mit einer externen Dockingstation müssen für das versetzte Heimfahren **Suchschleifen** installiert werden. (⇒ 12.12)

Platzbedarf externe Dockingstation:



Damit das Ein- und Ausdocken ordnungsgemäß funktionieren, kann die Dockingstation (1) wie abgebildet mit einer Gasse (2) installiert werden. Die Bereiche um die Dockingstation und außerhalb des Begrenzungsdrachts müssen eben und frei befahrbar sein. Hügel oder Vertiefungen beseitigen.

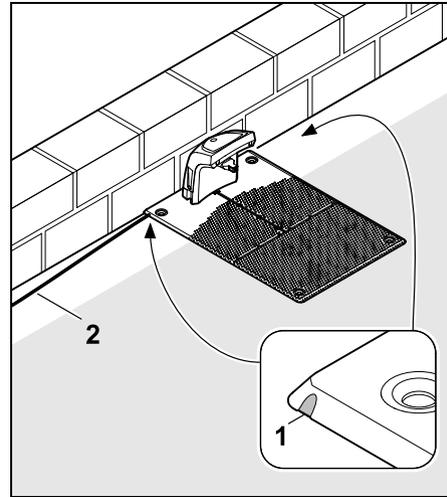
Gasse (2) wird mithilfe der Gassenschablone (3) installiert. (⇒ 12.11)

Mindestabstand von der Bodenplatte zum Gassenanfang: ≥ 50 cm

Breite der Freifläche seitlich: 40 cm

Maximaler Abstand zur Mähfläche: ≤ 12 m

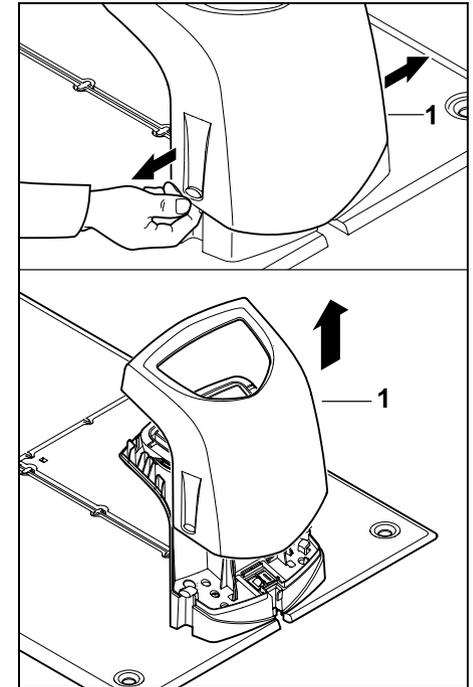
Dockingstation an einer Wand installieren:



Falls die Dockingstation an einer Wand installiert wird, muss in der Bodenplatte mit Hilfe einer Kombizange wahlweise links oder rechts ein Steg (1) ausgebrochen werden, um Platz für das Netzkabel (2) zu schaffen.

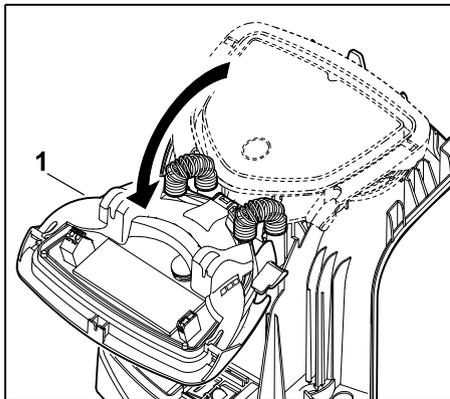
9.2 Anschlüsse der Dockingstation

Abdeckung abnehmen:

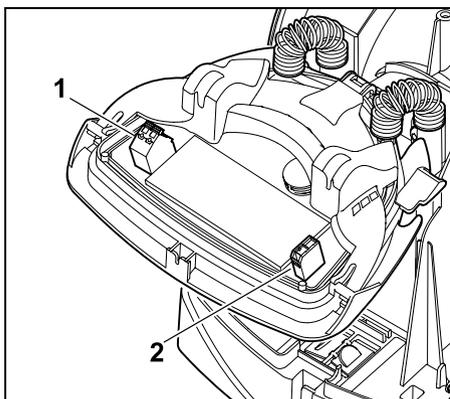


Abdeckung (1) wie abgebildet links und rechts leicht auseinanderziehen und nach oben abnehmen.

Paneel aufklappen:

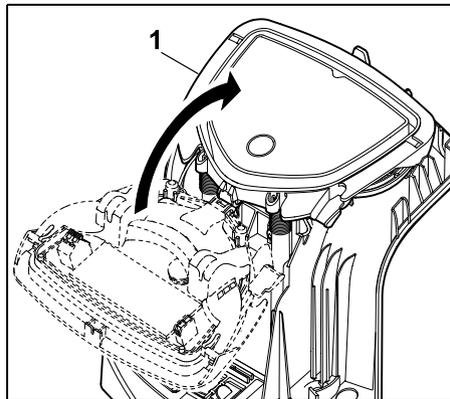


Paneel (1) nach vorne aufklappen. Paneel in aufgeklappter Position halten, weil es aufgrund der Scharnierfedern selbständig zuklappt.



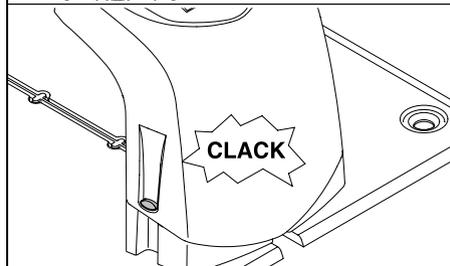
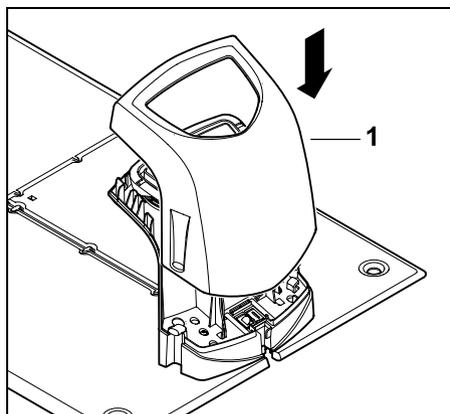
Die Anschlüsse für den Begrenzungsdraht (1) und das Stromkabel (2) sind bei geschlossenem Paneel gegen Witterungseinflüsse geschützt.

Paneel zuklappen:



Paneel (1) nach hinten zuklappen – keine Kabel Einklemmen.

Abdeckung aufsetzen:

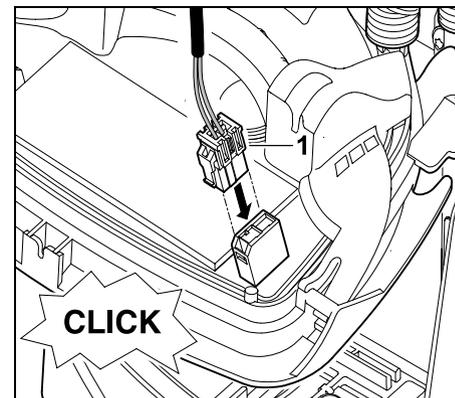


Abdeckung (1) auf Dockingstation aufsetzen und einrasten lassen – keine Kabel Einklemmen.

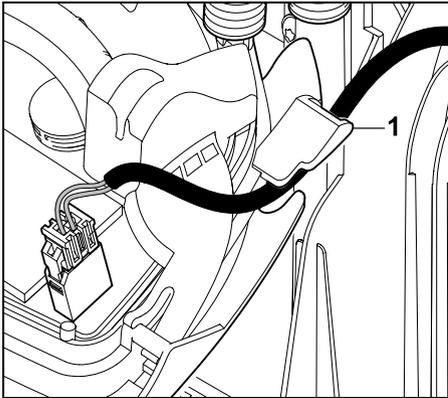
9.3 Netzleitung an der Dockingstation anschließen

i Hinweis: Stecker und Anschlussbuchse müssen sauber sein.

- Abdeckung der Dockingstation abnehmen und Paneel aufklappen. (⇒ 9.2)

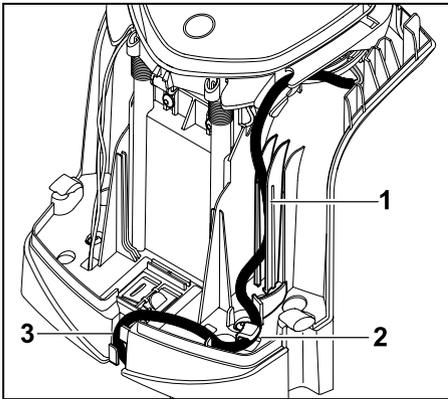


Stecker des Netzteils (1) an Platine der Dockingstation anstecken.



Stromkabel durch die Kabelführung (1) am Panel führen.

- Paneel zuklappen. (⇒ 9.2)

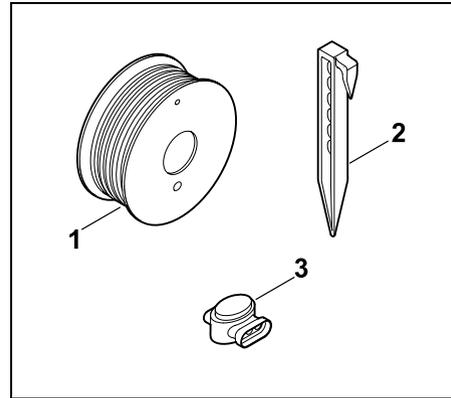


Stromkabel wie abgebildet in die Kabelführung (1) eindrücken und weiter durch die Zugentlastung (2) und den Kabelkanal (3) zum Netzteil führen.

- Abdeckung der Dockingstation schließen. (⇒ 9.2)

9.4 Installationsmaterial

Falls der Begrenzungsdraht nicht vom Fachhändler verlegt wird, ist zusätzliches, nicht im Lieferumfang enthaltenes Installationsmaterial nötig, um den Robotermäher in Betrieb nehmen zu können. (⇒ 18.)



Die Installationskits enthalten Begrenzungsdraht auf Rolle (1) sowie Fixiernägel (2) und Drahtverbinder (3). Im Lieferumfang der Installationskits können noch zusätzliche Teile enthalten sein, die für die Installation nicht benötigt werden.

9.5 Schnitthöhe einstellen

i Stellen Sie die Schnitthöhe in den ersten Wochen, solange bis der Begrenzungsdraht ins Gras eingewachsen ist, mindestens auf **Stufe 4**, um den Begrenzungsdraht nicht zu beschädigen und einen sicheren Betrieb zu gewährleisten.

Die Stufen 1, 2 und 3 sind Sonderhöhen für sehr ebene Rasenflächen (Bodenebenheiten < +/- 1 cm).

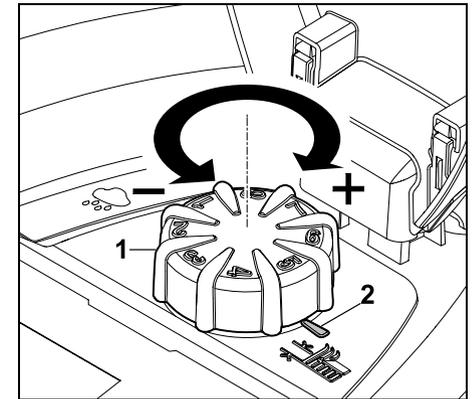
Kleinste Schnitthöhe:

Stufe 1 (20 mm)

Größte Schnitthöhe:

Stufe 8 (60 mm)

- Klappe öffnen. (⇒ 15.2)



Drehknopf (1) verdrehen. Die Markierung (2) zeigt auf die eingestellte Schnitthöhe.

i Der Drehknopf kann nach oben vom Verstellelement abgezogen werden. Diese Konstruktion dient der Sicherheit (so ist garantiert, dass das Gerät nicht am Drehknopf angehoben und getragen wird) bzw. zum Schutz einer Änderung der Schnitthöhe durch unbefugte Personen.

9.6 Hinweise zur ersten Installation

Zur Installation des Robotermähers steht ein Installationsassistent zur Verfügung. Dieses Programm führt Sie durch den gesamten Prozess der ersten Installation:



- Sprache, Datum, Uhrzeit einstellen
- Dockingstation installieren
- Begrenzungsdraht verlegen
- Begrenzungsdraht anschließen
- Robotermäher und Dockingstation koppeln
- Installation prüfen
- Robotermäher programmieren
- Erstinstallation abschließen

Der Installationsassistent muss vollständig abgearbeitet werden, erst danach ist der Robotermäher einsatzbereit.

i Der Installationsassistent wird nach einem Reset (Rücksetzen auf Werkseinstellungen) erneut aktiviert. (⇒ 11.17)

Vorbereitende Maßnahmen:

- Rasen vor der ersten Installation mit einem herkömmlichen Rasenmäher mähen (optimale Grashöhe maximal 6 cm).
- Bei hartem und trockenem Untergrund die Mähfläche leicht bewässern, um das Einschlagen der Fixiernägel zu erleichtern.
- **RMI 422 PC:**
Der Robotermäher muss vom STIHL Fachhändler aktiviert und der E-mail-Adresse des Besitzers zugeordnet werden. (⇒ 10.)

i Bei der Bedienung der Menüs die Anleitung im Kapitel "Bedienhinweise" beachten. (⇒ 11.1)

Mit dem **Steuerkreuz** werden Optionen, Menüpunkte bzw. Schaltflächen ausgewählt.

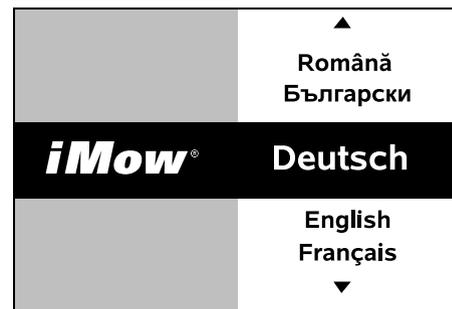
Mit der **OK-Taste** wird ein Untermenü geöffnet bzw. eine Auswahl bestätigt.

Mit der **Zurück-Taste** verlässt man das aktive Menü bzw. springt im Installationsassistenten einen Schritt zurück.

Treten während der ersten Installation Fehler oder Störungen auf, erscheint eine entsprechende Meldung im Display. (⇒ 24.)

9.7 Sprache, Datum, Uhrzeit einstellen

- Drücken einer beliebigen Taste am Display aktiviert das Gerät und somit den Installationsassistenten.



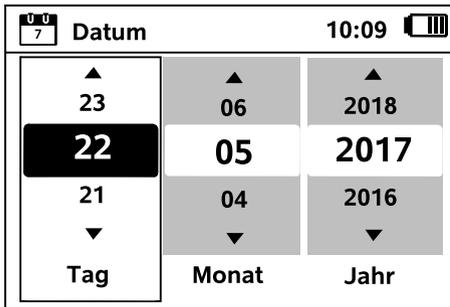
Gewünschte Displaysprache wählen und mit OK-Taste bestätigen.



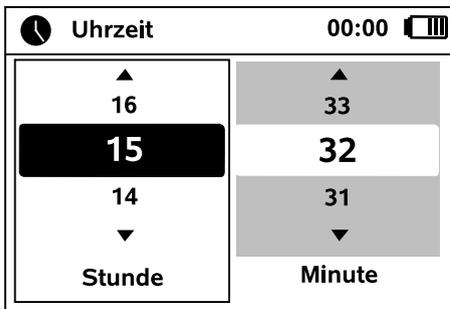
Sprachauswahl mit der OK-Taste bestätigen bzw. "Ändern" auswählen und Sprachauswahl wiederholen.



- Falls erforderlich, die 9-stellige Seriennummer des Robotermähers eingeben. Diese Nummer ist auf dem Typenschild abgedruckt (siehe Gerätebeschreibung). (⇒ 3.1)



Aktuelles Datum mit Hilfe des Steuerkreuzes einstellen und mit der OK-Taste bestätigen.



Aktuelle Uhrzeit mit Hilfe des Steuerkreuzes einstellen und mit der OK-Taste bestätigen.

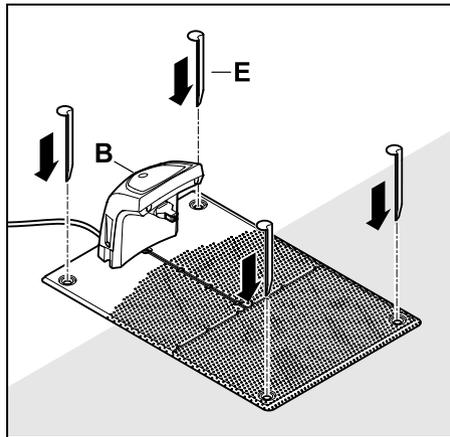


9.8 Dockingstation installieren

i Kapitel "Hinweise zur Dockingstation" (⇒ 9.1) und Installationsbeispiele (⇒ 27.) in dieser Gebrauchsanleitung beachten.



- Stromkabel an der Dockingstation anstecken. (⇒ 9.3)
- Bei Installation der Dockingstation an einer Wand Stromkabel unter der Bodenplatte verlegen. (⇒ 9.1)



Dockingstation (B) am gewünschten Standort mit vier Heringen (E) fixieren.

- Das Netzteil außerhalb der Mähfläche, geschützt vor direkter Sonneneinstrahlung, Feuchtigkeit und Nässe installieren – bei Bedarf an einer Wand befestigen.

! Eine ordnungsgemäße Funktion des Netzteils ist nur bei einer **Umgebungstemperatur** zwischen **0° C** und **50° C** gegeben.

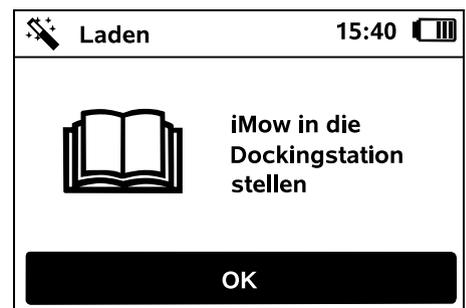
- Alle Stromkabel außerhalb der Mähfläche, insbesondere auch außerhalb der Reichweite des Mähmessers, verlegen und am Boden fixieren oder in einem Kabelkanal verstauen.
- Stromkabel im Nahbereich der Dockingstation ausrollen, um Störungen des Drahtsignals zu vermeiden.
- Netzstecker anstecken.

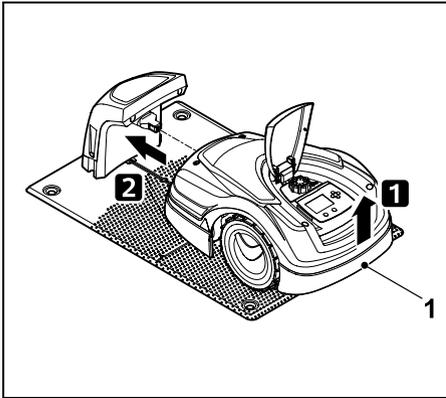
i Auf der Dockingstation blinkt die rote LED schnell, solange kein Begrenzungsdraht angeschlossen ist. (⇒ 13.1)

- Nach Abschluss der Arbeiten OK-Taste drücken.



i **Bei externer Dockingstation:** Nach Abschluss der Erstinstallation mindestens einen Startpunkt außerhalb der Gasse zur Dockingstation festlegen. Starthäufigkeit so definieren, dass 0 von 10 Mähvorgänge (0/10) bei der Dockingstation (Startpunkt 0) gestartet werden. (⇒ 11.15)





Robotermäher am Tragegriff (1) etwas anheben, um die Antriebsräder zu entlasten. Gerät auf die Vorderräder aufgestützt in die Dockingstation schieben.

Danach OK-Taste am Display drücken.



i Falls der Akku entladen ist, erscheint nach dem Eindocken im rechten oberen Eck des Displays statt dem Akkusymbol ein Netzstecker-Symbol und der Akku wird geladen, während der Begrenzungsdraht verlegt wird. (⇒ 15.7)

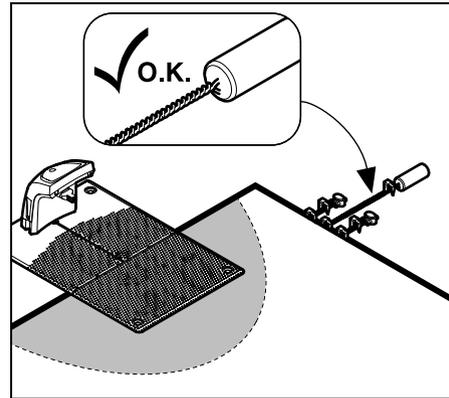


9.9 Begrenzungsdraht verlegen

i Vor der Drahtverlegung das gesamte Kapitel "Begrenzungsdraht" lesen und beachten. (⇒ 12.)

Insbesondere Verlegung **planen**, **Drahtabstände** beachten, **Sperrflächen**, **Drahtreserven**, **Verbindungsstrecken**, **Nebenflächen** und **Gassen** im Zuge der Verlegung mit installieren.

Bei Mähflächen < 100 m² oder einer Drahtlänge von < 175 m muss das Zubehör **AKM 100** zusammen mit dem Begrenzungsdraht installiert werden.



i Nur Original-Fixiernägel und Original-Begrenzungsdraht verwenden. Installationskits mit dem nötigen Installationsmaterial sind als Zubehör beim STIHL Fachhändler erhältlich. (⇒ 18.)

Drahtverlegung in die Gartenzeichnung einzeichnen. Inhalt der Skizze:

- **Kontur der Mähfläche** mit wichtigen Hindernissen, Grenzen und allfälligen Sperrflächen, in denen der Robotermäher nicht arbeiten darf. (⇒ 27.)
- Position der **Dockingstation** (⇒ 9.1)
- Lage des **Begrenzungsdrahts**
Der Begrenzungsdraht wächst nach kurzer Zeit in den Boden ein und ist nicht mehr zu sehen. Insbesondere die Verlegung des Drahts um Hindernisse vermerken.

- Lage der **Drahtverbinder**
Die verwendeten Drahtverbinder sind nach kurzer Zeit nicht mehr zu sehen. Ihre Position ist zu notieren, um sie bei Bedarf tauschen zu können. (⇒ 12.16)

Der Begrenzungsdraht muss in einer durchgehenden Schleife um die gesamte Mähfläche verlegt werden.

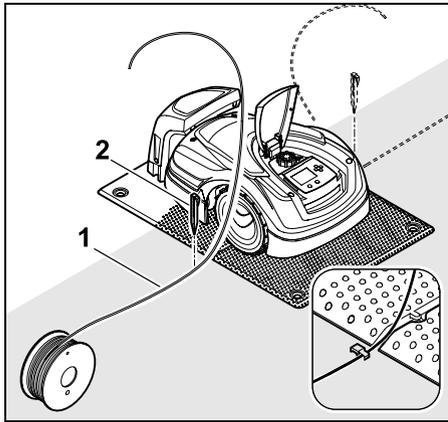
Maximale Länge: **500 m**

i Der Robotermäher darf an keinem Punkt mehr als 17 m vom Begrenzungsdraht entfernt sein, da sonst das Drahtsignal nicht mehr erkennbar ist.

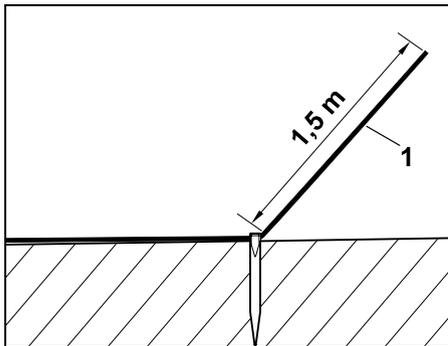


Begrenzungsdraht ausgehend von der Dockingstation verlegen. Es ist dabei zwischen einer **internen Dockingstation** und einer **externen Dockingstation** zu unterscheiden.

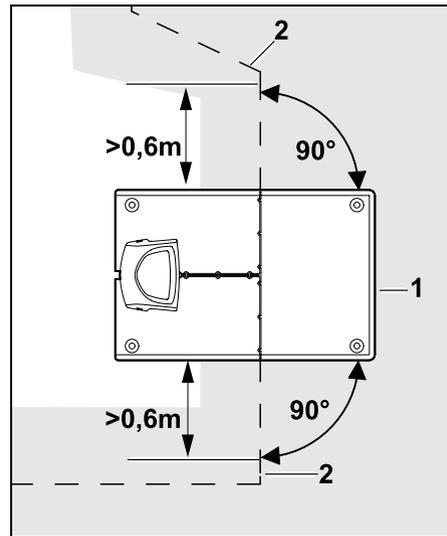
Start bei interner Dockingstation:



Begrenzungsdraht (1) **links** oder **rechts** neben der Bodenplatte, direkt neben einem Drahtauslass mit einem Fixiernagel (2) am Boden befestigen.



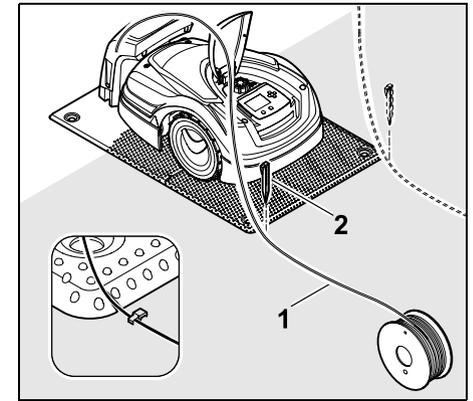
Ein freies Drahtende (1) von ca. **1,5 m** Länge vorsehen.



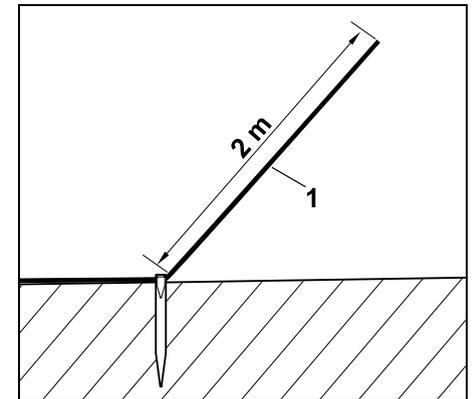
Vor und nach der Dockingstation (1) Begrenzungsdraht (2) **0,6 m** geradeaus und im rechten Winkel zur Bodenplatte verlegen. Danach mit dem Begrenzungsdraht dem Rand der Mähfläche folgen.

i Wenn das versetzte Heimfahren (Korridor) genutzt wird, muss der Begrenzungsdraht vor und nach der Dockingstation mindestens **1,5 m** geradeaus und im rechten Winkel zur Bodenplatte verlegt werden. (⇒ 11.14)

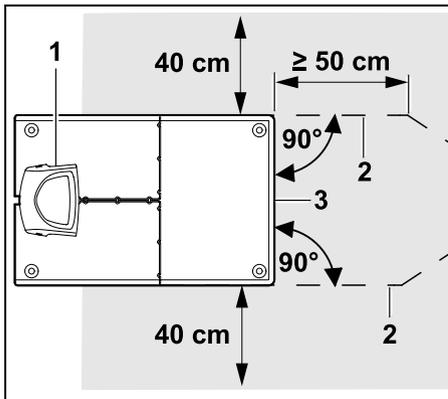
Start bei externer Dockingstation:



Begrenzungsdraht (1) **links** oder **rechts** hinter der Bodenplatte, direkt neben einem Drahtauslass mit einem Fixiernagel (2) am Boden befestigen.



Ein freies Drahtende (1) von ca. **2 m** Länge vorsehen.

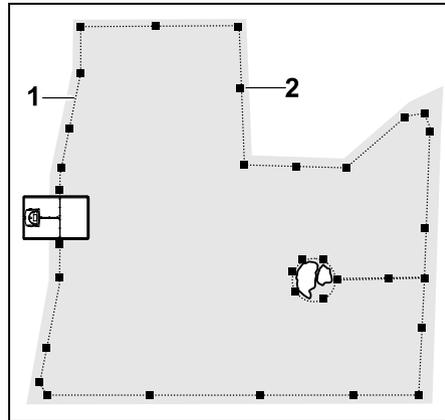


Vor und nach der Dockingstation (1) Begrenzungsdraht (2) mit 50 cm Abstand im rechten Winkel zur Bodenplatte verlegen. Anschließend kann eine Gasse installiert (⇒ 12.11) oder mit dem Begrenzungsdraht dem Rand der Mähfläche gefolgt werden.

Seitlich neben der Bodenplatte (3) muss eine Fläche mit einer Mindestbreite von 40 cm frei befahrbar sein.

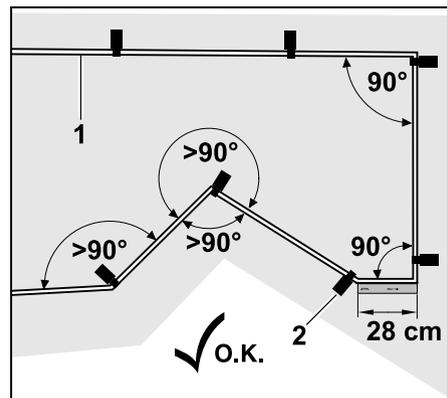
i Weitere Informationen zur Installation der externen Dockingstation sind im Kapitel Installationsbeispiele angeführt. (⇒ 27.)

Drahtverlegung in der Mähfläche:



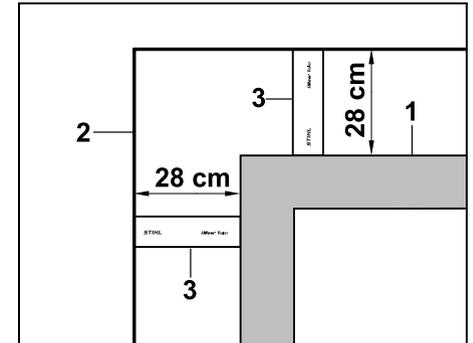
Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche und um eventuell vorhandene Hindernisse (⇒ 12.9) verlegen und mit Fixiernägeln (2) am Boden festmachen. Abstände mit Hilfe des iMow Ruler kontrollieren. (⇒ 12.5)

i Der Robotermäher darf an keinem Punkt mehr als 17 m vom Begrenzungsdraht entfernt sein, da sonst das Drahtsignal nicht mehr erkennbar ist.



Die Verlegung in spitzen Winkeln (kleiner als 90°) ist zu vermeiden. In spitz zulaufenden Rasenecken Begrenzungsdraht (1) wie abgebildet mit Fixiernägeln (2) am Boden befestigen. (⇒ 12.6)

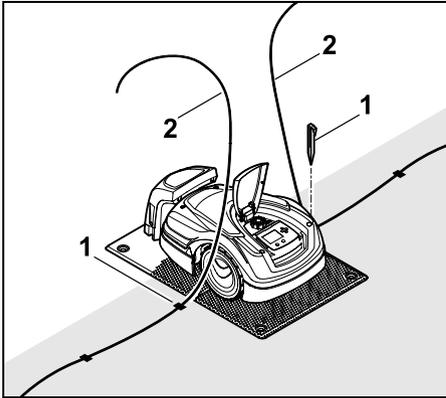
Nach einer 90°-Ecke muss mindestens die Länge eines iMow Ruler gerade verlegt werden, bevor die nächste Ecke installiert wird.



Bei der Verlegung um hohe Hindernisse wie Mauerecken oder Hochbeete (1) muss in den Ecken der Drahtabstand eingehalten werden, damit der Robotermäher nicht am Hindernis streift. Begrenzungsdraht (2) mit Hilfe des iMow Ruler (3) wie abgebildet verlegen.

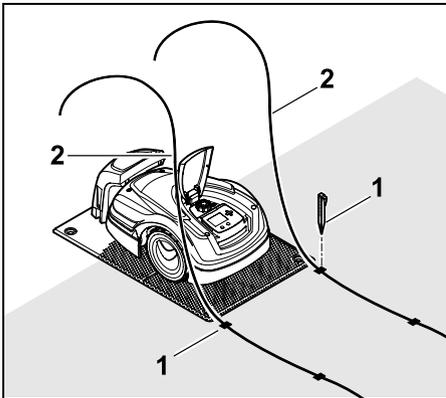
- Begrenzungsdraht bei Bedarf mit den mitgelieferten Drahtverbindern verlängern. (⇒ 12.16)
- Bei mehreren zusammenhängenden Mähflächen Nebenflächen installieren (⇒ 12.10) bzw. Mähflächen mit Gassen verbinden. (⇒ 12.11)

Letzter Fixiernagel bei interner Dockingstation:



Den letzten Fixiernagel (1) links bzw. rechts neben der Bodenplatte, direkt neben dem Drahtauslass einschlagen. Begrenzungsdraht (2) auf ca. 1,5 m freie Länge abschneiden.

Letzter Fixiernagel bei externer Dockingstation:



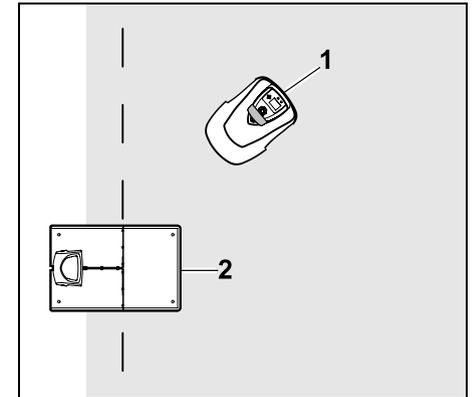
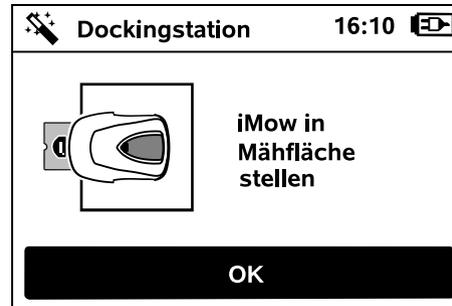
Den letzten Fixiernagel (1) links bzw. rechts hinter der Bodenplatte, direkt neben dem Drahtauslass einschlagen. Begrenzungsdraht (2) auf ca. 2 m freie Länge abschneiden.

Drahtverlegung abschließen:

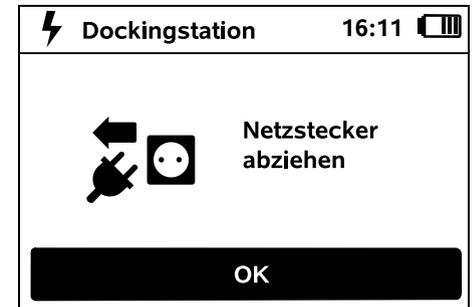
- Fixierung des Begrenzungsdrahts am Boden kontrollieren, als Richtwert genügt ein Fixiernagel pro Meter. Der Begrenzungsdraht muss immer auf der Rasenfläche aufliegen. Fixiernägel ganz einschlagen.
- Nach Abschluss der Arbeiten **OK**-Taste drücken.

! Falls der Akku zum Abarbeiten der restlichen Schritte des Installationsassistenten zu wenig geladen ist, wird eine entsprechende Meldung angezeigt. In diesem Fall Roboter mäher in der Dockingstation stehen lassen und den Akku weiter aufladen. Der Sprung in den nächsten Schritt des Installationsassistenten mit der OK-Taste ist erst möglich, wenn die nötige Akkuspannung erreicht ist.

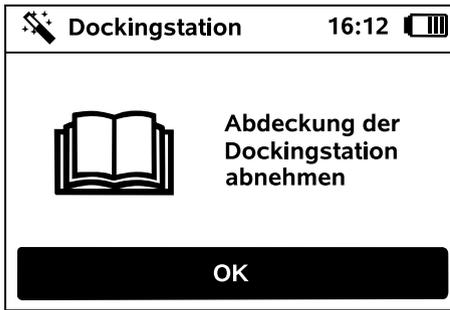
9.10 Begrenzungsdraht anschließen



Roboter mäher (1) wie abgebildet hinter der Dockingstation (2) innerhalb der Mähfläche abstellen, anschließend OK-Taste drücken.



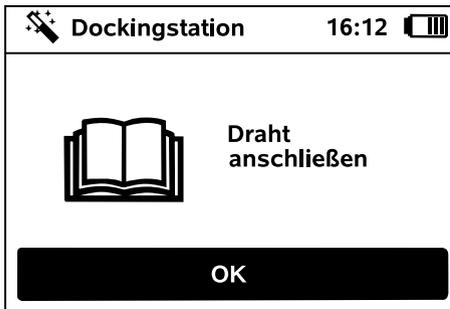
Stecker des Netzteils vom Stromnetz trennen, anschließend OK-Taste drücken.



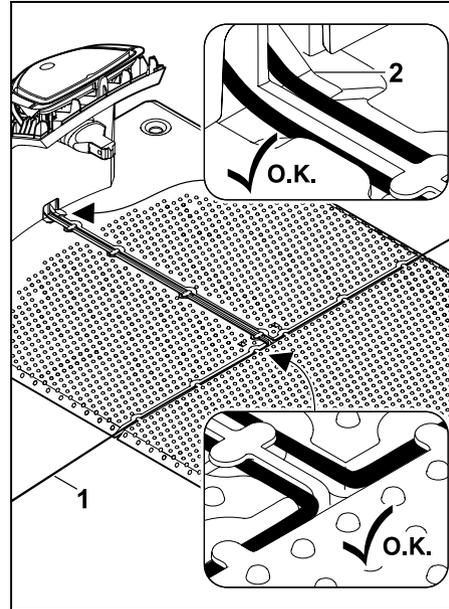
Abdeckung abnehmen. (⇒ 9.2)

OK-Taste drücken.

OK

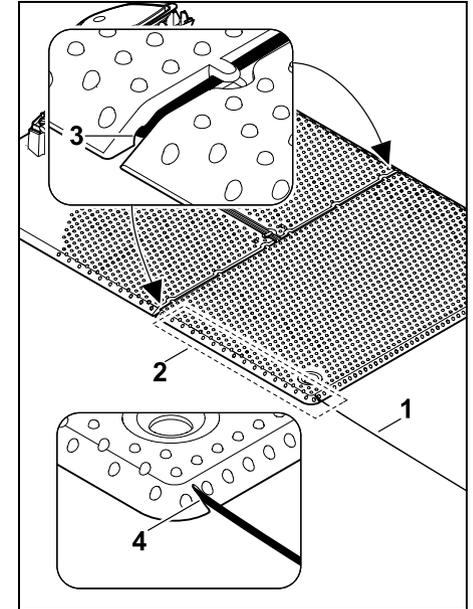


Begrenzungsdraht bei interner Dockingstation:

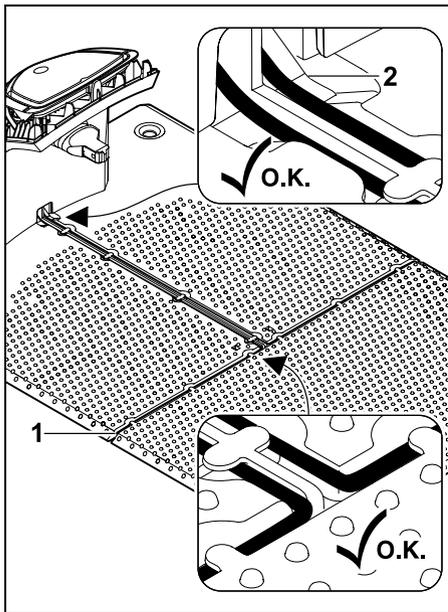


Begrenzungsdraht (1) in Kabelführungen der Bodenplatte einlegen und durch Sockel (2) fädeln.

Begrenzungsdraht bei externer Dockingstation:



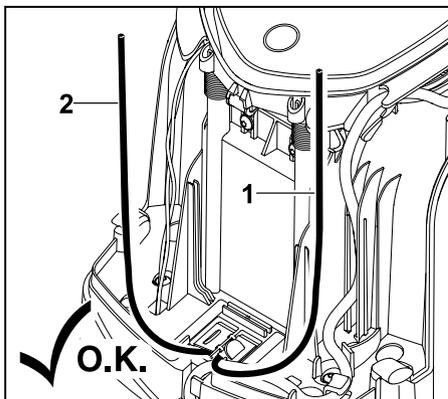
Begrenzungsdraht (1) im Bereich (2) unter der Bodenplatte verlegen. Dazu Draht in die Drahtauslässe (3, 4) einfädeln – bei Bedarf Heringe lockern.



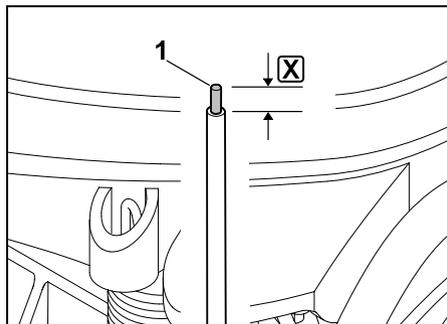
Begrenzungsdraht (1) in Kabelführungen der Bodenplatte einlegen und durch Sockel (2) fädeln.

Begrenzungsdraht anschließen:

i Hinweis:
Auf saubere Kontakte (nicht korrodiert, verschmutzt, ...) achten.

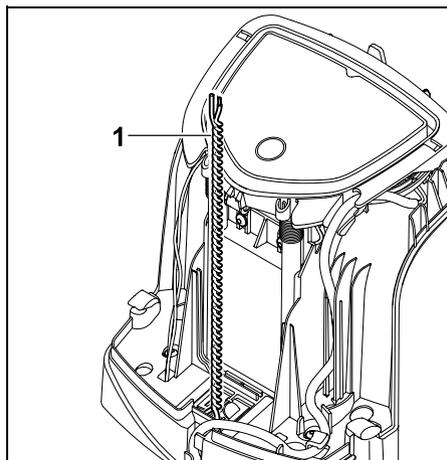


Linkes Drahtende (1) und rechtes Drahtende (2) auf dieselbe Länge kürzen. Länge vom Drahtauslass bis zum Drahtende: **40 cm**



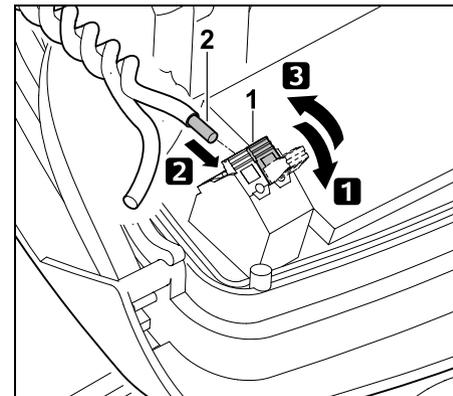
Linkes Drahtende (1) mit einem geeigneten Werkzeug auf die angegebene Länge **X** abisolieren und Drahtlitze verdrillen.

X = 10-12 mm

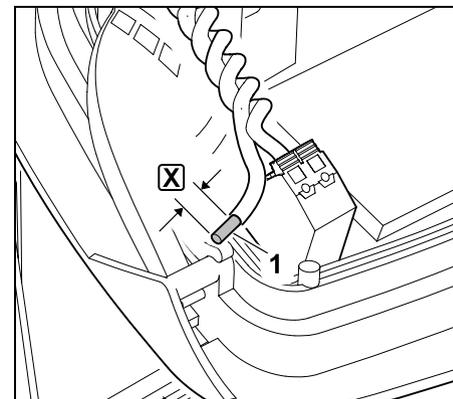


Freie Drahtenden (1) wie abgebildet miteinander verdrillen.

- Panel aufklappen und halten. (⇨ 9.2)

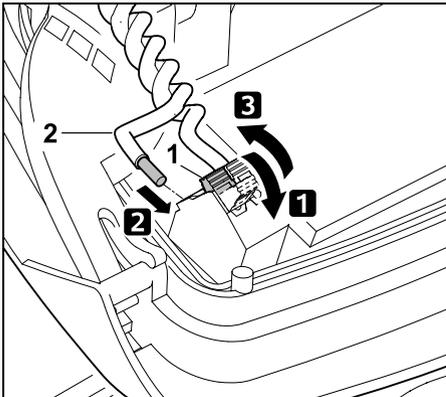


- 1** Linken Klemmhebel (1) aufklappen.
- 2** Abisoliertes Drahtende (2) bis zum Anschlag in den Klemmblock einführen.
- 3** Klemmhebel (1) schließen.

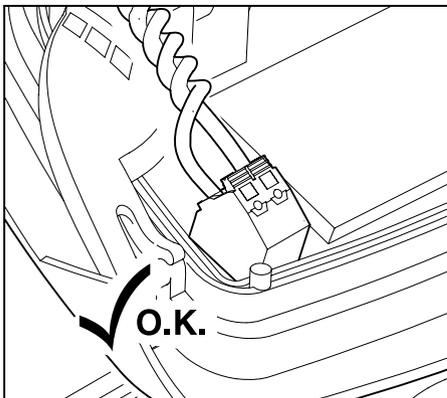


Rechtes Drahtende (1) mit einem geeigneten Werkzeug auf die angegebene Länge **X** abisolieren und Drahtlitze verdrillen.

X = 10-12 mm

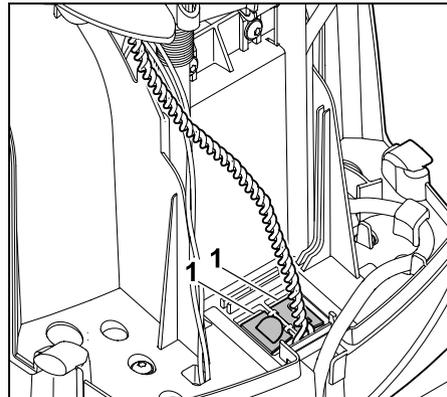


- 1** Rechten Klemmhebel (1) aufklappen.
- 2** Abisoliertes Drahtende (2) bis zum Anschlag in den Klemmblock einführen.
- 3** Klemmhebel (1) schließen.



Sitz der Drahtenden im Klemmblock kontrollieren: Die beiden Drahtenden müssen fest fixiert sein.

- Paneel zuklappen. (⇒ 9.2)



Abdeckungen des Kabelkanals (1) schließen.

- Nach Abschluss der Arbeiten OK-Taste drücken.



Abdeckung montieren. (⇒ 9.2)

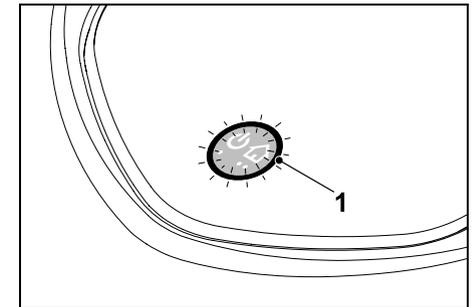
OK-Taste drücken.

OK



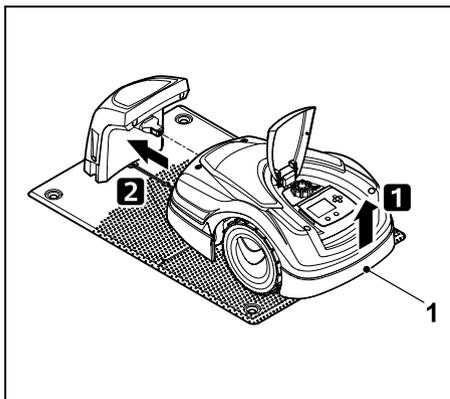
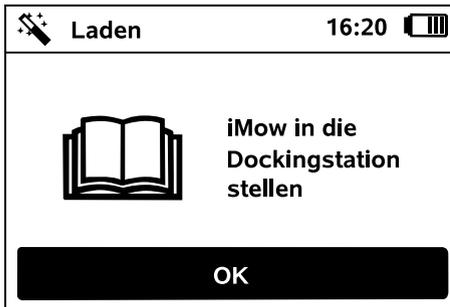
Stecker des Netzteils an Stromnetz anschließen, anschließend OK-Taste drücken.

OK



Wenn der Begrenzungsdraht korrekt installiert und die Dockingstation an das Stromnetz angeschlossen ist, leuchtet die LED (1).

i Das Kapitel "Bedienelemente der Dockingstation" beachten, insbesondere wenn die LED nicht wie beschrieben leuchtet. (⇒ 13.1)



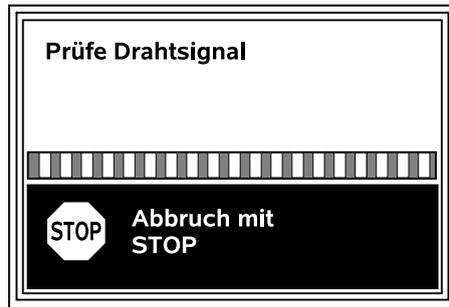
Robotermäher am Tragegriff (1) etwas anheben, um die Antriebsräder zu entlasten. Gerät auf die Vorderräder aufgestützt in die Dockingstation schieben.

Danach OK-Taste am Display drücken.



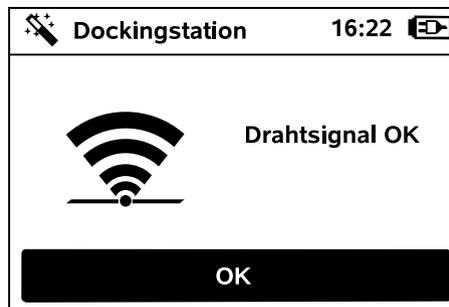
9.11 Robotermäher und Dockingstation koppeln

i Der Robotermäher kann erst in Betrieb genommen werden, wenn er das von der Dockingstation ausgesandte Drahtsignal ordnungsgemäß empfängt. (⇒ 11.16)



Das Prüfen des Drahtsignals kann mehrere Minuten dauern. Mit der roten STOP-Taste auf der Geräteoberseite wird das Koppeln abgebrochen, der vorige Schritt des Installationsassistenten wird aufgerufen.

Normaler Empfang



Drahtsignal OK:

Im Display wird der Text "Drahtsignal OK" angezeigt. Der Robotermäher und die Dockingstation sind ordnungsgemäß gekoppelt.



Erstinstallation durch Drücken der OK-Taste fortsetzen.



i **RMI 422 PC:** Nach dem erfolgreichen Koppeln wird der Energiemodus "Standard" aktiviert. (⇒ 11.11)

Gestörter Empfang

Der Robotermäher empfängt **kein Drahtsignal:** Im Display wird der Text "Kein Drahtsignal" angezeigt.



Der Robotermäher empfängt ein **gestörtes Drahtsignal:** Im Display wird der Text "Drahtsignal prüfen" angezeigt.



Der Robotermäher empfängt ein **verpolttes Drahtsignal:** Im Display wird der Text "Anschlüsse vertauscht oder iMow außerhalb" angezeigt.



Mögliche Ursache:

- Temporäre Störung
- Robotermäher ist nicht eingedockt
- Begrenzungsdraht verpolt (seitenverkehrt) angeschlossen
- Dockingstation ist ausgeschaltet bzw. nicht am Stromnetz angeschlossen
- mangelhafte Steckverbindungen
- Mindestlänge Begrenzungsdraht unterschritten
- ein aufgewickeltes Netzkabel im Nahbereich der Dockingstation
- Begrenzungsdrahtenden zu lange oder nicht ausreichend miteinander verdrillt
- Bruch des Begrenzungsdrahts
- Fremdsignale wie ein Mobiltelefon oder das Signal einer anderen Dockingstation
- stromführende Erdkabel, Stahlbeton oder störende Metalle im Boden unter der Dockingstation

- maximale Länge des Begrenzungsdrahts überschritten (⇒ 12.1)

Abhilfe:

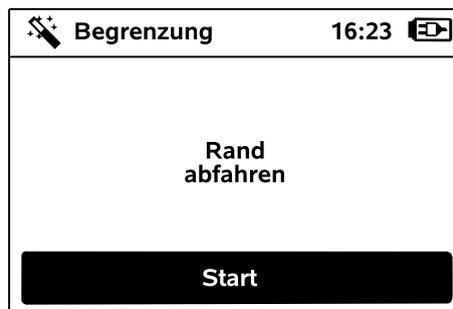
- Koppeln ohne weitere Abhilfemaßnahme wiederholen
- Robotermäher eindocken (⇒ 15.6)
- Enden des Begrenzungsdrahts richtig anschließen (⇒ 9.10)
- Netzanschluss der Dockingstation prüfen, Netzkabel im Nahbereich der Dockingstation ausrollen, nicht aufgewickelt ablegen
- Sitz der Drahtenden im Klemmblock prüfen, zu lange Drahtenden kürzen bzw. Drahtenden miteinander verdrillen (⇒ 9.10)
- Bei Mähflächen < 100 m² oder einer Drahtlänge von < 175 m muss das Zubehör **AKM 100** zusammen mit dem Begrenzungsdraht installiert werden.(⇒ 9.9)
- LED-Anzeige an der Dockingstation prüfen (⇒ 13.1)
- Drahtbruch reparieren
- Mobiltelefone bzw. benachbarte Dockingstationen ausschalten
- Position der Dockingstation verändern bzw. Störquellen unter der Dockingstation entfernen
- Begrenzungsdraht mit größerem Querschnitt verwenden (Sonderzubehör)

Nach der entsprechenden Abhilfemaßnahme durch Drücken der OK-Taste Koppeln wiederholen.



Falls das Drahtsignal nicht ordnungsgemäß empfangen werden kann und die beschriebenen Maßnahmen keine Abhilfe bieten, Fachhändler kontaktieren.

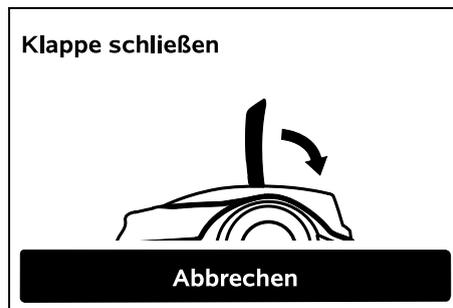
9.12 Installation prüfen



Randabfahrt durch Drücken der OK-Taste starten – das Mähmesser wird dabei nicht aktiviert.



Der Robotermäher befährt nach der Erstinstallation im laufenden Betrieb den Rand der Mähfläche abwechselnd in beide Richtungen. Deshalb sollte das Randabfahren bei der Erstinstallation auch in beide Richtungen geprüft werden.



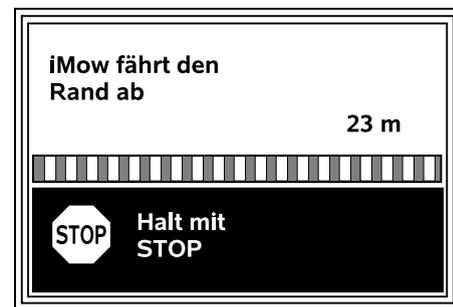
Die Klappe des Roboterjäher schließen. (⇒ 15.2) Erst bei geschlossener Klappe startet der Robotermäher selbstständig und fährt entlang des Begrenzungsdraht den Rand ab.



RMI 422 PC:

Mit der Randabfahrt wird der **Heimbereich** des Roboterjäher definiert. (⇒ 14.5)

Falls der Robotermäher vor dem Start der Randabfahrt kein GPS-Signal empfängt, erscheint im Display der Text "Warten auf GPS". Wird kein GPS-Signal empfangen, startet der Robotermäher die Randabfahrt trotzdem nach einigen Minuten. Zu einem späteren Zeitpunkt muss dann die Funktion "Rand testen" (⇒ 11.14) ausgeführt werden, um den GPS-Schutz verwenden zu können, da sonst kein Heimbereich definiert ist.



Während des Randabfahrens hinter dem Robotermäher nachgehen und darauf achten,

- dass der Robotermäher den Rand der Mähfläche wie geplant befährt,
- dass die Abstände zu Hindernissen und zu den Grenzen der Mähfläche stimmen,

- dass das Aus- und Eindocken korrekt funktionieren.

Im Display wird die zurückgelegte Distanz angezeigt – diese Meterangabe wird zum Einstellen von **Startpunkten** am Rand der Mähfläche benötigt. (⇒ 11.14)

- An der gewünschten Stelle den angezeigten Wert ablesen und notieren. Startpunkt nach der Erstinstallation manuell einstellen.

Das Randabfahren wird automatisch durch Hindernisse oder durch Befahren von Hängen mit zu großer Neigung bzw. manuell durch Drücken der STOP-Taste unterbrochen.

- Falls die Randabfahrt automatisch unterbrochen wurde, Position des Begrenzungsdrahts korrigieren bzw. Hindernisse entfernen.
- Vor der Fortsetzung des Randabfahrens Position des Roboterjäherers kontrollieren. Das Gerät muss entweder auf dem Begrenzungsdraht oder innerhalb der Mähfläche mit der Vorderseite Richtung Begrenzungsdraht stehen.

Fortsetzung nach Unterbrechung:

Nach einer Unterbrechung Randabfahren mit **OK** fortsetzen.

i STIHL empfiehlt, die Randabfahrt nicht abzubrechen. Mögliche Probleme beim Befahren des Rands der Mähfläche oder beim Eindocken könnten nicht erkannt werden.

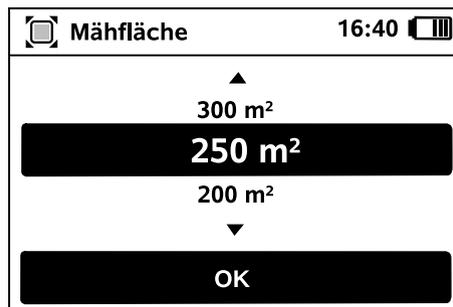
Die Randabfahrt kann bei Bedarf nach der Erstinstallation erneut durchgeführt werden. (⇒ 11.14)

Nach einer vollständigen Runde um die Mähfläche dockt der Roboterjäher ein. Danach kommt eine Abfrage, ob eine zweite in entgegengesetzter Richtung gestartet werden soll.

Automatischer Abschluss der Randabfahrt:

Mit dem Eindocken nach der zweiten vollständigen Runde bzw. dem Ablehnen der entgegengesetzten Randabfahrt wird der nächste Schritt des Installationsassistenten aufgerufen.

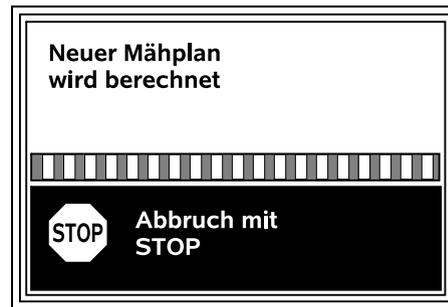
9.13 Roboterjäher programmieren



Größe der Rasenfläche eingeben und mit OK bestätigen.



i Installierte Sperrflächen bzw. Nebenflächen sind bei der Größe der Mähfläche nicht mitzurechnen.



Ein neuer Mähplan wird berechnet. Mit der roten STOP-Taste auf der Geräteoberseite kann der Vorgang abgebrochen werden.



Hinweis "Jeden Tag einzeln bestätigen oder Aktivzeiten ändern" durch Drücken der OK-Taste bestätigen.



Die Aktivzeiten vom Montag werden angezeigt und der Menüpunkt **Aktivzeiten bestätigen** ist aktiviert.



Mit OK werden alle Aktivzeiten bestätigt, der nächste Tag wird angezeigt.



Bei kleinen Mähflächen werden nicht alle Wochentage zum Mähen genutzt. In diesem Fall werden keine Aktivzeiten angezeigt, der Menüpunkt "Alle Aktivzeiten löschen" entfällt. Tage ohne Aktivzeiten sind ebenfalls mit OK zu bestätigen.

Die angezeigten **Aktivzeiten** können geändert werden. Dazu gewünschtes Zeitintervall mit dem Steuerkreuz auswählen und mit OK öffnen. (⇒ 11.7)



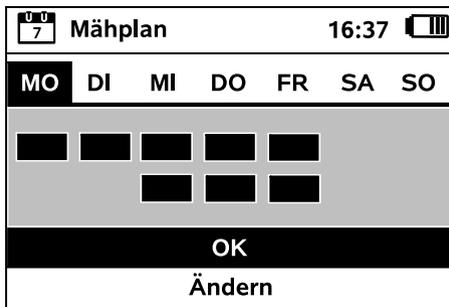
Falls zusätzliche Aktivzeiten gewünscht sind, Menüpunkt **Neue Aktivzeit** wählen und mit OK öffnen. Im Auswahlfenster Beginnzeit und Endzeitpunkt der neuen Aktivzeit festlegen und mit OK bestätigen. Bis zu drei Aktivzeiten pro Tag sind möglich.



Falls alle angezeigten Aktivzeiten gelöscht werden sollen, Menüpunkt **Alle Aktivzeiten löschen** wählen und mit OK bestätigen.



Nach der Bestätigung der Aktivzeiten vom Sonntag wird der Mähplan angezeigt.



Mit OK wird der angezeigte Mähplan bestätigt und der abschließende Schritt des Installationsassistenten wird aufgerufen.



Falls Änderungen notwendig sind, **Ändern** auswählen und Aktivzeiten individuell anpassen.



Während der Aktivzeiten müssen sich Dritte vom Gefahrenbereich fernhalten. Die Aktivzeiten sind entsprechend anzupassen. Beachten Sie außerdem die kommunalen Bestimmungen zum Einsatz von Robotertraktoren sowie die Hinweise im Kapitel "Zu Ihrer Sicherheit" (⇒ 6.) und verändern Sie die Aktivzeiten sofort oder nach Abschluss der Erstinbetriebnahme bei Bedarf im Menü "Mähplan". (⇒ 11.6)
Insbesondere sollten Sie bei der zuständigen Behörde nachfragen, zu welchen Tages- und Nachtzeiten das Gerät eingesetzt werden darf.

9.14 Erstinbetriebnahme abschließen



Alle Fremdkörper (z. B. Spielsachen, Werkzeug) von der Mähfläche entfernen.



Erstinbetriebnahme mit Drücken der OK-Taste abschließen.



Nach der Erstinbetriebnahme ist die Sicherheitsstufe "Keine" aktiviert.

Empfehlung:

Sicherheitsstufe "Niedrig", "Mittel" oder "Hoch" einstellen. So ist garantiert, dass Unbefugte keine Einstellungen verändern und der Robotertraktor nicht mit weiteren Dockingstationen betrieben werden kann. (⇒ 11.16)

RMI 422 PC:

Zusätzlich GPS-Schutz aktivieren. (⇒ 5.9)

RMI 422 PC:



Damit alle Funktionen des Robotermähers genutzt werden können, muss die **iMow App** auf einem Smartphone bzw. Tablet-Computer mit Internet-Verbindung und GPS-Empfänger installiert und gestartet werden. (⇒ 10.)

Dialogfenster mit der OK-Taste schließen.



9.15 Erster Mähvorgang nach der Erstinstallation

Falls der Abschluss der Erstinstallation in eine Aktivzeit fällt, beginnt der Robotermäher sofort mit dem Bearbeiten der Mähfläche.



Falls der Abschluss der Erstinstallation außerhalb der Aktivzeit erfolgt, kann durch



Drücken der OK-Taste ein Mähvorgang gestartet werden. Falls der Robotermäher nicht mähen soll, "Nein" auswählen.

10. iMow App

Das Modell RMI 422 PC kann mit der **iMow App** bedient werden. Die App ist für die gängigsten Betriebssysteme in den jeweiligen App-Stores erhältlich.



Nähere Informationen sind auf der Homepage web.imow.stihl.com/systems/ zu finden.



Die Vorschriften im Kapitel "Zu Ihrer Sicherheit" gelten insbesondere auch für alle Nutzer der **iMow App**. (⇒ 6.)

Aktivierung:

Damit die App und der Robotermäher Daten austauschen können, muss das Gerät zusammen mit der E-Mail-Adresse des Besitzers vom Fachhändler aktiviert werden. An die E-Mail-Adresse wird ein Link zur Aktivierung gesendet. Die **iMow App** sollte auf einem Smartphone oder Tablet-Computer mit Internet-Verbindung und GPS-Empfänger installiert werden. Der E-Mail-Empfänger wird als Administrator und Hauptbenutzer der App festgelegt, er hat vollen Zugang zu allen Funktionen.



E-Mail-Adresse und Passwort sicher aufbewahren, damit die **iMow App** nach dem Tausch des Smartphones bzw. Tablet-Computers wieder installiert werden kann (z. B. nach dem Verlust des Mobilfunkgeräts).

Datenverkehr:

Die Datenübertragung vom Robotermäher ins Internet (M2M-Service) ist im Kaufpreis enthalten.

Die Datenübertragung findet nicht permanent statt und kann deshalb einige Minuten dauern.

Aufgrund der Datenübermittlung von der App ins Internet entstehen abhängig von Ihrem Vertrag mit Ihrem Mobilfunkanbieter bzw. Internet-Provider Kosten, die von Ihnen selbst zu tragen sind.



Ohne Mobilfunk-Verbindung und App steht der GPS-Schutz nur ohne E-Mail- und SMS-Benachrichtigung und ohne Push-Nachrichten zur Verfügung.

Hauptfunktionen der App:

- Mähplan ansehen und bearbeiten
- Mähen starten
- Automatik ein- und ausschalten
- Robotermäher zur Dockingstation schicken
- Datum und Uhrzeit ändern

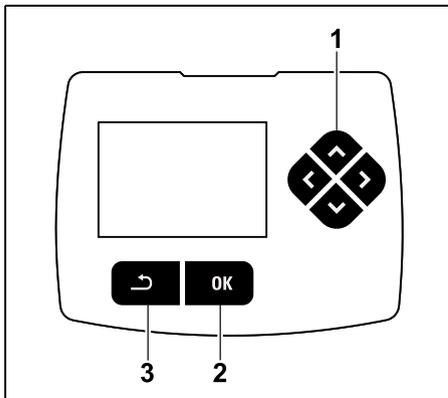


Das Ändern des Mähplans, das Starten eines Mähvorgangs, das Ein- und Ausschalten der Automatik, das Heimschicken des Robotermähers und das Ändern von Datum und Uhrzeit können zu Aktivitäten führen, die von anderen Personen nicht erwartet werden. Betroffene Personen sind deshalb vorab immer über mögliche Aktivitäten des Robotermähers zu informieren.

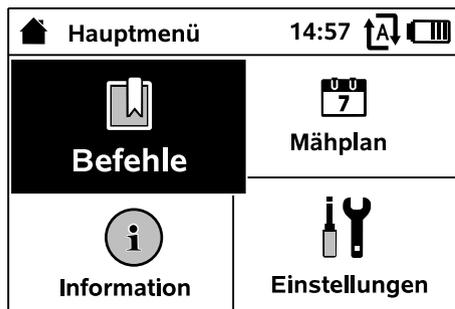
- Geräteinformationen und Standort des Robotermähers abrufen

11. Menü

11.1 Bedienhinweise



Vier Richtungstasten bilden das Steuerkreuz (1). Es dient zur Navigation in den Menüs, mit der OK-Taste (2) werden Einstellungen bestätigt und Menüs geöffnet. Mit der Zurück-Taste (3) können Menüs wieder verlassen werden.



Das Hauptmenü besteht aus 4 Untermenüs, dargestellt als Schaltflächen. Das ausgewählte Untermenü ist schwarz hinterlegt und wird mit der OK-Taste geöffnet.

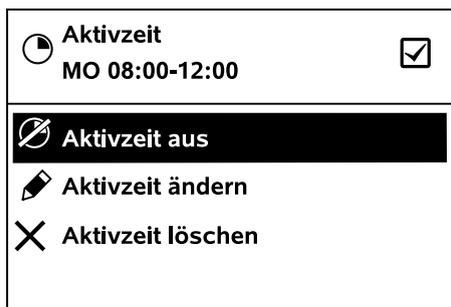


In der zweiten Menüebene werden die jeweiligen Untermenüs mit Registerkarten dargestellt.

Registerkarten werden durch Drücken des Steuerkreuzes nach links bzw. rechts ausgewählt, Untermenüs durch Drücken des Steuerkreuzes nach unten bzw. oben. Aktive Registerkarten bzw. Menüeinträge sind schwarz hinterlegt.

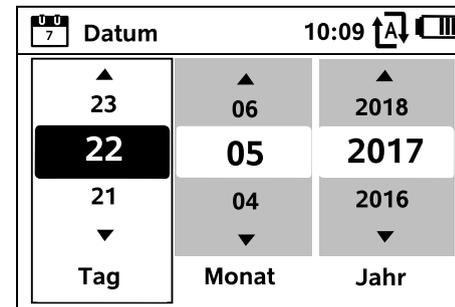
Der Scrollbalken am rechten Displayrand weist darauf hin, dass durch Drücken des Steuerkreuzes nach unten bzw. oben noch weitere Einträge angezeigt werden können.

Untermenüs werden durch Drücken der OK-Taste geöffnet.



In Untermenüs werden Optionen aufgelistet. Aktive Listeneinträge sind schwarz hinterlegt. Drücken der OK-Taste öffnet ein Auswahlfenster oder ein Dialogfenster.

Auswahlfenster:



Einstellwerte können durch Drücken des Steuerkreuzes verändert werden. Der aktuelle Wert ist schwarz hervorgehoben. Mit der OK-Taste erfolgt die Bestätigung aller Werte.

Dialogfenster:



Falls Änderungen gespeichert oder Meldungen bestätigt werden müssen, erscheint im Display ein Dialogfenster. Die aktive Schaltfläche ist schwarz hinterlegt.

Bei einer Wahlmöglichkeit kann durch Drücken des Steuerkreuzes nach links bzw. rechts die jeweilige Schaltfläche aktiviert werden.

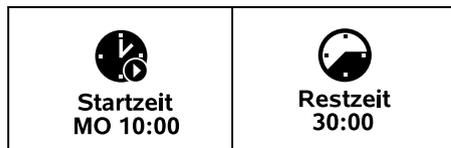
Mit der OK-Taste wird die gewählte Option bestätigt und das übergeordnete Menü aufgerufen.

11.2 Statusanzeige



Die Statusanzeige erscheint,

- wenn der Standby-Betrieb des Robotermähers durch Drücken einer Taste beendet wird,
- wenn im Hauptmenü die Zurück-Taste gedrückt wird,
- während des laufenden Betriebs.



Im oberen Bereich der Anzeige sind zwei konfigurierbare Felder zu finden, hier können diverse Informationen zum

Robotermäher bzw. zu den Mähvorgängen angezeigt werden. (⇒ 11.13)

Statusinformation ohne laufende Aktivität – RMI 422, RMI 422 P:



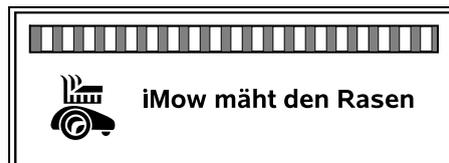
Im unteren Bereich der Anzeige werden der Text "iMow betriebsbereit" zusammen mit dem abgebildeten Symbol und der Automatik-Status angezeigt. (⇒ 11.5)

Statusinformation ohne laufende Aktivität – RMI 422 PC:

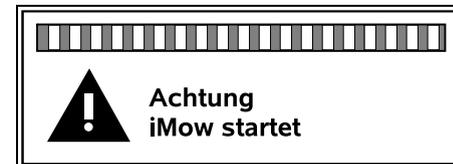


Im unteren Bereich der Anzeige werden der Name des Robotermähers (⇒ 10.), der Text "iMow betriebsbereit" zusammen mit dem abgebildeten Symbol, der Automatik-Status (⇒ 11.5) und Informationen zum GPS-Schutz (⇒ 5.9) angezeigt.

Statusinformation während laufender Aktivitäten – alle Modelle:



Während eines laufenden **Mähvorgangs** werden im Display der Text "iMow mäht den Rasen" und ein entsprechendes Symbol angezeigt. Die Textinformation und das Symbol werden an den jeweils aktiven Vorgang angepasst.



Vor dem Mähvorgang werden der Text "Achtung – iMow startet" und ein Warnsymbol angezeigt.

i Eine blinkende Displaybeleuchtung und ein Signalton weisen zusätzlich auf den bevorstehenden Start des Mähmotors hin. Das Mähmesser wird erst einige Sekunden, nachdem sich der Robotermäher in Bewegung gesetzt hat, zugeschaltet.

Randmähen:

Während der Robotermäher den Rand der Mähfläche bearbeitet, wird der Text "Rand wird gemäht" angezeigt.



Zur Dockingstation fahren:

Wenn der Robotermäher zurück zur Dockingstation fährt, wird im Display der jeweilige Grund (z. B. Akku entladen, Mähen beendet) angezeigt.



Laden des Akkus:

Beim Aufladen des Akkus erscheint der Text "Akku wird aufgeladen".



Meldungsanzeige – alle Modelle:

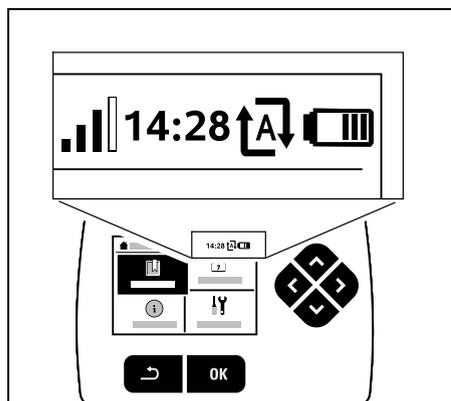


Fehler, Störungen oder Empfehlungen werden zusammen mit Warnsymbol, Datum, Uhrzeit und Meldungs-Code angezeigt. Wenn mehrere Meldungen aktiv sind, erscheinen sie abwechselnd. (⇒ 24.)



Ist der Roboter mäher betriebsbereit, werden Meldung und Statusinformation abwechselnd angezeigt.

11.3 Infobereich



In der rechten oberen Ecke des Displays werden folgende Informationen angezeigt:

1. Ladezustand des Akkus bzw. Ladevorgang
2. Automatik-Status
3. Uhrzeit
4. Mobilfunksignal (RMI 422 PC)

1. Ladezustand:

Das **Akkusymbol** dient zur Anzeige des Ladezustands.

kein Balken – Akku entladen
1 bis 5 Balken – Akku teilentladen
6 Balken – Akku voll geladen



Während des Ladevorgangs wird statt des Akkusymbols ein **Netzstecker-Symbol** angezeigt.



2. Automatik-Status:

Bei eingeschalteter Automatik wird das **Automatik-Symbol** angezeigt.



3. Uhrzeit:

Die aktuelle Uhrzeit wird im 24h-Format angezeigt.

4. Mobilfunksignal:

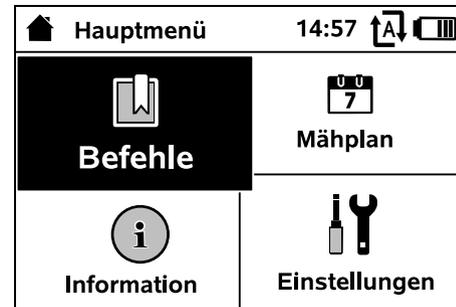
Die **Signalstärke** der Mobilfunkverbindung wird mit 4 Balken angezeigt. Je mehr Balken gefüllt sind, desto besser ist der Empfang.



Ein Empfangssystem mit einem kleinen x kennzeichnet eine fehlende Verbindung mit dem Internet.

Während der Initialisierung des Funkmoduls (Prüfen von Hard- und Software – z. B. nach dem Einschalten des Roboterjäähers) wird ein Fragezeichen angezeigt.

11.4 Hauptmenü



Das Hauptmenü wird angezeigt,



- wenn die Statusanzeige (⇒ 11.2) durch Drücken der OK-Taste verlassen wird,
- wenn der Befehl "Hauptmenü" aktiviert wird,
- wenn in der zweiten Menüebene die Zurück-Taste gedrückt wird.

1. Befehle (⇒ 11.5)

Hauptmenü
iMow sperren
Automatik ein- und ausschalten
Zur Dockingstation fahren
Mähen starten
Mähen zeitverzögert starten
Nächste Aktivzeit auslassen
Randmähen



2. Mähplan (⇒ 11.6)

Anzeige des Wochenplans,
Bearbeiten der Aktivzeiten und der Mähdauer



3. Information (⇒ 11.9)

Meldungen
Ereignisse
Status iMow
Status Rasen
Status Funkmodul (RMI 422 PC)

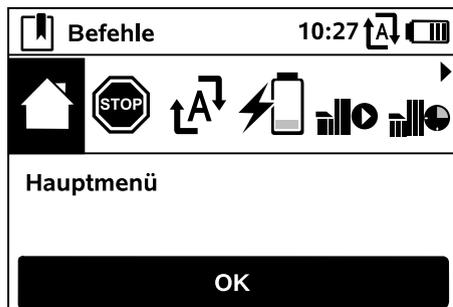


4. Einstellungen (⇒ 11.10)

iMow
Installation
Sicherheit
Service
Händlerbereich



11.5 Befehle



Gewünschten Befehl mit dem Steuerkreuz auswählen und mit OK ausführen.

1. Hauptmenü
2. iMow sperren
3. Automatik einschalten/ausschalten
4. Zur Dockingstation fahren
5. Mähen starten
6. Mähen zeitverzögert starten
7. Nächste Aktivzeit auslassen
8. Randmähen

1. Hauptmenü:

Mit OK erfolgt ein Rücksprung ins Hauptmenü.



2. iMow sperren:

Gerätesperre aktivieren.
Zum Entsperren angezeigte Tastenkombination drücken.
(⇒ 5.2)



3. Automatik einschalten/ ausschalten:

Bei **eingeschalteter Automatik** erscheint in der Statusanzeige der Text "Automatik eingeschaltet", neben dem Akku-Symbol wird in den Menüs das Automatiksystemsymbol angezeigt. Der Robotermäher bearbeitet die Mähfläche vollautomatisch.



Bei **ausgeschalteter Automatik** erscheint in der Statusanzeige der Text "Automatik ausgeschaltet", die Aktivzeiten im Mähplan werden inaktiv (grau) dargestellt. Die Mähfläche wird nicht automatisch bearbeitet. Mähvorgänge können über die Befehle "Mähen starten", "Mähen zeitverzögert starten" eingeleitet werden.



RMI 422 PC:

Die Automatik kann auch mit der App ein- und ausgeschaltet werden. Nach dem Ausschalten der Automatik mit der App kehrt der Robotermäher zur Dockingstation zurück. (⇒ 10.)

4. Zur Dockingstation fahren:

Der Robotermäher fährt zurück zur Dockingstation und lädt den Akku auf. Bei eingeschalteter Automatik bearbeitet der Robotermäher in der nächstmöglichen Aktivzeit wieder die Mähfläche.



RMI 422 PC:

Der Robotermäher kann auch mit der App zur Dockingstation geschickt werden. (⇒ 10.)

5. Mähen starten:

Nach Aktivierung startet der Robotermäher automatisch den Mähvorgang. Es ist das Ende des Mähvorgangs festzulegen. Wenn eine **Nebenfläche** installiert wurde, muss nach dem Drücken der OK-Taste



festgelegt werden, ob der Mähvorgang auf einer Nebenfläche oder auf der Hauptfläche stattfindet. (⇒ 11.14)

Die Standardeinstellung für die Dauer des Mähvorgangs kann in den Geräteeinstellungen unter "Mähzeit" geändert werden. (⇒ 11.8)



Wenn eine externe Dockingstation mit einer Gasse installiert wurde, Robotermäher vor der Aktivierung des Befehls "Mähen starten" in die Mähfläche bringen.

RMI 422 PC:

"Mähen starten" kann auch in der App aktiviert werden. (⇒ 10.)

6. Mähen zeitverzögert starten:

Nach Aktivierung startet der Robotermäher automatisch, aber zeitverzögert den Mähvorgang. Es sind Startzeit und Ende des Mähvorgangs festzulegen.



Wenn eine **Nebenfläche** installiert wurde, muss nach dem Drücken der OK-Taste festgelegt werden, ob der Mähvorgang auf einer Nebenfläche oder auf der Hauptfläche stattfindet. (⇒ 11.14) Die Standardeinstellungen für die Dauer des Mähvorgangs bzw. die Verzögerung können in den Geräteeinstellungen unter "Mähzeit" bzw. "Verzögerung" geändert werden. (⇒ 11.8)



Wenn eine externe Dockingstation mit einer Gasse installiert wurde, Robotermäher vor der Aktivierung des Befehls "Mähen zeitverzögert starten" in die Mähfläche bringen.

RMI 422 PC:

"Mähen zeitverzögert starten" kann auch in der App aktiviert werden. (⇒ 10.)

Falls die gewählte Aktivzeit nicht mehr benötigt wird, dann ist der Menüpunkt **Aktivzeit löschen** zu wählen.



 Reichen die Zeitfenster für die nötigen Mäheinsätze und Ladevorgänge nicht aus, sind Aktivzeiten zu verlängern oder zu ergänzen bzw. ist die Mähdauer zu verringern. Eine entsprechende Displaymeldung wird angezeigt.

11.8 Mähdauer



Die wöchentliche Mähzeit kann unter **Mähdauer anpassen**  eingestellt werden. Der eingestellte Wert ist auf die Größe der Mähfläche abgestimmt. (⇒ 14.4)

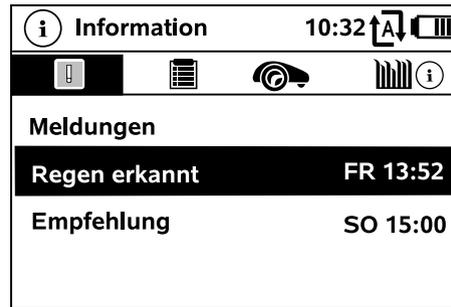
Hinweise im Kapitel "Programmierung anpassen" beachten. (⇒ 15.3)

 **RMI 422 PC:** Die Mähdauer kann auch mit der App eingestellt werden. (⇒ 10.)

Der Befehl **Neuer Mähplan** löscht alle gespeicherten Aktivzeiten. Der Schritt "Roboter mäher programmieren" des Installationsassistenten wird aufgerufen. (⇒ 9.13) 

 Falls der Abschluss der Neuprogrammierung in eine Aktivzeit fällt, startet der Roboter mäher nach der Bestätigung der einzelnen Tagespläne einen automatischen Mähvorgang.

11.9 Information



1. Meldungen:  Liste aller aktiven Fehler, Störungen und Empfehlungen; Anzeige zusammen mit dem Zeitpunkt des Auftretens. Bei störungsfreiem Betrieb erscheint der Text "Keine Meldungen". Meldungsdetails werden nach Drücken der OK-Taste angezeigt. (⇒ 24.)

2. Ereignisse:  Liste der letzten Aktivitäten des Roboter mähers. Ereignisdetails (Zusatztext, Zeitpunkt und Code) werden nach Drücken der OK-Taste angezeigt.

 Wenn manche Aktivitäten ungewöhnlich oft auftreten, hält der Fachhändler weitere Details bereit. Fehler im Normalbetrieb werden in den Meldungen dokumentiert.

3. Status iMow: Informationen zum Roboter mäher 

- Ladezustand: Akkuladung in Prozent
 - Restzeit: Verbleibende Mähdauer in der laufenden Woche in Stunden und Minuten
 - Datum und Uhrzeit
 - Startzeit: Start des nächsten geplanten Mähvorgangs
 - Anzahl aller abgeschlossenen Mähvorgänge
 - Mähstunden: Dauer aller abgeschlossenen Mähvorgänge in Stunden
 - Wegstrecke: Gesamte zurückgelegte Fahrstrecke in Metern
 - Ser.-No.: Seriennummer des Roboter mähers, auch abzulesen am Typenschild (siehe Gerätebeschreibung). (⇒ 3.1)
 - Akku: Seriennummer des Akkus
 - Software: Installierte Gerätesoftware
- 4. Status Rasen:**  Informationen zur Rasenfläche
- Mähfläche in Quadratmetern: Wert wird bei der Erstinstallation bzw. bei einer Neuinstallation eingegeben. (⇒ 9.)
 - Rundenzeit: Dauer einer Runde um die Mähfläche in Minuten und Sekunden

- Startpunkte 1 – 4:
Entfernung des jeweiligen Startpunkts von der Dockingstation in Metern, gemessen im Uhrzeigersinn. (⇒ 11.15)
- Umfang:
Umfang der Mähfläche in Metern
- Randmähen:
Häufigkeit des Randmähens pro Woche (⇒ 11.14)

5. Status Funkmodul (RMI 422 PC):

Informationen zum Funkmodul



- Satelliten:
Anzahl der Satelliten in Reichweite
- Position:
Aktuelle Position des Robotermähers; verfügbar bei ausreichender Satellitenverbindung
- Signalstärke:
Signalstärke der Mobilfunkverbindung; je mehr Plus-Zeichen (max. "++++") angezeigt werden, desto besser ist die Verbindung.
- Netz:
Netzkenung, bestehend aus Landescode (MCC) und Anbietercode (MNC)
- Mobilfunknummer:
Mobiltelefonnummer des Besitzers; wird in der App eingegeben. (⇒ 10.)
- IMEI:
Hardwarenummer des Funkmoduls
- IMSI:
Internationale Mobilfunk-Teilnehmerkennung
- SW:
Softwareversion des Funkmoduls
- Ser.-No.:
Serialnummer des Funkmoduls

11.10 Einstellungen



1. iMow:

Anpassen von Geräteeinstellungen (⇒ 11.11)



2. Installation:

Anpassen und Testen der Installation (⇒ 11.14)



3. Sicherheit:

Anpassen der Sicherheitseinstellungen (⇒ 11.16)



4. Service:

Wartung und Service (⇒ 11.17)



5. Händlerbereich:

Menü ist durch den **Händlercode** geschützt. Der Fachhändler führt mit Hilfe dieses Menüs diverse Wartungs- und Servicetätigkeiten durch.



11.11 iMow – Geräteeinstellungen

1. Regensensor:

Der Regensensor kann so eingestellt werden, dass das Mähen bei Regen unterbrochen bzw. nicht gestartet wird.



- Regensensor einstellen (⇒ 11.12)

2. Mähzeit:

Einstellen des Standards für die Dauer eines Mähvorgangs nach Aktivieren des Befehls "Mähen starten". (⇒ 11.5)



3. Verzögerung:

Einstellen des Standards für die Verzögerung nach Aktivieren des Befehls "Mähen zeitverzögert starten". (⇒ 11.5)



4. Statusanzeige:

Auswählen der Informationen, die in der Statusanzeige erscheinen sollen. (⇒ 11.2)



- Statusanzeige einstellen (⇒ 11.13)

5. Uhrzeit:

Einstellen der aktuellen Uhrzeit. Die eingestellte Uhrzeit muss mit der tatsächlichen Uhrzeit übereinstimmen, um ein ungewolltes Mähen des Robotermähers zu verhindern.



RMI 422 PC:

Die Uhrzeit kann auch mit der App eingestellt werden. (⇒ 10.)

6. Datum:

Einstellen des aktuellen Datums. Das eingestellte Datum muss mit dem tatsächlichen Kalenderdatum übereinstimmen, um ein ungewolltes Mähen des Robotermähers zu verhindern.



RMI 422 PC:

Das Datum kann auch mit der App eingestellt werden. (⇒ 10.)

7. Datumsformat:

Einstellen des gewünschten Datumsformats.



8. Spurversatz:

Der Robotermäher fährt standardmäßig mit 6 cm Versatz nach innen entlang dem



Begrenzungsdraht. Mit diesem Wert ist ein optimales Eindocken garantiert. Der iMow Ruler ist ebenso auf einen Spurversatz von 6 cm ausgelegt.

! STIHL empfiehlt, die Standardeinstellung von 6 cm nicht zu verändern.

- Nur bei Bedarf Auswahlfenster mit OK öffnen und gewünschten Wert (3 cm bis 9 cm) einstellen.

9. Sprache:

Gewünschte Displaysprache einstellen. Standardmäßig ist jene Sprache eingestellt, die bei der Erstinstallation gewählt wurde.



10. Kontrast:

Bei Bedarf kann der Displaykontrast eingestellt werden.



11. Energiemodus (RMI 422 PC):

Bei **Standard** ist der Robotermäher zu jeder Zeit mit dem Internet verbunden und mit der App erreichbar, sofern genügend Akkuladung vorhanden ist. (⇒ 10.)



Bei **ECO** wird zur Verringerung des Energieverbrauchs in Ruhephasen der Funkverkehr deaktiviert, der Robotermäher ist dann mit der App nicht erreichbar. In der App werden die zuletzt verfügbaren Daten angezeigt.

11.12 Regensensor einstellen

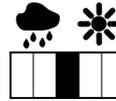
Zum Einstellen des 5-stufigen Sensors Steuerkreuz nach links oder rechts drücken. Der aktuelle Wert wird im Menü "Einstellungen" mit einer Strichgrafik dargestellt.



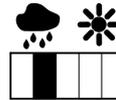
Das Verschieben des Reglers beeinflusst

- die Empfindlichkeit des Regensensors,
- die Zeit, wie lange der Robotermäher nach einem Regen wartet, bis die Sensoroberfläche abtrocknet.

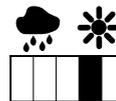
Bei **mittlerer Empfindlichkeit** ist der Robotermäher für den Einsatz unter normalen äußeren Bedingungen bereit.



Den Balken weiter **nach links** schieben für Mähen bei höherer Feuchtigkeit. Ganz links mäht der Robotermäher auch bei nassen äußeren Bedingungen und unterbricht den Mähvorgang nicht, wenn Regentropfen auf den Sensor treffen.



Den Balken weiter **nach rechts** schieben für Mähen bei geringerer Feuchtigkeit. Ganz rechts mäht der Robotermäher nur, wenn der Regensensor vollkommen trocken ist.



11.13 Statusanzeige einstellen

Zum Konfigurieren der Statusanzeige linke bzw. rechte Anzeige mit dem Steuerkreuz auswählen und mit OK bestätigen.

Ladezustand:

Anzeige des Akkusymbols zusammen mit dem Ladezustand in Prozent



Restzeit:

Verbleibende Mähdauer in der laufenden Woche in Stunden und Minuten



Uhrzeit und Datum:

Aktuelles Datum und aktuelle Uhrzeit



Startzeit:

Start des nächsten geplanten Mähvorgangs. Bei einer laufenden Aktivzeit wird der Text "aktiv" angezeigt.



Mähvorgänge:

Anzahl aller bisher geleisteten Mähvorgänge



Mähstunden:

Dauer aller bisher geleisteten Mähvorgänge



Wegstrecke:

Gesamte zurückgelegte Wegstrecke



Netz

(RMI 422 PC):

Signalstärke der Mobilfunkverbindung mit Netzkennung. Ein kleines x bzw. ein Fragezeichen kennzeichnen eine fehlende Verbindung des Roboterjähers mit dem Internet. (⇒ 11.3), (⇒ 11.9)



GPS-Empfang

(RMI 422 PC):

GPS-Koordinaten des Roboterjähers. (⇒ 11.9)



11.14 Installation

1. Korridor:

Versetztes Heimfahren ein- und ausschalten.

Bei eingeschaltetem Korridor fährt der Robotermäher versetzt nach innen entlang des Begrenzungsdrahts heim zur Dockingstation.

Es können **drei Varianten** gewählt werden:

Aus – Standardeinstellung
Der Robotermäher fährt am Begrenzungsdraht.

Schmal – 40 cm

Der Roboter mäht abwechselnd am Begrenzungsdraht oder um 40 cm versetzt.

Breit – 40 - 80 cm

Der Abstand zum Begrenzungsdraht wird bei jeder Heimfahrt innerhalb dieses Korridors zufällig gewählt.



In Kombination mit einer externen Dockingstation sowie mit Gassen und Engstellen müssen für das versetzte Heimfahren **Suchschleifen** installiert werden. (⇒ 12.12)

Für das versetzte Heimfahren einen minimalen Drahtabstand von 2 m beachten.

2 ASM (Anti-Stuck-Manöver):

Bei eingeschaltetem ASM startet der Roboter mäht eine Ausweichroutine, wenn er feststeckt.

Ein – ASM kann eingeschaltet werden, um Feststecken zu vermeiden.

Aus – Standardeinstellung. ASM sollte ausgeschaltet bleiben,

- wenn sich in der Mähfläche größere ebene Flächen (z. B. asphaltierte Zufahrten) befinden,
- wenn der Roboter mäht während der Arbeit öfter unerwartet um 90° abbiegt,
- wenn der Roboter mäht während der Arbeit ohne festzustecken mit der Meldung 1131 stehen bleibt.

3. Neuinstallation:

Der Installationsassistent wird erneut gestartet, der bestehende Mähplan wird gelöscht. (⇒ 9.)



4. Startpunkte:

Der Roboter mäht die Mähvorgänge entweder bei der Dockingstation (Standardeinstellung) oder bei einem Startpunkt.



Startpunkte sind zu definieren,

- wenn Teilflächen gezielt angefahren werden sollen, weil sie unzureichend bearbeitet werden,
- wenn Bereiche nur über eine Gasse erreichbar sind. In diesen Teilflächen ist mindestens ein Startpunkt festzulegen.

RMI 422 PC:

Den Startpunkten kann ein **Radius** zugewiesen werden. Der Roboter mäht dann, wenn er den Mähvorgang beim betreffenden Startpunkt beginnt, immer zuerst innerhalb der Kreisfläche um den Startpunkt. Erst nachdem er diese Teilfläche bearbeitet hat, wird der Mähvorgang in der übrigen Mähfläche fortgesetzt.

- Startpunkte einstellen (⇒ 11.15)

5. Rand testen:

Randabfahrt zur Überprüfung der korrekten Drahtverlegung starten. Der Schritt "Installation prüfen" des Installationsassistenten wird aufgerufen. (⇒ 9.12)



Zur Überprüfung der korrekten Drahtverlegung um Sperrflächen Roboter mäht mit der Vorderseite Richtung Sperrfläche in der Mähfläche positionieren und Randabfahrt starten.

Während des Randabfahrens wird der Heimbereich des Roboter mähters definiert. Ein bereits gespeicherter Heimbereich wird bei Bedarf erweitert. (⇒ 14.5)

6. Randmähen:

Häufigkeit des Randmähens festlegen.



Nie – Der Rand wird nie gemäht.

Einmal – Standardeinstellung, der Rand wird einmal pro Woche gemäht.

Zweimal – Der Rand wird zweimal pro Woche gemäht.

7. Nebenflächen:

Nebenflächen freischalten.



Inaktiv – Standardeinstellung

Aktiv – Einstellung, wenn in Nebenflächen gemäht werden sollen. Bei den Befehlen "Mähen starten" und "Mähen zeitverzögert starten" muss die Mähfläche (Hauptfläche/Nebenfläche) ausgewählt werden. (⇒ 15.5)

11.15 Startpunkte einstellen

Zum Einstellen entweder

- Startpunkte einlernen
- oder
- gewünschten Startpunkt auswählen und manuell definieren.

Startpunkte einlernen:

Nach Drücken der OK-Taste startet der Roboter mäht eine Einlernfahrt entlang des Begrenzungsdrahts. Wenn er nicht eingedockt ist, fährt er zuvor zur Dockingstation. Alle bestehenden Startpunkte werden gelöscht.



RMI 422 PC:

Während der Einlernfahrt wird der Heimbereich des Roboter mähters definiert. Ein bereits gespeicherter Heimbereich wird bei Bedarf erweitert. (⇒ 14.5)

Während der Fahrt können durch Drücken der OK-Taste nach dem Öffnen der Klappe bis zu 4 Startpunkte festgelegt werden.



Drücken der STOP-Taste vor dem Öffnen der Klappe vermeiden, damit wird die Einlernfahrt unterbrochen. Eine Unterbrechung ist in der Regel nur nötig, um den Drahtverlauf zu verändern oder Hindernisse zu beseitigen.

Unterbrechen des Einlernvorgangs:

Manuell – durch Drücken der STOP-Taste.
Automatisch – durch Hindernisse am Rand der Mähfläche.

- Falls die Einlernfahrt automatisch unterbrochen wurde, Position des Begrenzungsdrahts korrigieren bzw. Hindernisse entfernen.
- Vor der Fortsetzung der Einlernfahrt Position des Roboterjähers kontrollieren. Das Gerät muss entweder auf dem Begrenzungsdraht oder innerhalb der Mähfläche mit der Vorderseite Richtung Begrenzungsdraht stehen.

Beenden des Einlernvorgangs:

Manuell – nach einer Unterbrechung.
Automatisch – nach dem Eindocken.
Die neuen Startpunkte werden nach dem Eindocken bzw. nach dem Abbruch durch Bestätigung mit OK (nach dem Öffnen der Klappe) gespeichert.

Starthäufigkeit:

Mit der Starthäufigkeit wird definiert, wie oft ein Mähvorgang bei einem Startpunkt begonnen werden soll. Standardeinstellung ist 2 von 10 Mähvorgängen (2/10) bei jedem Startpunkt.

- Bei Bedarf nach dem Einlernen Starthäufigkeit verändern.

- Falls der Einlernvorgang vorzeitig beendet wurde, Roboterjäher per Befehl zur Dockingstation schicken. (⇒ 11.5)

• RMI 422 PC:

Um jeden Startpunkt kann nach dem Einlernen ein **Radius** von 3 m bis 30 m festgelegt werden. Den gespeicherten Startpunkten ist standardmäßig kein Radius zugeordnet.



Startpunkte mit Radius:

Wenn der Mähvorgang beim jeweiligen Startpunkt begonnen wird, mäht der Roboterjäher zuerst die Teilfläche innerhalb des Kreissegments um den Startpunkt. Erst danach bearbeitet er die übrige Mähfläche.

Startpunkt 1 bis 4 manuell einstellen:

Entfernung der Startpunkte von der Dockingstation festlegen und Starthäufigkeit definieren. Die **Entfernung** entspricht der Fahrstrecke von der Dockingstation zum Startpunkt in Metern, gemessen im Uhrzeigersinn. Die **Starthäufigkeit** kann zwischen 0 von 10 Mähvorgängen (0/10) und 10 von 10 Mähvorgängen (10/10) liegen.

RMI 422 PC:

Um den Startpunkt kann ein **Radius** von 3 m bis 30 m festgelegt werden.



Die **Dockingstation** ist als **Startpunkt 0** definiert, standardmäßig werden Mähvorgänge von dort gestartet. Die Starthäufigkeit entspricht dem errechneten Restwert auf 10 von 10 Ausfahrten.



11.16 Sicherheit

1. Gerätesperre
2. Stufe
3. GPS-Schutz (RMI 422 PC)
4. PIN-Code ändern
5. Startsignal
6. Warntöne
7. Menütöne
8. Spielstopp
9. Tastensperre
10. iMow + Dock koppeln

1. Gerätesperre:

Mit OK wird die Gerätesperre aktiviert, der Roboterjäher kann nicht mehr in Betrieb genommen werden. Der Roboterjäher muss vor allen Wartungs- und Reinigungsarbeiten, vor dem Transport sowie vor der Überprüfung gesperrt werden. (⇒ 5.2)



- Zum Aufheben der Gerätesperre die abgebildete Tastenkombination drücken.

2. Stufe:

Es können 4 Sicherheitsstufen eingestellt werden, je nach Stufe werden bestimmte Sperren und Schutzeinrichtungen aktiv.



- **Keine:**
Der Roboterjäher ist ungeschützt.
- **Niedrig:**
Diebstahlschutz ist aktiv; Koppeln von Roboterjäher und Dockingstation sowie Rücksetzen des Geräts auf Werkseinstellung erst nach PIN-Code-Eingabe.

– **Mittel:**

Wie "Niedrig", zusätzlich ist die Zeitsperre aktiv.

– **Hoch:**

Wie "Mittel", zusätzlich können Einstellungen erst nach PIN-Code-Eingabe verändert werden.



STIHL empfiehlt, eine der Sicherheitsstufen "Niedrig", "Mittel" oder "Hoch" einzustellen.

- Gewünschte Stufe auswählen und mit OK bestätigen, bei Bedarf 4-stelligen PIN-Code eingeben.

Diebstahlschutz:

Wird der Mäher länger als 10 Sekunden am Griff hochgehoben bzw. gekippt, dann erscheint eine PIN-Abfrage. Wird der PIN-Code nicht binnen 1 Minute eingegeben, startet ein Alarmton, außerdem wird die Automatik ausgeschaltet.

Koppelsperre:

PIN-Code-Abfrage vor dem Koppeln von Robotermäher und Dockingstation.

Resetsperre:

PIN-Code-Abfrage vor dem Zurücksetzen des Geräts auf Werkseinstellungen.

Zeitsperre:

PIN-Code-Abfrage für das Ändern einer Einstellung, wenn länger als 1 Monat kein PIN-Code mehr eingegeben wurde.

Einstellschutz:

PIN-Code-Abfrage, wenn Einstellungen geändert werden.

3. GPS-Schutz (RMI 422 PC):

Ein- bzw. Ausschalten der Positionsüberwachung. (⇒ 5.9)



Empfehlung:

GPS-Schutz immer einschalten. Vor dem Einschalten Mobiltelefonnummer des Eigentümers in der App (⇒ 10.) eintragen und am Robotermäher Sicherheitsstufe "Niedrig", "Mittel" oder "Hoch" einstellen.

4. PIN-Code ändern:

Der 4-stellige PIN-Code kann bei Bedarf geändert werden.



Der Menüpunkt "PIN-Code ändern" wird nur bei den Sicherheitsstufen "Niedrig", "Mittel" oder "Hoch" angezeigt.

- Zuerst alten PIN-Code eingeben und mit OK bestätigen.
- Neuen 4-stelligen PIN-Code einstellen und mit OK bestätigen.



STIHL empfiehlt, den geänderten PIN-Code zu notieren. Falls der PIN-Code 5-mal falsch eingegeben wurde, ist ein 4-stelliger **Master-Code** notwendig, außerdem wird die Automatik ausgeschaltet. Für die Erstellung des Master-Codes sind dem STIHL Fachhändler die 9-stellige Seriennummer und das 4-stellige Datum, die im Auswahlfenster angezeigt werden, zu übermitteln.

5. Startsignal:

Ein- bzw. Ausschalten des akustischen Signals, das ertönt, bevor das Mähmesser eingeschaltet wird.



6. Warntöne:

Ein- bzw. Ausschalten des akustischen Signals, das ertönt, wenn der Robotermäher gegen ein Hindernis stößt.



7. Menütöne:

Ein- bzw. Ausschalten des akustischen Klick-Signals, das ertönt, wenn ein Menü geöffnet bzw. eine Auswahl mit OK bestätigt wird.



8. Spielstopp:

Wird der Stoßsensor innerhalb kurzer Zeit mehrmals hintereinander ausgelöst, stoppt der Robotermäher und das Mähmesser.

Wenn der Stoßsensor nicht weiter ausgelöst wird, setzt der Robotermäher den automatischen Mähbetrieb nach einigen Sekunden fort.

9. Tastensperre:

Ist die Tastensperre eingeschaltet, können die Tasten am Display nur bedient werden, wenn zuerst die Taste **Zurück** gedrückt und gehalten und anschließend das Steuerkreuz **nach vorne** gedrückt wird.



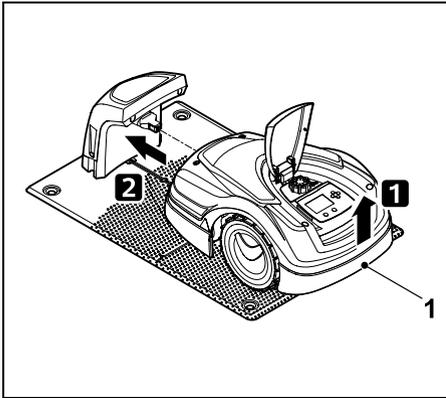
Die Tastensperre wird 2 Minuten nach der letzten Tastenbetätigung aktiv.

10. iMow + Dock koppeln:

Der Robotermäher funktioniert nach der Erstinbetriebnahme ausschließlich mit der installierten Dockingstation. Nach einem Tausch der Dockingstation bzw. von elektronischen Bauteilen im Robotermäher oder zur Inbetriebnahme des Roboterjähers auf einer weiteren Mähfläche mit einer anderen Dockingstation müssen der Robotermäher und Dockingstation gekoppelt werden.



- Dockingstation installieren und Begrenzungsdraht anschließen. (⇒ 9.8), (⇒ 9.10)



Roboterjäähler am Tragegriff (1) etwas anheben, um die Antriebsräder zu entlasten. Gerät auf die Vorderräder aufgestützt in die Dockingstation schieben.

- Nach Drücken der OK-Taste PIN-Code eingeben, danach sucht der Roboterjäähler nach dem Drahtsignal und speichert es automatisch. Der Vorgang dauert mehrere Minuten. (⇒ 9.11)

i Der PIN-Code ist bei Sicherheitsstufe "Keine" nicht erforderlich.

11.17 Service

1. Messerwechsel:

Mit OK wird der Einbau eines neuen Mähmessers bestätigt.

i Falls das Messer länger als 200 Stunden in Gebrauch war, erscheint die Meldung "Mähmesser tauschen". (⇒ 16.4)

2. Drahtbruchsuche:

Falls an der Dockingstation die rote LED schnell blinkt, ist der Begrenzungsdraht unterbrochen. (⇒ 13.1)

- Drahtbruch suchen (⇒ 16.7)

3. Reset Einstellungen:

Mit OK wird der Roboterjäähler auf Werkseinstellungen zurückgesetzt, der Installationsassistent wird erneut gestartet. (⇒ 9.6)

- Nach Drücken der OK-Taste PIN-Code eingeben. 

i Der PIN-Code ist bei Sicherheitsstufe "Keine" nicht erforderlich.

12. Begrenzungsdraht

i **Vor dem Verlegen** des Begrenzungsdrahts, insbesondere vor der ersten Installation, das gesamte Kapitel lesen und die Drahtverlegung genau planen.



Erste Installation mit dem Installationsassistenten durchführen. (⇒ 9.)

Sollten Sie Unterstützung benötigen, hilft Ihnen der STIHL Fachhändler gerne bei der Vorbereitung der Mähfläche und der Installation des Begrenzungsdrahts.

Vor der endgültigen Fixierung des Begrenzungsdrahts Installation prüfen. (⇒ 9.) Anpassungen der Drahtverlegung sind in der Regel im Bereich von Gassen, Engstellen oder Sperrflächen notwendig.

Abweichungen können vorkommen,

- wenn die technischen Möglichkeiten des Roboterjäählers ausgereizt werden, etwa mit sehr langen Gassen oder bei Verlegung im Bereich von metallischen Gegenständen bzw. über Metall unter der Rasenfläche (z. B. Wasser- und Stromleitungen),

- wenn die Mähfläche speziell für den Einsatz des Roboterjäählers baulich verändert wird.

i Die in dieser Gebrauchsanleitung angegebenen Drahtabstände sind auf die Verlegung des Begrenzungsdrahts auf der Rasenoberfläche abgestimmt.

Der Begrenzungsdraht kann auch bis zu 10 cm tief vergraben werden (z. B. mit einer Verlegemaschine).

Das Vergraben im Boden beeinflusst in der Regel den Signalempfang, insbesondere wenn über dem Begrenzungsdraht Platten oder Pflastersteine verlegt werden. Der Roboterjäähler fährt gegebenenfalls weiter nach außen versetzt entlang des Begrenzungsdrahts, was einen erhöhten Platzbedarf in Gassen, Engstellen sowie beim Befahren des Rands erfordert. Bei Bedarf Drahtverlegung anpassen.

12.1 Verlegung des Begrenzungsdrahts planen



Installationsbeispiele am Ende der Gebrauchsanleitung beachten. (⇒ 27.)
Sperrflächen, Gassen, Nebenflächen, Suchschleifen und Drahtreserven im Zuge der Verlegung des Begrenzungsdrahts mit installieren, um spätere Korrekturen zu vermeiden.

- **Standort der Dockingstation** festlegen (⇒ 9.1)
- **Hindernisse** in der Mähfläche entweder entfernen oder Sperrflächen vorsehen. (⇒ 12.9)
- **Begrenzungsdraht:**
Der Begrenzungsdraht muss in einer durchgehenden Schleife um die gesamte Mähfläche verlegt werden.
Maximale Länge:
500 m

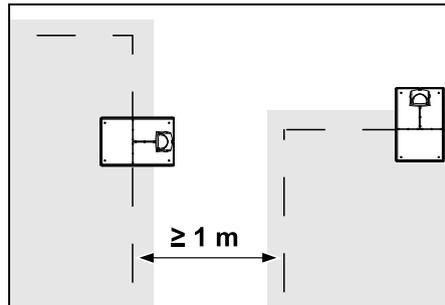


Bei Mähflächen < 100 m² oder einer Drahtlänge von < 175 m muss das Zubehör **AKM 100** zusammen mit dem Begrenzungsdraht installiert werden. (⇒ 9.9)

- **Gassen und Nebenflächen:**
Zum Mähen mit Automatik alle Bereiche der Mähfläche mit **Gassen** verbinden. (⇒ 12.11)
Reicht dafür der Platz nicht aus, sind **Nebenflächen** einzurichten. (⇒ 12.10)
- Beim Verlegen des Begrenzungsdrahts **Abstände** beachten (⇒ 12.5):
bei angrenzenden befahrbaren Flächen (Geländestufe kleiner als +/- 1 cm, z. B. Gehwege): **0 cm**
bei Gassen: **22 cm**
bei hohen Hindernissen (z. B. Mauern,

Bäume): **28 cm**
Mindestdrahtabstand in Engstellen: **44 cm**
bei Wasserflächen und potenziellen Absturzstellen (Kanten, Absätze): **100 cm**

- **Ecken:**
Verlegung in spitzen Winkeln (kleiner als 90°) vermeiden
- **Suchschleifen:**
Wenn das versetzte Heimfahren (Korridor) genutzt werden soll, müssen bei Gassen bzw. bei der externen Dockingstation Suchschleifen installiert werden. (⇒ 12.12)
- **Drahtreserven:**
Damit die Verlegung des Begrenzungsdrahts nachträglich leichter geändert werden kann, sollten mehrere Drahtreserven installiert werden. (⇒ 12.15)



Mähflächen dürfen nicht überlappen. Es ist ein Mindestabstand von **≥ 1 m** zwischen den Begrenzungsdrähten zweier Mähflächen einzuhalten.



Aufgewickelte Reststücke des Begrenzungsdrahts können zu Störungen führen und müssen entfernt werden.

12.2 Skizze der Mähfläche anfertigen



Bei der Installation des Robotermähers und der Dockingstation ist es empfehlenswert, eine Skizze der Mähfläche anzufertigen. Am Anfang dieser Gebrauchsanleitung ist dafür eine Seite vorgesehen.
Diese Skizze ist bei späteren Änderungen zu aktualisieren.

Inhalt der Skizze:

- **Kontur der Mähfläche** mit wichtigen Hindernissen, Grenzen und allfälligen Sperrflächen, in denen der Robotermäher nicht arbeiten darf. (⇒ 27.)
- Position der **Dockingstation** (⇒ 9.8)
- Lage des **Begrenzungsdrahts**
Der Begrenzungsdraht wächst nach kurzer Zeit in den Boden ein und ist nicht mehr zu sehen. Insbesondere die Verlegung des Drahts um Hindernisse vermerken. (⇒ 9.9)
- Lage der **Drahtverbinder**
Die verwendeten Drahtverbinder sind nach kurzer Zeit nicht mehr zu sehen. Ihre Position ist zu notieren, um sie bei Bedarf tauschen zu können. (⇒ 12.16)

12.3 Begrenzungsdraht verlegen



Nur Original-Fixiernägel und Original-Begrenzungsdraht verwenden. **Installationskits** mit dem nötigen Installationsmaterial sind als Zubehör beim STIHL Fachhändler erhältlich. (⇒ 18.)

Die Verlegerichtung (mit oder gegen den Uhrzeigersinn) kann je nach Bedarf gewählt werden.

Fixiernägel niemals mit Hilfe des Begrenzungsdrahts herausziehen – immer ein geeignetes Werkzeug (z. B. Kombizange) verwenden.

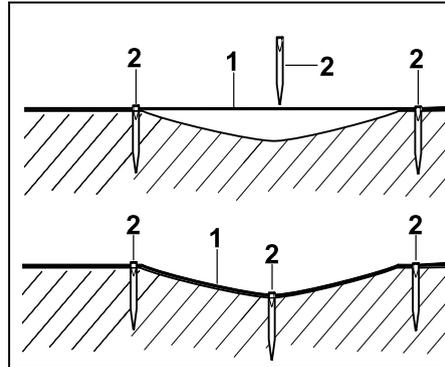
Verlauf des Begrenzungsdrahts in einer Skizze festhalten. (⇒ 12.2)

- Dockingstation installieren. (⇒ 9.8)
- Begrenzungsdraht ausgehend von der Dockingstation um die Mähfläche und um eventuell vorhandene Hindernisse (⇒ 12.9) verlegen und mit Fixiernägeln am Boden festmachen. Abstände mit Hilfe des iMow Ruler kontrollieren. (⇒ 12.5)
Hinweise in Kapitel "Erstinstallation" beachten. (⇒ 9.9)
- Begrenzungsdraht anschließen. (⇒ 12.4)



Hinweis:

Zu hohe Zugspannung des Begrenzungsdrahtes vermeiden, um Drahtbruch zu verhindern. Besonders bei Verlegung mit einer Drahtverlegemaschine beachten, der Begrenzungsdraht muss locker von der Spule laufen.

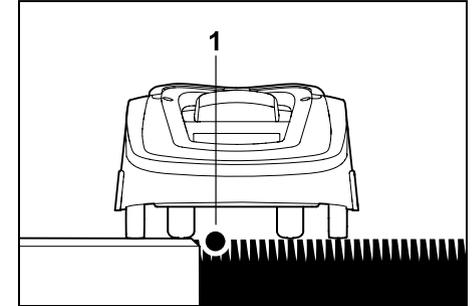


Der Begrenzungsdraht (1) wird oberirdisch verlegt und bei Unebenheiten mit zusätzlichen Fixiernägeln (2) befestigt. Dadurch wird verhindert, dass der Draht vom Mähmesser durchgeschnitten wird.

12.4 Begrenzungsdraht anschließen

- Netzstecker abziehen und danach Abdeckung der Dockingstation abnehmen. 
- Begrenzungsdraht in Kabelführungen der Bodenplatte einlegen, durch Sockel fädeln, Enden abisolieren und an Dockingstation anschließen. Hinweise in Kapitel "Erstinstallation" beachten. (⇒ 9.10)
- Abdeckung der Dockingstation montieren und danach Netzstecker anstecken. 
- Drahtsignal prüfen. (⇒ 9.11)
- Eindocken prüfen. (⇒ 15.6)
Bei Bedarf Position des Begrenzungsdrahts im Bereich der Dockingstation korrigieren.

12.5 Drahtabstände – iMow Ruler verwenden



Entlang von befahrbaren Hindernissen wie Terrassen und befahrbaren Wegen kann der Begrenzungsdraht (1) **ohne Abstand** verlegt werden. Der Robotertermäher fährt dann mit einem Hinterrad außerhalb der Mähfläche.

Maximale Geländestufe zur Grasnarbe:
+/- 1 cm



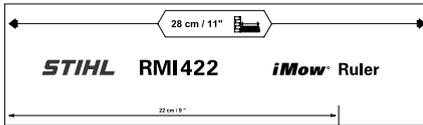
Bei der Pflege der Rasenkante darauf achten, dass der Begrenzungsdraht nicht beschädigt wird. Bei Bedarf Begrenzungsdraht mit etwas Abstand (2-3 cm) zur Rasenkante installieren.



Die Abstände am iMow Ruler sind so definiert, dass der Robotertermäher den Rand bei einem Spurversatz von 6 cm ohne Störung (ohne Anstoßen an Hindernissen) abfahren kann. Bei Bedarf (zu viel ungemähtes Gras am Rand) Spurversatz verkleinern. (⇒ 11.11)

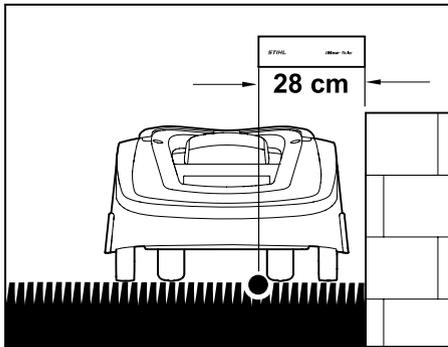
Drahtabstände mit dem iMow Ruler messen:

Damit der Begrenzungsdraht im richtigen Abstand zum Rand der Rasenfläche und zu Hindernissen verlegt wird, sollte der iMow Ruler zur Abstandsmessung verwendet werden.



Hohes Hindernis:

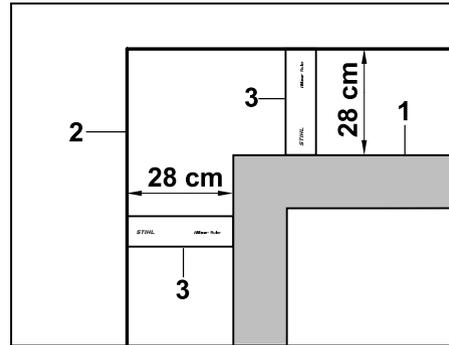
Abstand zwischen einem hohen Hindernis und dem Begrenzungsdraht.



Der Robotermäher muss vollständig innerhalb der Mähfläche fahren und darf das Hindernis nicht berühren.

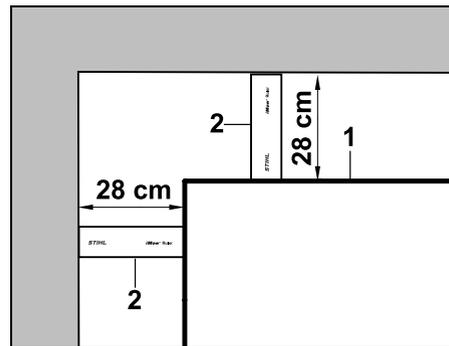
Durch den Abstand 28 cm fährt der Robotermäher ohne Anstoßen am Hindernis entlang des Begrenzungsdrahts im Eck um ein hohes Hindernis.

Drahtverlegung um hohe Hindernisse:



Bei der Verlegung um hohe Hindernisse (1) wie Mauerecken oder Hochbeete muss in den Ecken der Drahtabstand genau eingehalten werden, damit der Robotermäher nicht am Hindernis streift. Begrenzungsdraht (2) mit Hilfe des iMow Ruler (3) wie abgebildet verlegen.

Drahtabstand: 28 cm

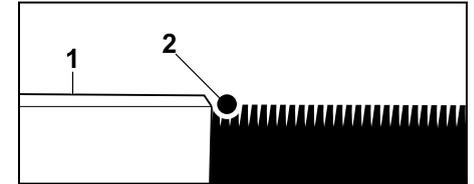


Bei der Verlegung des Begrenzungsdrahtes (1) in einem Inneneck an einem hohen Hindernis Drahtabstand mit dem iMow Ruler (2) abmessen.

Drahtabstand: 28 cm

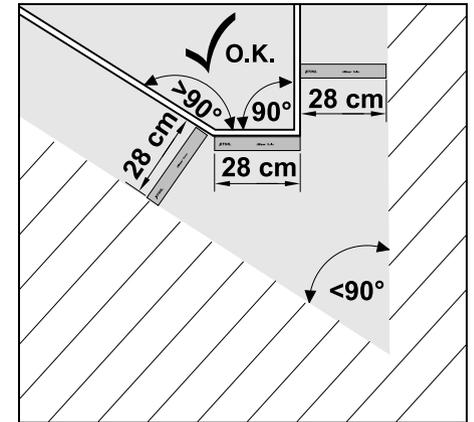
Höhe von Hindernissen messen:

Der Robotermäher kann angrenzende Flächen wie Wege befahren, wenn die zu überwindende Geländestufe kleiner als +/- 1 cm ist.



Höhenunterschied zum befahrbaren Hindernis (1) ist geringer als +/- 1 cm: Begrenzungsdraht (2) ohne Abstand zum Hindernis verlegen.

12.6 Spitze Ecken



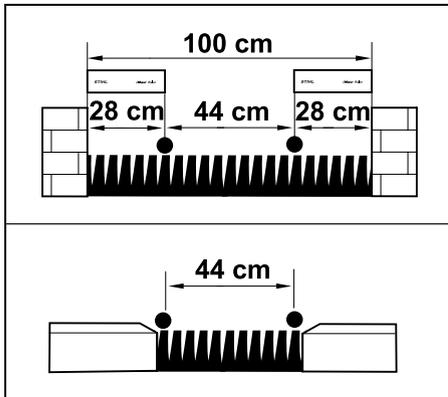
In spitz zulaufenden Rasenecken (< 90°) wird der Begrenzungsdraht wie abgebildet verlegt. Die beiden Winkel müssen einen Abstand von mindestens 28 cm haben, damit der Robotermäher den Rand abfahren kann.

12.7 Engstellen

i Wenn Engstellen installiert werden, versetztes Heimfahren (Korridor) ausschalten (⇒ 11.14) oder Suchschleifen installieren. (⇒ 12.12)

Der Robotermäher befährt alle Engstellen automatisch, solange der minimale Drahtabstand eingehalten wird. Schmalere Bereiche der Mähfläche sind durch entsprechende Verlegung des Begrenzungsdrahts auszugrenzen.

Sind zwei Mähflächen über einen befahrbaren, schmalen Bereich miteinander verbunden, kann eine Gasse installiert werden. (⇒ 12.11)



Der minimale Drahtabstand beträgt **44 cm**.

Daraus ergibt sich in **Engstellen** folgender Platzbedarf:

- zwischen hohen Hindernissen über +/- 1 cm Höhe wie Mauern **100 cm**,
- zwischen angrenzenden befahrbaren Flächen mit einer Geländestufe kleiner als +/- 1 cm wie z.B. Gehwegen **44 cm**.

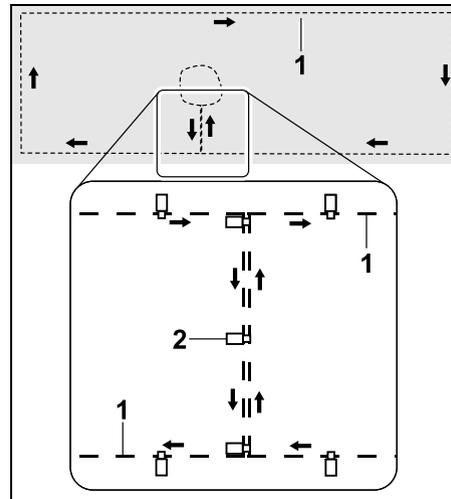
12.8 Verbindungsstrecken installieren

Der Robotermäher ignoriert das Begrenzungsdrahtsignal, wenn die Drähte eng beieinander, parallel verlegt werden. Verbindungsstrecken müssen installiert werden,

- wenn Nebenflächen installiert werden sollen. (⇒ 12.10)
- wenn Sperrflächen notwendig sind. (⇒ 12.9)

i STIHL empfiehlt, Verbindungsstrecken zusammen mit den entsprechenden Sperrflächen bzw. Nebenflächen im Zuge der Drahtverlegung mit zu verlegen.

Bei nachträglicher Installation ist die Drahtschleife zu durchtrennen, Verbindungsstrecken müssen dann mittels der mitgelieferten Drahtverbinder eingebunden werden. (⇒ 12.16)



In Verbindungsstrecken wird der Begrenzungsdraht (1) parallel verlegt, die Drähte dürfen sich nicht überkreuzen und müssen eng beieinander liegen. Die Verbindungsstrecke mit einer ausreichenden Anzahl an Fixiernägeln (2) am Boden festmachen.

12.9 Sperrflächen

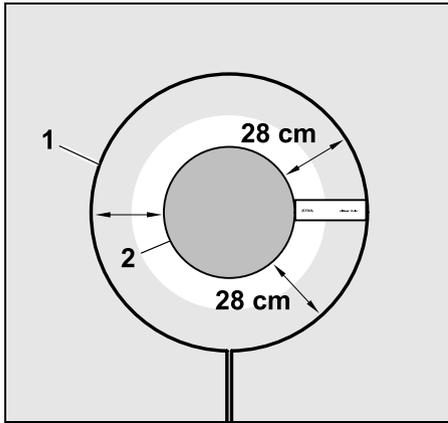
Sperrflächen sind zu installieren

- um Hindernisse, die der Robotermäher nicht berühren darf,
- um Hindernisse, die nicht ausreichend stabil sind,
- um Hindernisse, die zu niedrig sind. Mindesthöhe: 8 cm

STIHL empfiehlt,

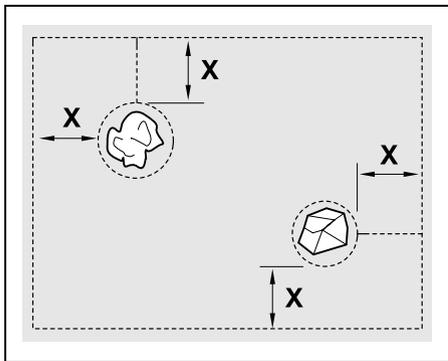
- Hindernisse entweder mit Sperrflächen auszugrenzen oder zu entfernen,
- Sperrflächen nach der Erstinstallation bzw. nach Veränderungen der Drahtinstallation mit Hilfe des Befehls "Rand testen" zu überprüfen. (⇒ 11.14)

Abstand für die Verlegung des Begrenzungsdrahtes um eine Sperrfläche: **28 cm**



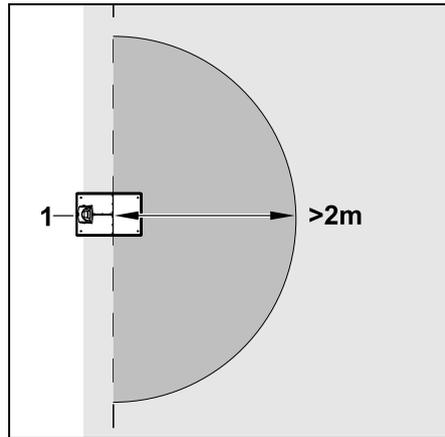
Der Roboter fährt ohne Anstoßen entlang des Begrenzungsdrahts (1) um das Hindernis (2).

Um einen robusten Betrieb zu gewährleisten, sollen Sperrflächen im Wesentlichen rund sein und keine ovalen, eckigen oder nach innen gewölbten Formen aufweisen.

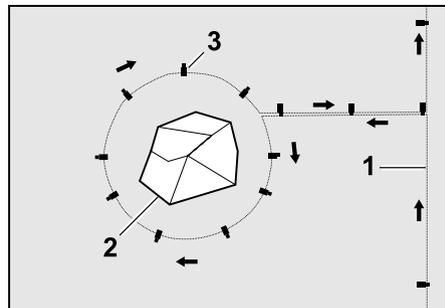


Sperrflächen müssen einen **Minstdurchmesser** von 56 cm haben. Der **Abstand zur Randschleife (X)** muss größer als 44 cm sein.

i Empfehlung:
Sperrflächen sollten einen maximalen Durchmesser von 2 - 3 m haben.



Damit das Eindocken nicht gestört wird, darf im Umkreis von mindestens **2 m** um die Dockingstation (1) keine Sperrfläche installiert werden.

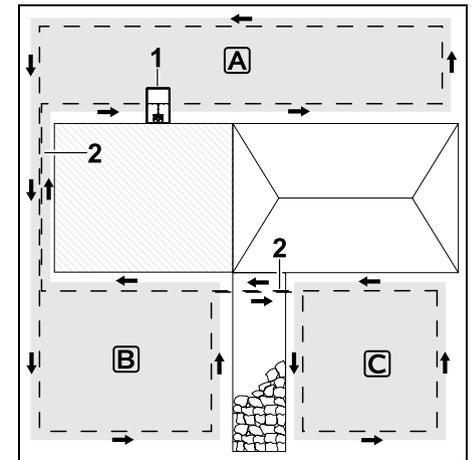


Begrenzungsdraht (1) von der Umrandung zum Hindernis führen, im richtigen Abstand (iMow Ruler verwenden) um das Hindernis (2) verlegen und mit einer ausreichenden Zahl von Fixiernägeln (3) am Boden festmachen. Anschließend Begrenzungsdraht zurück zur Umrandung verlegen.

Zwischen Hindernis und Umrandung ist der Begrenzungsdraht **parallel nebeneinander** in einer Verbindungsstrecke zu verlegen. Wichtig ist dabei, dass die Verlegerichtung um die Sperrfläche eingehalten wird (⇒ 12.8)

12.10 Nebenflächen

Nebenflächen sind Bereiche der Mähfläche, die vom Roboter **nicht vollautomatisch** bearbeitet werden können, weil die Zufahrt nicht möglich ist. Auf diese Art können mehrere getrennte Mähflächen mit einem einzigen Begrenzungsdraht umrandet werden. Der Roboter muss manuell von einer zur anderen Mähfläche gebracht werden. Der Mähvorgang wird über den Befehl "Mähen starten" (⇒ 11.5) bzw. "Mähen zeitverzögert starten" (⇒ 11.5) ausgelöst.



Die Dockingstation (1) wird in der Mähfläche **A** installiert, diese wird nach Mähplan vollautomatisch bearbeitet. Die Nebenflächen **B** und **C** sind mit Verbindungsstrecken (2) mit der Mähfläche **A** verbunden. In allen Flächen

muss der Begrenzungsdraht in derselben Richtung verlegt werden – Begrenzungsdraht in den Verbindungsstrecken nicht überkreuzen.

- Nebenflächen im Menü "Einstellungen – Installation" aktivieren. (⇒ 11.14)

12.11 Gassen

Sind mehrere Mähflächen zu mähen (z. B. Mähflächen vor und hinter dem Haus), kann eine Gasse zum Verbinden installiert werden. So ist es möglich, alle Mähflächen **automatisch** zu bearbeiten.

i In Gassen wird der Rasen nur beim Abfahren des Begrenzungsdrahts gemäht. Bei Bedarf automatisches Randmähen aktivieren oder den Bereich der Gasse regelmäßig manuell mähen. (⇒ 11.5), (⇒ 11.14)

Wenn Gassen installiert werden, versetztes Heimfahren (Korridor) ausschalten (⇒ 11.14) oder Suchschleifen installieren. (⇒ 12.12)

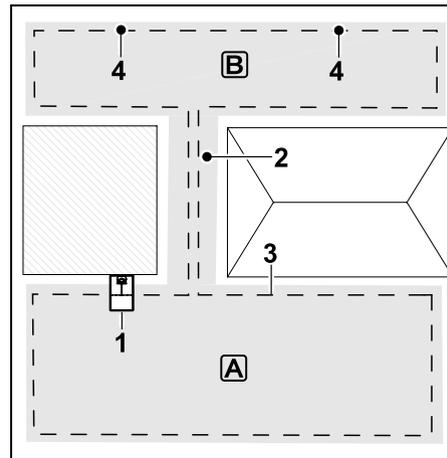
Die angegebenen Drahtabstände und die Gassenschablone sind auf die Verlegung des Begrenzungsdrahts auf der Rasenoberfläche abgestimmt. Bei sehr tief verlegtem Begrenzungsdraht, z.B. unter Steinpflaster, weichen die Maße ab. Die Funktion überprüfen und die Drahtverlegung wenn notwendig anpassen.

Voraussetzungen:

- **Mindestbreite** zwischen festen Hindernissen im Bereich der Gasse 88 cm, zwischen befahrbaren Wegen 22 cm.

i In längeren Gassen ist abhängig von der Bodenbeschaffenheit ein leicht erhöhter Platzbedarf zu berücksichtigen. Längere Gassen sollten immer möglichst mittig zwischen Hindernissen installiert werden.

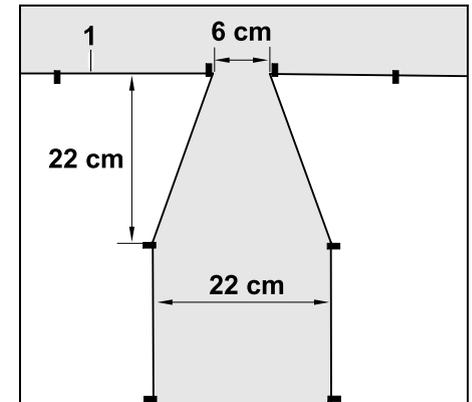
- Gasse ist frei befahrbar.
- Im Bereich der zweiten Mähfläche wird zumindest 1 **Startpunkt** definiert. (⇒ 11.15)



Die Dockingstation (1) wird in der Mähfläche **A** installiert. Die Mähfläche **B** ist mit einer Gasse (2) mit der Mähfläche **A** verbunden. Der Begrenzungsdraht (3) kann vom Robotermäher durchgängig befahren werden. Zum Bearbeiten der Mähfläche **B** sind Startpunkte (4) zu definieren. (⇒ 11.15)

Einzelne Mähvorgänge werden dann je nach Einstellung (Starthäufigkeit) bei den Startpunkten begonnen.

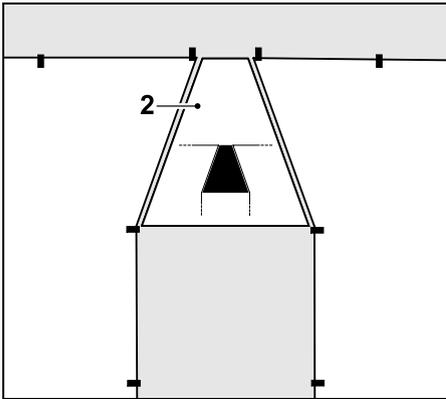
Anfang und Ende der Gasse installieren:



Am Anfang und am Ende einer Gasse ist der Begrenzungsdraht (1) wie abgebildet trichterförmig zu verlegen. Dadurch wird vermieden, dass der Robotermäher während des Mähvorgangs unbeabsichtigt in die Gasse fährt.

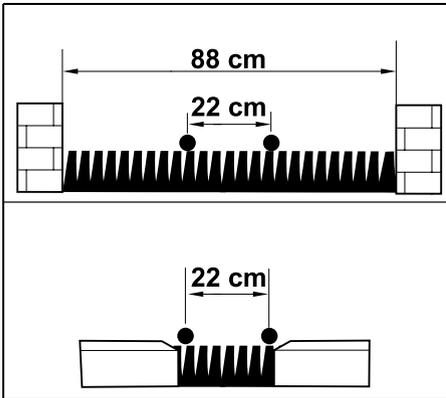
i Die Abmessungen sind sehr umwelt- und geländeabhängig. Bei Gassen mit einem trichterförmigen Anfang bzw. Ende stets überprüfen, ob der Robotermäher diese auch passieren kann.

Begrenzungsdraht links und rechts vom Gasseneingang etwa eine Gerätelänge gerade verlegen.



Zur Installation der trichterförmigen Ein- und Ausfahrt auch die mitgelieferte Gassenschablone (2) verwenden.

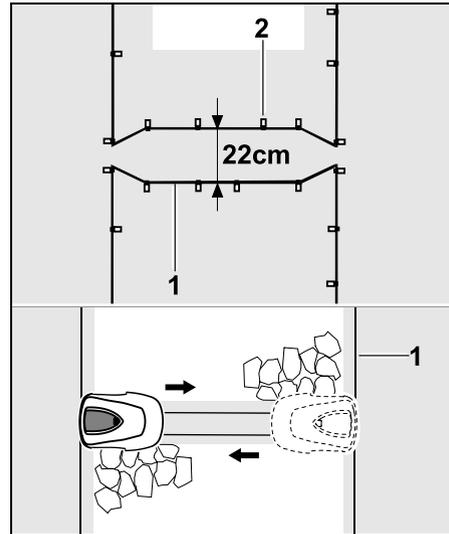
Gasse installieren:



Drahtabstand in Gassen: **22 cm**

Daraus ergibt sich folgender Platzbedarf:

- zwischen hohen Hindernissen (über 1 cm Höhe – z. B. Mauern):
88 cm,
- zwischen Gehwegen bzw. befahrbaren Hindernissen (unter 1 cm Höhe – z. B. Wege):
22 cm.



In Gassen wird der Begrenzungsdraht (1) parallel verlegt und mit einer ausreichenden Anzahl an Fixiernägeln (2) am Boden festgemacht. Am Anfang und am Ende der Gasse sollte eine trichterförmige Ein- und Ausfahrt mit installiert werden.

12.12 Suchschleifen für das versetzte Heimfahren

Wird das versetzte Heimfahren aktiviert, sind Suchschleifen vorzusehen,

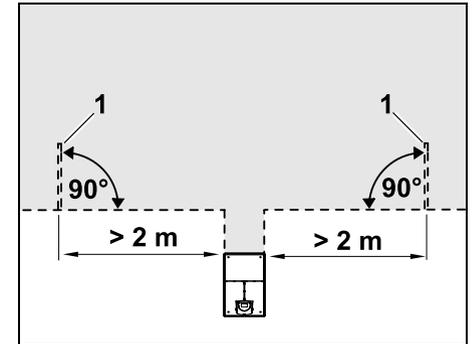
- wenn eine externe Dockingstation installiert wurde
- oder
- wenn es in der Mähfläche Gassen oder Engstellen gibt.

Funktionsweise:

Wenn der Robotermäher nach innen versetzt dem Begrenzungsdraht folgt, dann überquert er im Zuge dieser

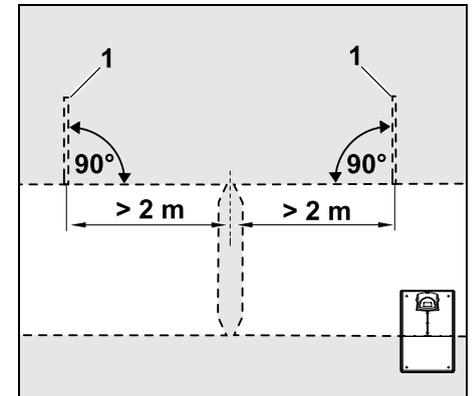
Heimfahrt eine der Suchschleifen. Er fährt danach zum Begrenzungsdraht und weiter bis zur Dockingstation.

Suchschleifen bei einer externen Dockingstation:



Links und rechts neben der Zufahrt zur externen Dockingstation sind zwei Suchschleifen (1) in einem Winkel von 90° zum Begrenzungsdraht zu installieren. Mindestabstand zur Zufahrt: **2 m**

Suchschleifen bei Gassen:



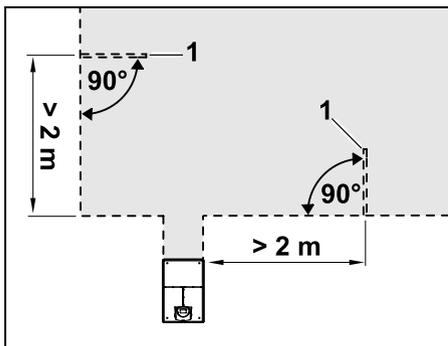
Links und rechts neben der Gasseneinfahrt sind zwei Suchschleifen (1) in einem Winkel von 90° zum Begrenzungsdraht zu installieren,

und zwar immer in dem Teil der Mähfläche, der nur über eine Gasse erreicht werden kann.

Mindestabstand zur Gasseneinfahrt: **2 m**

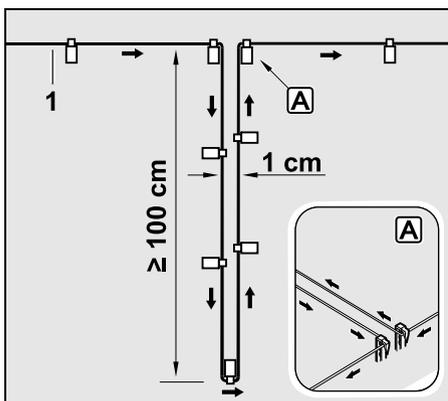
- i** Sind mehrere Gassen hintereinander installiert, dann sind in jeder betroffenen Mähfläche Suchschleifen zu installieren.

Installation einer Suchschleife:



Suchschleifen dürfen nicht im Nahbereich von Ecken installiert werden.

Mindestabstand zu Ecken: **2 m**



Suchschleife wie abgebildet in der Rasenfläche installieren. Der Begrenzungsdraht (1) muss am Rand **A**

mit zwei Fixiernägeln am Boden festgemacht werden und darf nicht überkreuzt werden.

Mindestlänge: **100 cm**

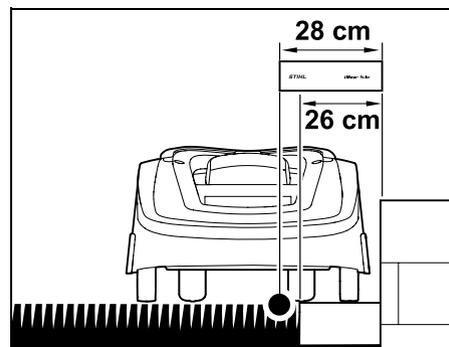
Breite: **1 cm**

- Suchschleife mit einer ausreichenden Anzahl an Fixiernägeln am Boden festmachen.

12.13 Kantenexaktes Mähen

- i** Bei 6 cm Spurversatz entsteht entlang von hohen Hindernissen ein bis zu 26 cm breiter Streifen mit ungemähtem Gras. Bei Bedarf können Randsteine um hohe Hindernisse verlegt werden.

Mindestbreite der Randsteine:



Begrenzungsdraht mit 28 cm Abstand vom Hindernis entfernt verlegen. Damit die Rasenkante vollständig gemäht wird, müssen die Randsteine mindestens 26 cm breit sein. Werden breitere Randsteine verlegt, wird die Rasenkante noch exakter bearbeitet.

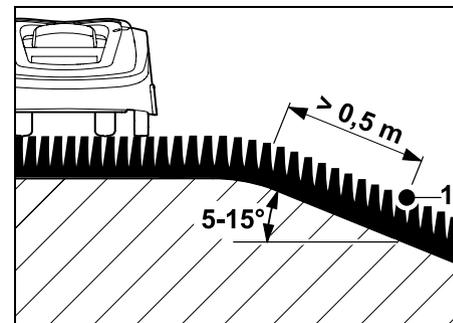
12.14 Abfallendes Gelände in der Mähfläche

- i** **Hinweis:** Für eine robuste Installation wird empfohlen, den Begrenzungsdraht maximal bis zu einer Steigung von +/- 10° (17 %) zu verlegen. Der Draht kann bis zu einer Steigung von +/- 15° (27 %) verlegt werden, dies kann jedoch den Aufwand und die Anpassung der Drahtverlegung deutlich erhöhen. Auch sollten Steigungen und Gefälle in Gartenskizzen unbedingt vermerkt werden.

Damit der Robotermäher einen abfallenden Bereich in der Mähfläche (bis zu 15° Gefälle) automatisch und ohne Störungen mähen kann, muss der Begrenzungsdraht im Gefälle mit einem Mindestabstand zur Geländekante installiert werden.

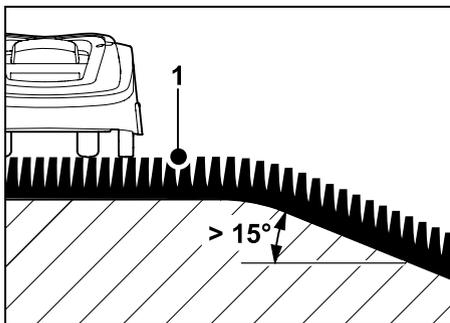
Bei Wasserflächen und Absturzstellen wie Kanten und Absätzen muss ein Abstand von mindestens **100 cm** eingehalten werden.

Abfallender Bereich mit einem Gefälle von 5° - 15°:



Befindet sich in der Mähfläche ein abfallender Bereich mit einem Gefälle von $5^\circ - 15^\circ$, dann kann der Begrenzungsdraht wie abgebildet unterhalb der Geländekante in der abfallenden Fläche verlegt werden. Der Mindestabstand (0,5 m) von der Geländekante zum Begrenzungsdraht muss für einen störungsfreien Betrieb des Robotermähers berücksichtigt werden.

Abfallender Bereich mit einem Gefälle > 15° :

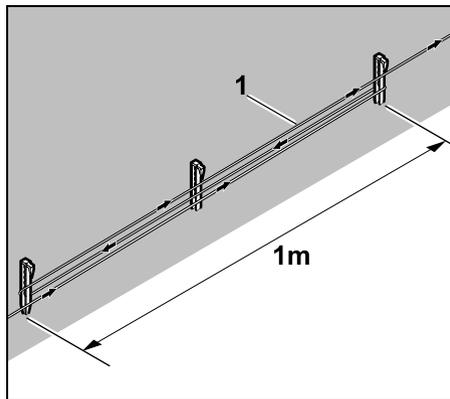


Befindet sich in der Mähfläche eine abfallender Bereich mit einem Gefälle > 15° , dann wird empfohlen, den Begrenzungsdraht (1) wie abgebildet in der ebenen Fläche oberhalb der Geländekante zu verlegen. Die Geländekante und der abfallende Bereich werden nicht gemäht.

12.15 Drahtreserven installieren

In regelmäßigem Abstand installierte Drahtreserven erleichtern notwendige Korrekturen, etwa um die Position der Dockingstation oder den Verlauf des Begrenzungsdrahts nachträglich zu verändern.

Drahtreserven sollten insbesondere in der Nähe von schwierigen Passagen installiert werden.

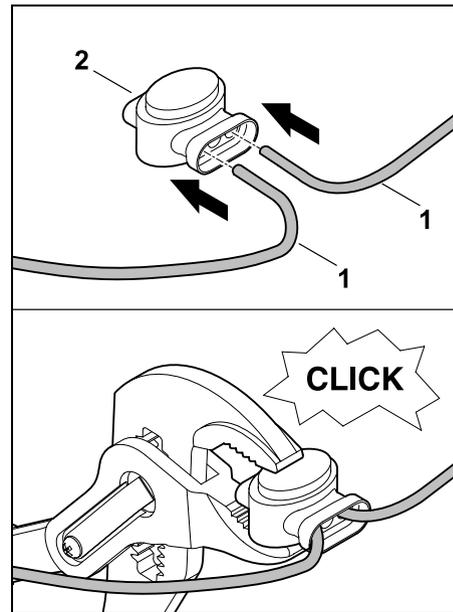


Begrenzungsdraht (1) über eine Länge von ca. 1 m zwischen 2 Fixiernägeln wie abgebildet verlegen. Drahtreserve in der Mitte mit einem weiteren Fixiernagel am Boden festmachen.

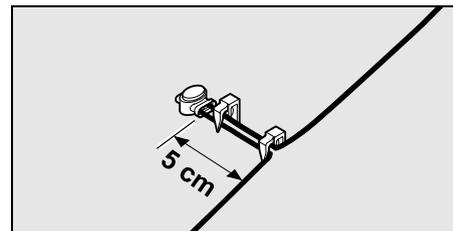
12.16 Drahtverbinder verwenden

Zur Verlängerung des Begrenzungsdrahts oder zum Verbinden von losen Drahtenden dürfen ausschließlich die als Zubehör erhältlichen gelgefüllten Drahtverbinder verwendet werden. Sie verhindern frühzeitigen Verschleiß (z. B. Korrosion an den Drahtenden) und garantieren eine optimale Verbindung.

Position der Drahtverbinder in der Skizze der Mähfläche vermerken. (⇨ 12.2)



Lose, nicht abisolierte Drahtenden (1) bis zum Anschlag in Drahtverbinder (2) stecken. Drahtverbinder mit einer geeigneten Zange zusammendrücken – auf korrektes Einrasten achten.



Zur Zugentlastung Begrenzungsdraht wie abgebildet mit zwei Fixiernägeln am Boden festmachen.

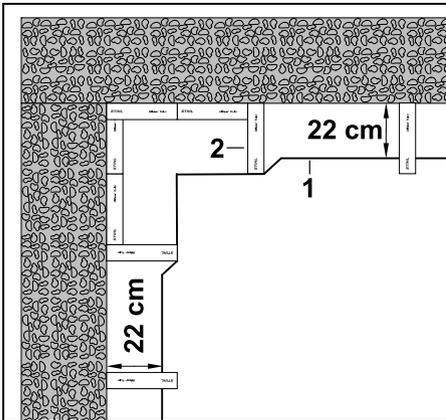
12.17 Enge Randabstände

Es besteht die Möglichkeit auf einer geraden Strecke, nicht in Ecken, den Drahtabstand zu einem hohen Hindernis auf **22 cm** zu reduzieren. Dies führt zu einer größeren gemähten Fläche. Bei der Randabfahrt (⇒ 9.12), (⇒ 11.14) ist auf ausreichend Abstand (mind. 5 cm) zwischen Robotermäher und den Hindernissen zu achten. Gegebenenfalls Drahtabstand zu den Hindernissen vergrößern.



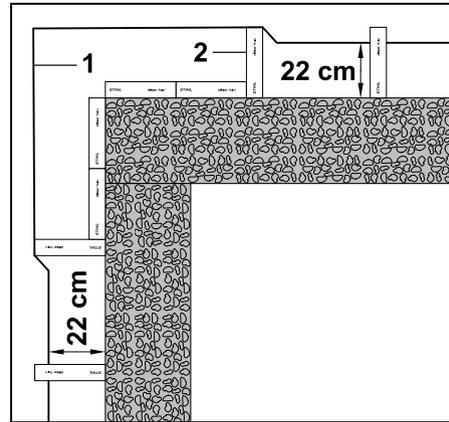
Enge Randabstände sollten unbedingt in der Gartenskizze vermerkt werden. (⇒ 12.2)

Enge Randabstände im Inneneck:



Begrenzungsdraht (1) wie abgebildet im Inneneck verlegen. iMow Ruler (2) verwenden.

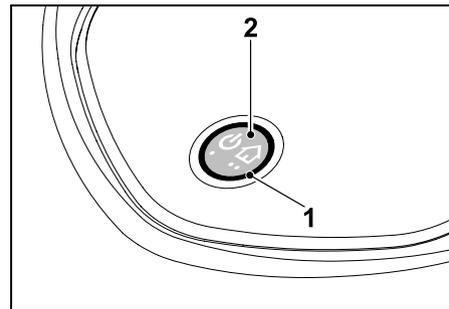
Enge Randabstände am Außeneck:



Begrenzungsdraht (1) wie abgebildet am Außeneck verlegen. iMow Ruler (2) verwenden.

13. Dockingstation

13.1 Bedienelemente der Dockingstation



Eine ringförmige, rote LED (1) informiert über den Status der Dockingstation und des Drahtsignals.

Funktionen Taste (2):

- Dockingstation ein- und ausschalten
- Heimruf aktivieren
- Drahtbruchsuche aktivieren

LED leuchtet nicht:

- Dockingstation und Drahtsignal sind ausgeschaltet.

LED leuchtet durchgehend:

- Dockingstation und Drahtsignal sind eingeschaltet.
- Robotermäher ist nicht eingedockt.

LED blinkt langsam (2 Sekunden ein – kurz aus):

- Robotermäher ist eingedockt, Akku wird bei Bedarf geladen.
- Dockingstation und Drahtsignal sind eingeschaltet.

LED blinkt schnell:

- Begrenzungsdraht ist unterbrochen – Drahtbruch oder Draht ist nicht korrekt an der Dockingstation angeschlossen.(⇒ 16.7)

LED leuchtet 3 Sekunden, gefolgt von 1 Sekunde Pause:

- Heimruf wurde aktiviert.

LED blinkt 3-mal kurz, 3-mal lang, 3-mal kurz, gefolgt von ca. 5 Sekunden Pause (SOS-Signal):

- Fehler in der Dockingstation.

Dockingstation ein- und ausschalten:

Im automatischen Betrieb erfolgt das Ein- und Ausschalten automatisch.



Wenn der Roboter mäher nicht eingedockt ist, aktiviert **ein kurzer Tastendruck** die Dockingstation. Das Drahtsignal bleibt 48 Stunden aktiv, sofern der Roboter mäher nicht vorher eindockt.

Ein **2 Sekunden** langer Tastendruck schaltet die Dockingstation ab.

Heimruf aktivieren:

Taste während eines Mähvorgangs 2-mal innerhalb von 2 Sekunden kurz drücken.



Der Roboter mäher beendet den laufenden Mäheinsatz, sucht den Begrenzungsdraht und kehrt zur Dockingstation zurück, um den Akku zu laden. In der laufenden Aktivzeit erfolgt kein weiterer Mähvorgang.



Der Heimruf bleibt aktiv, bis der Roboter mäher eingedockt ist. Erneutes 2-maliges Drücken der Taste an der Dockingstation beendet ebenfalls den Heimruf.

14. Hinweise zum Mähen

14.1 Allgemein

Der Roboter mäher ist für die automatische Bearbeitung von Rasenflächen konzipiert. Das Gras wird dabei durch kontinuierliche Bearbeitung kurz gehalten. Das Ergebnis ist ein schöner und dichter Rasen.

Rasenflächen, die nicht zuvor mit einem herkömmlichen Rasenmäher gemäht wurden, sind erst nach mehreren Mähvorgängen sauber bearbeitet. Vor allem bei etwas höherem Gras entsteht somit erst nach ein paar Mähvorgängen ein sauberes Schnittbild.

Bei heißem und trockenem Klima sollte der Rasen nicht zu kurz gehalten werden, da er sonst von der Sonne verbrannt und unansehnlich wird.

Mit einem scharfen Messer ist das Schnittbild schöner als mit einem stumpfen, daher sollte es regelmäßig getauscht werden.

14.2 Mulchen

Der Roboter mäher ist ein Mulchmäher.

Beim Mulchen werden die Grashalme nach dem Abschneiden im Mähwerksgehäuse weiter zerkleinert. Sie fallen anschließend in die Grasnarbe zurück, wo sie liegen bleiben und verrotten.

Das fein zerkleinerte Schnittgut gibt dem Rasen organische Nährstoffe zurück und dient dadurch als natürlicher Dünger. Der Düngerbedarf wird deutlich reduziert.

14.3 Aktivzeiten

Während der Aktivzeiten ist es dem Roboter mäher erlaubt, jederzeit die Dockingstation zu verlassen und den Rasen zu mähen. Während dieser Zeiten finden deshalb **Mähvorgänge**, **Ladevorgänge** und **Ruhephasen** statt. Der Roboter mäher verteilt die nötigen Mäh- und Ladevorgänge automatisch auf die zur Verfügung stehenden Zeitfenster.

Bei der Installation werden Aktivzeiten automatisch über die gesamte Woche verteilt. Zeitreserven werden mit berücksichtigt – so ist eine optimale Rasenpflege garantiert, auch wenn vereinzelt Mähvorgänge nicht stattfinden können (z. B. aufgrund von Regen).



Während der Aktivzeiten müssen sich Dritte vom Gefahrenbereich fernhalten. Die Aktivzeiten sind entsprechend anzupassen. Beachten Sie außerdem die kommunalen Bestimmungen zum Einsatz von Roboter mähern sowie die Hinweise im Kapitel "Zu Ihrer Sicherheit" (⇒ 6.) und verändern Sie die Aktivzeiten im Menü "Mähplan". (⇒ 11.7) Insbesondere sollten Sie bei der zuständigen Behörde nachfragen, zu welchen Tages- und Nachtzeiten das Gerät eingesetzt werden darf.

14.4 Mähdauer

Die Mähdauer gibt an, wie viele Stunden pro Woche der Rasen gemäht werden soll. Sie kann verlängert oder verkürzt werden. (⇒ 11.8)

Die Mähdauer entspricht der Zeit, während der Roboter mäher den Rasen mäht. Zeiten, in denen der Akku geladen wird zählen nicht zur Mähdauer.

Bei der Erstinstallation berechnet der Roboter mäher die Mähdauer automatisch aus der angegebenen Größe der Mähfläche. Dieser Richtwert ist auf normalen Rasen bei trockenen Verhältnissen abgestimmt.

Flächenleistung:

Für 100 m² benötigt der Roboter mäher durchschnittlich:

| | |
|-------------|-------------|
| RMI 422: | 120 Minuten |
| RMI 422 P, | |
| RMI 422 PC: | 100 Minuten |

14.5 Heimbereich (RMI 422 PC)

Der Roboter mäher erkennt mit Hilfe des eingebauten GPS-Empfängers seinen Standort. Bei jeder Randabfahrt zur Überprüfung der korrekten Drahtverlegung (⇒ 9.12) und beim Einlernen der Startpunkte (⇒ 11.15) speichert der Roboter mäher die Koordinaten des westlichsten, östlichsten, südlichsten und nördlichsten Punktes.

Diese Fläche ist als Heimbereich definiert, hier darf der Roboter mäher benutzt werden. Bei jeder Wiederholung einer Randabfahrt werden die Koordinaten aktualisiert.

Bei aktiviertem **GPS-Schutz** wird der Eigentümer des Geräts verständigt, wenn das Gerät außerhalb des Heimbereichs in Betrieb genommen wird. Außerdem wird im Display des Roboter mähers der PIN-Code abgefragt.

15. Gerät in Betrieb nehmen

15.1 Vorbereitung

i Zur **Erstinstallation** steht ein Installationsassistent zur Verfügung. (⇒ 9.)

i Der Roboter mäher soll bei einer Umgebungstemperatur zwischen +5°C und +40°C geladen und betrieben werden.

- Dockingstation installieren (⇒ 9.8)
- Begrenzungsdraht verlegen (⇒ 9.9) und anschließen (⇒ 9.10)

- Fremdkörper (z. B. Spielsachen, Werkzeug) von der Mähfläche entfernen
- Akku aufladen (⇒ 15.7)
- Uhrzeit und Datum einstellen (⇒ 11.11)
- Mähplan prüfen und bei Bedarf anpassen – insbesondere ist sicherzustellen, dass sich Dritte während der Aktivzeiten vom Gefahrenbereich fernhalten. (⇒ 11.6)

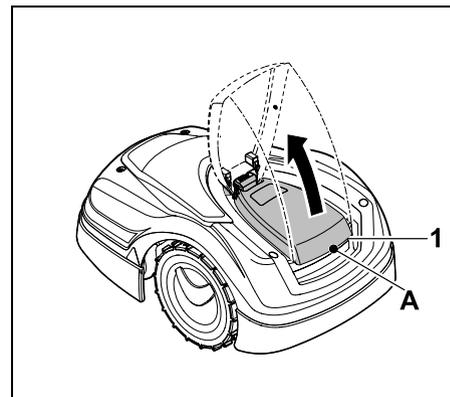
i Sehr hohen Rasen vor Gebrauch des Roboter mähers mit einem herkömmlichen Rasenmäher kurz mähen (z. B. nach einer längeren Unterbrechung).

15.2 Klappe

Der Roboter mäher ist mit einer Klappe ausgestattet, die das Display vor Wettereinflüssen und vor unbeabsichtlicher Bedienung schützt. Wird die Klappe während eines Einsatzes des Roboter mähers geöffnet, wird der Vorgang gestoppt und das Mähmesser und der Roboter mäher kommen zum Stillstand.

Klappe öffnen:

i Aus Sicherheitsgründen muss während des Betriebs des Roboter mähers vor dem Öffnen der Klappe die Stop-Taste gedrückt werden.



Klappe (1) am Haltepunkt (A) nehmen und durch einen leichten Ruck nach oben lösen. Klappe bis zum Anschlag öffnen.

i Die geöffnete Klappe kann nach oben vom Gerät abgezogen werden. Diese Konstruktion dient der Sicherheit: So ist garantiert, dass das Gerät nicht an der Klappe angehoben und getragen wird.

Klappe schließen:

Klappe vorsichtig nach unten führen und einrasten lassen.

i Der Roboter mäher kann nur mit vollständig eingerasteter Klappe in Betrieb genommen werden.

15.3 Programmierung anpassen

Die aktuelle Programmierung kann im **Mähplan** bzw. beim Modell RMI 422 PC in der **iMow App** angesehen werden. (⇒ 11.6)

Der Mähplan wird bei der Installation bzw. beim Erstellen eines neuen Mähplans aus der Größe der Mähfläche errechnet.

Die **Aktivzeiten** und die **Mähdauer** können individuell verändert werden, die erforderlichen Mähvorgänge selbst werden automatisch auf die möglichen Aktivzeiten verteilt. Bei Bedarf laufen während einer Aktivzeit auch mehrere Mäh- und Ladevorgänge ab. Falls gewünscht wird der Rand der Mähfläche automatisch in regelmäßigen Abständen gemäht. (⇒ 11.14)

Bis zu drei unterschiedliche Aktivzeiten pro Tag sind möglich. (⇒ 11.7)

Wenn der Robotermäher bestimmte Bereiche in der Mähfläche gezielt anfahren soll, sind spezifische Startpunkte zu definieren. (⇒ 11.15)

 Unter Umständen (z. B. Schönwetter oder großzügige Zeitfenster) werden für eine optimale Rasenpflege nicht alle Aktivzeiten genutzt.

Ändern der **Aktivzeiten**: (⇒ 11.7)

- Zusätzliche Aktivzeiten für weitere Mähvorgänge
- Anpassen der Zeitfenster, um z. B. ein Mähen am Morgen oder während der Nacht zu vermeiden.
- Auslassen einzelner Aktivzeiten, weil die Mähfläche z. B. für eine Party genutzt wird.

Verlängern der **Mähdauer**: (⇒ 11.8)

- Es gibt Bereiche, die nicht ausreichend gemäht werden, z. B. weil die Mähfläche sehr verwinkelt ist.
- Intensives Graswachstum in der Wachstumsperiode
- Besonders dichter Rasen

Verringern der **Mähdauer**: (⇒ 11.8)

- Verringeres Graswachstum aufgrund von Hitze, Kälte oder Trockenheit

Erstellen eines **neuen Mähplans**: (⇒ 11.6)

- Die Größe der Mähfläche wurde verändert.

Neuinstallation: (⇒ 11.14)

- Neuer Standort der Dockingstation
- Erstinbetriebnahme auf einer neuen Mähfläche

15.4 Mähen mit Automatik

- **Automatik einschalten:**
Bei eingeschalteter Automatik wird im Display neben dem Akku-Symbol das Automatik-Symbol angezeigt. (⇒ 11.5)
- **Mähvorgänge starten:**
Die Mähvorgänge werden automatisch auf die zur Verfügung stehenden Aktivzeiten verteilt. (⇒ 11.7)
- **Mähvorgänge beenden:**
Wenn der Akku entladen ist, fährt der Robotermäher automatisch zur Dockingstation. (⇒ 15.6)
Mit der **STOP-Taste** kann der laufende Mähvorgang jederzeit manuell beendet werden. (⇒ 5.1)
Das Aktivieren des **Heimrufs** an der Dockingstation beendet den laufenden Mähvorgang ebenfalls sofort. (⇒ 13.1)
RMI 422 PC:
Der Mähvorgang kann zusätzlich mit der App beendet werden – Robotermäher zur Dockingstation schicken. (⇒ 10.)



 Mähflächen, die der Robotermäher über eine **Gasse** erreicht, werden nur bearbeitet, wenn Startpunkte in dieser Fläche definiert sind.

15.5 Mähen unabhängig von Aktivzeiten

- Eingedockten Robotermäher durch Drücken einer Taste aktivieren. Dadurch wird auch die Dockingstation eingeschaltet.

Mähflächen mit Dockingstation:

- Um einen Bereich der Mähfläche zu bearbeiten, der nur über eine **Gasse** zu erreichen ist, Robotermäher dorthin tragen.
- **Sofort mähen:**
Befehl **Mähen starten** aufrufen (⇒ 11.5).
Der Mähvorgang startet sofort und dauert bis zur gewählten Uhrzeit.
- **Zeitverzögert mähen:**
Befehl **Mähen zeitverzögert starten** aufrufen. (⇒ 11.5)
Der Mähvorgang startet bei der gewählten Startzeit und dauert bis zum gewählten Endzeitpunkt.
- **RMI 422 PC:**
Mähen mit der App starten. (⇒ 10.)
Der Mähvorgang startet bei der gewählten Startzeit und dauert bis zum gewählten Endzeitpunkt.

- Mähen manuell beenden:
Mit der **STOP-Taste** kann der laufende Mähvorgang jederzeit beendet werden. (⇒ 5.1)
Durch Aktivieren des **Heimrufs** an der Dockingstation wird der laufende Mähvorgang ebenfalls sofort beendet. (⇒ 13.1)
RMI 422 PC:
Der Mähvorgang kann zusätzlich mit der App beendet werden – Roboter mäher zur Dockingstation schicken. (⇒ 10.)

i Bei Bedarf lädt der Roboter mäher zwischenzeitlich den Akku und setzt danach den Mähvorgang bis zum gewählten Endzeitpunkt fort.

Nebenflächen:

- Roboter mäher in der Dockingstation stehend aktivieren. Dadurch wird auch die Dockingstation aktiviert.
- Roboter mäher in die Nebenfläche tragen.
- Nebenfläche aktivieren. (⇒ 11.14)
- Sofort mähen:
Befehl **Mähen starten** aufrufen (⇒ 11.5).
Der Mähvorgang startet sofort und dauert bis zur gewählten Uhrzeit.
- Zeitverzögert mähen:
Befehl **Mähen zeitverzögert starten** aufrufen. (⇒ 11.5)
Der Mähvorgang startet bei der gewählten Startzeit und dauert bis zum gewählten Endzeitpunkt.

- Mähen beenden:
Wenn der gewählte Endzeitpunkt erreicht ist, fährt der Roboter mäher zum Begrenzungsdraht und bleibt stehen. Gerät zum Aufladen des Akkus in die Dockingstation bringen und angezeigte Meldung bestätigen. (⇒ 24.)
Mit der **STOP-Taste** kann der laufende Mähvorgang jederzeit manuell beendet werden. (⇒ 5.1)

i Wenn der Akku vor dem gewählten Endzeitpunkt entladen ist, wird der Mähvorgang entsprechend verkürzt.

15.6 Roboter mäher eindocken

Eindocken im Automatik-Betrieb:

Der Roboter mäher fährt automatisch in die Dockingstation, wenn die Aktivzeit zu Ende ist bzw. wenn der Akku entladen ist.

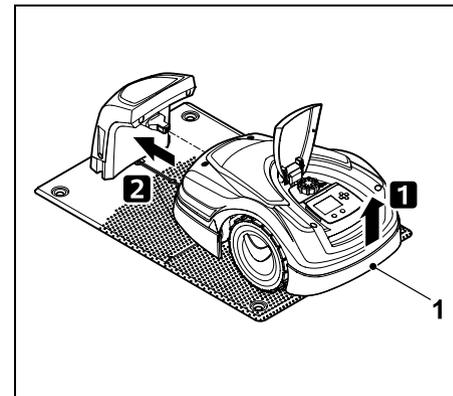
Eindocken erzwingen:

- Bei Bedarf Dockingstation einschalten (⇒ 13.1) 
- Befehl **Zur Dockingstation fahren** aktivieren. (⇒ 11.5)
Während eines Mähvorgangs kann auch der **Heimruf** an der Dockingstation aktiviert werden. 
- **RMI 422 PC:**
In der App Roboter mäher zur Dockingstation schicken. (⇒ 10.)

i In der laufenden Aktivzeit erfolgt nach dem Eindocken kein weiterer Mähvorgang.

Manuelles Eindocken:

- Roboter mäher manuell in die Dockingstation schieben.



Roboter mäher am Tragegriff (1) etwas anheben, um die Antriebsräder zu entlasten. Gerät auf die Vorderräder aufgestützt in die Dockingstation schieben.

15.7 Akku aufladen

 Akku ausschließlich via Dockingstation laden.
Akku niemals ausbauen und mit einem externen Ladegerät aufladen.

Automatisches Laden:

Beim **Mähen** erfolgt das Laden automatisch jeweils am Ende des Mähvorgangs, wenn der Roboter mäher in der Dockingstation eindockt.

Ladevorgang manuell starten:

- Nach einem Einsatz in **Nebenflächen** Roboter mäher in die Mähfläche bringen und eindocken. (⇒ 15.6)
- Nach dem **Abbruch eines Mähvorgangs** Roboter mäher eindocken. (⇒ 15.6)

- Bei Bedarf Standby des Roboterjähers durch Drücken einer Taste beenden.
Der Ladevorgang startet automatisch.

Ladevorgang:

Während des Ladevorgangs wird in der **Statusanzeige** der Text "Akku wird aufgeladen" angezeigt.



In allen übrigen Menüs erscheint im Infobereich des Displays ein Netzstecker-Symbol anstelle des Akkusymbols.



Der Ladevorgang dauert unterschiedlich lang und wird automatisch auf den nächsten Einsatz abgestimmt.



Bei Ladeproblemen erscheint eine entsprechende Meldung im Display. (⇒ 24.)

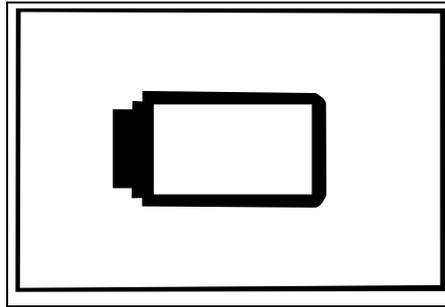
Der Akku wird erst nach dem Unterschreiten einer bestimmten Spannung geladen.

Ladezustand:

In der **Statusanzeige** kann der momentane Ladezustand direkt abgelesen werden, wenn die entsprechende Anzeige ausgewählt ist. (⇒ 11.13)



In allen übrigen Menüs dient das **Akkusymbol** im Infobereich des Displays zur Anzeige des Ladezustands. (⇒ 11.3)



Ist die Akkuladung zu gering, erscheint das entsprechende Akkusymbol. In diesem Fall Roboterjäher zum Aufladen in die Dockingstation stellen.

16. Wartung



Verletzungsgefahr!

Vor allen Wartungs- oder Reinigungsarbeiten am Gerät das Kapitel "Zu Ihrer Sicherheit" (⇒ 6.), insbesondere das Unterkapitel "Wartung und Reparaturen" (⇒ 6.9), sorgfältig lesen und alle Sicherheitshinweise genau beachten.

Vor allen Wartungs- oder Reinigungsarbeiten Gerätesperre aktivieren. (⇒ 5.2)



Vor dem Beginn von Wartungsarbeiten an der Dockingstation den Netzstecker abziehen.



Bei allen Wartungsarbeiten Handschuhe tragen, insbesondere bei Arbeiten am Mähmesser.



16.1 Wartungsplan

Die Wartungsintervalle richten sich unter anderem nach den Betriebsstunden. Der entsprechende Zähler "Mähstunden" kann im Menü "Information" aufgerufen werden. (⇒ 11.9)

Die angegebenen Wartungsintervalle sind genau einzuhalten.

Wartungsarbeiten an Tagen mit Aktivzeiten:

- Allgemeinzustand des Geräts und der Dockingstation durch Sichtkontrolle prüfen.
- Displayanzeige kontrollieren – aktuelle Uhrzeit und Start des nächsten Mäheinsatzes prüfen.
- Mähfläche kontrollieren und bei Bedarf Fremdkörper etc. entfernen.
- Prüfen, ob der Akku geladen wird. (⇒ 15.7)

Wöchentliche Wartungsarbeiten:

- Gerät reinigen. (⇒ 16.2)
- Mähmesser, Messerbefestigung und Mähwerk durch Sichtkontrolle auf Beschädigungen (Kerben, Risse, Bruchstellen usw.) und Verschleiß prüfen. (⇒ 16.3)

Alle 200 Stunden:

- Mähmesser ersetzen. Im Display erscheint eine entsprechende Erinnerung. (⇒ 16.4)

Jährliche Wartungsarbeiten:

- STIHL empfiehlt eine jährliche Inspektion in den Wintermonaten durch den STIHL Fachhändler. Dabei werden insbesondere der Akku, die Elektronik und die Software gewartet.

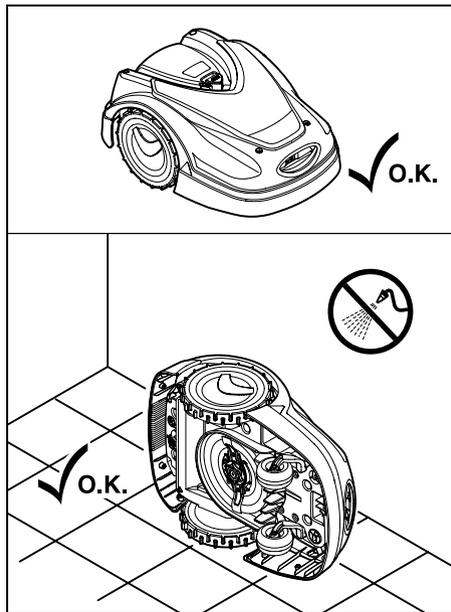
! Damit der Fachhändler alle Wartungsarbeiten ordnungsgemäß durchführen kann, Sicherheitsstufe auf "Keine" ändern oder Fachhändler den verwendeten PIN-Code mitteilen.

16.2 Gerät reinigen

Eine sorgsame Behandlung schützt das Gerät vor Schäden und verlängert die Nutzungsdauer.

Reinigungs- und Wartungsposition:

! Reinigungsarbeiten am Mähmesser nur mit dicken Handschuhen und unter äußerster Vorsicht vornehmen.



Zum Reinigen der **Geräteoberseite** (Haube, Klappe) Gerät auf einem ebenen, festen und waagrechten Untergrund abstellen. Zum Reinigen der **Geräteunterseite** (Mähmesser, Mähwerk) Robotermäher wie abgebildet auf die linke oder rechte Geräteseite aufkippen und gegen eine Wand lehnen.

- Verschmutzungen mit einer Bürste oder mit einem Tuch entfernen. Insbesondere auch das Mähmesser und die Dockingstation reinigen.
- Angesetzte Grasrückstände im Gehäuse und im Mähwerk vorab mit einem Holzstab lösen.
- Bei Bedarf einen Spezialreiniger (z. B. STIHL Spezialreiniger) verwenden.
- Mitnehmerscheibe in regelmäßigen Abständen ausbauen und Grasrückstände entfernen. (⇒ 16.6)

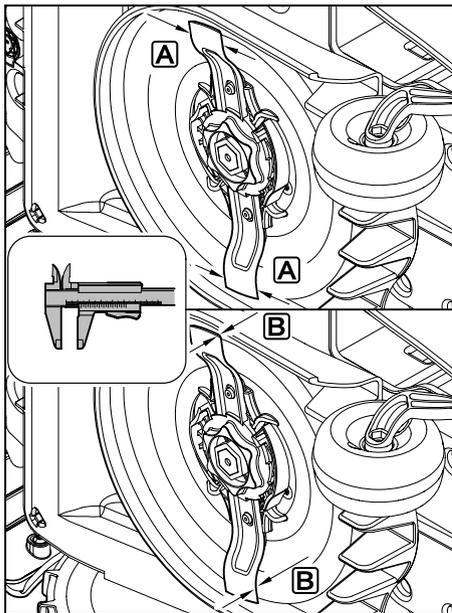
i Bei nassem Wetter muss die Mitnehmerscheibe öfter gereinigt werden. Angesetzter Schmutz zwischen Mitnehmerscheibe und Mähwerksgehäuse erzeugt Reibung und führt so zu erhöhtem Energieverbrauch.

16.3 Verschleißgrenzen des Mähmessers prüfen

! **Verletzungsgefahr!** Ein verschlissenes Mähmesser kann abbrechen und schwere Verletzungen verursachen. Die Anweisungen zur Messerwartung sind deshalb einzuhalten. Mähmesser werden je nach Einsatzort und Einsatzdauer unterschiedlich stark abgenutzt. Wenn Sie das Gerät auf sandigem Untergrund bzw. häufig unter trockenen Bedingungen einsetzen, werden die Mähmesser stärker beansprucht und verschleißten überdurchschnittlich schnell.

Das Mähmesser zumindest alle 200 Betriebsstunden tauschen – nicht nachschärfen. (⇒ 16.5)

- Gerätesperre aktivieren. (⇒ 5.2)
- Robotermäher seitlich aufkippen und sicher gegen eine stabile Wand lehnen. Mähwerk sowie Mähmesser sorgfältig reinigen. (⇒ 16.2)



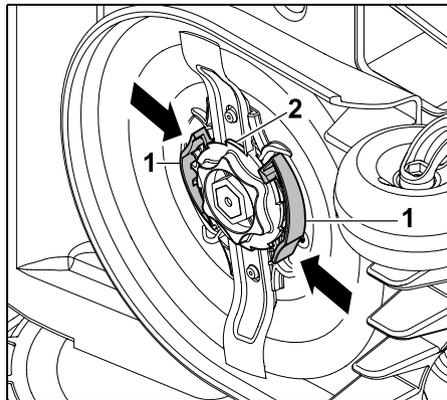
Messerbreite A und **Messerstärke B** mit einem Messschieber prüfen. Ist das Mähmesser an einer Stelle schmaler als **25 mm** oder dünner als **1,3 mm**, muss es ersetzt werden.

16.4 Mähmesser aus- und einbauen

! Das Mähmesser ist für eine Lebensdauer von 200 Stunden ausgelegt. Nach dieser Zeit erscheint im Display eine entsprechende Meldung.

- Gerätesperre aktivieren (⇒ 5.2) und Handschuhe anziehen. 
- Robotermäher seitlich aufkippen und sicher gegen eine stabile Wand lehnen. Mähwerk sowie Mähmesser sorgfältig reinigen. (⇒ 16.2)

Mähmesser ausbauen:



Beide Laschen (1) an der Mitnehmerscheibe mit einer Hand eindrücken und halten. Fixiermutter (2) mit der anderen Hand ausdrehen. Mähmesser zusammen mit Fixiermutter entnehmen.

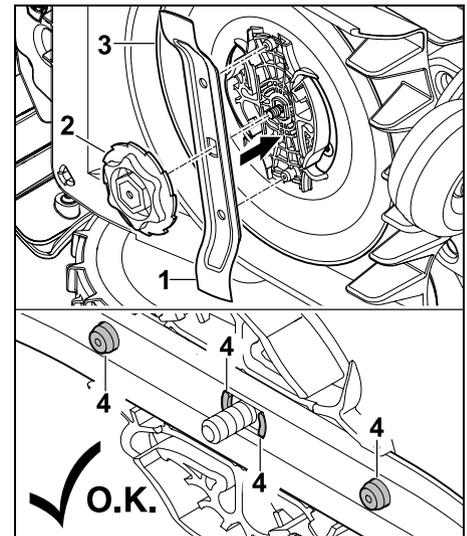


Mähmesser einbauen:

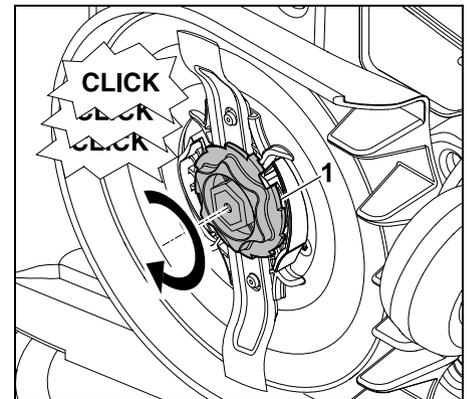
! **Verletzungsgefahr!** Messer vor dem Einbau auf Beschädigungen kontrollieren. Das Messer muss erneuert werden, wenn Kerben oder Risse erkennbar sind bzw. wenn es an einer Stelle schmaler als 25 mm oder dünner als 1,3 mm ist. (⇒ 16.3)

Die **Mitnehmerscheibe** und die **Fixiermutter** müssen ebenfalls erneuert werden, wenn sie beschädigt sind (z. B. gebrochen, verschlissen). Insbesondere muss die Fixiermutter sauber in der Mitnehmerscheibe einrasten.

- Messer, Mitnehmerscheibe und Fixiermutter vor der Montage reinigen.



Mähmesser (1) und Fixiermutter (2) wie abgebildet auf die Mitnehmerscheibe (3) aufsetzen. Auf richtige Lage der Haltenasen (4) im Mähmesser achten.



Fixiermutter (1) bis zum Anschlag aufschrauben. Während des Festziehens sind mehrere Click-Geräusche hörbar. Den sicheren Sitz des Mähmessers durch vorsichtiges Rütteln kontrollieren.

- Nach dem Einbau eines neuen Mähmessers Messerwechsel im Menü "Service" bestätigen. (⇒ 11.17)

16.5 Mähmesser schärfen

Mähmesser **niemals** nachschleifen.

STIHL empfiehlt, ein stumpfes Mähmesser **immer** gegen ein neues zu tauschen.

i Nur ein neues Mähmesser ist mit der erforderlichen Präzision ausgewuchtet und garantiert eine ordnungsgemäße Funktion des Geräts sowie niedrige Geräuschemissionen.

16.6 Mitnehmerscheibe aus- und einbauen

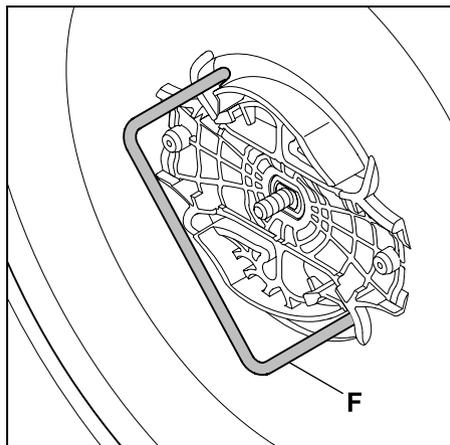
i Für die Reinigung des Mähwerks kann die Mitnehmerscheibe demontiert werden.

- Gerätesperre aktivieren (⇒ 5.2) und Handschuhe anziehen.
- Robotermäher seitlich aufkippen und sicher gegen eine stabile Wand lehnen. Mähwerk sowie Mähmesser sorgfältig reinigen. (⇒ 16.2)

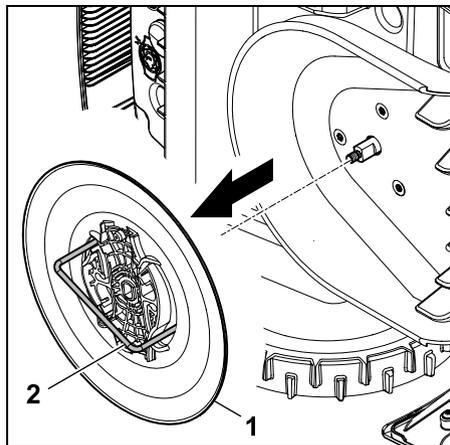


Mitnehmerscheibe ausbauen:

- Mähmesser demontieren. (⇒ 16.4)

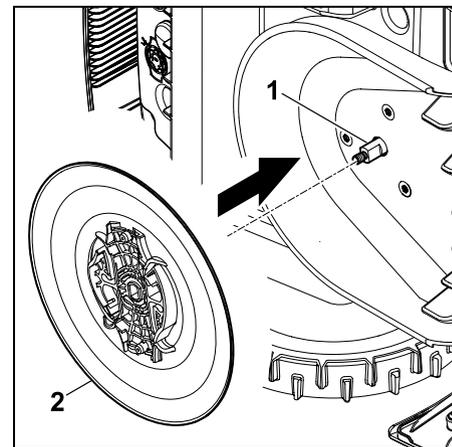


Abzieher (F) einführen und bis zum Anschlag gegen den Uhrzeigersinn drehen.



Gerät mit einer Hand abstützen. Mitnehmerscheibe (1) durch Ziehen am Abzieher (2) abziehen.

Mitnehmerscheibe einbauen:



Messerwelle (1) und Aufnahme an der Mitnehmerscheibe (2) gründlich reinigen. Mitnehmerscheibe bis zum Anschlag auf die Messerwelle schieben.

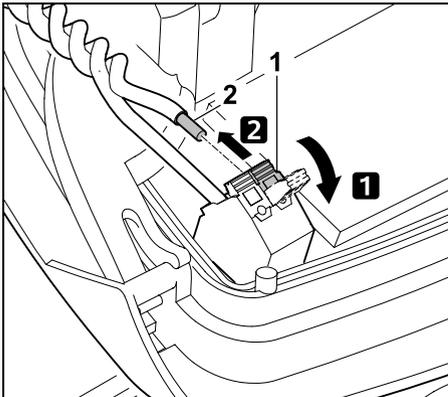
- Mähmesser montieren. (⇒ 16.4)

16.7 Drahtbruch suchen

i Bei einem Drahtbruch blinkt die rote LED an der Dockingstation schnell. (⇒ 13.1) Im Display des Roboterjäher wird eine entsprechende Meldung angezeigt.

Falls ein Drahtbruch nicht wie beschrieben gefunden werden kann, Fachhändler kontaktieren.

- Vor der Drahtbruchsuche muss die Taste an der Dockingstation **1-mal** gedrückt werden (LED blinkt weiterhin schnell).
- Abdeckung der Dockingstation abnehmen und Panel aufklappen. (⇒ 9.2)

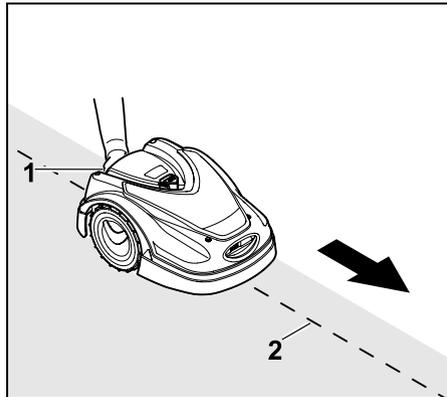


- 1 Linken Klemmhebel (1) aufklappen.
- 2 Drahtende (2) aus dem Klemmblock entnehmen und Klemmhebel wieder schließen.

- Paneel zuklappen und Abdeckung der Dockingstation aufsetzen. (⇒ 9.2)

Im Folgenden ist die Drahtbruchsuche im Uhrzeigersinn beschrieben, das heißt, der Begrenzungsdraht wird ausgehend von der Dockingstation im Uhrzeigersinn abgefahren. Bei Bedarf kann die Suche auch gegen den Uhrzeigersinn erfolgen, dann ist jedoch das rechte Drahtende aus dem Klemmblock zu entnehmen.

- Im Menü "Service" Eintrag "Drahtbruchsuche" auswählen und mit OK bestätigen. (⇒ 11.17)



Mit dem Roboter mähend ausgehend von der Dockingstation den Rand der Mähfläche **im Uhrzeigersinn** abfahren. Dazu Gerät am Tragegriff hinten (1) etwas anheben, um die Antriebsräder zu entlasten. Mit dem auf die Vorderräder aufgestützten Roboter mähend dem Begrenzungsdraht (2) folgen. Es ist darauf zu achten, dass der Begrenzungsdraht (2) unter den Drahtsensoren verläuft. Die Drahtsensoren sind geschützt links und rechts im vorderen Bereich des Roboter mähend montiert. Im Display wird bei der Drahtbruchsuche die **Signalstärke** angezeigt, die Drahtsensoren sind optimal über dem Begrenzungsdraht positioniert, wenn der Wert am höchsten ist.

Während die Drahtsensoren das Drahtsignal korrekt empfangen, erscheint im Display das Symbol **Drahtsignal OK**.



Im Bereich des Drahtbruchs sinkt die Signalstärke und im Display wird das Symbol für **Drahtsignal prüfen** angezeigt.

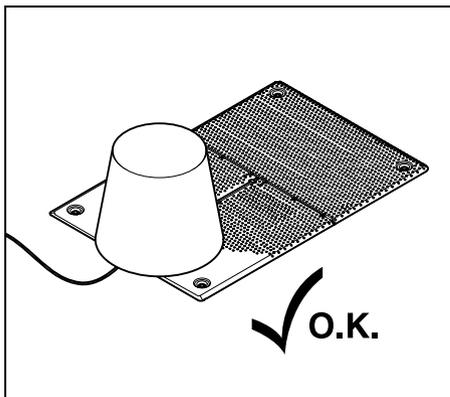


- Bruchstelle mit Hilfe eines Drahtverbinders überbrücken (⇒ 12.16), bei Bedarf Begrenzungsdraht im Bereich der Bruchstelle neu verlegen.
- Linkes Drahtende wieder anschließen. (⇒ 9.10)
- Wurde der Drahtbruch ordnungsgemäß behoben, leuchtet nun die rote LED. (⇒ 13.1)

16.8 Aufbewahrung und Winterpause

Bei **Stilllegung** des Roboter mähend (z. B. Winterpause, Zwischenlagerung) die nachfolgenden Punkte beachten:

- Akku aufladen (⇒ 15.7)
- Automatik ausschalten (⇒ 11.5)
- Höchste Sicherheitsstufe aktivieren (⇒ 11.16)
- **RMI 422 PC:** Energiemodus ECO aktivieren (⇒ 11.11)
- Gerätesperre aktivieren (⇒ 5.2)
- Stecker des Netzteils vom Stromnetz trennen
- Alle äußeren Teile des Roboter mähend und der Dockingstation sorgfältig reinigen



Dockingstation mit einem geeigneten Eimer abdecken, Eimer fixieren.

- Robotermäher in einem trockenen, verschlossenen und staubarmen Raum auf den Rädern stehend aufbewahren. Stellen Sie sicher, dass das Gerät außerhalb der Reichweite von Kindern ist.
- Robotermäher nur in betriebs sicherem Zustand einlagern
- Halten Sie alle Schrauben fest angezogen, erneuern Sie unleserlich gewordene Gefahren- und Warnhinweise am Gerät, prüfen Sie die gesamte Maschine auf Verschleiß oder Beschädigungen. Ersetzen Sie abgenutzte oder beschädigte Teile.
- Eventuelle Störungen am Gerät sind grundsätzlich vor der Einlagerung zu beheben.

i Niemals Gegenstände auf dem Robotermäher ablegen bzw. lagern.
Die Temperatur im Lagerraum sollte nicht unter 5°C sinken.

Wiederinbetriebnahme des Roboterjäher nach einer längeren Stilllegung:

i Nach einer längeren Stilllegung müssen ggf. Datum und Uhrzeit korrigiert werden. Entsprechende Auswahlfenster werden bei der Inbetriebnahme angezeigt. Falls die Auswahlfenster nicht automatisch angezeigt werden, Datum und Uhrzeit im Menü "Einstellungen" kontrollieren und bei Bedarf korrigieren. (⇒ 11.11)

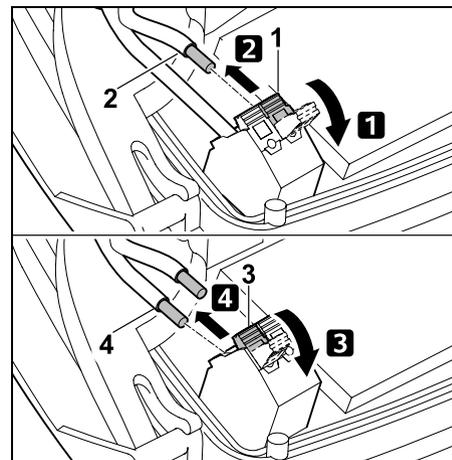
- Mähfläche vorbereiten:
Fremdkörper entfernen und sehr hohen Rasen mit einem herkömmlichen Rasenmäher kurz mähen.
- Dockingstation freimachen und Netzteil an das Stromnetz anschließen.
- Akku aufladen (⇒ 15.7)
- Mähplan kontrollieren und bei Bedarf ändern. (⇒ 11.6)
- Automatik einschalten (⇒ 11.5)
- **RMI 422 PC:**
Bei Bedarf Energiemodus Standard aktivieren (⇒ 11.11) und GPS-Schutz einschalten. (⇒ 5.9)

16.9 Demontage Dockingstation

Bei **längerer Stilllegung** des Roboterjäher (z. B. Winterpause) kann die Dockingstation auch demontiert werden.

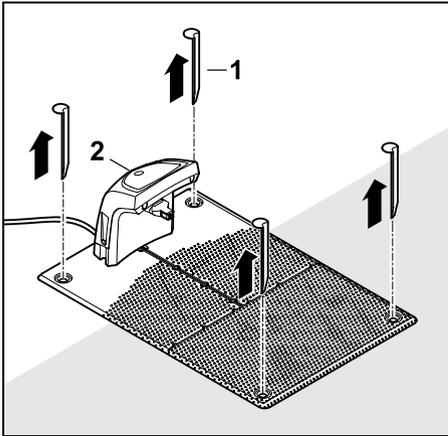
- Robotermäher für eine längere Stilllegung vorbereiten (⇒ 16.8)
- Stecker des Netzteils vom Stromnetz trennen

- Abdeckung der Dockingstation abnehmen und Paneel aufklappen (⇒ 9.2)



- 1** Linken Klemmhebel (1) aufklappen.
- 2** Linkes Drahtende (2) aus dem Klemmblock entnehmen. Klemmhebel (1) wieder schließen.
- 3** Rechten Klemmhebel (3) aufklappen.
- 4** Rechtes Drahtende (4) aus dem Klemmblock entnehmen. Klemmhebel (3) wieder schließen.

- Paneel zuklappen (⇒ 9.2)
- Linkes und rechtes Drahtende getrennt voneinander aus der Dockingstation ausfädeln
- Abdeckung der Dockingstation aufsetzen (⇒ 9.2)



Heringe (1) herausziehen, Dockingstation (2) mit dem angeschlossenen Netzteil aus der Rasenfläche entfernen, gründlich reinigen (mit einem feuchten Tuch) und einlagern.

- Robotermäher zusammen mit der Dockingstation und dem Netzteil in einem trockenen, verschlossenen und staubarmen Raum in Normallage aufbewahren. Robotermäher in die Dockingstation eindocken. Stellen Sie sicher, dass das Gerät außerhalb der Reichweite von Kindern ist.
- Freie Enden des Begrenzungsdrahts gegen Umwelteinflüsse schützen – z. B. mit einem geeigneten Isolierband abkleben.
- Bei einer erneuten Montage Dockingstation wie bei der Erstinstallation installieren – insbesondere rechtes und linkes Begrenzungsdrahtende seitenrichtig anschließen. (⇒ 9.8)

17. Übliche Ersatzteile

Mähmesser:
6301 702 0101

18. Zubehör

- **STIHL Kit S** für Rasenflächen bis 500 m²
- **STIHL Kit L** für Rasenflächen von 2000 m² – 4000 m²
- Fixiernägel **STIHL AFN 075**
- Begrenzungsdraht **STIHL ARB 501**:
Länge: 500 m
Durchmesser: 3,4 mm
- Drahtverbinder **STIHL ADV 010**
- Kleinflächenmodul **STIHL AKM 100**

Für das Gerät ist weiteres Zubehör erhältlich.

Nähere Informationen erhalten Sie bei Ihrem STIHL Fachhändler, im Internet (www.stihl.com) oder im STIHL Katalog.



Aus Sicherheitsgründen darf mit dem Gerät nur von STIHL freigegebenes Zubehör verwendet werden.

19. Verschleiß minimieren und Schäden vermeiden

Wichtige Hinweise zur Wartung und Pflege der Produktgruppe

Robotermäher, akkubetrieben (STIHL RMI)

Für Sach- und Personenschäden, die durch Nichtbeachtung der Hinweise in der Bedienungsanleitung, insbesondere

hinsichtlich Sicherheit, Bedienung und Wartung, verursacht werden, oder die durch Verwendung nicht zugelassener Anbau- oder Ersatzteile auftreten, schließt die Firma STIHL jede Haftung aus.

Bitte beachten Sie unbedingt folgende wichtige Hinweise zur Vermeidung von Schäden oder übermäßigem Verschleiß an Ihrem STIHL Gerät:

1. Verschleißteile

Manche Teile des STIHL Gerätes unterliegen auch bei bestimmungsgemäßem Gebrauch einem normalen Verschleiß und müssen je nach Art und Dauer der Nutzung rechtzeitig ersetzt werden.

Dazu gehören u.a.:

- Mähmesser
- Akku

2. Einhaltung der Vorgaben dieser Gebrauchsanleitung

Benutzung, Wartung und Lagerung des STIHL Gerätes müssen so sorgfältig erfolgen, wie in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben. Alle Schäden, die durch Nichtbeachten der Sicherheits-, Bedienungs- und Wartungshinweise verursacht werden, hat der Benutzer selbst zu verantworten.

Dies gilt insbesondere für:

- falsche Handhabung des Akkus (Aufladen, Lagerung),
- falschen elektrischen Anschluss (Spannung),
- nicht von STIHL freigegebene Veränderungen am Produkt,

- die Verwendung von Werkzeugen oder Zubehören, die nicht für das Gerät zulässig, geeignet oder qualitativ minderwertig sind,
- nicht bestimmungsgemäße Verwendung des Produktes,
- den Einsatz des Produktes bei Sport- oder Wettbewerbsveranstaltungen,
- Folgeschäden durch die Weiterbenutzung des Produktes mit defekten Bauteilen.

3. Wartungsarbeiten

Alle im Abschnitt "Wartung" aufgeführten Arbeiten müssen regelmäßig durchgeführt werden.

Soweit diese Wartungsarbeiten nicht vom Benutzer selbst ausgeführt werden können, ist damit ein Fachhändler zu beauftragen.

STIHL empfiehlt Wartungsarbeiten und Reparaturen nur beim STIHL Fachhändler durchführen zu lassen.

STIHL Fachhändlern werden regelmäßig Schulungen angeboten und technische Informationen zur Verfügung gestellt.

Werden diese Arbeiten versäumt, können Schäden auftreten, die der Benutzer zu verantworten hat.

Dazu zählen unter anderem:

- Schäden am Gerät infolge unzureichender oder falscher Reinigung,
- Korrosions- und andere Folgeschäden durch unsachgemäße Lagerung,
- Schäden am Gerät durch die Verwendung von qualitativ minderwertigen Ersatzteilen,

- Schäden infolge nicht rechtzeitig oder unzureichend durchgeführter Wartung bzw. Schäden durch Wartungs- oder Reparaturarbeiten, die nicht in Werkstätten von Fachhändlern durchgeführt wurden.

20. Umweltschutz

Verpackungen, Gerät und Zubehöre sind aus recyclingfähigen Materialien hergestellt und entsprechend zu entsorgen.

Die getrennte, umweltgerechte Entsorgung von Materialresten fördert die Wiederverwendbarkeit von Wertstoffen. Aus diesem Grund ist nach Ablauf der gewöhnlichen Gebrauchsdauer das Gerät der Wertstoffsammlung zuzuführen. Beachten Sie bei der Entsorgung die Angaben im Kapitel "Entsorgung". (⇒ 6.11)



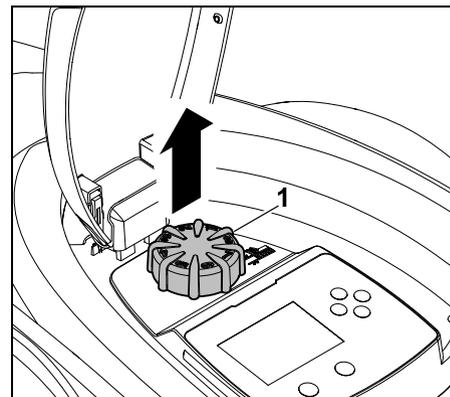
Abfallprodukte wie Akkus immer fachgerecht entsorgen. Beachten Sie die örtlichen Vorschriften.



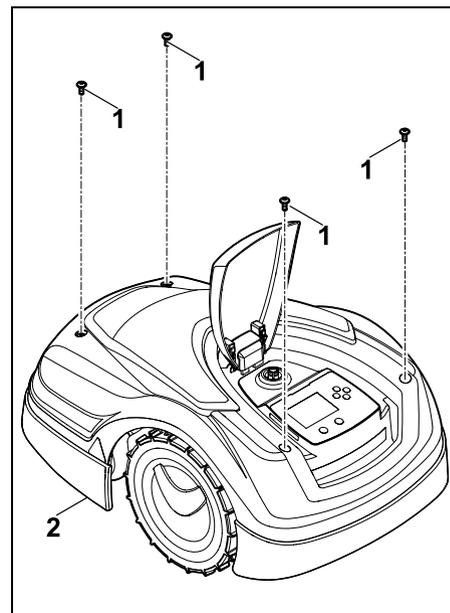
Lithium-Ionen-Akkus nicht über den Hausmüll entsorgen, sondern beim Fachhändler oder bei der Problemstoffsammelstelle abgeben.

20.1 Akku ausbauen

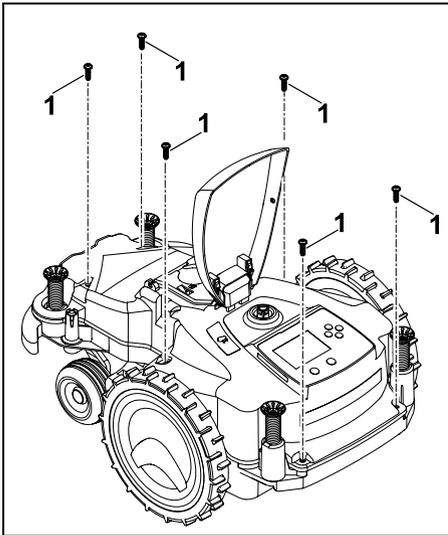
- Gerätesperre aktivieren. (⇒ 5.2)
- Klappe öffnen. (⇒ 15.2)



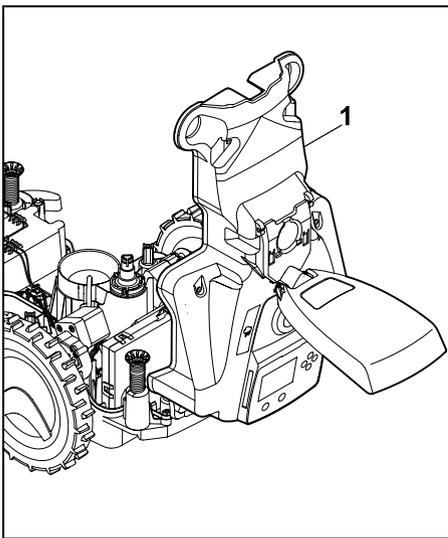
Drehknopf (1) nach oben abziehen.



Schrauben (1) an der Abdeckung (2) ausdrehen und entnehmen. Abdeckung (2) nach oben abziehen.



Schrauben (1) ausdrehen und entnehmen.



Gehäuseoberteil (1) nach hinten aufklappen.

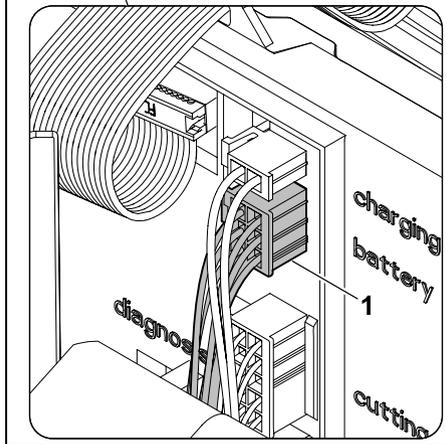
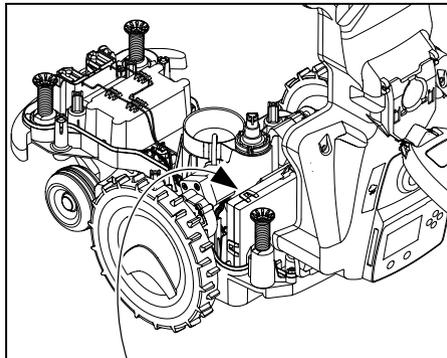


Verletzungsgefahr!

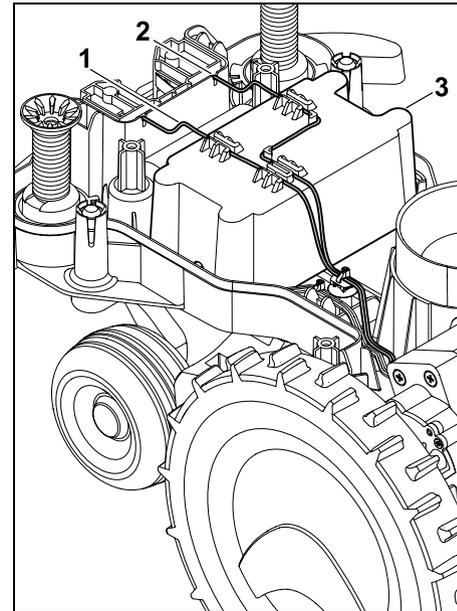
Es dürfen keine Kabel am Akku durchtrennt werden.

Kurzschlussgefahr!

Die Kabel immer abstecken und zusammen mit dem Akku entnehmen.



Kabelstecker (1) (battery) abziehen.



Kabel (1) und Kabel (2) aus den Kabelführungen entnehmen und Akku (3) entnehmen.



Verletzungsgefahr!

Beschädigung des Akkus vermeiden.

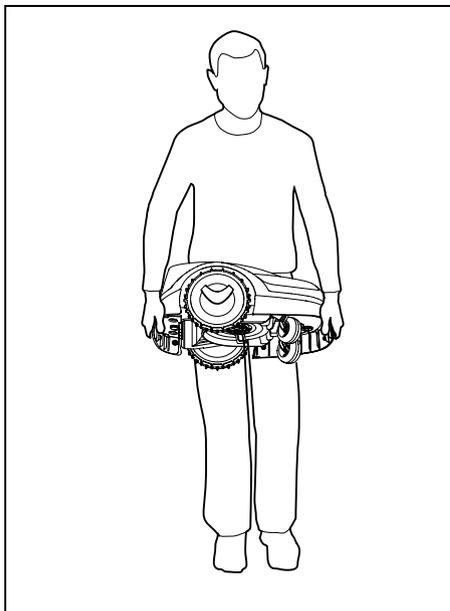
21. Transport



Verletzungsgefahr!

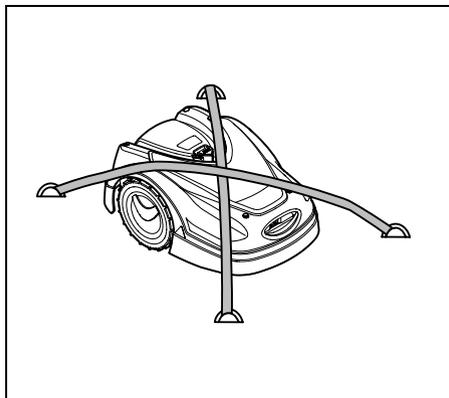
Vor dem Transport das Kapitel "Zu Ihrer Sicherheit" (⇒ 6.), insbesondere das Unterkapitel "Transport des Geräts" (⇒ 6.5), sorgfältig lesen und alle Sicherheitshinweise genau beachten – immer Gerätesperre aktivieren. (⇒ 5.2)

21.1 Gerät anheben oder tragen



Robotermäher am vorderen Tragegriff (1) und am hinteren Tragegriff (2) anheben und tragen. Dabei darauf achten, dass das Mähmesser immer vom Körper abgewandt ist und ausreichend Abstand vom Körper hat, insbesondere von Füßen und Beinen.

21.2 Gerät verzurren



Rasenmäher auf der Ladefläche sichern. Dazu Gerät wie abgebildet mit geeigneten Befestigungsmitteln (Gurte, Seile) fixieren.

Mittransportierte Geräteteile (z. B. Dockingstation, Kleinteile) ebenfalls gegen Verrutschen sichern.

22. EU-Konformitätserklärung

22.1 Robotermäher, automatisch und akkubetrieben (RMI) mit Dockingstation (ADO)

STIHL Tirol GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5
6336 Langkampfen
Österreich

erklärt in alleiniger Verantwortung, dass

Bauart: Rasenmäher, automatisch und akkubetrieben

Fabrikmarke: STIHL

Typ: RMI 422.0
RMI 422.0 P
RMI 422.0 PC

Serienidentifikation: 6301

Bauart: Dockingstation

Fabrikmarke: STIHL

Typ: ADO 401
Firmware
V 1.02 - 1.07

Serienidentifikation: 6301

den einschlägigen Bestimmungen der Richtlinien 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU entspricht und in Übereinstimmung mit den jeweils zum Produktionsdatum gültigen Versionen der folgenden Normen entwickelt und gefertigt worden ist:
EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3

ETSI EN 301 489-1 V 2.2.0 (2017-03)

ETSI EN 301 489-3 V 2.2.1 (2017-03)

ETSI EN 303 447 V 1.1.1 (2017-09)

zusätzlich für RMI 422.0 PC:

ETSI EN 301 489-52 V 1.1.0 (2016-11)

ETSI EN 301 511 V 12.5.1 (2018-02)

ETSI EN 303 413 V 1.1.1 (2017-12)

Die notifizierte Stelle TÜV Rheinland LGA Products GmbH, Nr. 0197, hat die Konformität gemäß Anhang III Modul B der Richtlinie 2014/53/EU überprüft und folgende EU-Baumusterprüfbescheinigung ausgestellt:
RT 60131603 0001

Aufbewahrung der technischen Unterlagen:
STIHL Tirol GmbH
Produktzulassung

Das Baujahr und die Maschinenummer (Ser.-No) sind auf dem Gerät angegeben.

Langkampfen, 02.01.2020

STIHL Tirol GmbH

i. V.



Matthias Fleischer, Bereichsleiter
Forschung und Entwicklung

i. V.



Sven Zimmermann, Bereichsleiter Qualität

22.2 Anschrift STIHL Hauptverwaltung

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Postfach 1771
D-71301 Waiblingen

22.3 Anschriften STIHL Vertriebsgesellschaften

DEUTSCHLAND

STIHL Vertriebszentrale AG & Co. KG
Robert-Bosch-Straße 13
64807 Dieburg
Telefon: +49 6071 3055358

ÖSTERREICH

STIHL Ges.m.b.H.
Fachmarktstraße 7
2334 Vösendorf
Telefon: +43 1 86596370

SCHWEIZ

STIHL Vertriebs AG
Isenrietstraße 4
8617 Mönchaltorf
Telefon: +41 44 9493030

TSCHECHISCHE REPUBLIK

Andreas STIHL, spol. s r.o.
Chrlická 753
664 42 Modřice

22.4 Anschriften STIHL Importeure

BOSNIEN-HERZEGOWINA

UNIKOMERC d. o. o.
Bišće polje bb
88000 Mostar
Telefon: +387 36 352560
Fax: +387 36 350536

KROATIEN

UNIKOMERC - UVOZ d.o.o.
Sjedište:
Amruševa 10, 10000 Zagreb
Prodaja:
Ulica Kneza Ljudevita Posavskog 56,
10410 Velika Gorica
Telefon: +385 1 6370010
Fax: +385 1 6221569

TÜRKEI

SADAL TARIM MAKİNALARI DIŞ
TİCARET A.Ş.
Alsancak Sokak, No:10 I-6 Özel Parsel
34956 Tuzla, İstanbul
Telefon: +90 216 394 00 40
Fax: +90 216 394 00 44

23. Technische Daten

RMI 422.0, RMI 422.0 P, RMI 422.0 PC:

| | |
|------------------------------------|----------------|
| Serienidentifizierung | 6301 |
| Mähsystem | Mulchmäherwerk |
| Schneidvorrichtung | Messerbalken |
| Schnittbreite | 20 cm |
| Drehzahl der Schneidvorrichtung | 4450 U/min |
| Akku-Typ | Lithium-Ion |
| Akku-Spannung U_{DC} | 18,5 V |
| Schnitthöhe | 20 - 60 mm |
| Schutzklasse | III |
| Schutzart | IPX4 |

Gemäß Richtlinie 2006/42/EC
und Norm EN 50636-2-107:

| | |
|---|----------|
| Gemessener Schall- leistungspegel L_{WA} | 60 dB(A) |
| Unsicherheit K_{WA} | 2 dB(A) |
| $L_{WA} + K_{WA}$ | 62 dB(A) |
| Schalldruckpegel L_{pA} | 49 dB(A) |
| Unsicherheit K_{pA} | 2 dB(A) |
| Länge | 60 cm |
| Breite | 43 cm |
| Höhe | 27 cm |

RMI 422.0:

| | |
|------------------|---------|
| Leistung | 60 W |
| Akku-Bezeichnung | AAI 40 |
| Akku-Energie | 42 Wh |
| Akku-Kapazität | 2,25 Ah |
| Gewicht | 9 kg |

RMI 422.0 P:

| | |
|------------------|--------|
| Leistung | 60 W |
| Akku-Bezeichnung | AAI 80 |
| Akku-Energie | 83 Wh |

RMI 422.0 P:

| | |
|----------------|---------|
| Akku-Kapazität | 4,50 Ah |
| Gewicht | 9 kg |

RMI 422.0 PC:

| | |
|------------------|---------|
| Leistung | 60 W |
| Akku-Bezeichnung | AAI 80 |
| Akku-Energie | 83 Wh |
| Akku-Kapazität | 4,50 Ah |
| Gewicht | 10 kg |

Mobilfunk:

| | |
|------------------------------|------------------------|
| Unterstützte Frequenzbänder: | E-GSM-900 und DCS-1800 |
|------------------------------|------------------------|

Abgestrahlte maximale Sendeleistung:

| | |
|------------|---------------------------------|
| E-GSM-900: | 880 - 915 MHz: 33,0 dBm |
| DCS-1800: | 1710 - 1785 MHz: 30,0 dBm |

Dockingstation ADO 401:

| | |
|-------------------|------|
| Spannung U_{DC} | 27 V |
| Schutzklasse | III |
| Schutzart | IPX1 |
| Gewicht | 3 kg |

Begrenzungsdraht und Suchschleife:

| | |
|---------------------|------------------|
| Frequenzbereich: | 1,0 kHz - 90 kHz |
| Maximale Feldstärke | < 72 μ A/m |

Netzteil:

| | |
|-------------------------|----------------------|
| | OWA-60E-27 2,23 A |
| Netzspannung U_{AC} | 100-240 V |
| Frequenz | 50/60 Hz |
| Gleichspannung U_{DC} | 27 V |
| Schutzklasse | II |
| Schutzart | IP67 |

Transport von STIHL Akkus:

STIHL Akkus erfüllen die nach UN-Handbuch ST/SG/AC.10/11/Rev.5 Teil III, Unterabschnitt 38.3 genannten Voraussetzungen.

Der Benutzer kann STIHL Akkus beim Straßentransport ohne weitere Auflagen zum Einsatzort des Geräts mitführen.

Beim Luft- oder Seetransport sind die länderspezifischen Vorschriften zu beachten.

Weiterführende Transporthinweise siehe <http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

REACH:

REACH bezeichnet eine EG-Verordnung zur Registrierung, Bewertung und Zulassung von Chemikalien. Informationen zur Erfüllung der REACH-Verordnung (EG) Nr. 1907/2006 siehe www.stihl.com/reach

24. Meldungen

Meldungen informieren über aktive Fehler, Störungen und Empfehlungen. Sie werden in einem Dialogfenster angezeigt und können nach Drücken der OK-Taste im Menü "Meldungen" aufgerufen werden. (⇒ 11.9) Empfehlungen und aktive Meldungen erscheinen auch in der Statusanzeige. (⇒ 11.2)

In den Meldungsdetails können der Meldungscode, der Zeitpunkt des Auftretens, die Priorität und die Auftretenshäufigkeit abgerufen werden.

- **Empfehlungen** haben die Priorität "Niedrig" oder "Info", sie erscheinen in der Statusanzeige abwechselnd mit dem Text "iMow betriebsbereit". Der Robotermäher kann weiterhin in Betrieb genommen werden, der automatische Betrieb läuft weiter.
- **Störungen** haben die Priorität "Mittel" und erfordern eine Aktion des Benutzers. Der Robotermäher kann erst nach der Beseitigung der Störung wieder in Betrieb genommen werden.
- Bei **Fehlern** mit der Priorität "Hoch" erscheint im Display der Text "Fachhändler kontaktieren". Der Robotermäher kann erst nach der Fehlerbehebung durch den STIHL Fachhändler wieder in Betrieb genommen werden.

 Bleibt eine Meldung trotz der vorgeschlagenen Abhilfe aktiv, ist der STIHL Fachhändler zu kontaktieren.

Fehler, die ausschließlich von einem STIHL Fachhändler behoben werden können, sind im Folgenden nicht aufgelistet. Sollte ein solcher Fehler auftreten, sind der 4-stellige Fehlercode und der Fehlertext an den Fachhändler zu übermitteln.

 **RMI 422 PC:** Meldungen, die den normalen Betrieb beeinträchtigen, werden auch an die App gemeldet. (⇒ 10.) Der Robotermäher geht nach dem Versand der Meldung in den Standby und deaktiviert den Mobilfunkverkehr, um den Akku zu schonen.

Meldung:

0001 – Daten aktualisiert
Zum Freigeben OK drücken

Mögliche Ursache:

- Update der Gerätesoftware wurde durchgeführt
- Spannungsverlust
- Software- bzw. Hardwarefehler

Abhilfe:

- Nach Drücken der OK-Taste arbeitet der Robotermäher mit voreingestellten Einstellungen – Einstellungen (Datum Uhrzeit, Mähplan) prüfen und korrigieren

Meldung:

0100 – Akku entladen
Akku aufladen

Mögliche Ursache:

- Spannung des Akkus zu gering

Abhilfe:

- Robotermäher zum Aufladen des Akkus in die Dockingstation stellen (⇒ 15.7)

Meldung:

0180 – Temperatur niedrig
Temperaturbereich unterschritten

Mögliche Ursache:

- Temperatur im Inneren des Roboterjähers zu niedrig

Abhilfe:

- Robotermäher aufwärmen

Meldung:

0181 – Temperatur hoch
Temperaturbereich überschritten

Mögliche Ursache:

- Temperatur im Inneren des Roboterjähers zu hoch

Abhilfe:

- Robotermäher abkühlen lassen

Meldung:

0183 – Temperatur hoch
siehe Meldung 0181

Meldung:

0185 – Temperatur hoch
siehe Meldung 0181

Meldung:

0186 – Temperatur niedrig
siehe Meldung 0180

Meldung:

0187 – Temperatur hoch
siehe Meldung 0181

Meldung:

0302 – Fehler Antriebsmotor
Temperaturbereich überschritten

Mögliche Ursache:

- Temperatur im linken Antriebsmotor zu hoch

Abhilfe:

- Robotermäher abkühlen lassen

Meldung:

0305 – Fehler Antriebsmotor
Linkes Rad steckt fest

Mögliche Ursache:

- Überlast am linken Antriebsrad

Abhilfe:

- Robotermäher reinigen (⇒ 16.2)
- Unebenheiten (Löcher, Vertiefungen) in der Mähfläche beseitigen

Meldung:

0402 – Fehler Antriebsmotor
Temperaturbereich überschritten

Mögliche Ursache:

- Temperatur im rechten Antriebsmotor zu hoch

Abhilfe:

- Robotermäher abkühlen lassen

Meldung:

0405 – Fehler Antriebsmotor
Rechtes Rad steckt fest

Mögliche Ursache:

- Überlast am rechten Antriebsrad

Abhilfe:

- Robotermäher reinigen (⇒ 16.2)
- Unebenheiten (Löcher, Vertiefungen) in der Mähfläche beseitigen

Meldung:

0502 – Fehler Mähmotor
Temperaturbereich überschritten

Mögliche Ursache:

- Temperatur im Mähmotor zu hoch

Abhilfe:

- Robotermäher abkühlen lassen

Meldung:

0505 – Fehler Mähmotor
Mähmesser steckt fest

Mögliche Ursache:

- Verschmutzungen zwischen Mitnehmerscheibe und Mähwerksgehäuse
- Mähmotor kann nicht eingeschaltet werden
- Überlast am Mähmotor

Abhilfe:

- Mähmesser und Mähwerk reinigen (⇒ 16.2)
Mitnehmerscheibe reinigen (⇒ 16.6)
- Größere Schnitthöhe einstellen (⇒ 9.5)
- Unebenheiten (Löcher, Vertiefungen) in der Mähfläche beseitigen

Meldung:

0703 – Akku entladen
siehe Meldung 0100

Meldung:

0704 – Akku entladen
siehe Meldung 0100

Meldung:

1000 – Überschlag
Zulässige Neigung überschritten

Mögliche Ursache:

- Neigungssensor hat einen Überschlag festgestellt

Abhilfe:

- Robotermäher auf die Räder stellen, auf Beschädigungen prüfen und Meldung mit OK bestätigen

Meldung:

1010 – iMow angehoben
Zum Freigeben OK drücken

Mögliche Ursache:

- Robotermäher wurde an der Haube angehoben

Abhilfe:

- Beweglichkeit der Haube prüfen und Meldung mit OK bestätigen

Meldung:

1030 – Haubenfehler
Haube prüfen
Danach OK drücken

Mögliche Ursache:

- Keine Haube erkannt

Abhilfe:

- Haube prüfen (Beweglichkeit, festen Sitz) und Meldung mit OK bestätigen

Meldung:

1105 – Klappe geöffnet
Vorgang abgebrochen

Mögliche Ursache:

- Klappe während des automatischen Betriebs geöffnet
- Klappe während der automatischen Randabfahrt geöffnet

Abhilfe:

- Klappe schließen (⇒ 15.2)

Meldung:

1120 – Haube blockiert
Haube prüfen
Danach OK drücken

Mögliche Ursache:

- Permanente Kollision erkannt

Abhilfe:

- Robotermäher befreien, bei Bedarf Hindernis entfernen bzw. Verlauf des Begrenzungsdrahts ändern – danach Meldung mit OK bestätigen
- Beweglichkeit der Haube prüfen und Meldung mit OK bestätigen

Meldung:

1125 – Hindernis beseitigen
Drahtverlegung prüfen

Mögliche Ursache:

- Begrenzungsdraht ungenau verlegt

Abhilfe:

- Verlegung des Begrenzungsdrahts prüfen, Abstände mit dem iMow Ruler kontrollieren (⇒ 12.5)

Meldung:

1130 – Steckt fest
iMow befreien
Danach OK drücken

Mögliche Ursache:

- Robotermäher steckt fest
- Antriebsräder drehen durch

Abhilfe:

- Robotermäher befreien, Unebenheiten in der Mähfläche entfernen bzw. Verlauf des Begrenzungsdrahts ändern – danach Meldung mit OK bestätigen
- Antriebsräder reinigen, bei Bedarf Betrieb bei Regen verhindern – danach Meldung mit OK bestätigen (⇒ 11.12)

Meldung:

1131 – Steckt fest
Bei ebenen Flächen:
ASM ausschalten

Mögliche Ursache:

- ASM auch auf ebener Fläche eingeschaltet

Abhilfe:

- ASM bei ebenen Flächen ausschalten (⇒ 11.14)
-

Meldung:

1135 – Außerhalb
iMow in Mähfläche stellen

Mögliche Ursache:

- Der Robotermäher ist außerhalb der Mähfläche

Abhilfe:

- Robotermäher in die Mähfläche bringen
-

Meldung:

1140 – Zu steil
Drahtverlegung prüfen

Mögliche Ursache:

- RMI 422:
Neigungssensor hat mehr als 35% Hangneigung festgestellt
- RMI 422 P:
Neigungssensor hat mehr als 40% Hangneigung festgestellt

Abhilfe:

- RMI 422:
Verlauf des Begrenzungsdrahts ändern, Rasenflächen mit mehr als 35% Hangneigung ausgrenzen
 - RMI 422 P:
Verlauf des Begrenzungsdrahts ändern, Rasenflächen mit mehr als 40% Hangneigung ausgrenzen
-

Meldung:

1170 – Kein Signal
Dockingstation einschalten

Mögliche Ursache:

- Dockingstation ist ausgeschaltet
- Drahtsignal wird während des Betriebs nicht mehr empfangen
- Der Robotermäher ist außerhalb der Mähfläche
- Dockingstation bzw. elektronische Bauteile wurden getauscht

Abhilfe:

- Dockingstation einschalten und Befehl zum Mähen geben
 - Stromversorgung der Dockingstation prüfen
 - LED an der Dockingstation prüfen – die rote LED muss während des Betriebs permanent leuchten (⇒ 13.1)
 - Robotermäher in die Mähfläche bringen
 - Robotermäher und Dockingstation koppeln (⇒ 11.16)
-

Meldung:

1180 – iMow eindocken
Automatisches Eindocken
nicht möglich

Mögliche Ursache:

- Dockingstation wurde nicht gefunden
- Anfang bzw. Ende einer Gasse wurde falsch installiert

Abhilfe:

- LED an der Dockingstation prüfen, Dockingstation bei Bedarf einschalten (⇒ 13.1)
 - Eindocken prüfen (⇒ 15.6)
 - Trichterförmige Ein- und Ausfahrt der Gasse überprüfen (⇒ 12.11)
-

Meldung:

1190 – Dockingfehler
Dockingstation belegt

Mögliche Ursache:

- Dockingstation durch einen zweiten Robotermäher belegt

Abhilfe:

- Robotermäher eindocken, wenn die Dockingstation wieder frei ist
-

Meldung:

1200 – Fehler Mähmotor
siehe Meldung 0505

Meldung:

1210 – Fehler Antriebsmotor
Rad steckt fest

Mögliche Ursache:

- Überlast an einem Antriebsrad

Abhilfe:

- Robotermäher reinigen (⇒ 16.2)
 - Unebenheiten (Löcher, Vertiefungen) in der Mähfläche beseitigen
-

Meldung:

1220 – Regen erkannt
Mähen abgebrochen

Mögliche Ursache:

- Mähvorgang wurde wegen Regen abgebrochen bzw. nicht begonnen

Abhilfe:

- Keine Aktion nötig, bei Bedarf Regensensor einstellen (⇒ 11.12)
-

Meldung:

1230 – Eindockfehler
iMow eindocken

Mögliche Ursache:

- Dockingstation wurde gefunden, automatisches Eindocken nicht möglich

Abhilfe:

- Eindocken prüfen, bei Bedarf Robotermäher manuell eindocken (⇒ 15.6)
 - Begrenzungsdraht prüfen – auf korrekten Verlauf im Bereich der Dockingstation achten (⇒ 9.10)
-

Meldung:

2000 – Signalproblem
iMow eindocken

Mögliche Ursache:

- Drahtsignal fehlerhaft, Feinabstimmung nötig

Abhilfe:

- Robotermäher in die Dockingstation stellen – danach OK drücken
-

Meldung:

2010 – Mähmesser tauschen
Zulässige Lebensdauer erreicht

Mögliche Ursache:

- Mähmesser ist seit mehr als 200 Stunden in Gebrauch, Tausch nötig

Abhilfe:

- Mähmesser tauschen, danach Messerwechsel im Menü "Service" bestätigen (⇒ 16.4)
-

Meldung:

2020 – Empfehlung
Jahresservice durch Fachhändler

Mögliche Ursache:

- Geräteservice empfohlen

Abhilfe:

- Jahresservice beim STIHL Fachhändler durchführen lassen
-

Meldung:

2030 – Akku
Zulässige Lebensdauer erreicht

Mögliche Ursache:

- Akkutausch nötig

Abhilfe:

- Akku vom STIHL Fachhändler tauschen lassen
-

Meldung:

2031 – Ladefehler
Ladekontaktierung überprüfen

Mögliche Ursache:

- Ladevorgang kann nicht gestartet werden

Abhilfe:

- Ladekontakte an Dockingstation und Robotermäher prüfen und bei Bedarf reinigen – danach Meldung mit OK bestätigen
-

Meldung:

2032 – Akkutemperatur
Temperaturbereich verlassen

Mögliche Ursache:

- Temperatur im Akku bei Ladevorgang zu niedrig bzw. zu hoch

Abhilfe:

- Robotermäher aufwärmen lassen bzw. abkühlen – zulässigen Temperaturbereich des Akkus beachten
-

Meldung:

2040 – Akkutemperatur
Temperaturbereich verlassen

Mögliche Ursache:

- Temperatur im Akku bei Start Mähbetrieb zu niedrig bzw. zu hoch

Abhilfe:

- Robotermäher aufwärmen lassen bzw. abkühlen – zulässigen Temperaturbereich des Akkus beachten (⇒ 6.4)
-

Meldung:

2050 – Mähplan anpassen
Aktivzeiten verlängern

Mögliche Ursache:

- Aktivzeiten wurden verkürzt/gelöscht bzw. Mähdauer wurde verlängert – gespeicherte Aktivzeiten reichen nicht für die nötigen Mähvorgänge

Abhilfe:

- Aktivzeiten verlängern (⇒ 11.7) bzw. Mähdauer verringern (⇒ 11.8)
-

Meldung:

2060 – Mähen beendet
Zum Freigeben OK drücken

Mögliche Ursache:

- Mähen in Nebenfläche erfolgreich beendet

Abhilfe:

- Robotermäher in die Mähfläche bringen und zum Aufladen des Akkus eindocken (⇒ 15.6)

Meldung:

2070 – GPS-Signal
Kein Empfang am Rand

Mögliche Ursache:

- Der gesamte Rand der Mähfläche befindet sich in einem Funkschatten

Abhilfe:

- Randabfahren wiederholen (⇒ 11.14)
- STIHL Fachhändler für eine detaillierte Diagnose kontaktieren

Meldung:

2071 – GPS-Signal
Kein Empfang bei Startpunkt 1

Mögliche Ursache:

- Startpunkt 1 befindet sich in einem Funkschatten

Abhilfe:

- Position von Startpunkt 1 verändern (⇒ 11.15)

Meldung:

2072 – GPS-Signal
Kein Empfang bei Startpunkt 2

Mögliche Ursache:

- Startpunkt 2 befindet sich in einem Funkschatten

Abhilfe:

- Position von Startpunkt 2 verändern (⇒ 11.15)

Meldung:

2073 – GPS-Signal
Kein Empfang bei Startpunkt 3

Mögliche Ursache:

- Startpunkt 3 befindet sich in einem Funkschatten

Abhilfe:

- Position von Startpunkt 3 verändern (⇒ 11.15)

Meldung:

2074 – GPS-Signal
Kein Empfang bei Startpunkt 4

Mögliche Ursache:

- Startpunkt 4 befindet sich in einem Funkschatten

Abhilfe:

- Position von Startpunkt 4 verändern (⇒ 11.15)

Meldung:

2075 – GPS-Signal
Kein Empfang in Wunschzone

Mögliche Ursache:

- Die Wunschzone befindet sich in einem Funkschatten

Abhilfe:

- Wunschzone neu festlegen (⇒ 10.)

Meldung:

2076 – GPS-Signal
Wunschzone wurde nicht gefunden

Mögliche Ursache:

- Die Wunschzone konnte beim Randabfahren nicht gefunden werden

Abhilfe:

- Wunschzone neu festlegen. Darauf achten, dass sich Wunschzone und Begrenzungsdraht überschneiden (⇒ 10.)

Meldung:

2077 – Wunschzone
Wunschzone außerhalb des Heimbereichs

Mögliche Ursache:

- Die Wunschzone befindet sich außerhalb des gespeicherten Heimbereichs

Abhilfe:

- Wunschzone neu festlegen (⇒ 10.)

Meldung:

2090 – Funkmodul
Fachhändler kontaktieren

Mögliche Ursache:

- Kommunikation mit dem Funkmodul gestört

Abhilfe:

- Keine Aktion nötig, Firmware wird bei Bedarf automatisch aktualisiert
- Wenn das Problem dauerhaft besteht, STIHL Fachhändler kontaktieren

Meldung:

2100 – GPS-Schutz
Heimbereich verlassen
Gerät gesperrt

Mögliche Ursache:

- Der Robotermäher wurde aus dem Heimbereich entfernt

Abhilfe:

- Robotermäher zurück in den Heimbereich bringen und PIN-Code eingeben (⇒ 5.9)

Meldung:

2110 – GPS-Schutz
Neuer Standort
Neuinstallation nötig

Mögliche Ursache:

- Der Robotermäher wurde auf einer anderen Mähfläche in Betrieb genommen. Das Drahtsignal der zweiten Dockingstation ist bereits gespeichert.

Abhilfe:

- Neuinstallation durchführen (⇒ 11.14)

Meldung:

2120 – Spielstopp
Spielstopp aktiv

Mögliche Ursache:

- Stoßsensor mehrmals hintereinander betätigt
- Robotermäher während der Fahrt hochgehoben

Abhilfe:

- Keine Aktion nötig – wird der Stoßsensor nicht weiter ausgelöst, wird die Meldung automatisch innerhalb von maximal 1 Minute inaktiv
- Spielstopp ausschalten (⇒ 11.16)

Meldung:

2400 – iMow erfolgreich auf
Werkseinstellungen zurückgesetzt

Mögliche Ursache:

- Robotermäher wurde auf Werkseinstellungen zurückgesetzt

Abhilfe:

- Meldung mit OK bestätigen

Meldung:

4001 – Interner Fehler
Temperaturbereich verlassen

Mögliche Ursache:

- Temperatur im Akku bzw. im Inneren des Geräts zu niedrig bzw. zu hoch

Abhilfe:

- Robotermäher aufwärmen lassen bzw. abkühlen – zulässigen Temperaturbereich des Akkus beachten (⇒ 6.4)

Meldung:

4002 – Überschlag
siehe Meldung 1000

Meldung:

4003 – Haube angehoben
Haube prüfen
Danach OK drücken

Mögliche Ursache:

- Haube wurde angehoben.

Abhilfe:

- Haube prüfen und Meldung mit OK bestätigen.

Meldung:

4004 – Interner Fehler
Zum Freigeben OK drücken

Mögliche Ursache:

- Fehler im Programmablauf
- Stromausfall während des automatischen Betriebs
- Robotermäher befindet sich außerhalb der Mähfläche

Abhilfe:

- Meldung mit OK bestätigen
- Stromversorgung der Dockingstation prüfen – die rote LED muss während des Betriebs permanent leuchten, danach OK-Taste drücken (⇒ 13.1)
- Robotermäher in die Mähfläche bringen, danach OK-Taste drücken

Meldung:

4005 – Interner Fehler
siehe Meldung 4004

Meldung:

4006 – Interner Fehler
siehe Meldung 4004

Meldung:

4027 – STOP-Taste betätigt
Zum Freigeben OK drücken

Mögliche Ursache:

- STOP-Taste wurde gedrückt

Abhilfe:

- Meldung mit OK bestätigen

25. Fehlersuche

Support und Hilfe zur Anwendung

Support und Hilfe zur Anwendung sind bei einem STIHL Fachhändler erhältlich.

Kontaktmöglichkeiten und weitere Informationen sind unter <https://support.stihl.com/> oder <https://www.stihl.com/> zu finden.

- ✖ eventuell einen Fachhändler aufsuchen, STIHL empfiehlt den STIHL Fachhändler.

Störung:

Der Robotermäher arbeitet zur falschen Zeit

Mögliche Ursache:

- Uhrzeit und Datum falsch eingestellt
- Aktivzeiten falsch eingestellt
- Gerät wurde von Unbefugten in Betrieb genommen

Abhilfe:

- Uhrzeit und Datum einstellen (⇒ 11.13)
- Aktivzeiten einstellen (⇒ 11.6)
- Sicherheitsstufe "Mittel" oder "Hoch" einstellen (⇒ 11.16)

Störung:

Der Robotermäher arbeitet während einer Aktivzeit nicht

Mögliche Ursache:

- Akku wird geladen
- Automatik ausgeschaltet
- Aktivzeit ausgeschaltet
- Regen erkannt
- Wöchentliche Mähdauer ist erreicht, kein weiterer Mähvorgang in dieser Woche nötig
- Meldung ist aktiv
- Klappe geöffnet oder nicht vorhanden
- Dockingstation nicht ans Stromnetz angeschlossen
- Zulässiger Temperaturbereich verlassen

- Stromausfall

Abhilfe:

- Akku fertig laden lassen (⇒ 15.7)
- Automatik einschalten (⇒ 11.5)
- Aktivzeit freigeben (⇒ 11.7)
- Regensensor einstellen (⇒ 11.12)
- Keine weitere Aktion nötig, Mähvorgänge werden automatisch auf die Woche verteilt – bei Bedarf Mähvorgang mit dem Befehl "Mähen" starten (⇒ 11.5)
- Angezeigte Störung beseitigen und Meldung mit OK bestätigen (⇒ 24.)
- Klappe schließen (⇒ 15.2)
- Stromversorgung der Dockingstation prüfen (⇒ 9.8)
- Robotermäher aufwärmen lassen bzw. abkühlen – normaler Temperaturbereich für den Betrieb des Roboterjähers: +5°C bis +40°C. Detailinformationen hält der Fachhändler bereit. ✖
- Stromversorgung prüfen. Erkennt der Robotermäher nach einer periodischen Prüfung wieder ein Drahtsignal, setzt er den unterbrochenen Mähvorgang fort. Dadurch kann es auch mehrere Minuten dauern, bis der Mähbetrieb nach dem Netzausfall automatisch fortgesetzt wird. Die Abstände zwischen den einzelnen periodischen Prüfungen werden größer, je länger ein Stromausfall dauert.

Störung:

Der Robotermäher mäht nicht nach Aufrufen der Befehle "Mähen starten" bzw. "Mähen zeitverzögert starten"

Mögliche Ursache:

- Akkuladung unzureichend
- Regen erkannt
- Klappe nicht geschlossen oder nicht vorhanden

- Meldung ist aktiv
- Heimruf an der Dockingstation wurde aktiviert

Abhilfe:

- Akku aufladen (⇒ 15.7)
- Regensensor einstellen (⇒ 11.12)
- Klappe schließen (⇒ 15.2)
- Angezeigte Störung beseitigen und Meldung mit OK bestätigen (⇒ 24.)
- Heimruf beenden bzw. Befehl nach dem Eindocken erneut ausführen

Störung:

Der Robotermäher arbeitet nicht und im Display wird nichts angezeigt

Mögliche Ursache:

- Gerät ist im Standby
- Akku defekt

Abhilfe:

- Beliebige Taste zum Aufwecken des Roboterjähers drücken – Statusanzeige erscheint (⇒ 11.2)
- Akku tauschen (✖)

Störung:

Der Robotermäher ist laut und vibriert

Mögliche Ursache:

- Mähmesser ist beschädigt
- Mähwerk ist stark verschmutzt

Abhilfe:

- Mähmesser tauschen – Hindernisse auf der Rasenfläche entfernen (⇒ 16.4), (✖)
- Mähwerk reinigen (⇒ 16.2)

Störung:

Schlechtes Mulch- bzw. Mähergebnis

Mögliche Ursache:

- Rasenhöhe ist im Verhältnis zur Schnitthöhe zu hoch

- Rasen ist sehr nass
- Mähmesser ist stumpf oder verschlissen
- Aktivzeiten unzureichend, Mähdauer zu kurz
- Größe der Mähfläche falsch eingestellt
- Mähfläche mit sehr hohem Rasen
- Lange Regenphasen

Abhilfe:

- Schnitthöhe einstellen (⇒ 9.5)
- Regensensor einstellen (⇒ 11.12)
Aktivzeiten verschieben (⇒ 11.7)
- Mähmesser tauschen (⇒ 16.4), (✘)
- Aktivzeiten verlängern bzw. ergänzen (⇒ 11.7)
Mähdauer verlängern (⇒ 11.8)
- Neuen Mähplan erstellen (⇒ 11.6)
- Für ein sauberes Mähergebnis benötigt der Roboter mäher je nach Größe der Mähfläche bis zu 2 Wochen
- Mähen bei Regen erlauben (⇒ 11.12)
Aktivzeiten verlängern (⇒ 11.7)

Störung:

Displayanzeige in fremder Sprache

Mögliche Ursache:

- Spracheinstellung wurde geändert

Abhilfe:

- Sprache einstellen (⇒ 11.11)

Störung:

In der Mähfläche entstehen braune (erdige) Stellen

Mögliche Ursache:

- Mähdauer ist im Verhältnis zur Mähfläche zu lang
- Begrenzungsdraht wurde in zu engen Radien verlegt
- Größe der Mähfläche falsch eingestellt

Abhilfe:

- Mähdauer verringern (⇒ 11.8)

- Verlauf des Begrenzungsdrahts korrigieren (⇒ 9.9)
- Neuen Mähplan erstellen (⇒ 11.6)

Störung:

Mähvorgänge sind deutlich kürzer als gewöhnlich

Mögliche Ursache:

- Gras ist sehr hoch oder zu nass
- Gerät (Mähwerk, Antriebsräder) ist stark verschmutzt
- Akku ist am Ende seiner Lebensdauer

Abhilfe:

- Schnitthöhe einstellen (⇒ 9.5)
Regensensor einstellen (⇒ 11.12)
Aktivzeiten verschieben (⇒ 11.7)
- Gerät reinigen (⇒ 16.2)
- Akku tauschen – eine entsprechende Empfehlung im Display beachten (✘), (⇒ 24.)

Störung:

Der Roboter mäher ist eingedockt, der Akku wird nicht geladen

Mögliche Ursache:

- Aufladen des Akkus nicht nötig
- Dockingstation nicht ans Stromnetz angeschlossen
- Eindocken fehlerhaft
- Ladekontakte korrodiert
- Gerät ist im Standby

Abhilfe:

- Keine Aktion nötig – Aufladen des Akkus erfolgt automatisch nach Unterschreiten einer bestimmten Spannung
- Stromversorgung der Dockingstation prüfen (⇒ 9.8)

- Roboter mäher in der Mähfläche abstellen und zurück zur Dockingstation (⇒ 11.5) schicken, dabei das ordnungsgemäße Eindocken prüfen – bei Bedarf Position der Dockingstation korrigieren (⇒ 9.1)
- Ladekontakte tauschen (✘)
- Beliebige Taste zum Aufwecken des Roboter mähers drücken - Statusanzeige erscheint (⇒ 11.13)

Störung:

Eindocken funktioniert nicht

Mögliche Ursache:

- Unebenheiten im Einfahrtsbereich der Dockingstation
- Verschmutzte Antriebsräder bzw. verschmutzte Bodenplatte
- Begrenzungsdraht im Bereich der Dockingstation falsch verlegt
- Enden des Begrenzungsdrahts nicht gekürzt

Abhilfe:

- Unebenheiten im Einfahrtsbereich beseitigen (⇒ 9.1)
- Antriebsräder und Bodenplatte der Dockingstation reinigen (⇒ 16.2)
- Begrenzungsdraht neu verlegen – auf korrekten Verlauf im Bereich der Dockingstation achten (⇒ 9.9)
- Begrenzungsdraht wie beschrieben verlegen – überstehende Enden nicht aufrollen (⇒ 9.10)

Störung:

Roboter mäher fährt an der Dockingstation vorbei oder dockt schief ein

Mögliche Ursache:

- Drahtsignal durch Umwelteinflüsse beeinflusst

- Begrenzungsdraht im Bereich der Dockingstation falsch verlegt

Abhilfe:

- Robotermäher und Dockingstation neu koppeln – darauf achten, dass der Robotermäher zum Koppeln gerade in der Dockingstation steht (⇒ 11.16)
- Begrenzungsdraht neu verlegen – auf korrekten Verlauf im Bereich der Dockingstation achten (⇒ 9.9)
Ordnungsgemäßen Anschluss der Begrenzungsdrahtenden an der Dockingstation prüfen (⇒ 9.10)

Störung:

Der Robotermäher hat den Begrenzungsdraht überfahren

Mögliche Ursache:

- Begrenzungsdraht ist falsch verlegt, Abstände stimmen nicht
- Mähfläche hat eine zu große Neigung
- Störfelder beeinflussen den Robotermäher

Abhilfe:

- Verlegung des Begrenzungsdrahts prüfen (⇒ 11.14), Abstände mit dem iMow Ruler kontrollieren (⇒ 12.5)
- Verlegung des Begrenzungsdrahts prüfen, Zonen mit zu großer Hangneigung sperren (⇒ 11.14)
- STIHL Fachhändler kontaktieren (✖)

Störung:

Der Robotermäher steckt oft fest

Mögliche Ursache:

- Schnitthöhe zu niedrig
- Antriebsräder verschmutzt
- Vertiefungen, Hindernisse in der Mähfläche

Abhilfe:

- Schnitthöhe vergrößern (⇒ 9.5)

- Antriebsräder reinigen (⇒ 16.2)
- Löcher in der Mähfläche auffüllen, Sperrflächen um Hindernisse wie freiliegende Wurzeln installieren, Hindernisse entfernen (⇒ 9.9)

Störung:

Der Stoßsensor wird nicht aktiviert, wenn der Robotermäher auf ein Hindernis trifft

Mögliche Ursache:

- Niedriges Hindernis (weniger als 8 cm hoch)
- Das Hindernis ist nicht fest mit dem Untergrund verbunden – z. B. Fallobst oder ein Tennisball

Abhilfe:

- Hindernis entfernen oder mit einer Sperrfläche ausgrenzen (⇒ 12.9)
- Hindernis entfernen

Störung:

Fahrspuren am Rand der Mähfläche

Mögliche Ursache:

- Zu häufiges Randmähen
- Startpunkte in Verwendung
- Akku wird gegen Ende seiner Lebensdauer sehr oft aufgeladen
- Versetztes Heimfahren (Korridor) nicht eingeschaltet

Abhilfe:

- Randmähen ausschalten oder auf einmal pro Woche verringern (⇒ 11.14)
- In geeigneten Mähflächen alle Mähvorgänge bei der Dockingstation starten (⇒ 11.15)
- Akku tauschen – eine entsprechende Empfehlung im Display beachten (✖), (⇒ 24.)
- Versetztes Heimfahren (Korridor) einschalten (⇒ 11.14)

Störung:

Ungemähtes Gras am Rand der Mähfläche

Mögliche Ursache:

- Randmähen ausgeschaltet
- Begrenzungsdraht ungenau verlegt
- Gras ist außerhalb der Reichweite des Mähmessers

Abhilfe:

- Einmal bzw. zweimal pro Woche Rand mähen (⇒ 11.14)
- Verlegung des Begrenzungsdrahts prüfen (⇒ 11.14), Abstände mit dem iMow Ruler kontrollieren (⇒ 12.5)
- Ungemähte Bereiche regelmäßig mit einem geeigneten Rasentrimmer bearbeiten

Störung:

Kein Drahtsignal

Mögliche Ursache:

- Dockingstation ausgeschaltet – LED leuchtet nicht
- Dockingstation nicht ans Stromnetz angeschlossen – LED leuchtet nicht
- Begrenzungsdraht nicht an die Dockingstation angeschlossen – rote LED blinkt (⇒ 13.1)
- Begrenzungsdraht unterbrochen – rote LED blinkt (⇒ 13.1)
- Robotermäher und Dockingstation sind nicht gekoppelt
- Defekt in der Elektronik – LED blinkt SOS (⇒ 13.1)

Abhilfe:

- Dockingstation einschalten (⇒ 13.1)
- Stromversorgung der Dockingstation prüfen (⇒ 9.8)
- Begrenzungsdraht an Dockingstation anschließen (⇒ 9.10)

- Drahtbruch suchen (⇒ 16.7), anschließend Begrenzungsdraht mit Drahtverbindern reparieren (⇒ 12.16)
- Robotermäher und Dockingstation koppeln (⇒ 11.16)
- Fachhändler kontaktieren (✂)

Störung:

LED an der Dockingstation blinkt SOS

Mögliche Ursache:

- Mindestlänge Begrenzungsdraht unterschritten
- Defekt in der Elektronik

Abhilfe:

- Zubehör (**AKM 100**) installieren (✂)
- Fachhändler kontaktieren (✂)

Störung:

Der Robotermäher empfängt kein GPS-Signal

Mögliche Ursache:

- Verbindung zu Satelliten wird gerade hergestellt
- 3 oder weniger Satelliten in Reichweite
- Gerät befindet sich in einem Funkschatten

Abhilfe:

- Keine weitere Aktion nötig, der Verbindungsaufbau kann einige Minuten dauern
- Abschirmende Hindernisse (z. B. Bäume, Vordächer) umgehen bzw. entfernen

Störung:

Der Robotermäher kann keine Mobilfunk-Verbindung herstellen

Mögliche Ursache:

- Die Mähfläche befindet sich in einem Funkschatten

- Funkmodul nicht aktiviert

Abhilfe:

- Funkmodul durch STIHL Fachhändler prüfen lassen (✂)

Störung:

Der Robotermäher kann mit der App nicht erreicht werden

Mögliche Ursache:

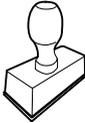
- Funkmodul inaktiv
- Robotermäher im Standby
- Keine Internetverbindung
- Robotermäher nicht der richtigen E-Mail-Adresse zugeordnet

Abhilfe:

- Das Funkmodul wird während des Koppelns abgeschaltet, danach wird es wieder aktiviert und der Robotermäher ist wieder erreichbar
- Robotermäher durch Tastendruck aktivieren, Energiemodus "Standard" einstellen (⇒ 11.11)
- Gerät, auf dem die App installiert ist, mit dem Internet verbinden
- E-Mail-Adresse korrigieren (⇒ 10.)

26. Serviceplan

26.1 Übergabebestätigung

| | |
|---|---|
| Modell: | _____ |
| Serialnummer: | <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> |
| Datum: | <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> |
|  | |
| Nächster Service | |
| Datum: | <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> |

26.2 Servicebestätigung



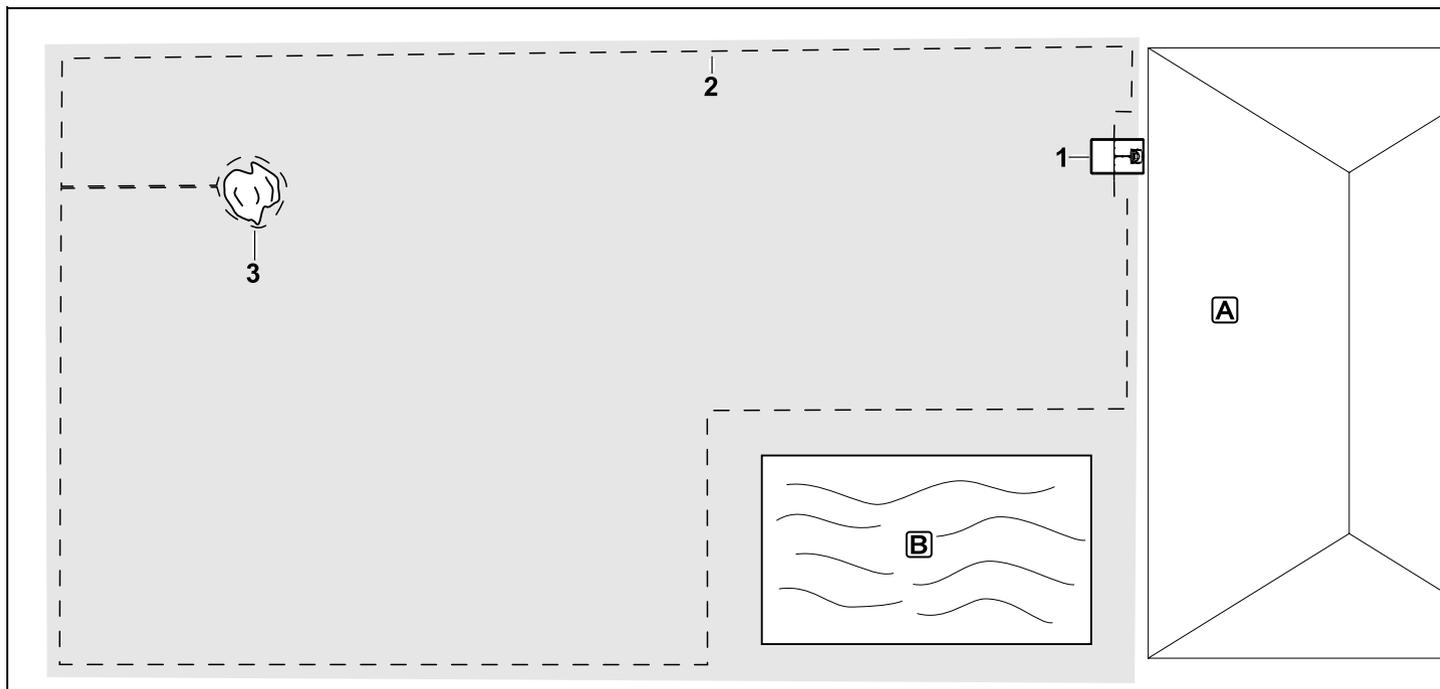
Geben Sie diese Gebrauchsanleitung bei Wartungsarbeiten Ihrem STIHL Fachhändler.

Er bestätigt auf den vorgedruckten Feldern die Durchführung der Servicearbeiten.

 Service ausgeführt am

 Datum nächster Service

27. Installationsbeispiele



Rechteckige Mähfläche mit individuellem Baum und Schwimmbecken

Dockingstation:

Standort (1) direkt am Haus **A**

Sperrfläche:

Installation um den freistehenden Baum (3), ausgehend von einer im rechten Winkel zum Rand installierten Verbindungsstrecke.

Schwimmbecken:

Aus Sicherheitsgründen (vorgeschriebener Drahtabstand) wird der Begrenzungsdraht (2) um das Becken **B** herum verlegt.

Drahtabstände: (⇒ 12.5)

Abstand zum Rand: **28 cm**

Abstand zu angrenzender, befahrbarer Fläche (z.B. Gehweg) mit einer Geländestufe kleiner als +/- 1 cm: **0 cm**

Abstand um den Baum: **28 cm**

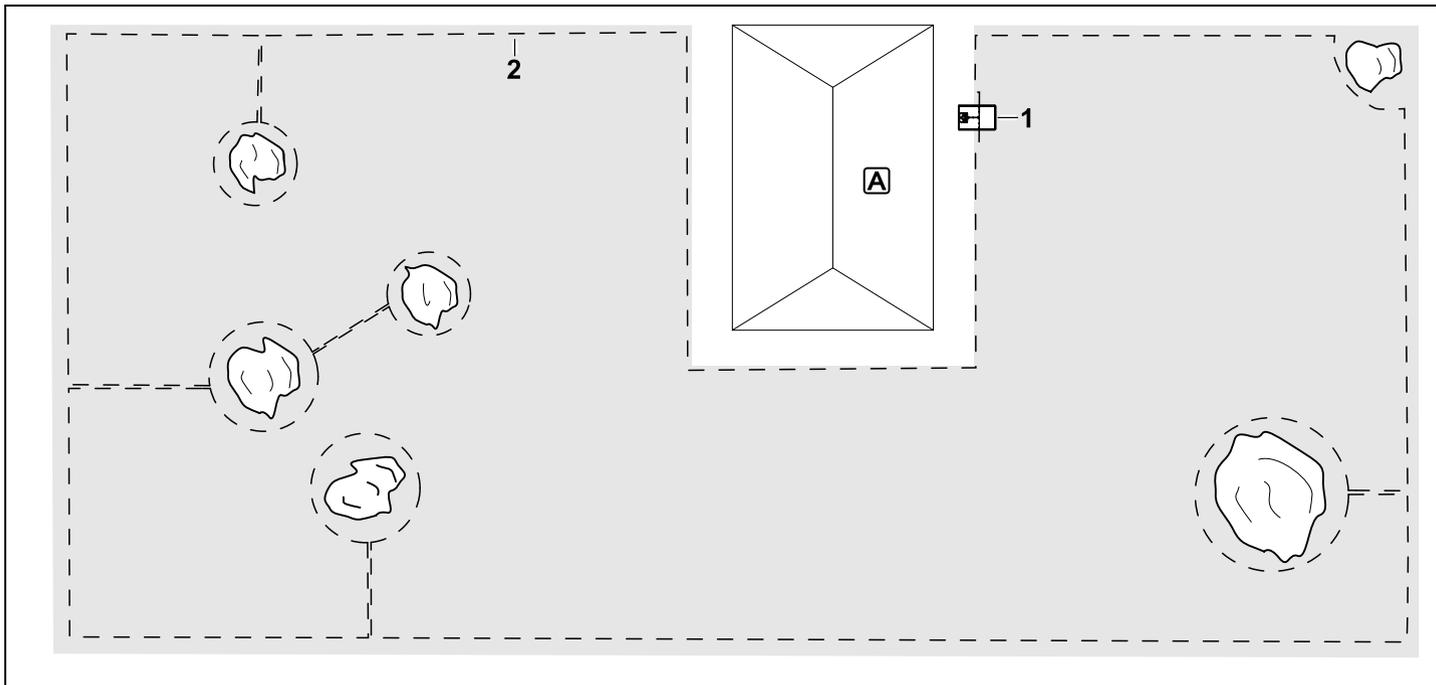
Abstand zur Wasserfläche: **100 cm**

Programmierung:

Nach Festlegen der Größe der Mähfläche sind keine weiteren Anpassungen nötig.

Besonderheiten:

Ungemähte Bereiche rund um das Schwimmbecken regelmäßig manuell mähen bzw. mit einem geeigneten Rasentrimmer bearbeiten.



U-förmige Mähfläche mit mehreren freistehenden Bäumen

Dockingstation:

Standort (1) direkt am Haus **A**

Sperrflächen:

Installation um die freistehenden Bäume, jeweils ausgehend von im rechten Winkel zum Rand (2) installierten Verbindungsstrecken, 2 Sperrflächen sind mit einer Verbindungsstrecke verbunden.

Drahtabstände: (⇒ 12.5)

Abstand zum Rand: **28 cm**

Abstand zu angrenzender, befahrbarer Fläche (z.B. Gehweg) mit einer Geländestufe kleiner als +/- 1 cm: **0 cm**

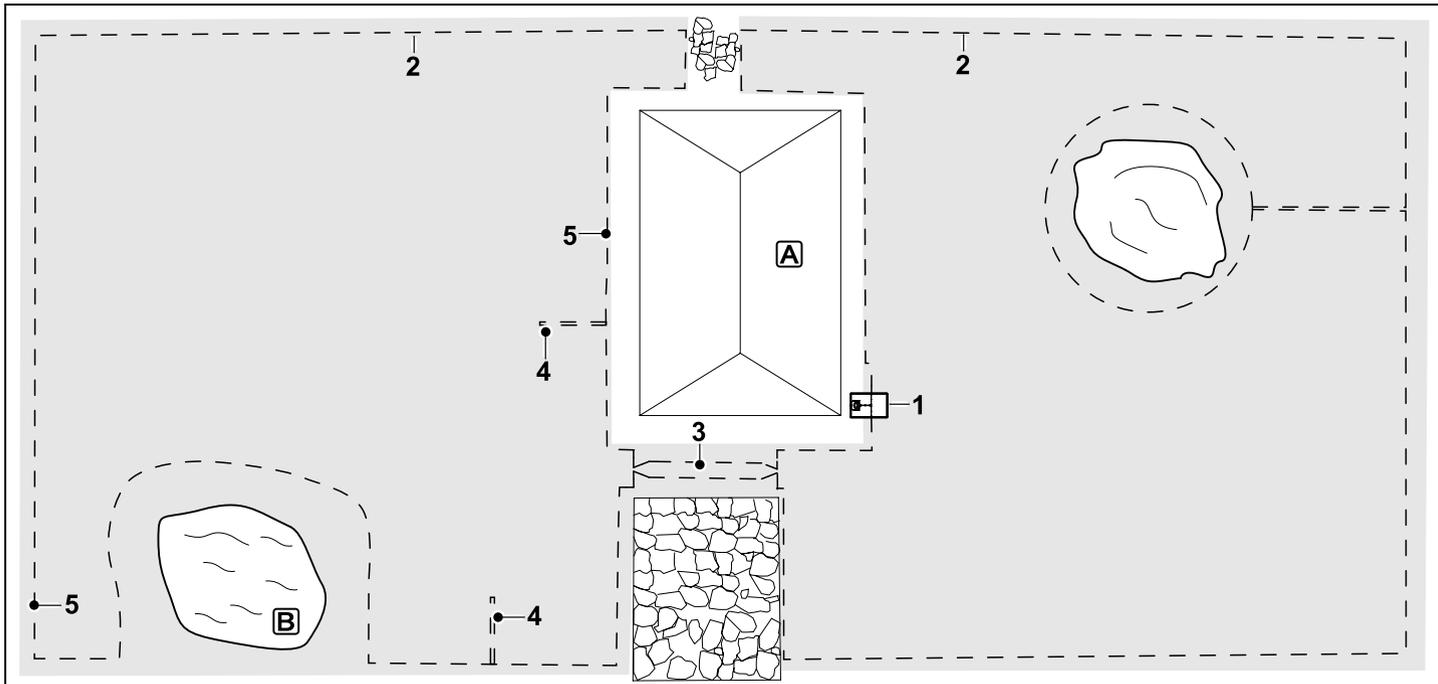
Abstand um die Bäume: **28 cm**

Programmierung:

Nach Festlegen der Größe der Mähfläche sind keine weiteren Anpassungen nötig.

Besonderheiten:

Baum in der Ecke der Mähfläche – Bereich hinter dem ausgegrenzten Baum regelmäßig mit einem geeigneten Rasentrimmer bearbeiten oder als Hochgraswiese stehen lassen.



Zweigeteilte Mähfläche mit Teich und freistehendem Baum

Dockingstation:

Standort (1) direkt am Haus **A**

Sperrfläche:

Installation um den freistehenden Baum, ausgehend von einer im rechten Winkel zum Rand installierten Verbindungsstrecke.

Teich:

Aus Sicherheitsgründen (vorgeschriebener Drahtabstand) wird der Begrenzungsdraht (2) um den Teich **B** herum verlegt.

Drahtabstände: (⇒ 12.5)

Abstand zum Rand: **28 cm**

Abstand zu angrenzender, befahrbarer Fläche (z.B. Gehweg) mit einer

Geländestufe kleiner als +/- 1 cm: **0 cm**

Um den Baum: **28 cm**

Abstand zur Wasserfläche: **100 cm**

Gasse:

Installation einer Gasse (3).

Drahtabstand: **22 cm** (⇒ 12.11)

Suchschleifen:

Installation von zwei Suchschleifen (4) zur Nutzung der Funktion versetztes Heimfahren. (⇒ 11.14)

Mindestabstand von der Gasseneinfahrt:

2 m

Mindestabstand zu Ecken beachten.

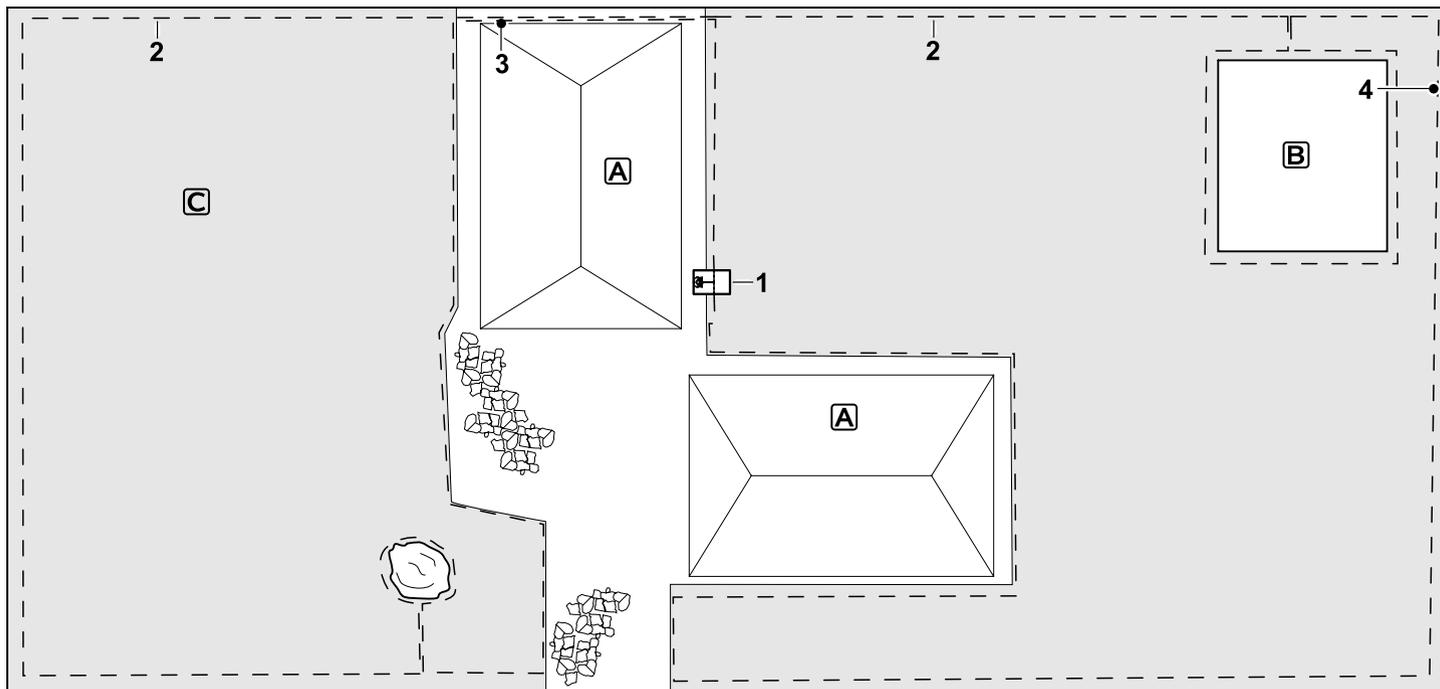
(⇒ 12.12)

Programmierung:

Gesamtgröße der Mähfläche festlegen, 2 Startpunkte (5) programmieren (in der Nähe der Dockingstation und im verwinkelten Eck beim Teich) (⇒ 11.15)

Besonderheiten:

Ungemähte Bereiche, z. B. rund um den Teich, regelmäßig manuell mähen bzw. mit einem geeigneten Rasentrimmer bearbeiten.



Zweigeteilte Mähfläche – Roboter mäher kann nicht selbständig von einer zur anderen Mähfläche fahren.

Dockingstation:

Standort (1) direkt neben den Häusern **A**

Sperrflächen:

Installation um den freistehenden Baum und um den Gemüsegarten **B**, ausgehend von einer im rechten Winkel zum Rand installierten Verbindungsstrecke.

Drahtabstände: (⇒ 12.5)

Abstand zu angrenzender, befahrbarer Fläche (z.B. Terrasse) mit einer Geländestufe kleiner als +/- 1 cm: **0 cm**
Abstand zu hohen Hindernissen: **28 cm**

Abstand zum Baum: **28 cm**

Minimaler Drahtabstand in den Engstellen hinter dem Gemüsegarten: **100 cm**

Nebenfläche:

Installation einer Nebenfläche **C**, Verbindungsstrecke (3) auf der Hausterrasse in einem Kabelkanal verstauen.

Programmierung:

Größe der Mähfläche (ohne Nebenfläche) festlegen, 1 Startpunkt (4) in der Engstelle zur Nutzung der Funktion versetztes Heimfahren (⇒ 11.14) programmieren – Starthäufigkeit 2 von 10 Ausfahrten (⇒ 11.15)

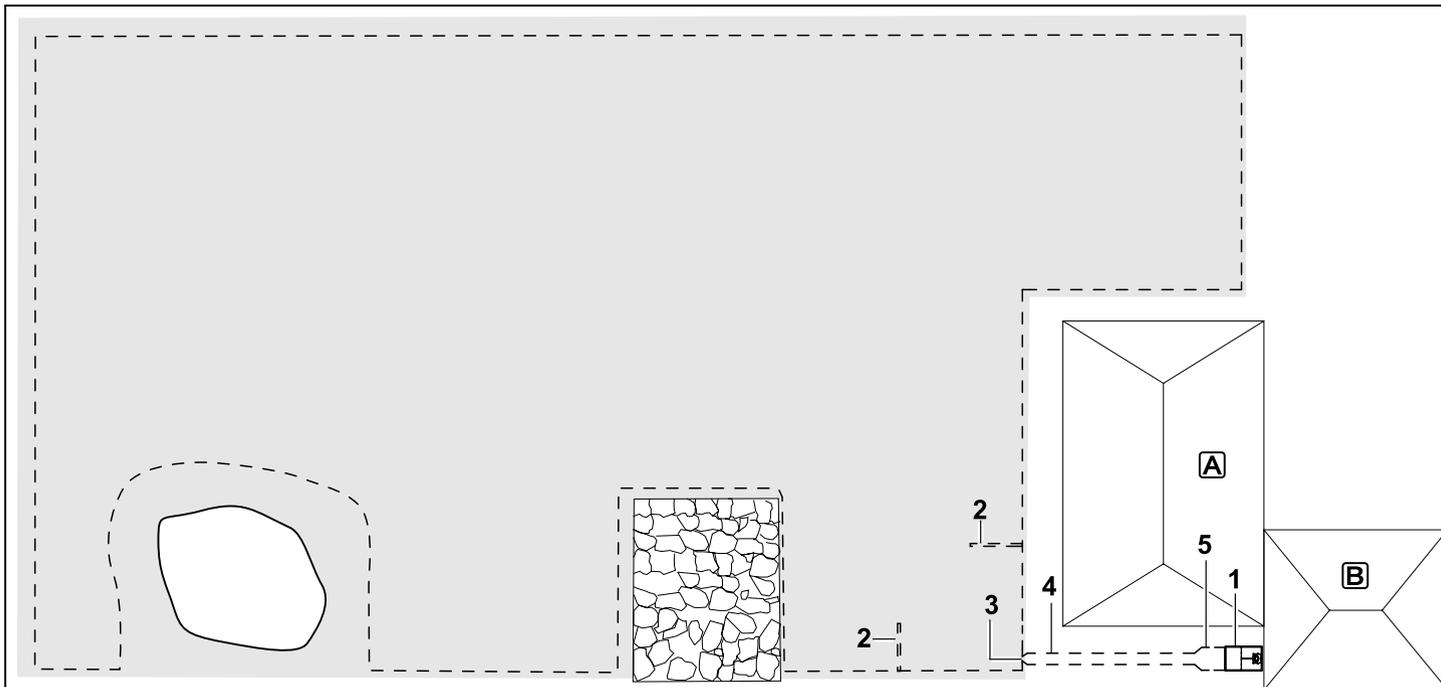
Besonderheiten:

Roboter mäher mehrmals pro Woche in die Nebenfläche bringen und den Befehl

"Mähen starten" aktivieren. (⇒ 11.5)

Flächenleistung beachten. (⇒ 14.4)

Bei Bedarf zwei getrennte Mähflächen mit 2 Dockingstationen installieren.



Mähfläche mit externer Dockingstation (1)

Dockingstation:

Standort (1) direkt an der Garage **B** und hinter dem Haus **A**.

Drahtabstände: (⇒ 12.5)

Abstand zum Rand: **28 cm**

Abstand zu angrenzender, befahrbarer Fläche (z.B. Terrasse) mit einer Geländestufe kleiner als +/- 1 cm: **0 cm**

Abstand zur Wasserfläche: **100 cm**

Suchschleifen:

Installation von zwei Suchschleifen (2) zur Nutzung der Funktion versetztes Heimfahren. (⇒ 11.14)

Mindestabstand von der Gasseneinfahrt:

2 m

Mindestabstand zu Ecken beachten.

(⇒ 12.12)

Programmierung:

Festlegen der Größe der Mähfläche und festlegen von mindestens einem Startpunkt außerhalb der Gasse der Dockingstation. (⇒ 11.15)

Besonderheiten:

Installation einer Gasse (4) mit trichterförmiger Einfahrt (3). (⇒ 12.11)
Drahtabstand: 22 cm

Die Gasse (4) führt zur externen Dockingstation (1). Einen Meter vor der Dockingstation Drahtabstand in der Gasse auf die Breite der Grundplatte vergrößern (5). (⇒ 9.9)
Platzbedarf in der Gasse und neben der Dockingstation beachten.