

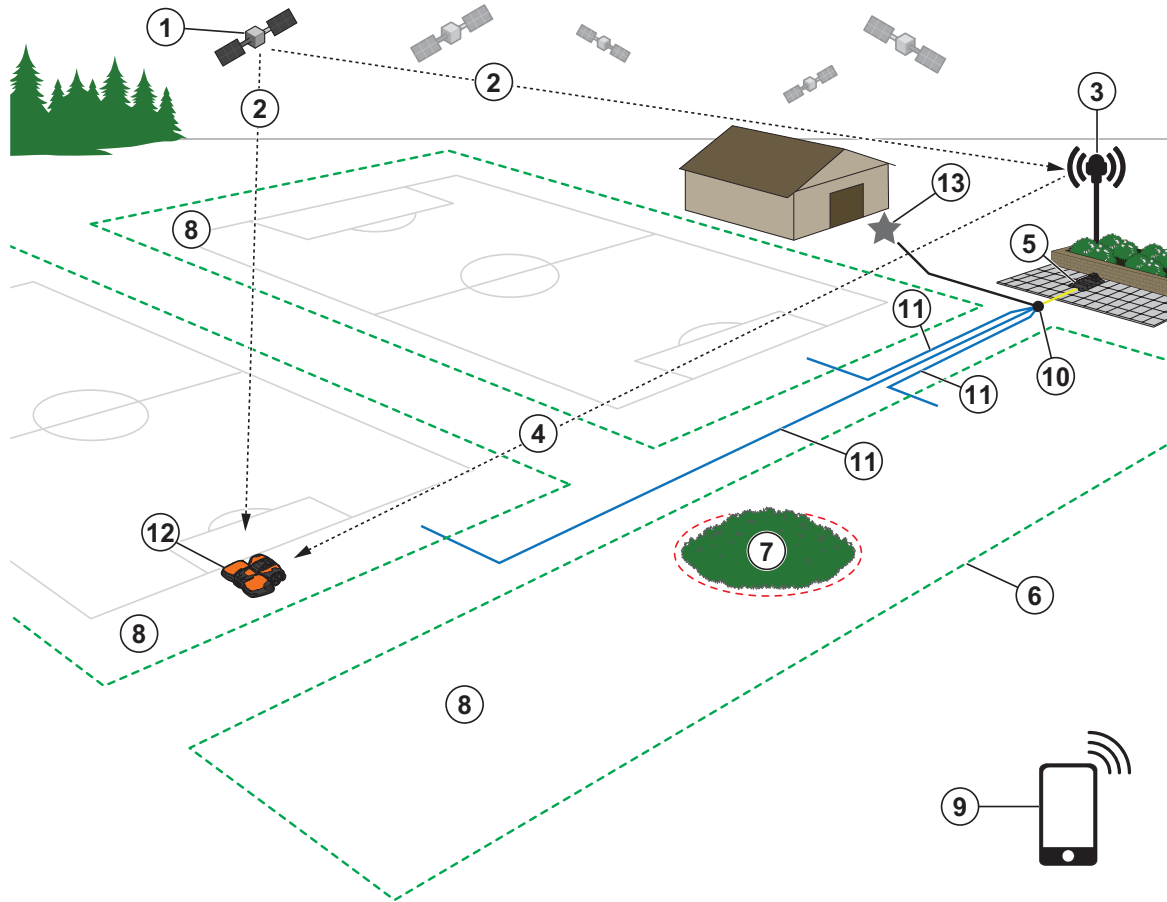


GUÍA RÁPIDA GUIA RÁPIDO GUIDA RAPIDA QUICK GUIDE

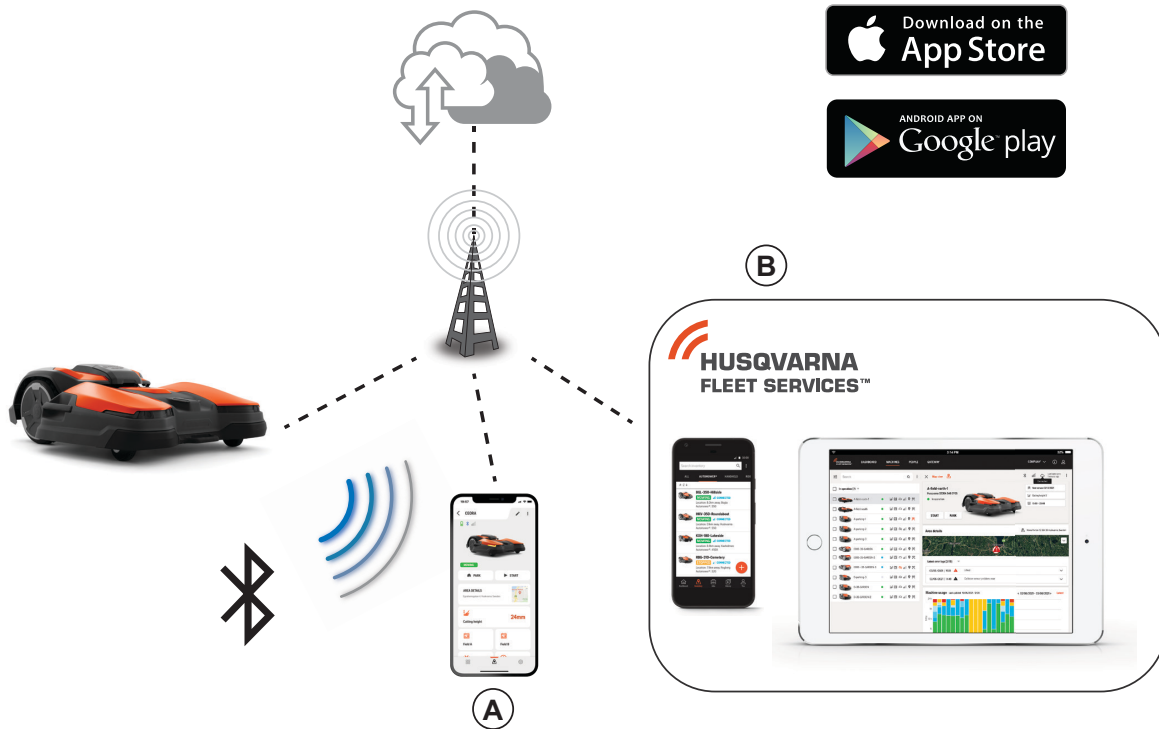


HUSQVARNA CEORA™

A



B



GUÍA RÁPIDA

es

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.

A Descrição geral do sistema

O CEROA™ é um robô corta-relva que contém uma unidade de acionamento e uma plataforma de corte. O padrão de movimento do produto é sistemático para cortar áreas grandes de forma eficiente. O produto utiliza a tecnologia EPOS (sistema de funcionamento de posicionamento exato) com sinais de satélite para navegação, não sendo necessários cabos delimitadores.

O sistema contém um robô corta-relva, uma estação de carregamento e uma estação de referência. O robô corta-relva e a estação de referência recebem sinais de satélite para posicionamento. A estação de referência está parada e envia dados de correção ao robô corta-relva para obter uma posição exata do mesmo. A área de trabalho é criada virtualmente numa aplicação através da utilização do produto e da adição de pontos de passagem para criar um mapa numa aplicação.

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 "interdita"
8. Área de trabalho
9. Dispositivo móvel
10. Ponto de acoplamento
11. Percurso de transporte
12. Robô corta-relva
13. Ponto de manutenção

Para uma instalação completa do mapa, é necessária uma área de trabalho e uma estação de carregamento. Uma área de trabalho é uma área onde o produto pode ser utilizado e cortar relva automaticamente. Uma área de trabalho é definida por limites virtuais. A estação de carregamento pode ser colocada na área de trabalho ou perto da área de trabalho, ligada através de um percurso de transporte. Um percurso de transporte é um percurso especificado entre o ponto de acoplamento e uma área de trabalho. O produto pode funcionar automaticamente neste percurso, mas não corta relva. É possível criar zonas interditas, caso existam espaços onde o produto não pode ser utilizado. Uma zona interdita é definida por limites virtuais. Um ponto de manutenção é uma posição específica na qual o produto pode ser estacionado.

B Conetividade

- a. A aplicação Automower® Connect é utilizada para as definições e funcionamento diário do produto.
- b. O Husqvarna Fleet Services™ é uma solução em nuvem que disponibiliza aos gestores de frotas comerciais uma visão geral atualizada de todos os produtos. Este está disponível como serviço web e como aplicação.

C Instalação

A estação de referência e o robô corta-relva necessitam de uma vista desimpedida do céu para poder funcionar de forma fiável e sem paragens.

1. Instale a aplicação Automower® Connect e a aplicação Husqvarna Fleet Services™ no seu dispositivo móvel. Transfira as aplicações a partir da App Store ou do Google Play.
2. Instale a estação de referência. Consulte o manual do utilizador da estação de referência.
3. Instale a estação de carregamento.
4. Fixe a plataforma de corte à unidade de acionamento.
5. Emparelhe o robô corta-relva com a aplicação. Efetue a definição básica na aplicação para emparelhar o robô corta-relva com a estação de referência e a estação de carregamento.
6. Especifique a área de trabalho operando o produto para a direita com a appDrive em torno da área de trabalho e adicionando pontos de passagem no mapa da aplicação.
7. Especifique as zonas interditas operando o produto para a esquerda com a appDrive em torno da zona interdita e adicionando pontos de passagem no mapa da aplicação.
8. Especifique o percurso de transporte começando na área de trabalho, operando o produto com a appDrive e adicionando pontos de passagem no mapa da aplicação. Ao guardar o percurso de transporte, este está ligado ao ponto de acoplamento.
9. Especifique o ponto de manutenção e crie um percurso até à estação de carregamento. Comece no ponto de manutenção e opere o produto com a appDrive para adicionar pontos de passagem no mapa da aplicação. O percurso até à estação de carregamento é associado ao ponto de acoplamento ao guardar o ponto de manutenção.
10. Utilize a aplicação para ajustar a programação e as definições do robô corta-relva.

Para obter mais informações, leia o manual do utilizador da estação de referência e o manual do utilizador do robô corta-relva.

GUIDA RAPIDA

A Panoramica del sistema

CEROA™ è un robot tagliaerba che include un'unità motrice e un piatto di taglio. Lo schema di movimento del prodotto è sistematico per tagliare in modo efficiente grandi aree. Il prodotto utilizza la tecnologia EPOS (Exact Positioning Operating System) con segnali satellitari per la navigazione e non è necessario utilizzare cavi perimetrali.

Il sistema include un robot tagliaerba, una stazione di ricarica e una stazione di riferimento. Il robot tagliaerba e la stazione di riferimento ricevono i segnali satellitari per il posizionamento. La stazione di riferimento è ferma e invia i dati di correzione al robot tagliaerba per ottenerne una posizione precisa. L'area di lavoro viene creata virtualmente in un'app azionando il prodotto e aggiungendo punti di passaggio per creare una mappa in un'app.

1. Satelliti per la navigazione
2. Segnali satellitari
3. Stazione di riferimento
4. Dati di correzione
5. Stazione di ricarica
6. Confine virtuale
7. Zona da evitare
8. Area di lavoro
9. Dispositivo mobile
10. Punto di aggancio
11. Percorso di trasferimento
12. Robot tagliaerba
13. Punto di manutenzione

Per un'installazione completa della mappa sono necessarie un'area di lavoro e una stazione di ricarica. Un'area di lavoro è un'area in cui il prodotto può essere in funzione e tagliare l'erba automaticamente. Un'area di lavoro è specificata da confini virtuali. La stazione di ricarica può essere inserita nell'area di lavoro o in uno spazio vicino ad essa, collegato tramite un percorso di trasferimento. Un percorso di trasferimento è specificato tra il punto di aggancio e un'area di lavoro. Il prodotto può funzionare automaticamente in questo percorso, ma non taglia l'erba. È possibile creare zone da evitare se ci sono zone in cui non è consentito il funzionamento del prodotto. Una zona da evitare è specificata da confini virtuali. Un punto di manutenzione è una posizione specifica in cui è possibile parcheggiare il prodotto.

B Connettività

- a. L'app Automower® Connect viene utilizzata per le impostazioni e il funzionamento giornaliero del prodotto.
- b. Husqvarna Fleet Services™ è una soluzione cloud che fornisce al responsabile della flotta commerciale una panoramica aggiornata di tutti i prodotti. È disponibile come servizio Web e come app.

C Installazione

La stazione di riferimento e il robot rasaerba necessitano di una visuale del cielo senza ostacoli per poter funzionare in modo affidabile senza interruzioni.

1. Installare l'app Automower® Connect e l'app Husqvarna Fleet Services™ sul dispositivo mobile. Scaricare le app dall'App Store o da Google Play.
2. Installare la stazione di riferimento. Fare riferimento al manuale dell'operatore della stazione di riferimento.
3. Installare la stazione di ricarica.
4. Collegare il piatto di taglio all'unità motrice.
5. Abbinare il robot rasaerba all'app. Eseguire le impostazioni di base nell'app per associare il robot tagliaerba alla stazione di riferimento e alla stazione di ricarica.
6. Specificare l'area di lavoro utilizzando il prodotto in senso orario con appDrive intorno all'area di lavoro e aggiungendo punti di passaggio sulla mappa dell'app.
7. Specificare le zone da evitare facendo funzionare il prodotto in senso antiorario con appDrive intorno alla zona da evitare e aggiungendo punti di passaggio sulla mappa dell'app.
8. Specificare il percorso di trasferimento iniziando dall'area di lavoro e utilizzare il prodotto con appDrive e aggiungendo punti di passaggio sulla mappa dell'app. Durante il salvataggio, il percorso di trasferimento è collegato al punto di aggancio.
9. Specificare il punto di manutenzione e creare un percorso verso la stazione di ricarica. Iniziare dal punto di manutenzione e utilizzare il prodotto con appDrive per aggiungere punti di passaggio sulla mappa dell'app. Il percorso verso la stazione di ricarica è collegato al punto di aggancio quando si salva il punto di manutenzione.
10. Utilizzare l'app per regolare il programma e le impostazioni del robot rasaerba.

Per ulteriori informazioni, leggere il manuale dell'operatore della stazione di riferimento e il manuale dell'operatore del robot rasaerba.

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.

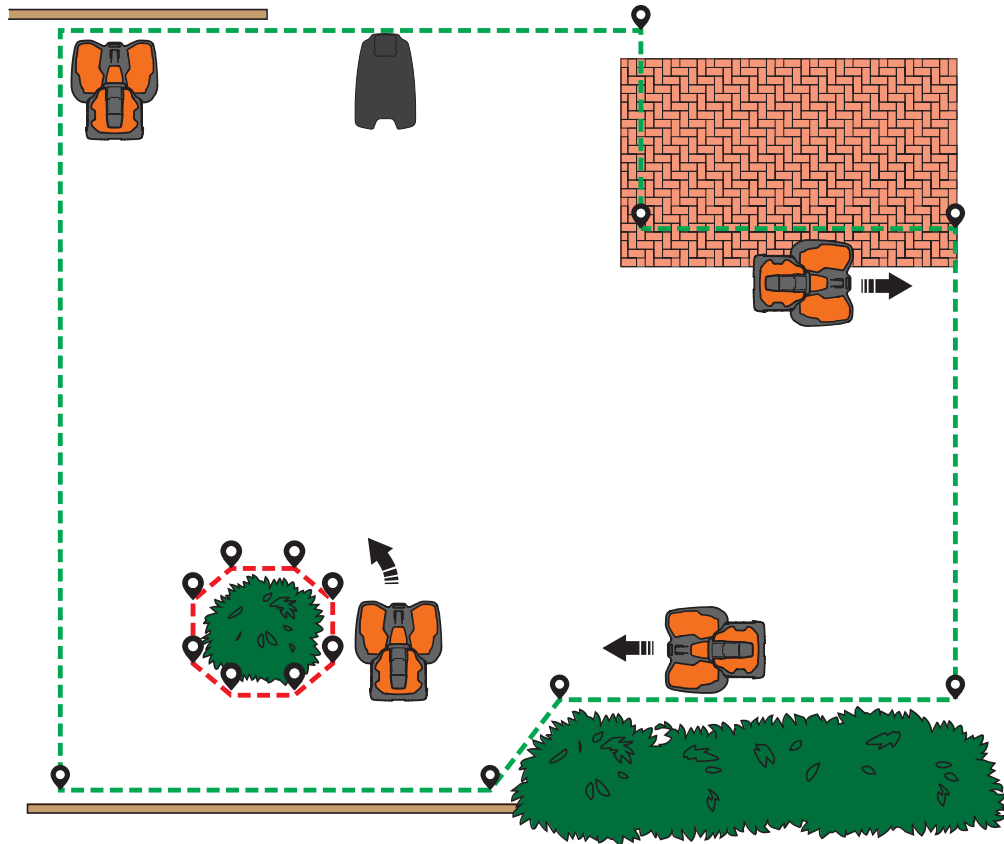
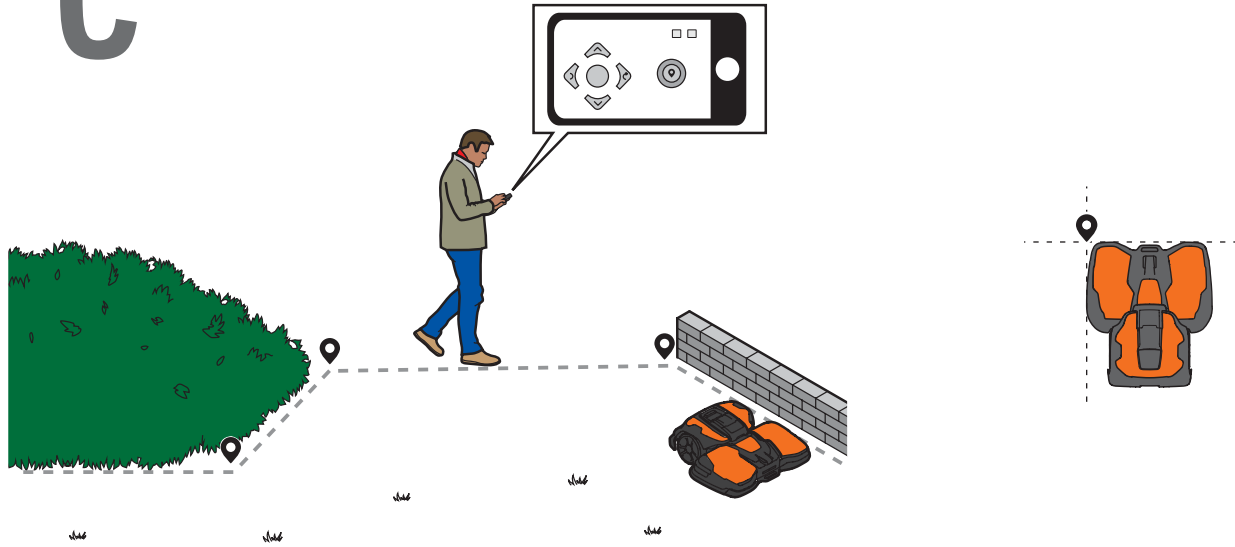
C Installation

The reference station and the robotic lawn mower need unimpeded sky view to be able to operate reliable 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.





C



Indicadores LED de estado/ Indicadores LED de estado / Indicatori di stato a LED / LED status indicators

Robot cortacésped	Corta-relva robótico	Robot rasaerba	Robotic lawn mower
 Luz verde fija En funcionamiento	Luz verde constante Em funcionamento	Luce verde fissa In funzione	Green constant light In operation
 Luz verde intermitente En pausa	Luz verde intermitente Em pausa	Luce verde lampeggiante In Pausa	Green flashing light Paused
 Luz roja intermitente Error	Luz vermelha intermitente Erro	Luce rossa lampeggiante Errore	Red flashing light Error
 Luz amarilla fija Parado	Luz amarela constante Parado	Luce gialla fissa Arrestato	Yellow constant light Stopped
 Luz amarilla intermitente Esperando el código PIN	Luz amarela intermitente A aguardar código PIN	Luce gialla lampeggiante In attesa del codice PIN	Yellow flashing light Waiting for PIN code
 Luz azul fija Estacionando/Conexión Bluetooth®	Luz azul constante Estacionamento/ligado com Bluetooth®	Luce blu fissa Parcheggio/connesso con Bluetooth®	Blue constant light Parking/Connected with Bluetooth®
 Luz azul intermitente Cargando	Luz azul intermitente Carregar	Luce blu pulsante In carica	Blue pulsating light Charging
 Luz azul intermitente Estacionado/Emparejamiento Bluetooth® activo	Luz azul intermitente Estacionado/emparelhamento Bluetooth® ativo	Luce blu lampeggiante Abbinamento Parcheggio/Bluetooth® attivo	Blue flashing light Parked/Bluetooth® pairing active
 Luz blanca fija Modo appDrive	Luz branca constante Modo appDrive	Luce bianca fissa Modalità appDrive	White constant light appDrive mode
 Blanco intermitente Apagando/Instalación del firmware en curso	Branco intermitente Desligar/instalação de firmware em curso	Bianco lampeggiante Spegnimento/installazione del firmware in corso	White pulsating light Switching off/Firmware installation ongoing
 Luz blanca intermitente Es necesario actualizar el firmware	Luz branca intermitente Necessária atualização de firmware	Luce bianca lampeggiante Aggiornamento del firmware richiesto	White flashing light Firmware update required

Estación de referencia	Estação de referência	Stazione di riferimento	Reference station
 Luz verde fija En funcionamiento	Luz verde constante Em funcionamento	Luce verde fissa In funzione	Green constant light In operation
 Luz verde intermitente Inicio	Luz verde intermitente Arranque	Luce verde lampeggiante Avvio	Green pulsating light Startup
 Luz roja intermitente Error	Luz vermelha intermitente Erro	Luce rossa lampeggiante Errore	Red flashing light Error
 Luz blanca intermitente Es necesario actualizar el firmware	Luz branca intermitente Necessária atualização de firmware	Luce bianca lampeggiante Aggiornamento del firmware richiesto	White flashing light Firmware update required

Estación de carga	Estação de carregamento	Stazione di ricarica	Charging station
 Luz verde fija Buena señal de la estación de carga	Luz verde constante Sinal de boa qualidade da estação de carregamento	Luce verde fissa Buon segnale della stazione di ricarica	Green constant light Good charging station signal
 Luz verde intermitente Modo ECO	Luz verde intermitente Modo ECO	Luce verde lampeggiante Modalità ECO	Green flashing light ECO mode
 Luz roja intermitente Error en la antena de la estación de carga	Luz vermelha intermitente Erro na antena da estação de carregamento	Luce rossa lampeggiante Errore nell'antenna della stazione di ricarica	Red flashing light Error in the charging station's antenna
 Luz roja fija Error	Luz vermelha constante Erro	Luce rossa fissa Errore	Red constant light Error

AUTOMOWER® ES UNA MARCA REGISTRADA DE HUSQVARNA AB. COPYRIGHT © 2023 HUSQVARNA. TODOS LOS DERECHOS RESERVADOS.
 AUTOMOWER® É UMA MARCA REGISTRADA DA HUSQVARNA AB. COPYRIGHT © 2023 HUSQVARNA. TODOS OS DIREITOS RESERVADOS.
 AUTOMOWER® È UN MARCHIO DI PROPRIETÀ DI HUSQVARNA AB. COPYRIGHT © 2023 HUSQVARNA. TUTTI I DIRITTI RISERVATI.
 AUTOMOWER® IS A TRADEMARK OWNED BY HUSQVARNA AB. COPYRIGHT © 2023 HUSQVARNA. ALL RIGHTS RESERVED.

www.husqvarna.com



1142324-30



2023-01-09


Husqvarna®