



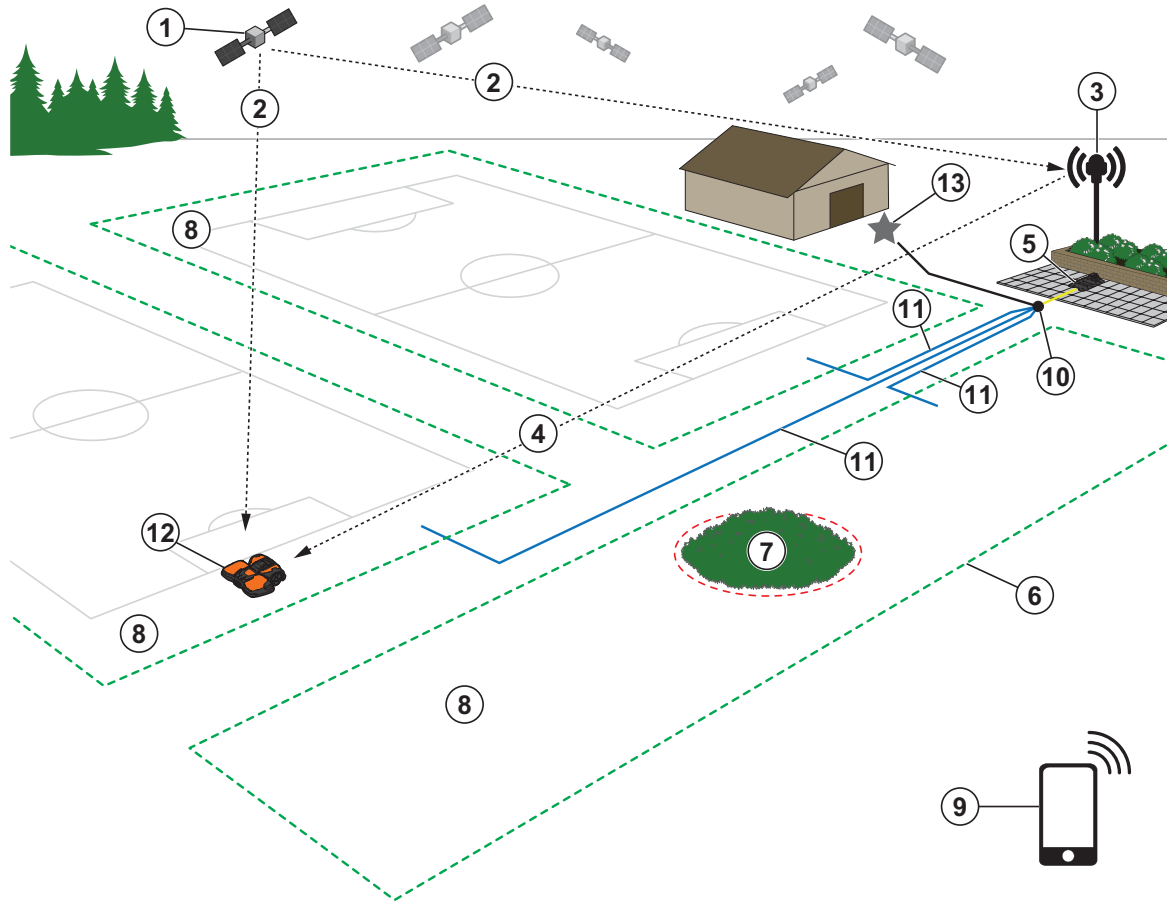
# QUICK GUIDE GUÍA RÁPIDA GUIDE RAPIDE GUIA RÁPIDO



**HUSQVARNA CEORA™**



# A



# B



# QUICK GUIDE

en

## A System overview

CEROA™ is a robotic lawn mower that contains a drive unit and a cutting deck. The movement pattern of the product is systematic to efficiently cut large areas. The product is using the EPOS (Exact Positioning Operating System) technology with satellite signals for navigation and there is no need for boundary wires.

The system contains a robotic lawn mower, a charging station and a reference station. The robotic lawn mower and the reference station receive satellite signals for positioning. The reference station is stationary and sends correction data to the robotic lawn mower to get an accurate position for the robotic lawn mower. The work area is made virtually in an app by operating the product and adding waypoints to make a map in an app.

1. Navigation satellites
2. Satellite signals
3. Reference station
4. Correction data
5. Charging station
6. Virtual boundary
7. Stay-out zone
8. Work area
9. Mobile device
10. Docking point
11. Transport Path
12. Robotic lawn mower
13. Maintenance point

For a complete map installation a work area and a charging station are necessary. A work area is an area where the product can operate and cut grass automatically. A work area is specified by virtual boundaries. The charging station can be put in the work area or near the work area that is connected to it with a transport path. A transport path is a specified path between the docking point and a work area. The product can operate automatically in this path, but does not cut grass. Stay-out zones can be made if there are areas where the product is not allowed to operate. A stay-out zone is specified by virtual boundaries. A maintenance point is a specified position where the product can be parked at.

## B Connectivity

- a. Automower® Connect app is used for settings and daily operation of the product.
- b. Husqvarna Fleet Services™ is a cloud solution that gives the commercial fleet manager an updated overview of all the products. This is available both as a web service and as an app.

## C Installation

The reference station and the robotic lawn mower need unimpeded sky view to be able to operate reliably without stops.

1. Install the Automower® Connect app and Husqvarna Fleet Services™ app to your mobile device. Download the apps from App Store or Google play.
2. Install the reference station. Refer to Operator's manual for the reference station.
3. Install the charging station.
4. Attach the cutting deck to the drive unit.
5. Pair the robotic lawn mower with the app. Do the basic setting in the app to pair the robotic lawn mower with the reference station and the charging station.
6. Specify the work area by operating the product clockwise with appDrive around the work area and adding waypoints on the map in the app.
7. Specify the stay-out zones by operating the product counterclockwise with appDrive around the stay out zone and adding waypoints on the map in the app.
8. Specify the transport path by starting in the work area and operate the product with appDrive and adding waypoints on the map in an app. When saving the transport path it is connected to the docking point.
9. Specify the maintenance point and make a path to the charging station. Start at the maintenance point and operate the product with appDrive to add waypoints on the map in the app. The path to the charging station is connected to the docking point when you save the maintenance point.
10. Use the app to adjust the schedule and the settings for the robotic lawn mower.

**For more information, read the Operator's manual for the reference station and the Operator's manual for the robotic lawn mower.**

## A Descripción del sistema

CEROA™ es un robot cortacésped que se compone de una unidad de propulsión y un equipo de corte. El patrón de movimiento del producto es sistemático a fin de cortar áreas grandes de forma eficaz. El producto utiliza la tecnología EPOS (Exact Positioning Operating System, sistema operativo de posicionamiento exacto) mediante señales de satélite para la navegación y, por tanto, no necesita cables delimitadores.

El sistema incluye un robot cortacésped, una estación de carga y una estación de referencia. El robot cortacésped y la estación de referencia reciben señales de posicionamiento por satélite. La estación de referencia es estática y se dedica a enviar datos de corrección al robot cortacésped para obtener una posición precisa de este. El área de trabajo se crea virtualmente mediante una aplicación; para ello, se hace funcionar el producto y se añaden puntos de referencia, a fin de trazar un mapa en la aplicación.

1. Satélites de navegación
2. Señales por satélite
3. Estación de referencia
4. Datos de corrección
5. Estación de carga
6. Perímetro virtual
7. Zona a evitar
8. Área de trabajo
9. Dispositivo móvil
10. Punto de acoplamiento
11. Ruta de transporte
12. Robot cortacésped
13. Punto de mantenimiento

Una instalación en un mapa requiere como mínimo un área de trabajo y una estación de carga. Un área de trabajo es una zona en la que el producto funciona y corta la hierba automáticamente. Un área de trabajo se delimita mediante límites virtuales. La estación de carga se puede colocar en el área de trabajo o cerca de ella y utilizar una ruta de paso para conectar la estación y el área de trabajo. Una ruta de transporte es una vía establecida entre el punto de acoplamiento y un área de trabajo. El producto transita automáticamente por este camino, pero no corta la hierba. Si hay áreas en las que el producto no debe trabajar, se pueden establecer zonas de exclusión. Una zona de exclusión se especifica mediante perímetros virtuales. Un punto de mantenimiento es un lugar concreto en el que se puede aparcar el producto.

## B Conectividad

- a. La aplicación Automower® Connect se utiliza para realizar ajustes y durante el funcionamiento diario del producto.
- b. Husqvarna Fleet Services™ es una solución en la nube que proporciona al administrador de flotas comercial una vista general actualizada de todos los productos. Está disponible como servicio web y como aplicación.

## C Instalación

Para que la estación de referencia y el robot cortacésped funcionen de forma fiable y sin interrupciones, no debe haber obstáculos entre estos y el cielo.

1. Instale las aplicaciones Automower® Connect y Husqvarna Fleet Services™ en su dispositivo móvil. Descárguelas desde App Store o Google Play.
2. Instale la estación de referencia. Consulte el manual de usuario de la estación de referencia.
3. Instale la estación de carga.
4. Monte el equipo de corte en la unidad de propulsión.
5. Empareje el robot cortacésped con la aplicación. Realice la configuración básica de la aplicación para emparejar el robot cortacésped con la estación de referencia y la estación de carga.
6. Delimite el área de trabajo. Para ello, haga que el producto se desplace alrededor del área de trabajo en el sentido de las agujas del reloj mediante appDrive y añada puntos de referencia en el mapa desde la aplicación.
7. Especifique las zonas de exclusión. Para ello, haga que el producto se desplace alrededor de la zona de exclusión en sentido contrario a las agujas del reloj mediante appDrive y añada puntos de referencia en el mapa desde la aplicación.
8. Indique la ruta de transporte comenzando en el área de trabajo, manejando el producto con appDrive y añadiendo puntos de referencia en el mapa desde la aplicación. Al guardar la ruta de transporte, esta se conecta al punto de acoplamiento.
9. Especifique el punto de mantenimiento y delimite una ruta hasta la estación de carga. Comience en el punto de mantenimiento, maneje el producto con appDrive para añadir puntos de referencia en el mapa de la aplicación. La ruta a la estación de carga se conecta con el punto de mantenimiento cuando se guarda el punto de mantenimiento.
10. Utilice la aplicación para ajustar el programa y la configuración del robot cortacésped.

**Para obtener más información, consulte los manuales de usuario de la estación de referencia y del robot cortacésped.**



# GUIDE RAPIDE

## A Présentation du système

CEORA™ est un robot tondeuse qui contient une unité d'entraînement et un carter de coupe. Le mode de déplacement du produit est systématique afin de tondre de grandes surfaces efficacement. Le produit utilise la technologie EPOS (système d'exploitation de positionnement exact) avec des signaux satellites pour la navigation et ne nécessite pas l'utilisation de câbles périphériques.

Le système contient un robot tondeuse, une station de charge et une station de référence. Le robot tondeuse et la station de référence reçoivent des signaux satellites pour le positionnement. La station de référence est fixe et envoie des données de correction au robot tondeuse pour obtenir une position précise du robot tondeuse. La zone de travail est créée virtuellement dans une application en utilisant le produit et en ajoutant des points de repère pour créer une carte dans une application.

1. Satellites de navigation
2. Signaux satellites
3. Station de référence
4. Données de correction
5. Station de charge
6. Périphérie virtuelle
7. Zone d'exclusion
8. Zone de travail
9. Appareil mobile
10. Point d'amarrage
11. Chemin de transport
12. Robot tondeuse
13. Point d'entretien

Une zone de travail et une station de charge sont nécessaires pour une installation complète de la carte. Une zone de travail est une zone où le produit peut fonctionner et tondre automatiquement l'herbe. Une zone de travail est délimitée par des frontières virtuelles. La station de charge peut être placée dans la zone de travail ou à proximité de la zone de travail qui est reliée à elle par un chemin de transport. Un chemin de transport est un chemin délimité entre le point d'amarrage et une zone de travail. Le produit peut fonctionner automatiquement dans ce chemin, mais ne coupe pas l'herbe. Des zones à éviter peuvent être définies si le produit n'est pas autorisé à fonctionner dans certaines zones. Une zone d'exclusion est délimitée par des frontières virtuelles. Un point d'entretien est une position spécifiée où le produit peut être stationné.

## B Connectivité

- a. L'application Automower® Connect est utilisée pour les réglages et le fonctionnement quotidien du produit.
- b. Husqvarna Fleet Services™ est une solution cloud qui permet au gestionnaire du parc commercial d'avoir un aperçu à jour de tous les produits. Elle est disponible en tant que service Web et en tant qu'application.

## C Installation

La station de référence et le robot tondeuse ont besoin d'une vue dégagée sur le ciel pour fonctionner de manière fiable et sans interruption.

1. Installez les applications Automower® Connect et Husqvarna Fleet Services™ sur votre appareil mobile. Téléchargez les applications depuis l'App Store ou Google Play.
2. Installez la station de référence. Pour plus d'informations sur la station de référence, reportez-vous au manuel de l'opérateur.
3. Installez la station de charge.
4. Fixez le carter de coupe à l'unité d'entraînement.
5. Appairez le robot tondeuse avec l'application. Effectuez le réglage de base dans l'application pour appairer le robot tondeuse avec la station de référence et la station de charge.
6. Spécifiez la zone de travail en utilisant le produit dans le sens des aiguilles d'une montre avec appDrive autour de la zone de travail et en ajoutant des points de réglage sur la carte dans l'application.
7. Spécifiez les zones d'exclusion en utilisant le produit dans le sens inverse des aiguilles d'une montre avec appDrive autour de la zone d'exclusion et en ajoutant des points de réglage sur la carte dans l'application.
8. Spécifiez le chemin de transport en démarrant dans la zone de travail, en utilisant le produit avec appDrive et en ajoutant des points de passage sur la carte d'une application. Lors de l'enregistrement du chemin de transport, celui-ci est connecté à la station.
9. Spécifiez le point d'entretien et créez un chemin vers la station de charge. Commencez au point d'entretien et utilisez le produit avec appDrive en ajoutant des points de repère sur la carte de l'application. Le chemin vers la station de charge est connecté au point d'amarrage lorsque vous enregistrez le point d'entretien.
10. Utilisez l'application pour configurer le programme et les réglages du robot tondeuse.

**Pour plus d'informations, lisez le manuel de l'opérateur de la station de référence et le manuel de l'opérateur du robot tondeuse.**



## A Uma visão geral do sistema

O CEROA™ é um robô cortador de grama que contém uma unidade de acionamento e uma plataforma de corte. O padrão de movimento do produto é sistemático para cortar áreas grandes com eficiência. O produto está usando a tecnologia EPOS (sistema operacional de posicionamento exato) com sinais de satélite para navegação; não há necessidade de fios de limite.

O sistema EPOS contém um robô cortador de grama, uma estação de carregamento e uma estação de referência. O cortador de grama robótico e a estação de referência recebem sinais de posicionamento via satélite. A estação de referência é estacionária e envia dados de correção para o cortador de grama robótico, a fim de obter um posicionamento preciso. A área de trabalho é feita virtualmente em um aplicativo por meio da operação do produto e da adição de pontos de passagem para criar um mapa em um aplicativo.

1. Satélites de navegação
2. Sinais de satélite
3. Estação de referência
4. Dados de correção
5. Estação de carregamento
6. Limite virtual
7. Zona de permanência
8. Área de trabalho
9. Dispositivo móvel
10. Ponto de acoplamento
11. Caminho de transporte
12. Cortador de relva robótico
13. Ponto de manutenção

Para uma instalação completa do mapa, são necessários uma área de trabalho e uma estação de carregamento. Uma área de trabalho é uma área onde o produto pode operar e cortar grama automaticamente. Uma área de trabalho é especificada por limites virtuais. A estação de carregamento pode ser colocada na área de trabalho ou perto da área de trabalho que está ligada a ela com um caminho de transporte. Um caminho de transporte é um caminho especificado entre o ponto de acoplamento e uma área de trabalho. O produto pode operar automaticamente nesse caminho, mas não corta a grama. Zonas proibidas podem ser criadas se existirem áreas onde o produto não tem permissão para funcionar. Uma zona de permanência é especificada por limites virtuais. Um ponto de manutenção é uma posição especificada em que o produto pode ser estacionado.

## B Conectividade

- a. O aplicativo Automower® Connect é usado para configurações e operação diária do produto.
- b. Husqvarna Fleet Services™ é uma solução em nuvem que fornece ao gerente comercial uma visão geral atualizada de todas as máquinas. Ela está disponível como um serviço on-line e como um aplicativo.

## C Instalação

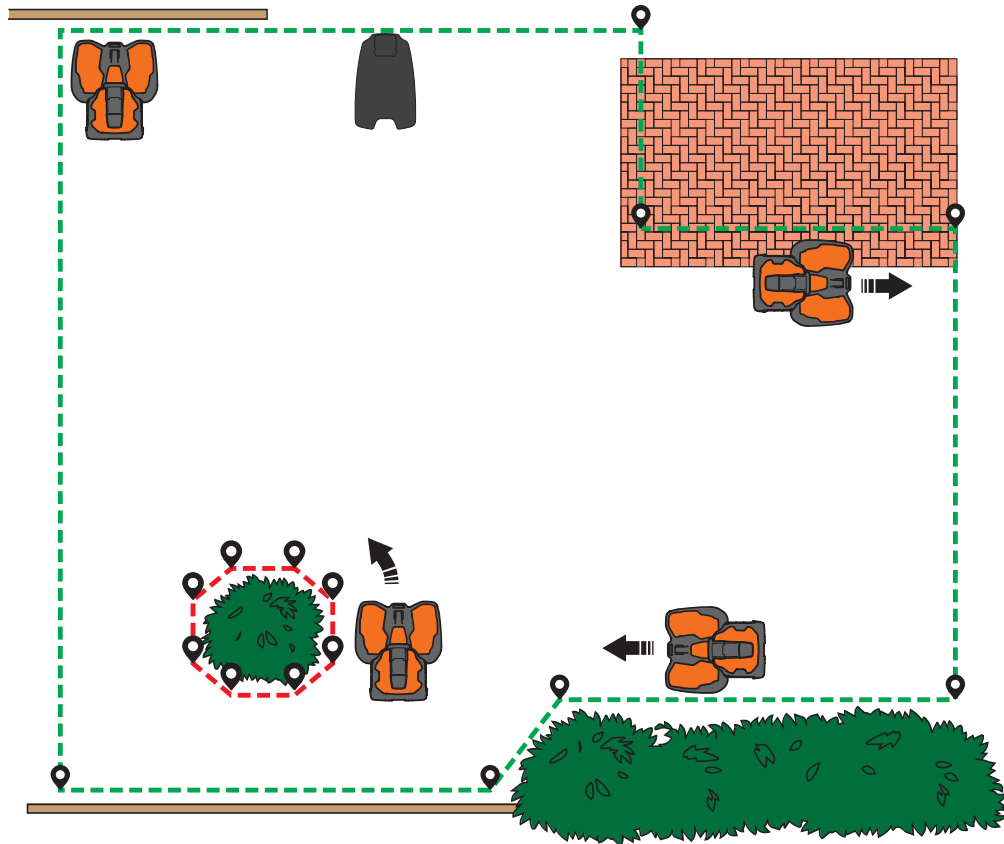
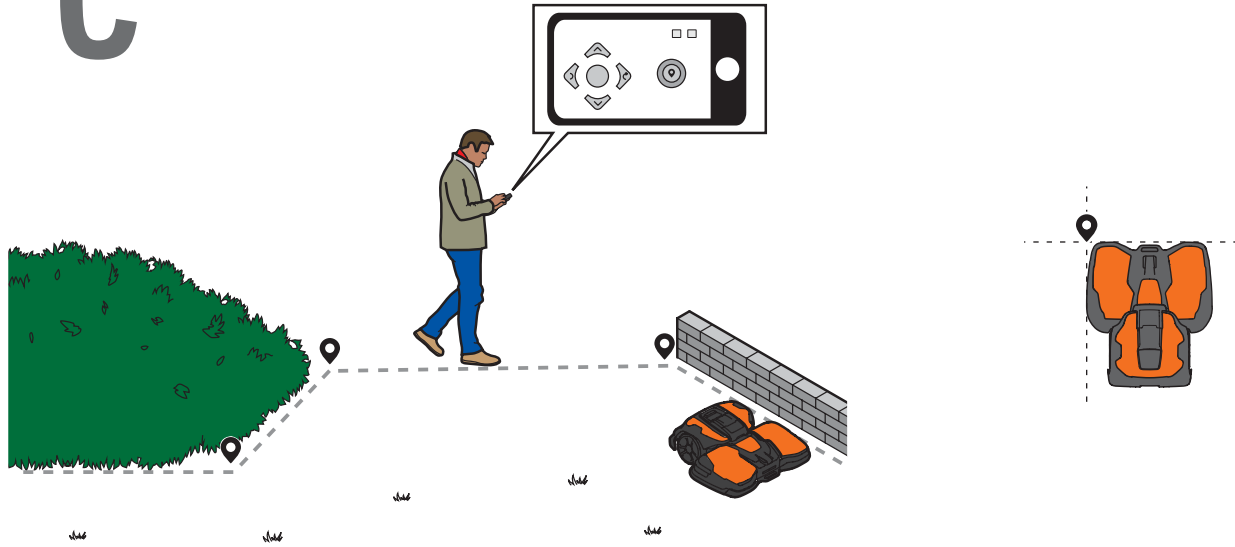
A estação de referência e o cortador de grama robótico precisam de uma visão do céu sem obstáculos para que possam operar de forma confiável e sem paradas.

1. Instale o aplicativo Automower® Connect e o aplicativo Husqvarna Fleet Services™ em seu dispositivo móvel. Baixe os aplicativos da App Store ou do Google Play.
2. Instale a estação de referência. Consulte o Manual do Operador do compressor de ar.
3. Instale a estação de carregamento.
4. Prenda a plataforma de corte na unidade de acionamento.
5. Emparelhe o cortador de relva robótico com o aplicativo. Faça a configuração básica no aplicativo para emparelhar o robô cortador de grama com a estação de referência e a estação de carregamento.
6. Especifique a área de trabalho operando o produto no sentido horário, com o appDrive ao redor da área de trabalho e adicionando pontos de passagem no mapa do aplicativo.
7. Especifique as zonas de permanência operando o produto no sentido anti-horário, com o appDrive ao redor da zona de permanência e adicionando pontos de passagem do mapa no aplicativo.
8. Especifique o caminho de transporte começando pela área de trabalho. Opere o produto com o appDrive e adicione pontos de passagem no mapa do aplicativo. Ao salvar o caminho de transporte, ele é conectado ao ponto de acoplamento.
9. Especifique o ponto de manutenção e crie um caminho para a estação de carga. Comece no ponto de manutenção e opere o produto com o appDrive para adicionar pontos de passagem no mapa do aplicativo. O caminho para a estação de carga é conectado ao ponto de acoplamento quando você salva o ponto de manutenção.
10. Use o aplicativo para ajustar o cronograma e as configurações do cortador de relva robótico.

**Para obter mais informações, leia o manual do operador da estação de referência e o manual do operador do cortador de relva robótico.**


















# C








## LED status indicators/Indicadores LED de estado/Indicateurs d'état LED/Indicadores de status do LED

Robotic lawn mower	Robot cortacésped	Robot tondeuse	Cortador de relva robótico
 <b>Green constant light</b> In operation	<b>Luz verde fija</b> En funcionamiento	<b>Lumière verte allumée en continu</b> En fonctionnement	<b>Luz verde contínua</b> Em funcionamento
 <b>Green flashing light</b> Paused	<b>Luz verde intermitente</b> En pausa	<b>Lumière verte clignotante</b> En pause	<b>Luz verde intermitente</b> Pausado
 <b>Red flashing light</b> Error	<b>Luz roja intermitente</b> Error	<b>Lumière rouge clignotante</b> Erreur	<b>Luz vermelha intermitente</b> Erro
 <b>Yellow constant light</b> Stopped	<b>Luz amarilla fija</b> Parado	<b>Lumière jaune allumée en continu</b> Arrêté	<b>Luz amarela contínua</b> Parado
 <b>Yellow flashing light</b> Waiting for PIN code	<b>Luz amarilla intermitente</b> Esperando el código PIN	<b>Lumière jaune clignotante</b> En attente du code PIN	<b>Luz amarela intermitente</b> Aguardando código PIN
 <b>Blue constant light</b> Parking/Connected with Bluetooth®	<b>Luz azul fija</b> Estacionando/Conexión Bluetooth®	<b>Lumière bleue allumée en continu</b> Stationnement/connexion Bluetooth®	<b>Luz azul contínua</b> Estacionando/Conectado com Bluetooth®
 <b>Blue pulsating light</b> Charging	<b>Luz azul intermitente</b> Cargando	<b>Lumière bleue pulsante</b> En charge	<b>Luz azul pulsante</b> Carregando
 <b>Blue flashing light</b> Parked/Bluetooth® pairing active	<b>Luz azul intermitente</b> Estacionado/Emparejamiento Bluetooth® activo	<b>Lumière bleue clignotante</b> Stationné/appairage Bluetooth® actif	<b>Luz azul intermitente</b> Estacionado/Emparelhamento/Bluetooth® ativo
 <b>White constant light</b> appDrive mode	<b>Luz blanca fija</b> Modo appDrive	<b>Lumière blanche allumée en continu</b> Mode appDrive	<b>Luz branca contínua</b> Modo appDrive
 <b>White pulsating</b> Switching off/Firmware installation ongoing	<b>Blanco intermitente</b> Apagando/Instalación del firmware en curso	<b>Lumière blanche pulsante</b> Mise hors tension/installation du firmware en cours	<b>Branco pulsante</b> Desligamento/instalação do firmware em andamento
 <b>White flashing light</b> Firmware update required	<b>Luz blanca intermitente</b> Es necesario actualizar el firmware	<b>Lumière blanche clignotante</b> Mise à jour du firmware requise	<b>Luz branca intermitente</b> Atualização do firmware necessária

Reference station	Estación de referencia	Station de référence	Estação de referência
 <b>Green constant light</b> In operation	<b>Luz verde fija</b> En funcionamiento	<b>Lumière verte allumée en continu</b> En fonctionnement	<b>Luz verde contínua</b> Em funcionamento
 <b>Green pulsating light</b> Startup	<b>Luz verde intermitente</b> Inicio	<b>Lumière verte pulsante</b> Démarrage	<b>Luz verde pulsante</b> Inicialização
 <b>Red flashing light</b> Error	<b>Luz roja intermitente</b> Error	<b>Lumière rouge clignotante</b> Erreur	<b>Luz vermelha intermitente</b> Erro
 <b>White flashing light</b> Firmware update required	<b>Luz blanca intermitente</b> Es necesario actualizar el firmware	<b>Lumière blanche clignotante</b> Mise à jour du firmware requise	<b>Luz branca intermitente</b> Atualização do firmware necessária

Charging station	Estación de carga	Station de charge	Estação de carregamento
 <b>Green constant light</b> Good charging station signal	<b>Luz verde fija</b> Buena señal de la estación de carga	<b>Lumière verte allumée en continu</b> Signal de la station de charge de bonne qualité	<b>Luz verde contínua</b> Sinal forte da estação de carregamento
 <b>Green flashing light</b> ECO mode	<b>Luz verde intermitente</b> Modo ECO	<b>Lumière verte clignotante</b> Mode ECO	<b>Luz verde intermitente</b> Modo Eco
 <b>Red flashing light</b> Error in the charging station's antenna	<b>Luz roja intermitente</b> Error en la antena de la estación de carga	<b>Lumière rouge clignotante</b> Erreur de l'antenne de la station de charge	<b>Luz vermelha intermitente</b> Erro na antena da estação de carregamento.
 <b>Red constant light</b> Error	<b>Luz roja fija</b> Error	<b>Lumière rouge allumée en continu</b> Erreur	<b>Luz vermelha contínua</b> Erro

AUTOMOWER® IS A TRADEMARK OWNED BY HUSQVARNA AB. COPYRIGHT © 2021 HUSQVARNA. ALL RIGHTS RESERVED.  
 AUTOMOWER® ES UNA MARCA REGISTRADA DE HUSQVARNA AB. COPYRIGHT © 2021 HUSQVARNA. TODOS LOS DERECHOS RESERVADOS.  
 AUTOMOWER® EST UNE MARQUE DÉPOSÉE APPARTENANT À HUSQVARNA AB. COPYRIGHT © 2021 HUSQVARNA. TOUS DROITS RÉSERVÉS.  
 AUTOMOWER® É UMA MARCA REGISTRADA DA HUSQVARNA AB. COPYRIGHT © 2021 HUSQVARNA. TODOS OS DIREITOS RESERVADOS.

www.husqvarna.com

1142324-38



2021-12-28

  
**Husqvarna®**