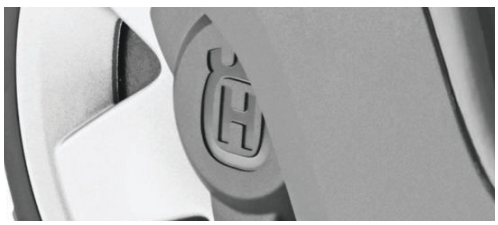
Husqvarna



取扱説明書

HUSQVARNA AUTOMOWER® 310/315

本製品をご使用になる前に、この取扱説明書をよくお読みいただき、内容をしっかりと把握してください。

JA, 日本語

目次

1 はじめに
1.1 メモ....3
1.2 製品の説明....3
1.3 製品の概要 -....6
1.4 製品に表記されるシンボルマーク....7

2 安全性
2.1 安全性の定義....8
2.2 一般的な安全注意事項....8
2.3 操作のための安全注意事項....8

3 取り付け
3.1 概要....11
3.2 準備....11
3.3 チャージステーション....12
3.4 バッテリーの充電....14
3.5 境界ワイヤー....14
3.6 境界ワイヤーの接続....18
3.7 ガイドワイヤーの設置....19
3.8 設置の確認....20
3.9 最初の始動と補正....21
3.10 チャージステーションへのテストドック....21
3.11 コントロールパネル....21
3.12 メニュー構造....22
3.13 Timer（タイマー）....23
3.14 Security（セキュリティ）....25
3.15 Messages（メッセージ）....26
3.16 Weather timer（天候タイマー）....26
3.17 取り付け....26
3.18 Settings（設定）....31
3.19 アクセサリー....34
3.20 メニュー構造の概要....36
3.21 メニュー構造の概要....37
3.22 庭のレイアウトの例....38

4 操作
4.1 メインスイッチ....42
4.2 開始....42
4.3 操作モード - 開始....42
4.4 駐車操作モード....43
4.5 停止....43
4.6 エンジンを停止する....43
4.7 タイマーとスタンバイ....43
4.8 放電したバッテリーの充電....44
4.9 刈高の調整....44

5 メンテナンス
5.1 はじめに - メンテナンス....45
5.2 ロボット芝刈機の清掃....45
5.3 ブレードの交換....45
5.4 Battery（バッテリー）....46
5.5 冬期の保守....46

6 トラブルシューティング
6.1 はじめに - トラブルシューティング....47
6.2 Fault messages（障害メッセージ）....48
6.3 情報メッセージ....52
6.4 チャージステーションのインジケータランプ....53
6.5 症状....54
6.6 ループワイヤーの損傷を発見....55

7 搬送、保管、廃棄
7.1 搬送....58
7.2 冬期保管....58
7.3 冬期保管後....58
7.4 環境に関する情報....58
7.5 リサイクルのためのバッテリーの取り外し....58

8 主要諸元
8.1 主要諸元....60

9 保証
9.1 保証条件....62

10 EC 適合性宣言
10.1 EC 適合性宣言....63

1 はじめに

1.1 メモ

製造番号：	
PIN コード：	
販売店：	
販売店の電話番号：	

ロボット芝刈機が盗難にあった場合、この旨を Husqvarna に通知することが重要です。お近くの Husqvarna 担当者にお問い合わせいただき、国際データベースに盗難機として登録できるよう、ロボット芝刈機の製造番号をお知らせください。これはロボット芝刈機の盗難防止における重要な手順で、盗難にあったロボット芝刈機の売買に対する関心をなくします。

製品の製造番号は 9 桁で構成され、製品の銘板とパッケージに記載されています。

Husqvarna®

www.husqvarna.com

1.2 製品の説明

卓越した高品質の製品をお買い上げいただき誠にありがとうございます。Husqvarna のロボット芝刈機で最高の成果を出すには、その動作に関する知識が必要です。この取扱説明書には、ロボット芝刈機、その設置方法、使用方法に関して重要な情報が記載されています。本取扱説明書の補足資料として、手順を紹介する動画を Husqvarna のウェブサイト（www.husqvarna.com）で視聴できます。

周囲の人や財産をさまざまな事故や危険にさらさないようにする責任は、使用者にあることを常に意識してください。

Husqvarna は継続的に製品の開発を行っており、設計、外見、製品の機能などが予告なく変更されることがあります。

1.2.1 能力

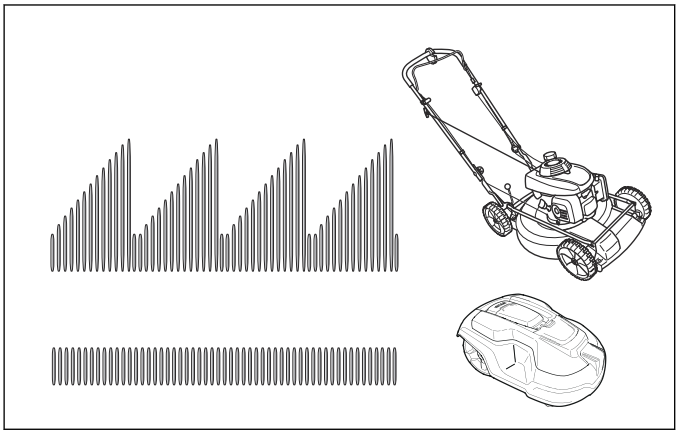
ロボット芝刈機の推奨最大芝面積は、*主要諸元 60 ページ*に記載された面積です。

ロボット芝刈機が継続的に刈り続けることができる芝の面積は、主にブレードの状態とそのタイプ、芝の成長具合と湿気により異なります。庭の形状も重要です。庭の芝生の大部分が開けた地面の上にある場合は、小さ目の複数の芝生が樹木、花壇、小道で区切られている場合よりも、ロボット芝刈機の時間あたりの芝刈り性能は高くなります。

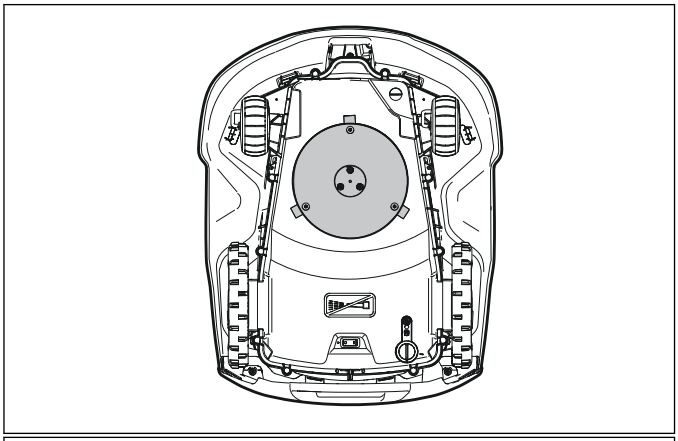
フル充電した状態のロボット芝刈機は、バッテリーや芝の状況によって異なりますが、60～80 分間芝を刈ることができます。その後、ロボット芝刈機を 60～70 分間充電します。充電時間は、周囲温度などの要因によっても異なる場合があります。

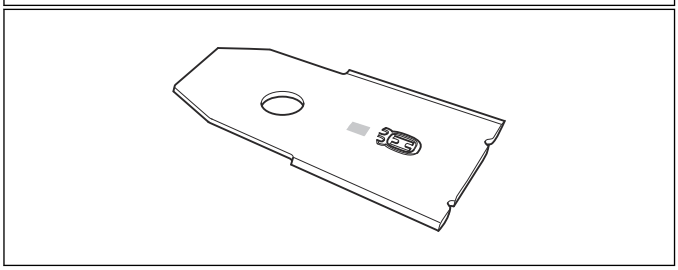
1.2.2 芝刈り方法

ロボット芝刈機は、効率性と省エネに重点を置いて設計されています。多くの標準的な芝刈機と異なり、ロボット芝刈機は中断することなく、芝を刈ります。この継続的な刈り込みの技術により芝の品質が向上します。芝の収集は不要です。また、細かな芝の切りくずにより、肥料の必要性が減少します。さらに、排気ガスを出さず、使いやすく、芝が常にきれいに保たれます。



最適な芝刈効果を得るため、ロボット芝刈機は主に好天時に使用することをお勧めします。ロボット芝刈機は雨天時にも刈り込みが可能ですが、濡れた芝がロボット芝刈機に付着しやすくなり、急斜面ではスリップする危険性が高くなります。





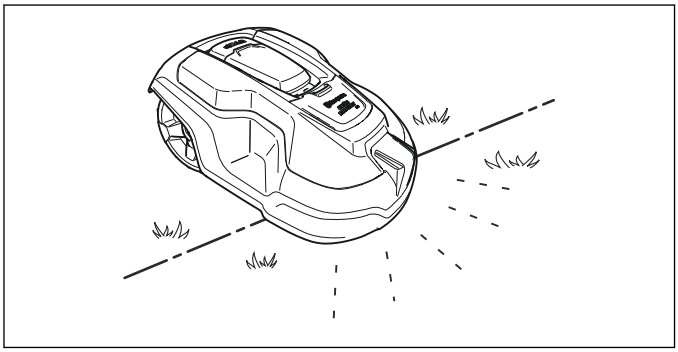
最適な芝刈効果を得るため、ブレードは良好な状態に保つ必要があります。ブレードをできるだけ長い期間鋭い状態に保つには、芝生の上に小枝、小石、その他の異物がない状態に保つことが重要です。

最適な芝刈効果を得るため、ブレードを定期的に交換してください。*ブレードの交換 45 ページ*を参照してください。

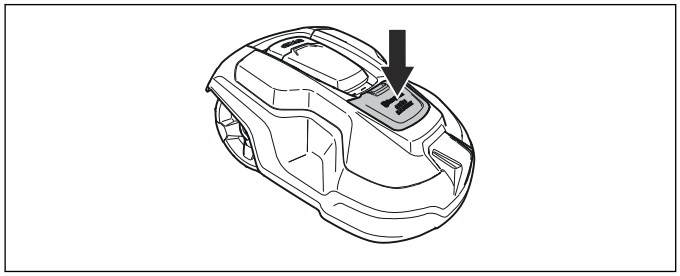
1.2.3 動作方法

ロボット芝刈機は、自動的に芝生を刈ります。芝刈りと充電を常に交互に繰り返しています。

ロボット芝刈機の本体が障害物に衝突したり、境界ワイヤーに接近したりすると、芝刈機は反転し、新しい方向を選択します。ロボット芝刈機が境界ワイヤーに近づくと、前部と後部にあるセンサーがワイヤーを検知します。ロボット芝刈機の前部は、旋回する前に必ず特定の距離だけ境界ワイヤーを通過します。必要に応じて、設置場所に合わせるよう距離を変更することができます。

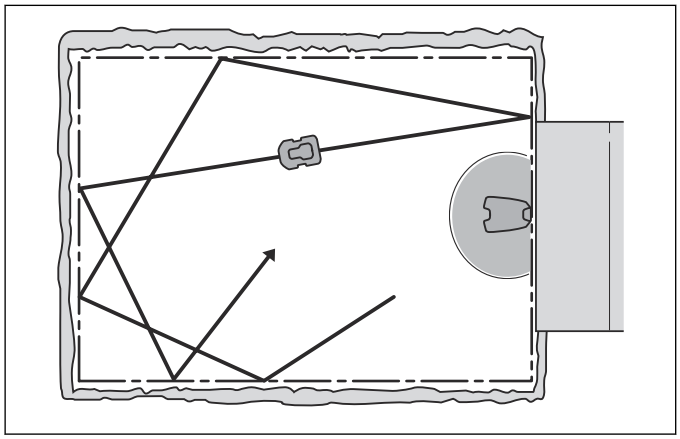


ロボット芝刈機の上部にある［**STOP（ストップ）**］ボタンは、主に動作している芝刈機を停止する場合に使用します。［**STOP（ストップ）**］ボタンを押すと、ハッチが開き、その後ろにコントロールパネルが現れます。コントロールパネルで、ロボット芝刈機のすべての設定を管理します。［**STOP（ストップ）**］ボタンは、再度ハッチが閉じるまで押された状態のままです。このボタンと［**START（スタート）**］ボタンは共に、始動抑制機能としての役割を果たします。



1.2.4 移動パターン

ロボット芝刈機の移動パターンはランダムで、ある移動パターンが繰り返されることはありません。この刈り込みシステムでは、ロボット芝刈機による芝目の線が出ないよう均等に芝が刈り込まれます。



1.2.5 チャージステーションの発見

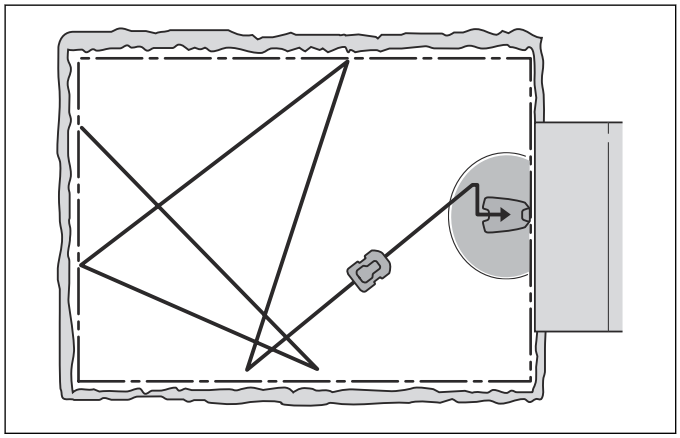
ロボット芝刈機は、最大 3 種類の方法でチャージステーションを探すように設定できます。ロボット芝刈機はこれら 3 種類の探索方法を自動的に組み合わせて、できるだけ早くチャージステーションの場所を見つけますが、同時にできるだけ芝刈機のわだちが残らないようにします。

手動設定オプションを使用して、3 種類の探索方法を組み合わせることで、対象の庭の形状に最適なチャージステーションの探索を実施できます（*取り付け 26 ページ*を参照）。

1.2.5.1 探索方法 1：不規則

ロボット芝刈機は、チャージステーションに近づくまで不規則に作動します。

この探索方法のメリットは、ロボット芝刈機によるわだちが芝生に残るリスクがないという点です。デメリットは、探索時間が多少長くなる可能性があることです。



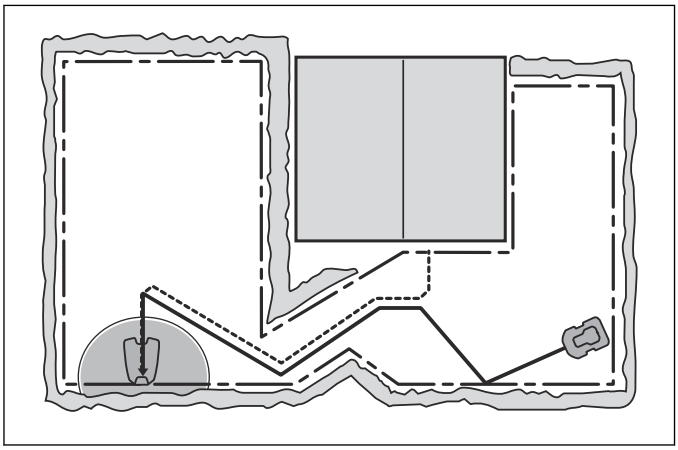
1.2.5.2 探索方法 2：ガイドワイヤーに従う

ロボット芝刈機は、ガイド用ワイヤに到達するまで不規則に作動します。次に、ガイド用ワイヤに沿ってチャージステーションまで移動します。

ガイド用ワイヤは、例えばチャージステーションから作業エリアの奥に向かって、または狭い小道を通って境界ループに接続する場所に敷設されるワイヤです。*ガイドワイヤーの設置 19 ページ*を参照してください。

この探索方法では、ロボット芝刈機は、多くの丘または大きな丘、狭い小道、または急斜面を超えてチャージステーションを簡単に見つけることができます。

この探索方法のメリットは、探索時間が短くなることです。



1.2.5.3 探索方法 3：境界ワイヤーに従う

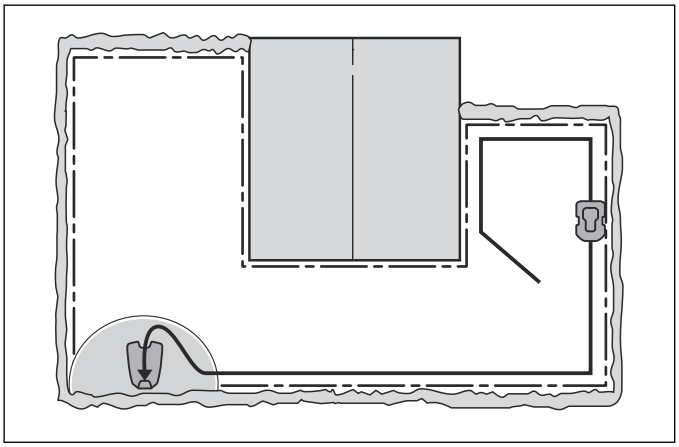
ロボット芝刈機は、境界ワイヤーに到達するまで不規則に作動します。次に、境界ワイヤーに沿ってチャージステーションまで移動します。ロボット芝刈機は、時計回りと反時計回りをランダムに選択して移動します。

この探索方法は、開けた空間に生えた芝生、(3 m を超える）幅の広い小道、小さ目の丘がないか、少ないような設置場所に適しています。

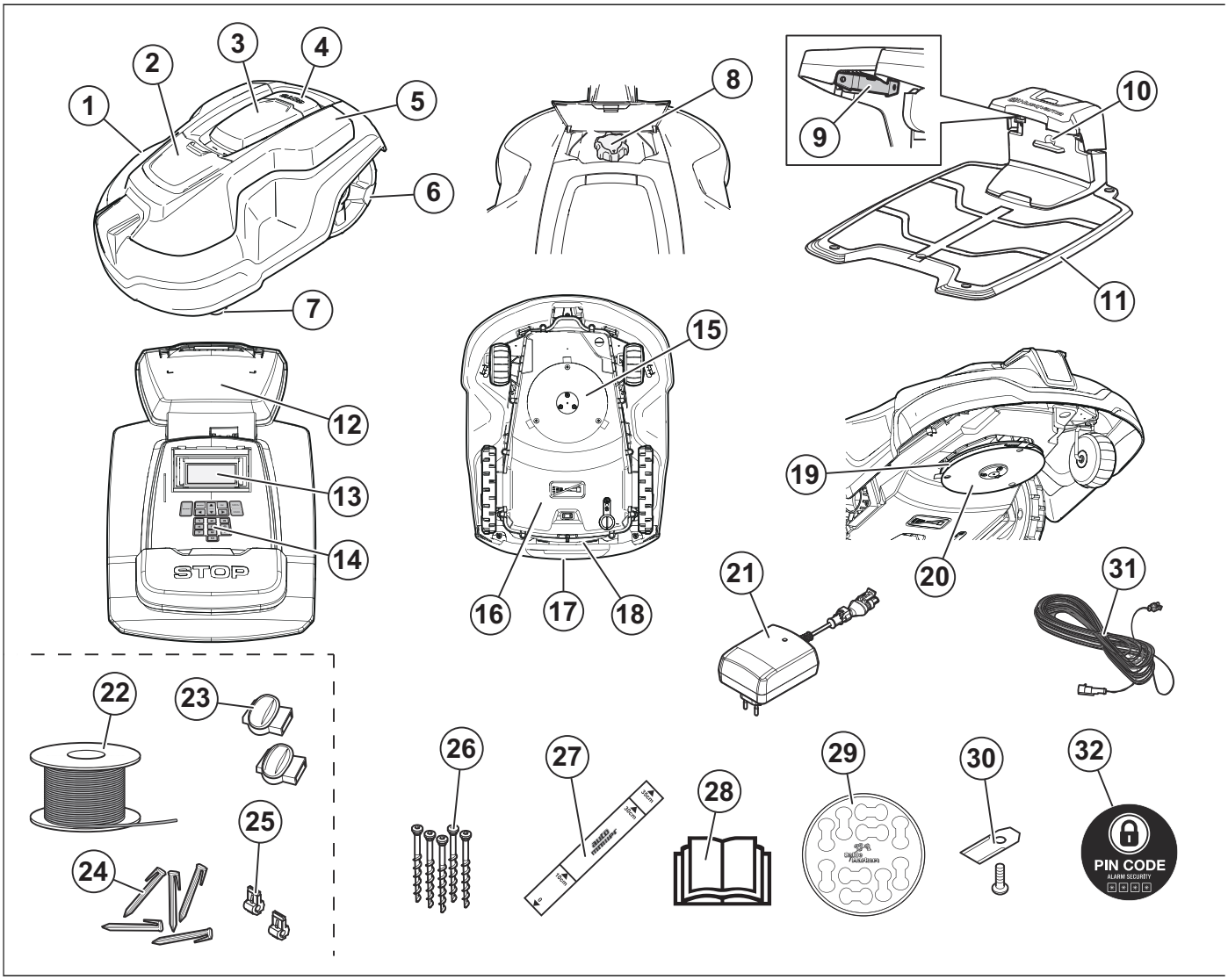
この探索方法のメリットは、ガイドワイヤーを設置する必要がないことです。

デメリットは、境界ループに沿って芝生に芝刈機のわだちが多少残ってしまうことです。また、設置場所に狭い小道がある場合や、丘が多い場合は、探索時間が長くなります。

原則としてこの探索方法は、ロボット芝刈機が予想時間内に探索方法 1 または 2 でチャージステーションを見つけることができない場合のみ使用します。



1.3 製品の概要 -



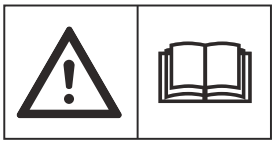
図の番号は次の項目に対応しています。

1. 本体
2. 刈高調整のハッチ
3. ディスプレイとキーパッドのハッチ
4. ストップボタン
5. 交換可能カバー
6. リヤホイール
7. フロントホイール
8. 刈高調整
9. コンタクトストリップ
10. チャージステーション、境界ワイヤーの動作確認用LED
11. チャージステーション
12. 定格プレート
13. ディスプレイ
14. キーパッド
15. 刈り込みシステム
16. 電子部品、バッテリー、モーターが搭載されたシャーシボックス
17. ハンドル
18. メインスイッチ
19. ブレードディスク
20. スキッドプレート
21. 電源（電源の外観は市場によって異なることがあります）
22. 境界ループのループワイヤーとガイドワイヤー [1]
23. ループワイヤーのカプラー [2]
24. ペグ [3]
25. ループワイヤーのコネクター [4]
26. チャージステーション固定用ネジ
27. 境界ワイヤー設置時に役立つ測定ゲージ（測定ゲージはボックスから飛び出ています）
28. 取扱説明書およびクイックガイド
29. ケーブルマーカー
30. 予備のブレード
31. 低電圧ケーブル
32. 警報デカール

[1] 別売りの設置キットの一部です。
[2] 注記 1 を参照
[3] 注記 1 を参照
[4] 注記 1 を参照

1.4 製品に表記されるシンボルマーク

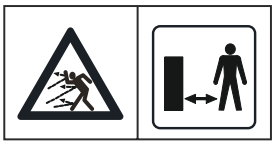
これらのシンボルマークはロボット芝刈機上に表示されています。注意して観察してください。



注意ロボット芝刈機を使用する前に説明書をお読みください。

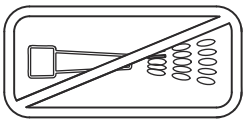
注意本機を操作したり、持ち上げたりする前に無効化装置を動作させてください。

ロボット芝刈機はメインスイッチを *[1]* にセットし、正しい PIN コードを入力した場合のみ始動できます。メインスイッチを *[0]* に回してから、検査および／またはメンテナンスを実施してください。



注意操作時は、本機から安全な距離を保ってください。回転しているブレードに手や足を近づけないでください。

注意本機の上に乗らないでください。手や足を本体に近づけたり、本体の下に入れたりしないでください。



高圧洗浄機または流水を使用して、ロボット芝刈機を洗浄しないでください。

ロック機能

この製品は該当する EC 指令に準拠しています。

周囲に対する騒音レベル。この製品の騒音レベルは「*主要諸元 60* ページ」および定格プレートに記載されています。

本製品は、通常の家庭ゴミとして処分することはできません。地域の法的要件に従って製品をリサイクルします。

シャーシには、静電放電（ESD）に弱い部品が含まれています。シャーシは、専門的な方法で再度密閉する必要があります。このため、シャーシは、必ず認定サービス技術者が開けるようにしてください。シールが破れていると、製品全体または部品の保証が有効でなくなる可能性があります。

低電圧ケーブルは短くしたり、延長したり、接合したりしないでください。

低電圧ケーブルの近くでトリマーを使用しないでください。ケーブルの敷設場所で刃の手入れをする場合は、十分に注意してください。

本製品を操作したり、持ち上げたりする前に無効化装置を動作させてください。

2 安全性

2.1 安全性の定義

警告、注意、通知は、取扱説明書の特に重要な部分を示すために使用されます。

警告： 取扱説明書の指示に従わない場合、使用者が負傷したり、死亡したりするか、あるいは付近の人に損傷を与える危険があることを意味します。

注意： 取扱説明書の指示に従わない場合、製品、他の材料や隣接部に損傷を与える危険があることを意味します。

注記： 特定の状況で必要とされる情報を提供するために使用されます。

2.2 一般的な安全注意事項

取扱説明書では、読みやすいように次の表記規則を使用しています。

- *斜体*で書かれたテキストは、ロボット芝刈機のディスプレイに表示されるテキスト、または取扱説明書の別のセクションを参照していることを表します。
- **ボールド体**で書かれたテキストは、ロボット芝刈機のキーパッド上のボタンを表しています。
- *大文字とイタリック体*で書かれたテキストは、ロボット芝刈機のメインスイッチの位置と利用可能な各種操作モードを指します。

2.2.1 重要。使用する前によくお読みください。後で参照できるように保管しておいてください。

周囲の人や財産を様々な事故や危険にさらさないようにする責任は、使用者にあります。

本機は、正常な体力や感覚、精神力がなかったり、経験や知識のない人（子供を含む）の使用を想定していません。ただし、使用者の安全に責任を持つ人物が本機の使用に関して監督や指導をする場合を除きます。子供が本機で遊ばないように、監視する必要があります。

本機は、8 才以上の小児、または身体的、知覚的、精神的障害のある方、および経験や知識の浅い方でも、保護者または責任者の監視の下、または本装置の安全な使用に関する説明を受け、起こりうる危険について理解した上で使用することができます。居住地の法規によっては、使用者の年令制限がある場合があります。クリーニングおよびメンテナンスは、保護者による監視のない限り、小児に行わせてはいけません。

プラグやコードが損傷している場合は、電源をコンセントに接続しないでください。コードが摩耗したり絡まったりすると、感電のリスクが高くなります。

バッテリーは付属のチャージステーションでのみ充電してください。誤った使用は、感電、過熱またはバッテリーから腐食液が漏れ出る原因になる可能性があります。電解液が漏れた場合は、水／中和剤で洗い流し、目に入った場合は医師の診察を受けてください。

メーカーが推奨する純正バッテリーのみを使用してください。純正バッテリー以外を使用した場合、製品の安全は保証されません。充電式ではないバッテリーは使用しないでください。

バッテリーを取り外すときは、本機を主電源から取り外す必要があります。

警告： ロボット芝刈機は、使い方を誤ると危険です。

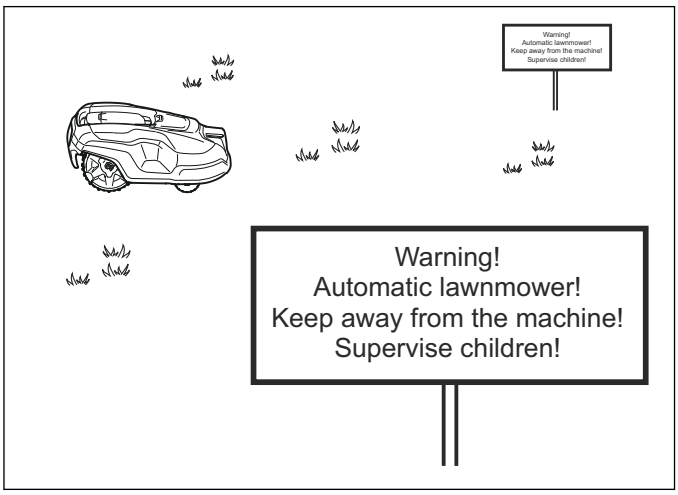
警告： 人、特に子供やペットなどが伐採範囲にいるときは、ロボット芝刈機を使用しないでください。

警告： 回転しているブレードに手や足を近づけないでください。モーターが回転中は、本体の近くまたは下に手や足を近づけないでください。

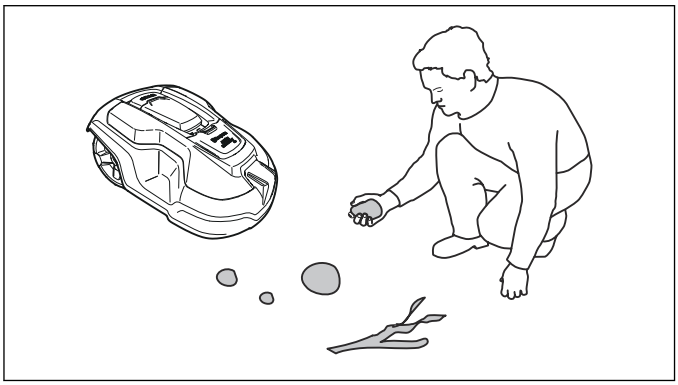
2.3 操作のための安全注意事項

2.3.1 使用

- このロボット芝刈機は、開けた平らな地面の芝を刈ることを目的に設計されています。メーカーが推奨する装置とのみ使用することができます。それ以外の使用は適切ではありません。操作／メンテナンスに関するメーカーの指示に正確に従う必要があります。
- 公共の場所でロボット芝刈機使用する場合は、作業エリアに警告標識を設置してください。標識には次のような内容を記載する必要があります。**警告自動芝刈機！機械に近づかないでください！お子様を近づけないでください！**



- 人、特に子供やペットなどが伐採範囲にいるときは、［**PARK（駐車）**］機能を使用するかメインスイッチをオフにしてください。伐採範囲に人がいない時間帯（夜など）に芝刈機を使用するようにプログラムすることをお勧めします。*Timer（タイマー）23* ページを参照してください。
- ロボット芝刈機の操作、メンテナンス、および修理は、必ずその特性と安全基準に完全に精通している担当者が行ってください。ロボット芝刈機をご使用になる前に、この取扱説明書を注意深くお読みいただき、内容を必ずご確認ください。
- ロボット芝刈機の設計に変更を加えてはいけません。すべての変更は自分の責任で行ってください。
- ブレードを損傷させるおそれがあるような、石、小枝、工具、おもちゃ、他の物体などが芝の上にないことを確認します。芝の上に物体があると、ロボット芝刈機にそれらが詰まり、その障害物を取り除くのに支援が必要になる場合があり、引き続き芝を刈ることができなくなります。詰まった芝を掃除する前に、メインスイッチを必ず *[0]* の位置にセットしてください。

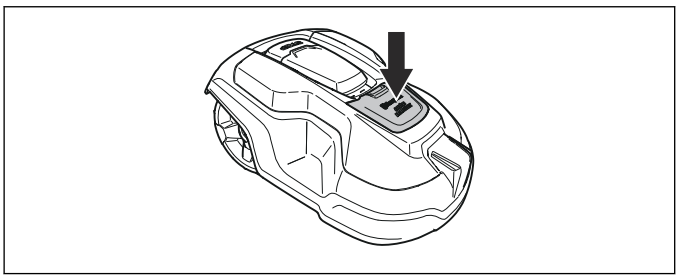


- 指示に従ってロボット芝刈機を始動します。メインスイッチを［1］にセットする場合、回転しているブレードに手や足を近づけないでください。手や足をロボット芝刈機の下に入れないでください。
- 完全に停止するまでブレードディスクなどの稼働する危険部品には触らないでください。
- メインスイッチが［1］の位置にある場合、ロボット芝刈機を持ち上げたり、持ち運んだりしないでください。
- ロボット芝刈機の操作や動作の知識がない人には、使用させないでください。
- ロボット芝刈機が人や他の生き物と衝突することがあってはなりません。人や他の生き物が芝刈機の進行方向に存在する場合、即刻芝刈機を停止する必要があります。*停止 43* ページを参照してください。
- ロボット芝刈機やそのチャージステーション上に物を置かないでください。
- ガード、ブレードディスクまたは本体に欠陥がある場合は、ロボット芝刈機を使用しないでください。ブレード、ネジ、ナット、またはケーブルに欠陥がある芝刈機も使用しないでください。電源から切断する前に、破損したケーブルを接続したり、破損したケーブルに触れたりしないでください。
- メインスイッチが作動しない場合は、ロボット芝刈機を使用しないでください。
- ロボット芝刈機を使用していない場合、メインスイッチを使用して必ず芝刈機のスイッチをオフにしてください。ロボット芝刈機はメインスイッチを［1］にセットし、正しい PIN コードを入力した場合のみ始動できます。
- ロボット芝刈機とスプリンクラーを同時に使用しないでください。芝刈機とスプリンクラーが同時に動作しないよう、タイマー機能（*Timer（タイマー）23* ページを参照）を使用してください。
- Husqvarna は、リモコン、無線送信機、ヒアリングループ、地下の動物用電気柵など、他の無線システムとロボット芝刈機の間の互換性を完全には保証していません。
- 内蔵アラームが大音量で鳴ります。ロボット芝刈機を室内から操作する場合は、特に注意が必要です。
- 地面に金属製の物体（例：鉄筋コンクリートやモグラ防護ネット）があると停止の原因になります。金属製の物体は、ループ信号に干渉し、停止の原因になります。
- ロボット芝刈機は、気温 0°C 以下または 45 °C 以上で使用しないでください。使用すると製品が損傷する場合があります。

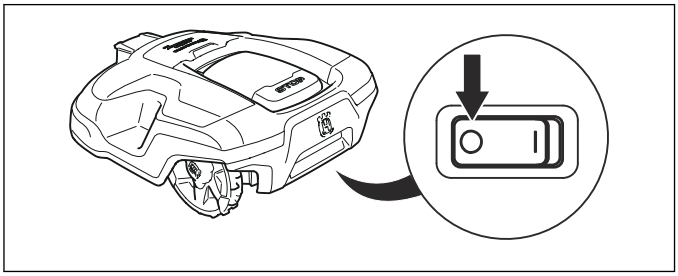
2.3.2 ロボット芝刈機の持ち上げおよび移動方法

作業エリアから、または作業エリア内で安全に移動するには、次の手順に従います。

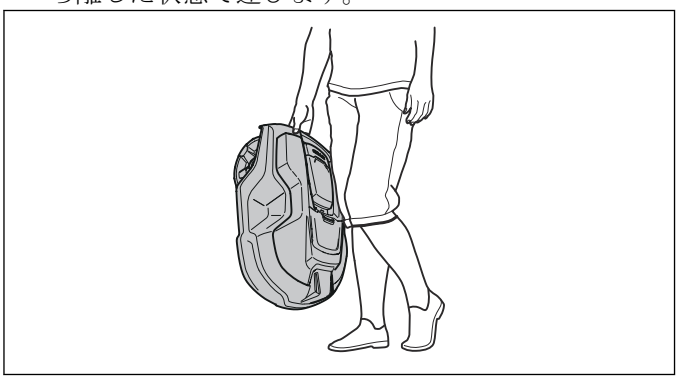
1. ［**STOP（ストップ）**］ボタンを押して、ロボット芝刈機を停止します。セキュリティが中または高レベルに設定されている場合（*Security（セキュリティ）25* ページを参照）、PIN コードを入力する必要があります。PIN コードは 4 桁の数字であり、ロボット芝刈機を初めて始動する際に選択します。*最初の始動と補正 21* ページを参照してください。



2. メインスイッチを *0* に入れます。



3. ロボット芝刈機を運ぶ場合は、ロボット芝刈機の下にあるハンドルを持ってブレードディスクを身体から離した状態で運びます。

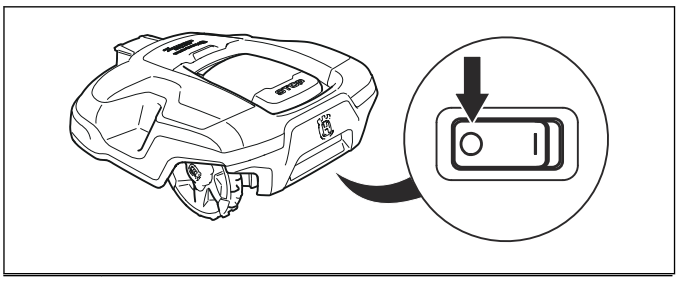


注意： チャージステーションにドックしているときは、ロボット芝刈機を持ち上げないでください。チャージステーションおよび／またはロボット芝刈機を損傷するおそれがあります。[STOP（ストップ）] を押すか、ロボット芝刈機をチャージステーションから引き抜いて持ち上げます。

2.3.3 メンテナンス

警告： ロボット芝刈機を上下さかさまにする場合は、メインスイッチを常に *[0]* の位置にしておく必要があります。

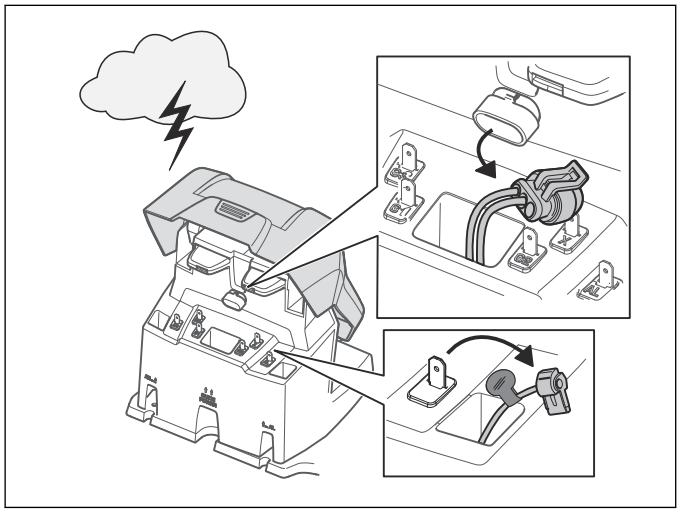
ブレードの洗浄や交換など、芝刈機のシャーシを取り扱う場合は、メインスイッチを *[0]* の位置にセットしてください。



注意： 高圧洗浄機または流水を使用して、ロボット芝刈機を洗浄しないでください。清掃には、決して溶剤を使用しないでください。

ロボット芝刈機は毎週点検し、損傷または摩耗した部品は交換してください。*はじめに - メンテナンス 45* ページを参照してください。

2.3.4 雷雨の場合



ロボット芝刈機およびチャージステーションの電気装置を損傷するリスクを減らすため、雷雨の危険がある場合は、チャージステーションのすべての接続（電源、境界ワイヤーおよびガイドワイヤー）を外すことをお勧めします。

1. 再接続を容易にするために、同梱のマーカーでワイヤに印が付けられているか確認します。チャージステーションの接続は AR、AL、G1 とマークされています。
2. すべての接続されているワイヤーと電源を取り外します。
3. 雷のリスクがなくなった場合は、すべてのワイヤーと電源を接続します。各ワイヤーを正しい場所に接続することが重要です。

3 取り付け

3.1 概要

この章では、設置を計画する際に確認しておく重要な情報について説明します。

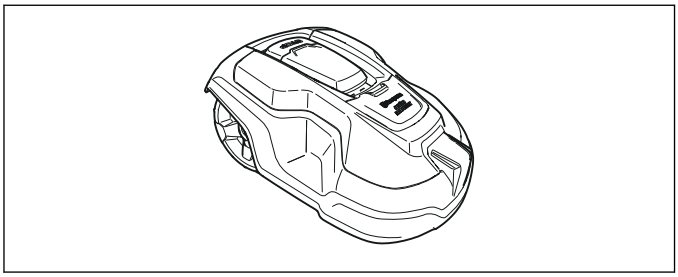
設置を開始する前に、カートンの内容を確認してください。

Automower 310/315	
ロボット芝刈機	√
チャージステーション	√
電源	√
低電圧ケーブル	√
チャージステーションのネジ	5 個
六角レンチ	√
測定ゲージ	√
ケーブルマーカー	√
取扱説明書およびクイックガイド	√
予備のブレード	9 個
警報デカール	√

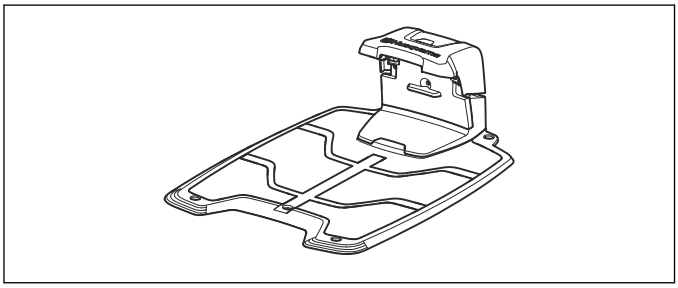
3.1.1 設置用の主要部品

ロボット芝刈機の設置では、次の 4 つの主要部品を取り扱います。

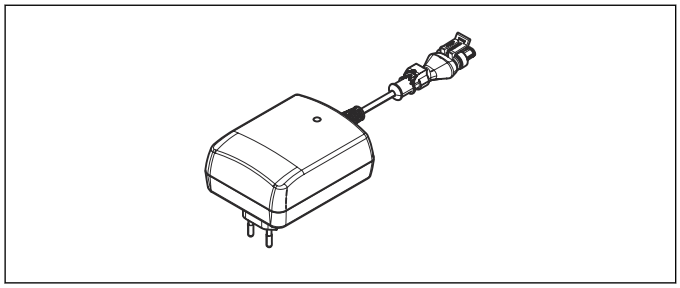
1. 実質的にランダムなパターンで作動することで芝を刈るロボット芝刈機。



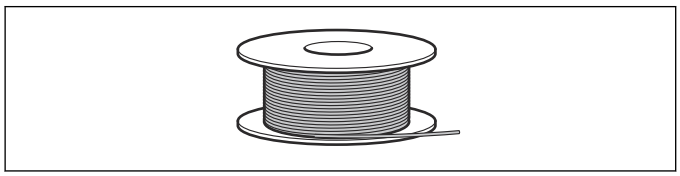
2. チャージステーション。ロボット芝刈機はバッテリーの充電レベルが大きく減ると、ここに戻ります。



3. チャージステーションと 100 V～240 V 壁コンセントの間に接続されている電源。電源は 10 m の低電圧ケーブルを使用して、壁コンセントとチャージステーションに接続されています。3 m と 20 m の長さの低電圧ケーブルがオプションのアクセサリーとして用意されています。電源装置の部品を変更したり改造したりしないでください。例えば、低電圧ケーブルを短くしたり、延長したりしないでください。



4. ループワイヤーは芝生の端や物体または樹木の周りなど、ロボット芝刈機が衝突しない場所に巻いてあります。ループワイヤーは、境界ワイヤーとガイドワイヤーの両方に使用されます。境界ループの最大許容長は 800 m です。



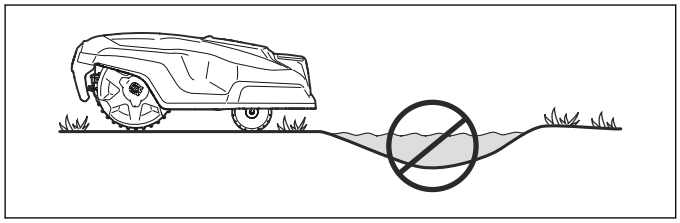
3.2 準備

設置を始める前に、この章全体をよくお読みください。設置の仕方は、ロボット芝刈機の良好な作動にも影響を与えます。したがって、設置について慎重に計画することが重要です。

すべての障害物を含む、作業エリアの見取り図を作成すると、計画が簡単になります。これにより、チャージステーション、境界ワイヤー、ガイド用ワイヤの理想的な位置が簡単にわかります。境界ワイヤーとガイド用ワイヤを取り回す場所の見取り図を描きます。

設置に関する詳細とヒントについては、www.husqvarna.com もご覧ください。

1. 作業エリアの芝の高さが 10 cm を超えている場合は、標準の芝刈機を使用して芝生を刈ります。芝の収集。
2. 穴や窪みを埋めて、雨水で水たまりができないようにします。水たまりで作動させると、製品が損傷するおそれがあります。*保証条件 62* ページを参照してください。



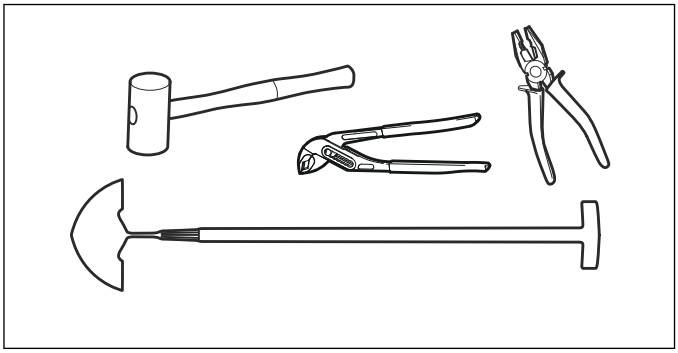
3. 設置の前に、すべての手順をよくお読みください。
4. 設置用のすべての部品が組み込まれていることを確認します。*製品の概要 - 6* ページを参照してください。
   - ロボット芝刈機
   - チャージステーション
   - 電源

- 低電圧ケーブル
- チャージステーションのネジ
- 測定ゲージ

3.2.1 設置ツール

設置中は、次のツールも必要になります。

- ハンマー／プラスチック製マレット（ペグを簡単に地面に打ち付けるため）。
- 境界ワイヤーを切断し、コネクターを押し付けるためのコンビネーションプライヤ。
- ポリグリップ（カプラーを押し付けるために使用）。
- 境界ワイヤーを埋める必要がある場合のエッジカッター／まっすぐな鋤。



3.3 チャージステーション

チャージステーションには、次の 3 種類の機能があります。

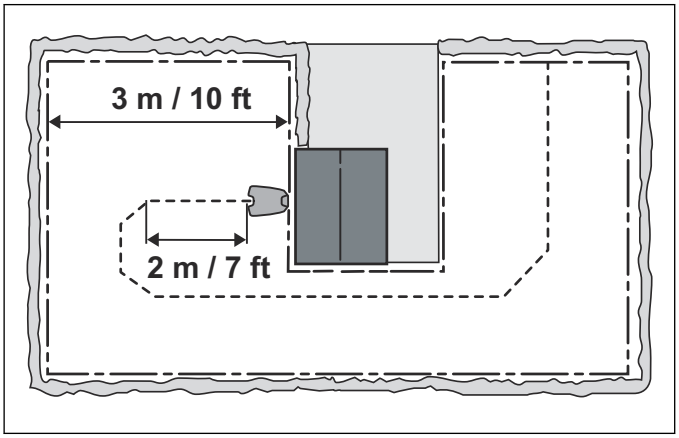
- 境界ワイヤーに沿って制御信号を送信する。
- ロボット芝刈機がチャージステーションを見つけることができるよう、ガイドワイヤーに沿って制御信号を送信する。
- ロボット芝刈機のバッテリーを充電する。

3.3.1 チャージステーションの最適な場所

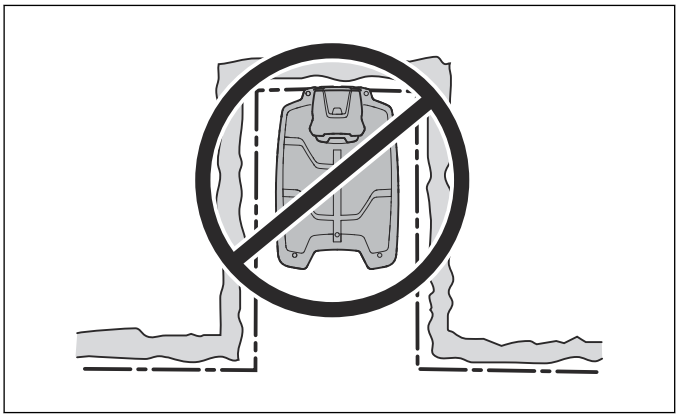
チャージステーションの最適な場所を特定する際は、次の点を考慮します。

- チャージステーションの前には 3 m 以上の空きスペースを設けます。
- 境界ワイヤーをチャージステーションの左右から直線で 1.5 m 以上離して敷設できる必要があります。他の場所に設置すると、ロボット芝刈機がチャージステーションの側面に入り、ドッキングが困難になる可能性があります。
- 壁コンセントに近づける必要があります。提供されている低電圧ケーブルの長さは 10 m です。
- 尖った物がない水平面にチャージステーションを置きます。
- 灌漑からの散水などから保護されています。
- 直射日光から保護されています。
- 大きな斜面がある作業エリアの低い部分にチャージステーションを設置します。
- チャージステーションを部外者から隠すために考えられる要件。

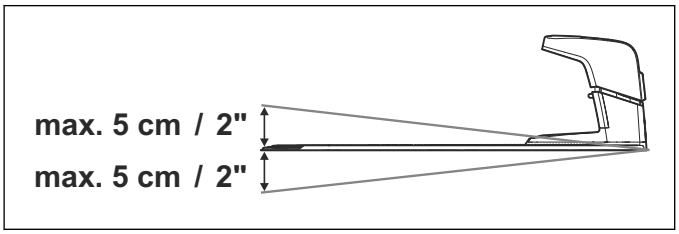
チャージステーションは、正面に空きスペースがある場所（3 m 以上）に設置する必要があります。また、ロボット芝刈機が作業エリア内のすべての箇所に簡単に到達できるよう、作業エリアの中央に設置してください。



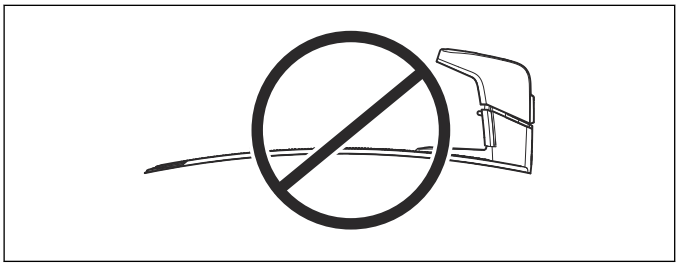
狭いスペースまたは角にチャージステーションを置かないでください。こうすると、ロボット芝刈機がチャージステーションを見つけにくくなります。



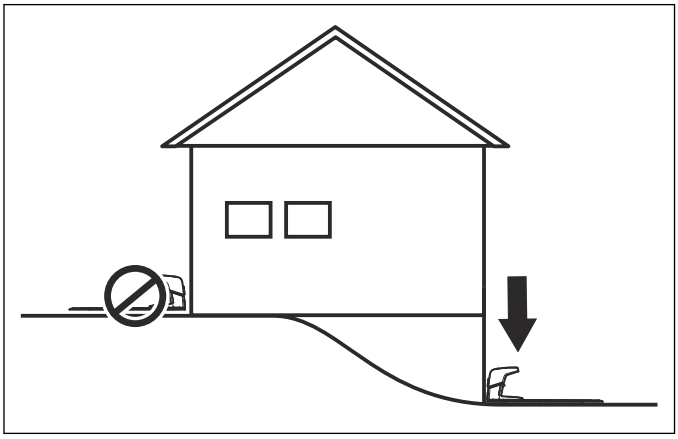
チャージステーションは比較的に平坦な地面に設置する必要があります。下の図に従って、チャージステーションの前端を後端よりも高い場所または低い場所に設置することはできません。



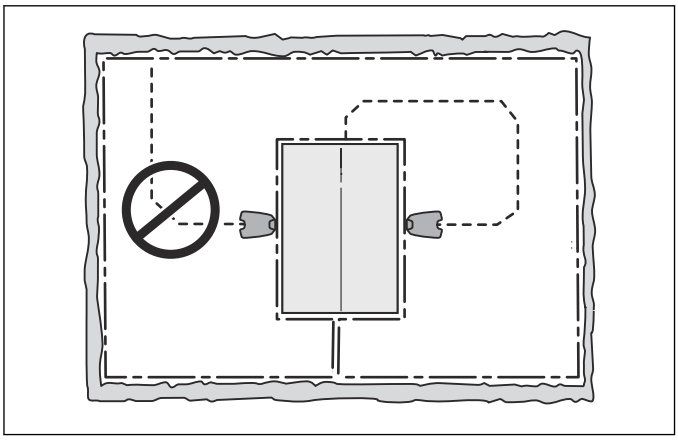
チャージステーションはベースプレートが曲がらないように設置してください。



急斜面のある作業エリアに設置する場合、チャージステーションを斜面の一番低い場所に設置する必要があります。これにより、ロボット芝刈機がチャージステーションのガイドワイヤーに沿って簡単に動くことができます。



チャージステーションを丘に設置すると、ガイドワイヤーの最適な方法での敷設が制限されるので、丘に設置しないでください。チャージステーションを丘に設置する必要がある場合は、ガイドワイヤーも丘に接続する必要があります。丘の詳細については、*作業エリア内の境界線 16* ページを参照してください。



3.3.2 電源の接続

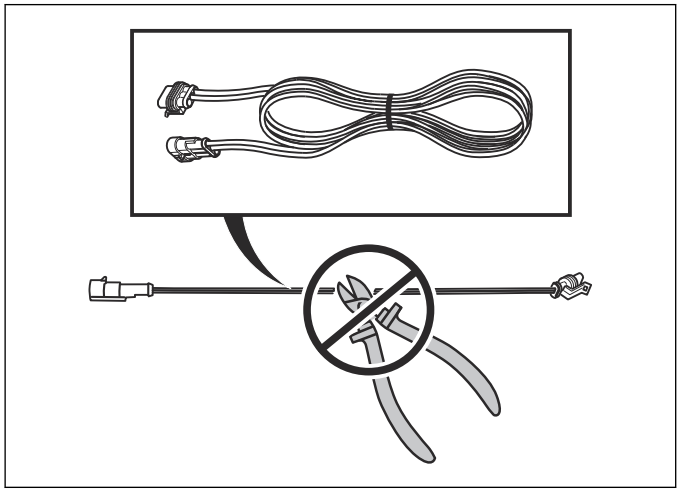
電源の配置場所を計画する場合、次の点を考慮します。

- チャージステーションに近いこと
- 雨からの保護
- 直射日光からの保護

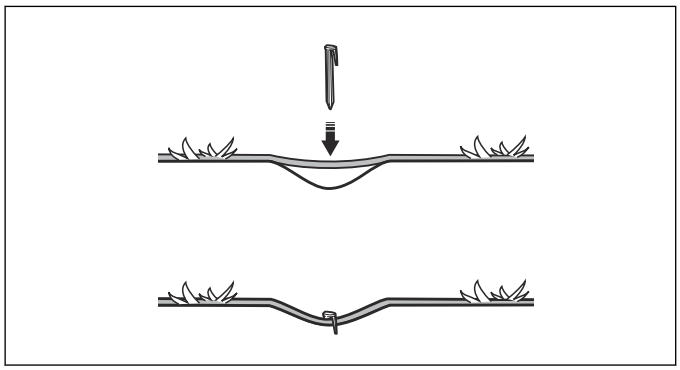
電源は換気状態が良好な場所に置き、屋根の下に配置する必要があります。電源を屋外コンセントに接続する場合は、屋外用として認定されている電源を使用する必要があります。電源をコンセントに接続する際には、地絡ブレーカー（RCD）を使用することをお勧めします。

警告： 米国／カナダに適用。電源が屋外に設置されている場合：感電のおそれがあります。必ずアタッチメントプラグキャップを抜き差しできる耐候性のエンクロージャを備えたクラス A GFCI レセプタクル（RCD）に取り付けてください。

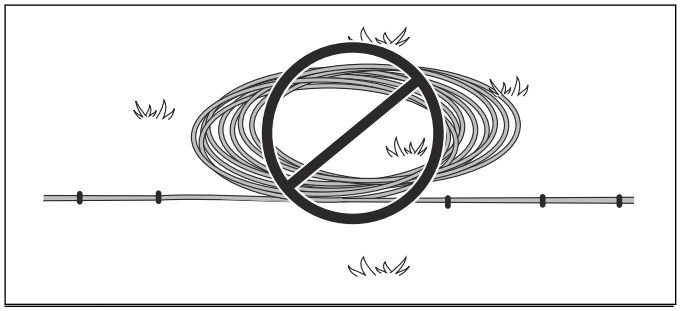
電源装置の部品を変更したり改造したりしないでください。例えば、低電圧ケーブルを短くしたり、延長したりしないでください。3 m または 20 m の長さの低電圧ケーブルがオプションのアクセサリーとして用意されています。



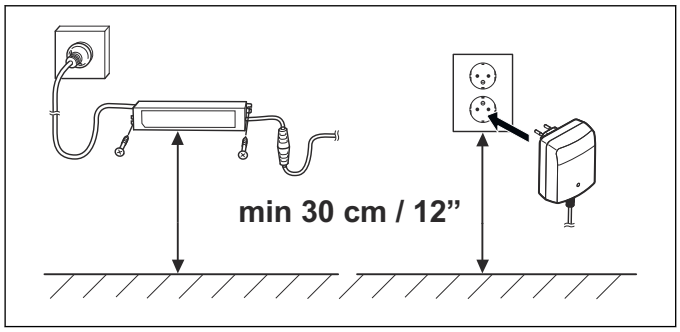
低電圧ケーブルが地面に固定されるか埋められている場合、ケーブルを作業エリアで交差させることができます。ブレードが低電圧ケーブルと接触しないように刈高を設定してください。



低電圧ケーブルは巻いた状態で保管したり、チャージステーションのベースプレートの下に置いたりしないでください。チャージステーションからの信号干渉を引き起こすおそれがあります。



警告： いかなる状況でも、浸水するおそれがある高さに電源を取り付けないでください（地面から 30 cm 以上の場所に取り付けてください）。電源を地面に配置することはできません。



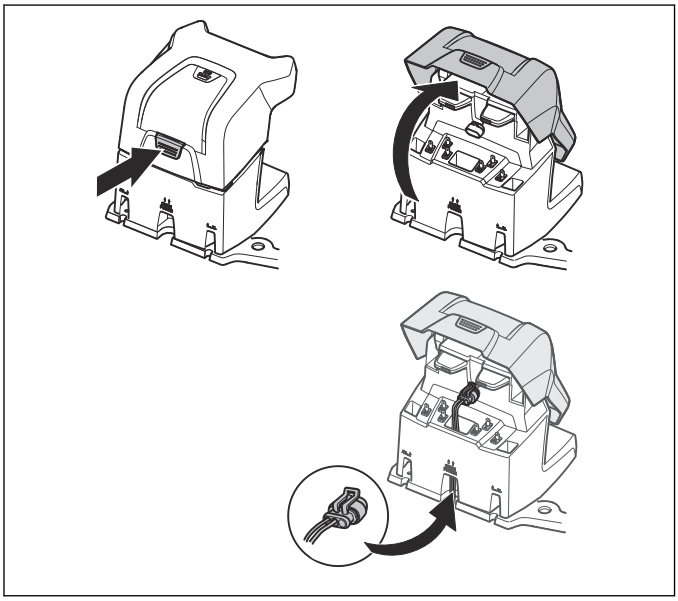
警告： いかなる状況でも電源装置の部品を変更したり改造したりしないでください。低電圧ケーブルは短くしたり、延長したりしないでください。

警告： チャージステーションの洗浄またはループワイヤーの修理の前などは、プラグを使用してチャージステーションの接続を外します。

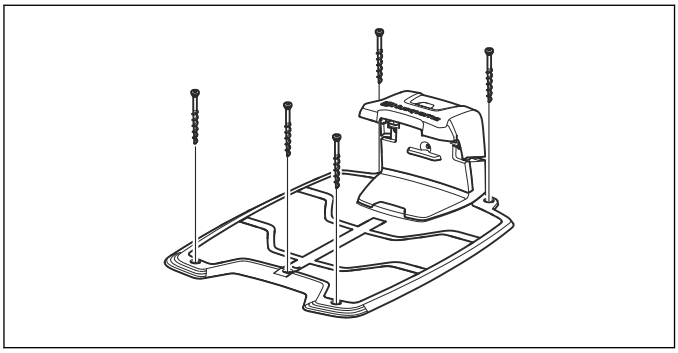
注意： ブレードが低電圧ケーブルに接触しないように、低電圧ケーブルを配置し、刈高を調整します。

3.3.3 チャージステーションの設置と接続

1. チャージステーションを適切な場所に配置します。
2. チャージステーションの保護カバーを前方に傾け、低電圧ケーブルをチャージステーションに接続します。

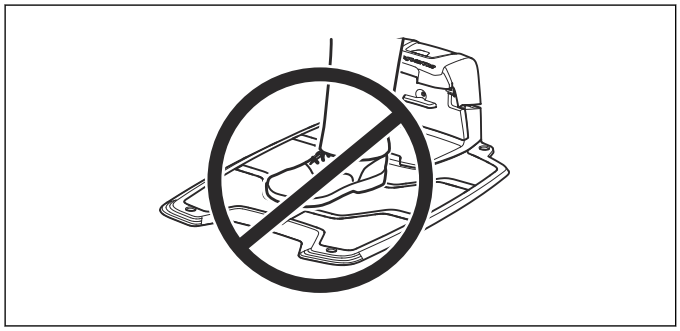


3. 電源の電力ケーブルを 100～240 V の壁コンセントに接続します。電源を屋外コンセントに接続する場合は、屋外用として認定されている電源を使用する必要があります。*電源の接続 13* ページを参照してください。
4. 付属のネジを使用してチャージステーションを地面に固定します。ネジは皿穴にはまるまでしっかりと固定します。チャージステーションを壁ぎわに設置する場合、すべてのワイヤーを接続してから、チャージステーションを地面に固定するのが最善の方法です。



注意： チャージステーションのプレートに新しく穴を開けることはできません。すでに開いている穴のみを使用して、プレートを地面に固定します。

注意： チャージステーションのプレートを踏んだり、上を歩いたりしないでください。



3.4 バッテリーの充電

チャージステーションが接続されたら、ロボット芝刈機を充電できます。メインスイッチを *[1]* の位置にセットします。

ロボット芝刈機をチャージステーションの上に配置して、境界ワイヤーとガイドワイヤーを敷設します。

バッテリーは完全になくなると、完全充電するのに約 80～100 分かかります。

警告： ロボット芝刈機は、専用のチャージステーションを使用して充電してください。誤った使用は、感電、過熱またはバッテリーから腐食液が漏れ出る原因になる可能性があります。電解液が漏れた場合は、水で洗い流し、目に入った場合は医師の診察を受けてください。

注記： ロボット芝刈機は、設置が完了するまで使用できません。

3.5 境界ワイヤー

境界ワイヤーは、次の方法で設置できます。

- ワイヤーをペグで地面に固定します。

  使用を開始してから数週間以内に境界線ループを調整する場合は、境界ワイヤーを固定してください。数週間後に芝が成長してワイヤーの位置よりも高くなり、ワイヤーが見えなくなります。ハンマー／プラスチック製マレットとペグを使用してください。
- ワイヤーを埋めます。

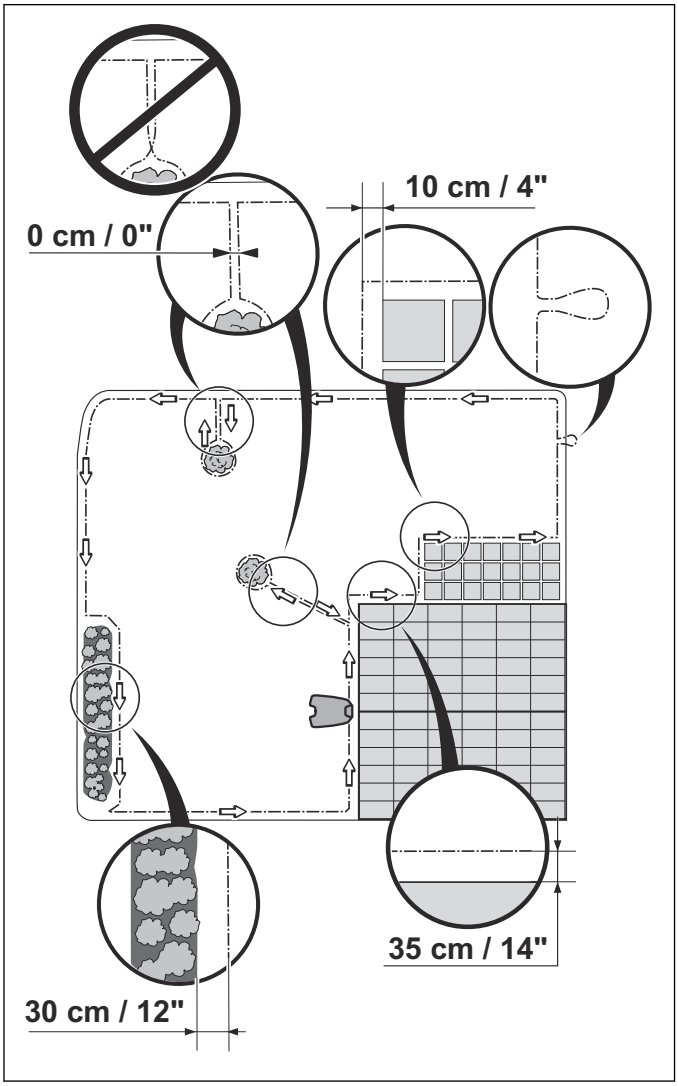
  芝生を取り外したり、通気したりする場合は、境界ワイヤーを埋めてください。境界ワイヤーの一部はペグで固定し、残りは埋めるなど、必要に応じて方法を組み合わせることができます。ワイヤは、エッジカッターやまっすぐな鋤などを使用して埋めることができます。境界ワイヤーは 1 cm～20 cm までの深さで地面に埋めてください。

3.5.1 境界ワイヤーの敷設場所の計画

境界ワイヤーは次のように敷設する必要があります。

- ワイヤーは作業エリアの周辺でループを形成します。純正の境界ワイヤーを使用します。純正のワイヤーは、土からの湿気に耐えるように設計されています。
- ロボット芝刈機は、作業エリアのどの地点にいる場合でも、ワイヤーからの距離が 35 m を超えることはできません。
- ワイヤーの長さは 800 m しかありません。
- 約 20 cm のワイヤを追加でき、後からこのワイヤにガイド用ワイヤを接続します。*境界ワイヤーの敷設 17* ページを参照してください。

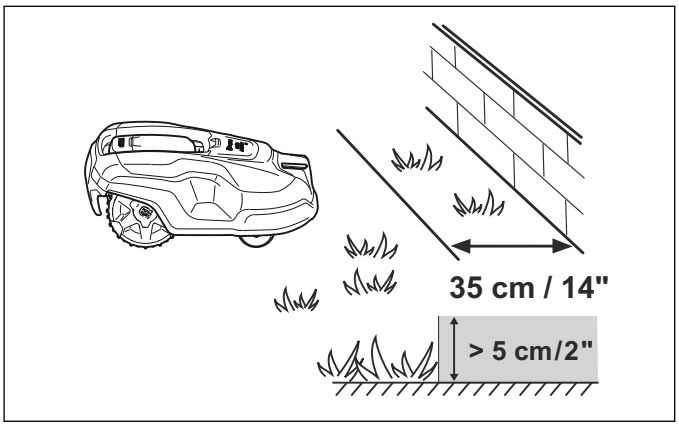
以下の図では、作業エリアの周辺と障害物の周辺で、どのように境界ワイヤーを敷設する必要があるか示しています。付属の測定ゲージを使用して、正しい距離を測ります。*製品の概要 - 6* ページを参照してください。



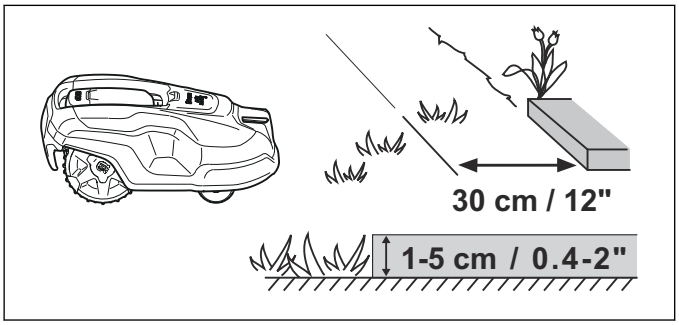
3.5.2 作業エリアの境界

作業エリアに隣接している状況に応じて、境界ワイヤーは障害物からさまざまな距離に敷設する必要があります。

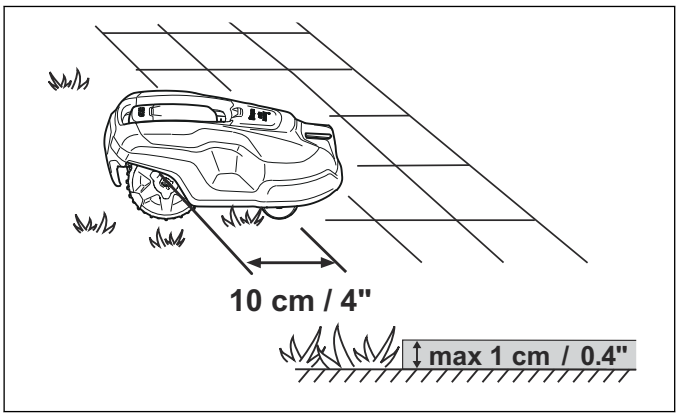
壁やフェンスなどの高い障害物（5 cm 以上）によって作業エリアが区切られている場合、障害物から 35 cm の場所に境界ワイヤーを敷設してください。これにより、ロボット芝刈機が障害物と衝突しなくなり、本体の摩耗が少なくなります。固定された障害物の周辺から約 20 cm の芝は刈られません。



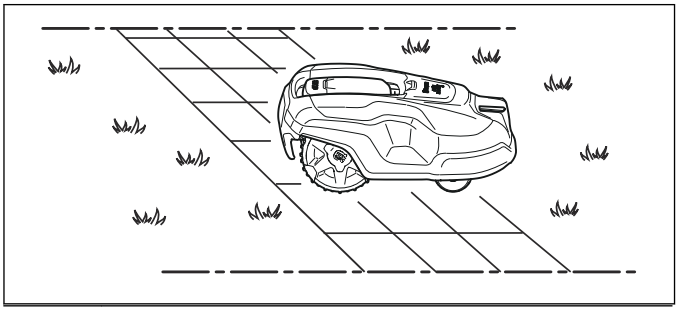
作業エリアが、花壇のような小さな溝、または低い縁石（1-5 cm）などの少し高いもので区切られている場合、境界ワイヤーを作業エリアの 30 cm 内側に敷設してください。こうすることによって、ホイールは溝の中や縁石の上を進めなくなり、ロボット芝刈機の過度な消耗を防ぎます。溝や縁石沿いの約 15 cm の芝は刈られません。



作業エリアの境界が芝生と同じ高さ（+/- 1 cm）の敷石の通路に接している場合、ロボット芝刈機はその通路を少し乗り越えることができます。境界ワイヤーは道の端から 10 cm の場所に敷設してください。敷石の通路の側面に沿って、すべての芝が刈り取られます。

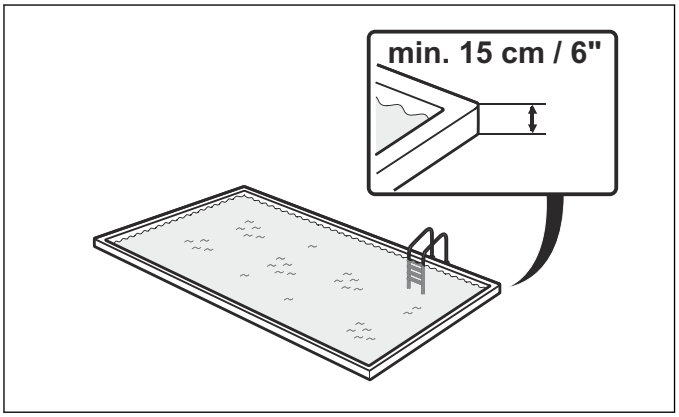


作業エリアが芝生と同じ高さの敷石の通路のようなもので区切られている場合、ロボット芝刈機はその通路を少し乗り越えることができます。敷石の下に境界ワイヤーを敷設すると便利です。また、境界ワイヤーは敷石の間の結合部に敷設することもできます。ロボット芝刈機の過剰な摩耗を避けるために、タイルが芝生と同じ高さにあることを確認します。



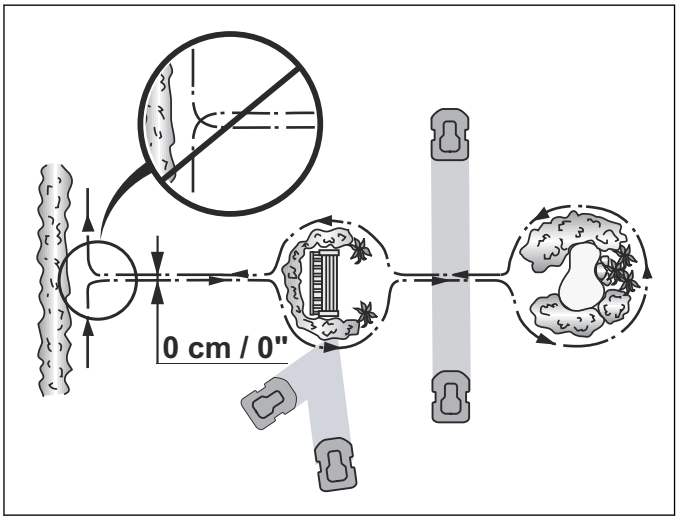
注意： ロボット芝刈機は、ブレードを損傷するおそれがあるため、砂利やマルチなどの素材に決して乗り上げないでください。

注意： 作業エリアが水域、斜面、断崖、または公道に隣接している場合、境界ワイヤーを縁のようなもので補う必要があります。縁の高さは 15 cm 以上必要です。これにより、いかなる場合でもロボット芝刈機が作業エリアの外にはみ出すことがなくなります。



3.5.3 作業エリア内の境界線

花壇、茂み、噴水など、衝突に耐えられない障害物の周りに孤立した丘を造ることで、境界ワイヤーを使用して作業エリア内の区域を隔離します。隔離するエリア周辺までワイヤを敷設し、同じ経路に沿って戻します。ペグを使用している場合、戻り経路で同じペグの下にワイヤーを敷設してください。孤立した丘との間を行き来する境界ワイヤーを近づけて敷設する場合、ロボット芝刈機がワイヤーに乗り上げる可能性があります。

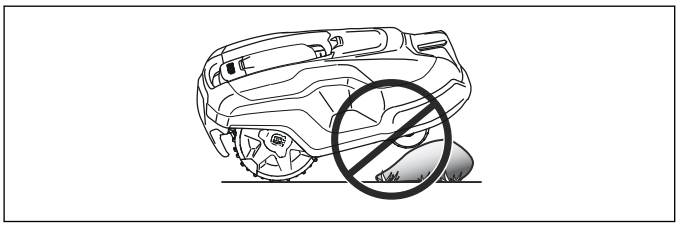


注意： 境界ワイヤーは丘との間の経路で交差させることはできません。

高さが 15 cm を超える樹木や茂みなど、衝突に耐えられる障害物は境界ワイヤーから隔離する必要はありません。ロボット芝刈機はこのような障害物と衝突すると、向きを変えます。

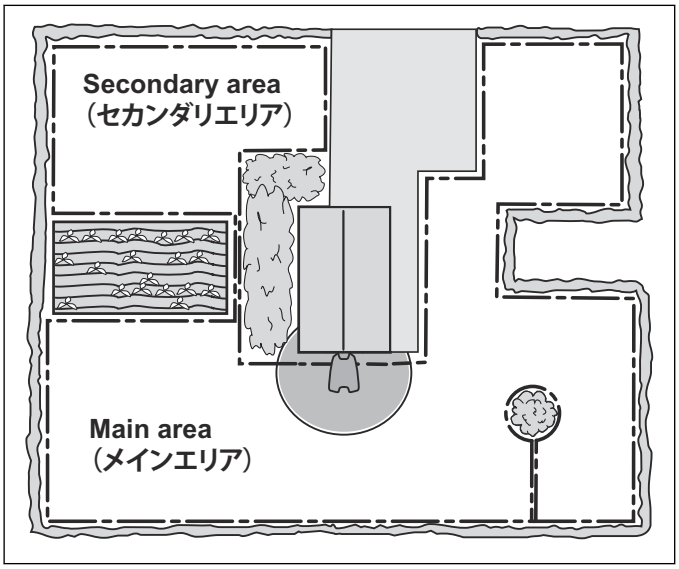
しかし、穏やかで静かな動作を実現するために、作業エリアの内部と周辺で、すべての固定されている物体を隔離することをお勧めします。

石や、根が露出した大きな樹木など、わずかに傾斜がある障害物は、隔離するか、取り除く必要があります。そうしないと、ロボット芝刈機はこうした障害物によじ登り、ブレードが損傷するおそれがあります。



3.5.3.1 セカンダリエリア

ロボット芝刈機が移動するのに困難な 2 つの区域で作業エリアが構成されている場合、セカンダリエリアを設定することをお勧めします。この例として、斜面の勾配が 40 %、または 60 cm よりも狭い小道があります。メインエリアの外側に丘ができるよう、境界ワイヤーをセカンダリエリア周辺に敷設します。ロボット芝刈機は、セカンダリエリアの芝を刈る必要がある場合にメインエリアとセカンダリエリアの間を手動で移動する必要があります。



ロボット芝刈機は自分でセカンダリエリアからチャージステーションに移動できないため、*[Secondary area（セカンダリエリア）]* 操作モードを使用する必要があります。*操作モード - 開始 42* ページを参照してください。このモードでは、ロボット芝刈機はチャージステーションを探しませんが、バッテリーがなくなるまで芝を刈ります。バッテリーが完全になくなると、ロボット芝刈機は停止し、*[Needs manual charging（手動充電が必要）]* というメッセージがディスプレイに表示されます。ロボット芝刈機をチャージステーションに置いて、バッテリーを充電します。充電後にメインエリアの芝を刈る必要

がある場合は、[**START（開始）**]ボタンを押して、ハッチを閉じる前に *[Main area（メインエリア）]* を選択する必要があります。

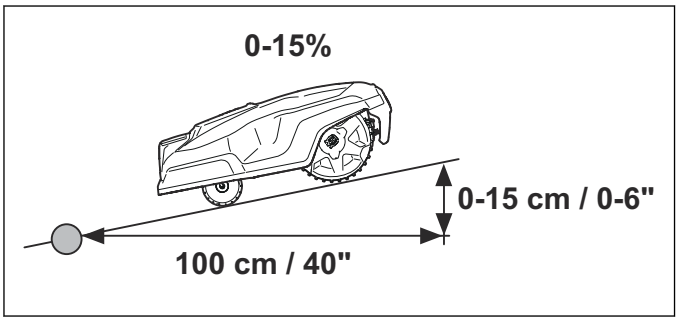
3.5.3.2 芝刈り中の小道

長くて狭い小道と 1.5～2 m より狭いエリアは避けてください。ロボット芝刈機が小道やエリア周辺を長時間移動するおそれがあります。この場合、芝は平らに見えてしまいます。

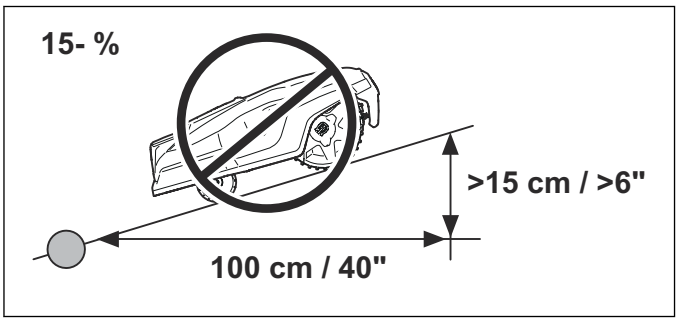
3.5.3.3 斜面

ロボット芝刈機は斜面で操作できます。最大勾配はパーセンテージ（%）で定義され、メートルあたりにセンチメートル単位の高度差として計算されます。

勾配が 15 %未満の斜面には、境界ワイヤーを敷設できます。



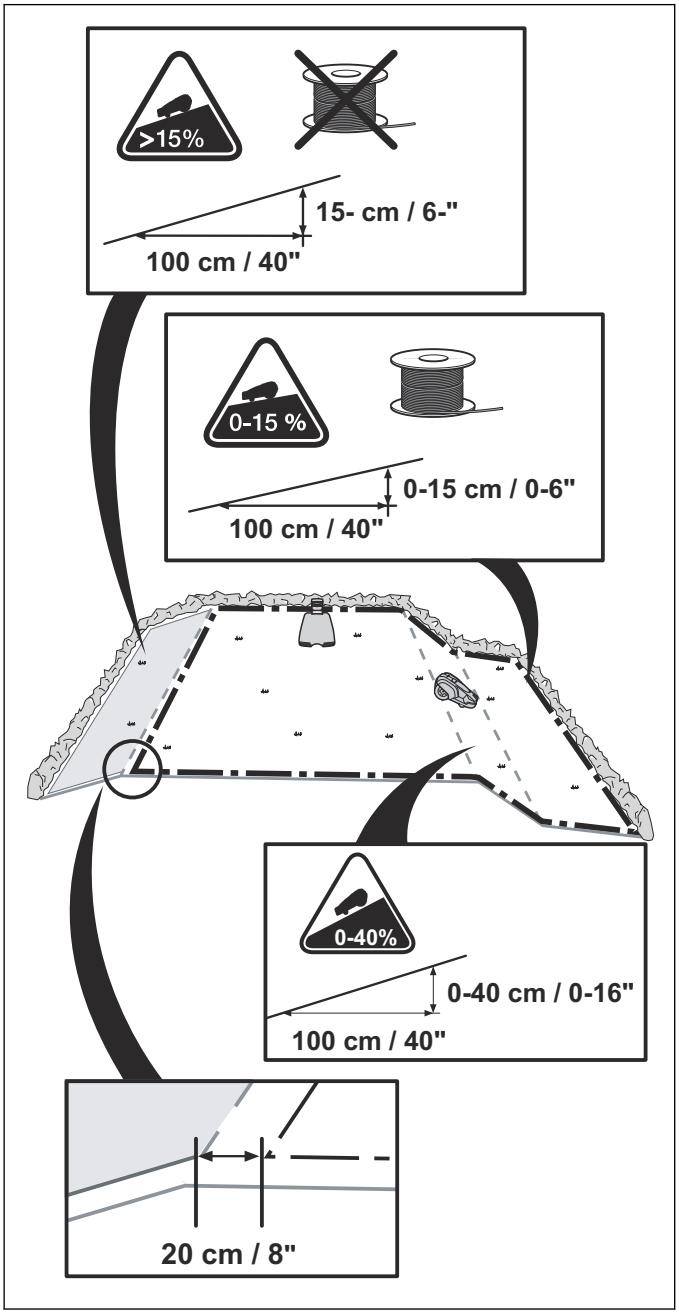
勾配が 15 %を超える斜面には、境界ワイヤーを敷設してはいけません。ロボット芝刈機がそこで向きを変えるのが難しくなるおそれがあります。ロボット芝刈機は停止し、*[Outside working area（作業エリア外）]* というエラーメッセージが表示されます。濡れた芝で車輪が滑ることがあるため、湿った天候時が最も危険性が高くなります。



ただし、フェンスや厚い生垣など、ロボット芝刈機が衝突しても支障のない障害物がある場合、勾配が 15 %を超える斜面に境界ワイヤーを敷設することができます。

ロボット芝刈機は、作業エリア内で勾配が 40 %以下の傾斜区域の芝を刈ることができます。勾配が 45 %よりも大きい区域は、境界ワイヤーで隔離する必要があります。

作業エリアの一部の外縁が 15 %より傾斜している場合、斜面が始まる前の平坦な地面の約 20 cm 内側に境界ワイヤーを敷設する必要があります。



3.5.4 境界ワイヤーの敷設

境界ワイヤーを固定する場合は、次の手順に従います。

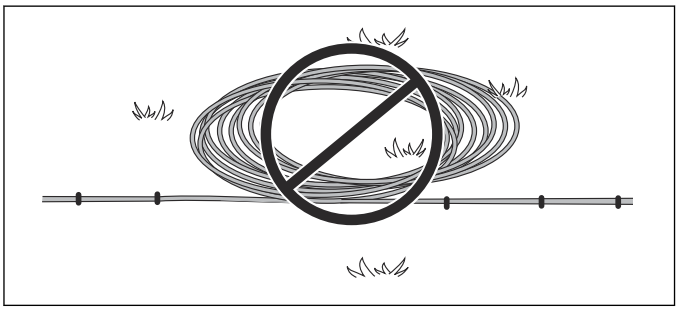
- 標準の芝刈機またはトリマで、ワイヤを敷設する場所の芝を非常に短く刈り込みます。これで、地面の近くにワイヤーを敷設するのが簡単になり、ロボット芝刈機がワイヤーを切断したり、ワイヤーの絶縁に損傷を与えたりする危険性が低くなります。
- 境界ワイヤーは地面の近くに敷設し、ペグにより固定します。ケーブルは、芝の根がケーブルより高く成長する前に刈り込まれないよう、地面の近くに敷設する必要があります。設置直後に草を短く刈り込み過ぎた場合も、ワイヤーの絶縁を損傷することがあります。絶縁を損傷しても、数週間または数ヵ月後まで作業中断が発生しないことがあります。これを防止するため、設置後の最初の数週間は必ず最大の刈高を選択し、それから 2 週間ごとに一度に 1 段階ずつ高さを下げて、希望の刈高に達するようにします。
- ハンマーを使用してペグを地面に打ち付けます。ペグを打ち付けるときは注意し、ワイヤーに負荷が掛

からないようにします。鋭く曲がらないようにしてください。

境界ワイヤーを埋める場合は、次の手順に従います。

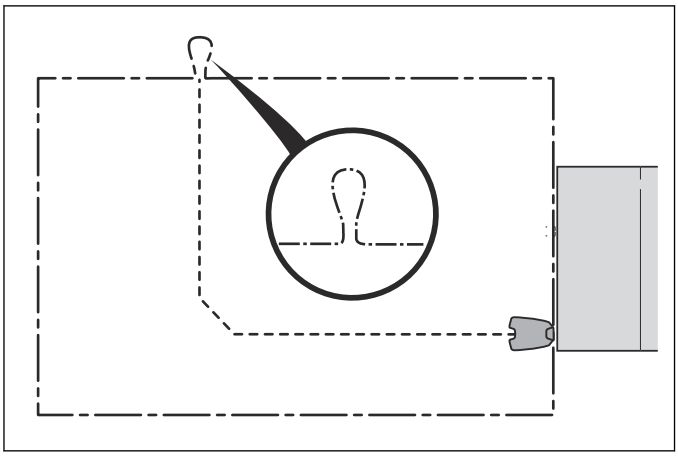
- 境界ワイヤーは 1 cm～20 cm までの深さで地面に埋めてください。ワイヤは、エッジカッターやまっすぐな鋤などを使用して埋めることができます。

注記： 境界ワイヤーの外側に余分なワイヤーをコイル状に巻いて配置してはいけません。ロボット芝刈機を妨害するおそれがあります。



3.5.4.1 ガイドワイヤーを接続するためのアイレット

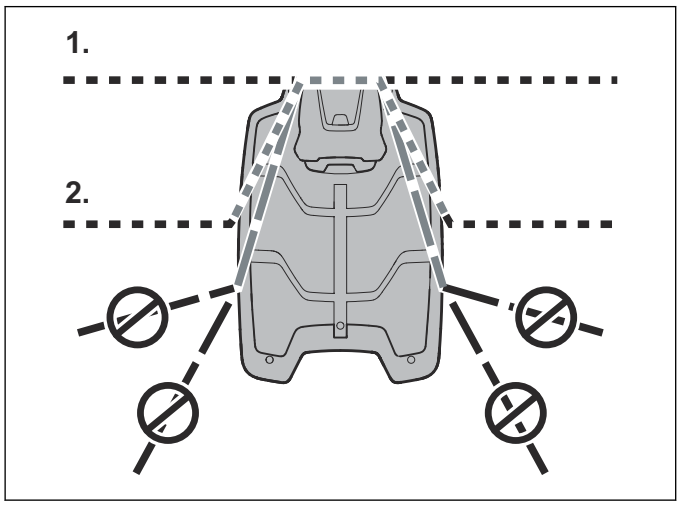
ガイド用ワイヤを境界ワイヤーに接続しやすくするため、ガイド用ワイヤを後から接続するポイントに約 20 cm の余分な境界ワイヤーを設けて、アイレットを作成することをお勧めします。境界ワイヤーを敷設する前に、ガイド用ワイヤを配置する場所を計画するのが得策です。*境界ワイヤーの敷設 17 ページを参照してください。*



3.5.4.2 チャージステーションに向けた境界ワイヤーの敷設

境界ワイヤーはチャージステーションに向かって、チャージステーションの完全に外側に敷設できます（図のオプション 1 を参照）。チャージステーションを部分的に作業エリアの外側に置く必要がある場合、チャージステーションのプレート下にワイヤーを敷設することもできます（図のオプション 2 を参照）。

ただし、ほとんどのチャージステーションは作業エリアの外側に置いてはいけません。ロボット芝刈機がチャージステーションを探しにくくなるためです（図を参照）。

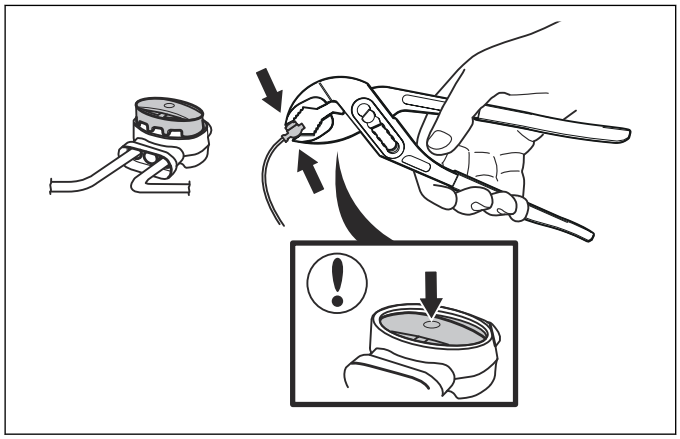


3.5.4.3 境界ワイヤーの連結

注意： ツインケーブルや絶縁テープで絶縁されたネジ式端子ブロックは、満足のいくスプライスではありません。土に含まれる湿気でワイヤが酸化し、一定期間が経過すると回路が損傷します。

境界ワイヤーの長さが十分でなく、連結する必要がある場合は、純正カプラーを使用します。このカプラーは防水処理されており、信頼性の高い電気接続を実現します。

ワイヤの両端をカプラーに挿入します。ワイヤーの終端がカプラーの他端の透明部分を通して見えるよう、ワイヤーがカプラーに完全に挿入されていることを確認します。カプラーのボタンをいっぱいまで押し下げます。ポリグリップを使用して、カプラーのボタンを完全に押します。

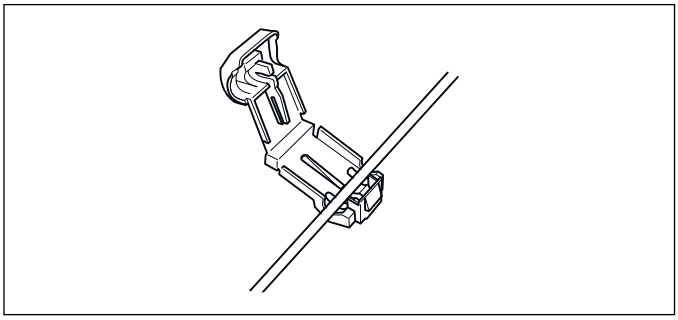


3.6 境界ワイヤーの接続

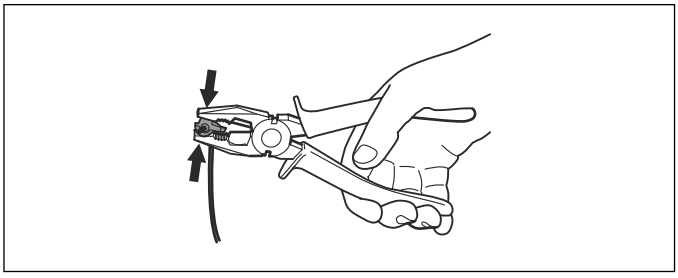
注意： 境界ワイヤーをチャージステーションに接続するときは交差させないでください。右のワイヤ端をチャージステーションの右側のピンに接続し、左のワイヤ端を左側のピンにそれぞれ接続する必要があります。

境界ワイヤーをチャージステーションに接続します。

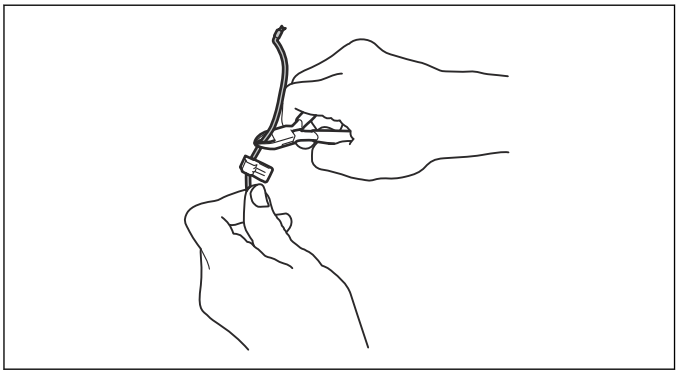
1. コネクターを開き、ワイヤーをコネクターのグリップに配置します。



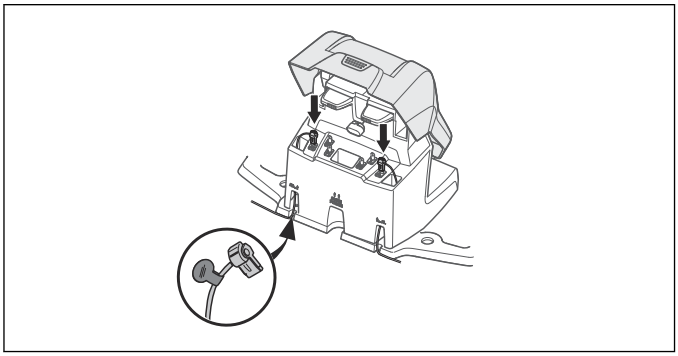
2. プライヤでコネクターを押し付けます。カチッと音がするまで押し付けます。



3. 余った境界ワイヤーを切り落とします。コネクター上部の 1～2 cm で切ります。



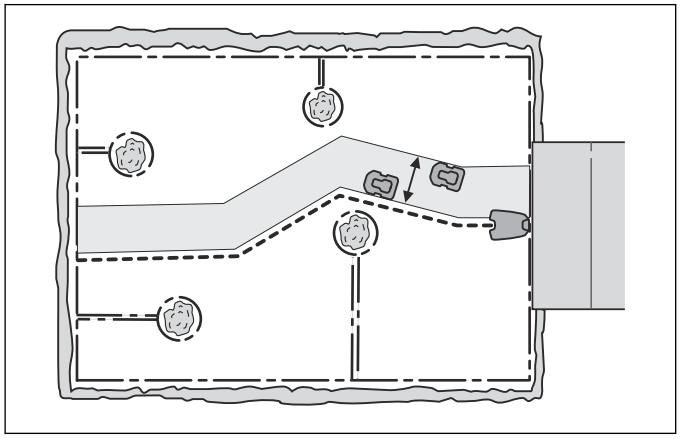
4. チャージステーションの保護カバーを前方に傾け、ワイヤの終端をチャージステーション後部の各チャンネルに配線します。チャージステーションの AL（左側）および AR（右側）というマークが付いた金属ピンにコネクターを押し付けます。
5. ワイヤに付属のケーブルマーカーでマークを付けます。これにより、例えばチャージステーションを冬期に屋内に保管しておいた場合、ワイヤーを簡単に接続できます。



3.7 ガイドワイヤーの設置

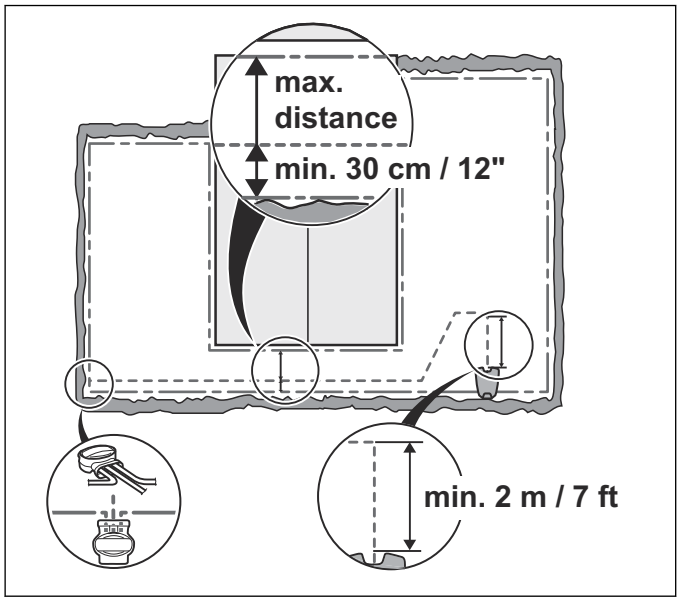
ガイドワイヤーは、ロボット芝刈機がチャージステーションに戻る道を探す場合だけでなく、庭の中の離れた区域にロボット芝刈機を誘導する場合にも使用します。

境界ワイヤーとガイドワイヤーの両方に同じケーブルロールを使用します。境界ワイヤー同様、ガイドワイヤーは地面に固定するか、埋めることができます。



わだちができないよう、ロボット芝刈機とガイドワイヤーの間の距離を変えて走らせます。ロボット芝刈機が使用するワイヤー脇のエリアを、経路と呼びます。設置時に経路を広く取ると、跡が残るリスクは少なくなります。

ロボット芝刈機は、チャージステーションを正面から見た場合、常にガイド用ワイヤの左側を走ります。そのため、経路はガイドワイヤーの左になります。したがって、設置時にチャージステーションの正面を見て、ガイド用ワイヤの左側にできるだけ空きスペースを設けることが重要です。



境界ワイヤー同様、ガイドワイヤーは地面に固定するか、埋めることができます。

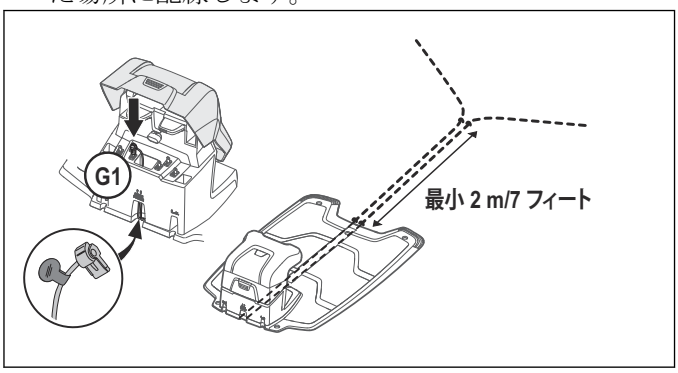
注意： チャージステーションの正面を見て、ガイドワイヤーの左にできるたけ多くのスペースを取ってください。さらに、ガイドワイヤーを境界ワイヤーから 30 cm 以内に近づけて敷設することはできません。

3.7.1 ガイド用ワイヤの敷設と接続

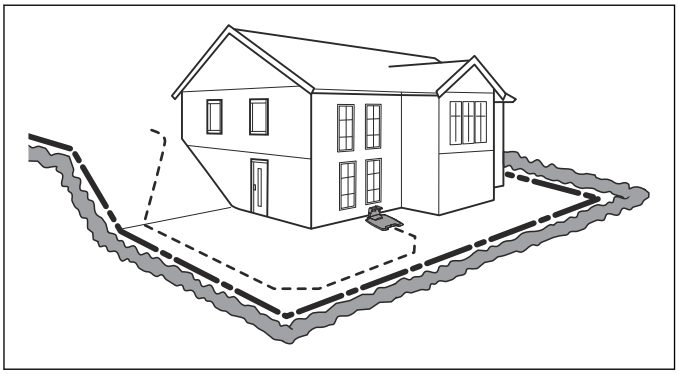
1. ガイドワイヤーを敷設して接続する前に、特に大規模で複雑な設置をする場合に、ガイドワイヤーの長さを検討することが重要です。ガイドワイヤーが 400 m より長いと、ロボット芝刈機はガイドワイヤーに沿って動くことが難しくなります。ガイドワイヤーの電流は常に、ガイドワイヤーから境界ワイヤーへの接続部の左側を流れます。
2. チャージステーションの上部カバーを前方に傾け、ガイド接続部につながる GUIDE（ガイド）とマーク

された 2 つのチャンネルのどちらかまでガイドワイヤーを配線します。

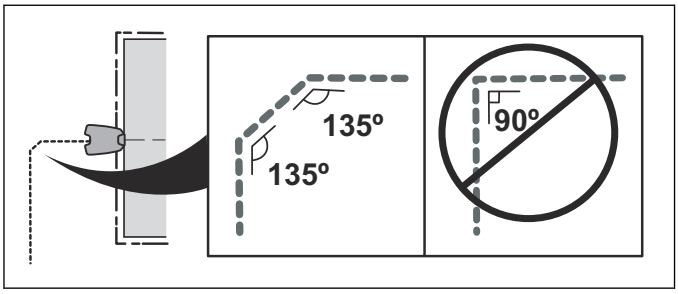
3. 「*境界ワイヤーの接続 18 ページ*」に記載した境界ワイヤーと同様に、コネクターをガイドワイヤーに取り付けます。チャージステーションの G1 とラベルが付いている接点ピンにガイドワイヤーを接続します。
4. ワイヤに付属のケーブルマーカーでマークを付けます。これにより、例えばチャージステーションを冬期に屋内に保管しておいた場合、ワイヤを簡単に再接続できます。
5. ガイドワイヤーは充電プレートの下のスロットを通して、プレートの前端から垂直方向に 2 m 以上離れた場所に配線します。



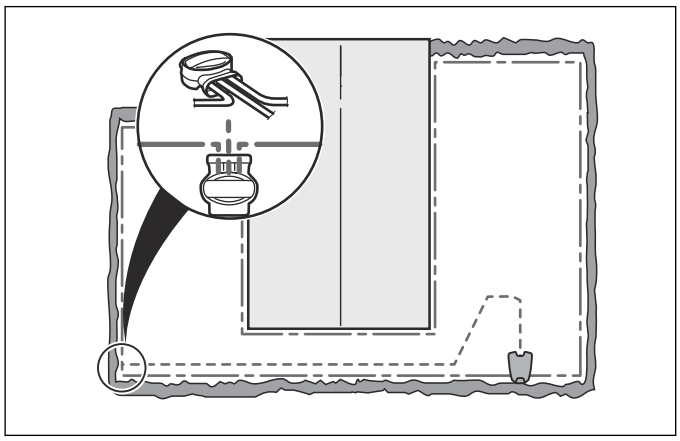
ガイド用ワイヤーを急斜面に設置する場合は、斜面に角度をつけてワイヤーを敷設することをお勧めします。これにより、ロボット芝刈機が斜面のガイドワイヤーに沿って簡単に動くことができます。



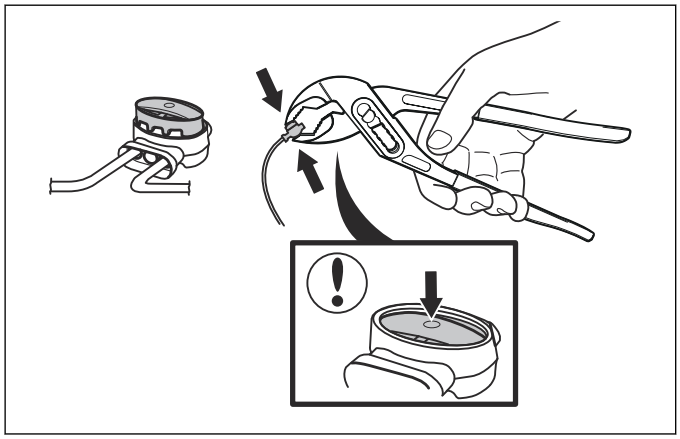
ワイヤーを鋭角に敷設しないでください。こうすると、ロボット芝刈機がガイド用ワイヤに沿って動きにくくなります。



6. ガイド用ワイヤを境界ループ上の接続ポイントに通します。
7. ワイヤカッターなどを使用して、境界ワイヤーを切断します。すでに説明したように、境界ワイヤー上でアイレットが設けられている場合、ガイド用ワイヤの接続は簡単になります。*境界ワイヤーの敷設 17 ページ*を参照してください。

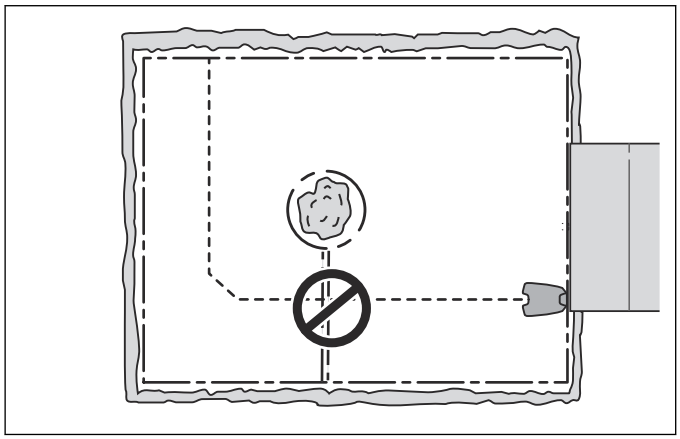


8. カプラーを使用して、ガイドワイヤーを境界ワイヤーに接続します。
   a) 境界ワイヤーとガイド用ワイヤーをカプラーに挿入します。ワイヤーの終端がカプラーの他端の透明部分を通して見えるよう、ワイヤーがカプラーに完全に挿入されていることを確認します。
   b) ポリグリップを使用して、カプラーのボタンを完全に圧搾します。各ワイヤを接続するには、どの穴を使用してもかまいません。



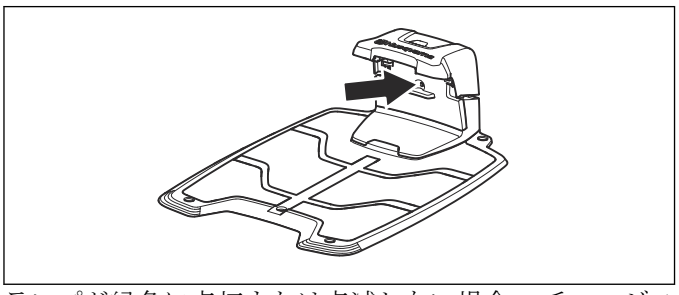
9. スプライスを芝生に固定するか、埋め込みます。

注意： ガイドワイヤーは、境界ワイヤー（丘に向かって敷設されている境界ワイヤーなど）と交差させることはできません。



3.8 設置の確認

チャージステーションのインジケータランプを点検して、ループ信号を確認します。



ランプが緑色に点灯または点滅しない場合、*チャージステーションのインジケータランプ 53 ページ*を参照してください。

3.9 最初の始動と補正

メインスイッチを初めて *[1]* にセットするときは、ロボット芝刈機のメニューにある起動シーケンスを実行すると同時に、ガイド信号の自動補正を行う必要があります。

1. **[STOP（停止）]** ボタンを押して、ハッチを開きます。
2. メインスイッチを *[1]* の位置にセットします。

   ロボット芝刈機を最初に始動する場合に、起動シーケンスが始まります。次の入力を求められます。

   - 言語
   - Country（国）
   - Date（日付）
   - Time（時刻）
   - 個人向け PIN コードの選択と確定。0000 を除くあらゆる組み合わせが可能です。

   注記： マニュアルの最初にあるメモページを使用して、PIN コードを記録してください。

3. ロボット芝刈機をチャージステーションに配置して、**[START（開始）]** を押します。ロボット芝刈機はガイド用ワイヤーの調整を開始します。

   [START（開始）] を押して、ハッチを閉じます。ロボット芝刈機がチャージステーションから後退しながら出て、チャージステーション正面で較正プロセスを実行することで、較正が行われます。これが完了したら、芝刈りを開始できます。

3.10 チャージステーションへのテストドック

ロボット芝刈機を使用する前に、芝刈機がチャージステーションまでガイド用ワイヤに沿って移動でき、チャージステーションに容易にドッキングできるか確認します。

テスト機能を使用するには、ロボット芝刈機のメニューから *[Installation（設置）]* > *[Find charging station（チャージステーション探索）]* > *[Guide（ガイド）]* > *[More（もっと）]* > *[Test guide（ガイドテスト）]* と進みます。詳細については、*[Boundary（境界）]* > *[More（もっと）]* > *[Test right（右テスト）]* ／ *[Test left（左テスト）]* *29 ページ*を参照してください。

ガイド用ワイヤを設置していない場合、境界ワイヤーに対して時計回りと反時計回りの両方でテストを実施する必要があります。

上記のテストで満足のいく結果を得るには、最初にガイドシステムを較正する必要があります。

3.11 コントロールパネル

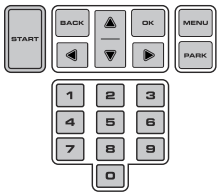
3.11.1 説明 - コントロールパネル

ロボット芝刈機のすべてのコマンドおよび設定は、コントロールパネルを介して行います。すべての機能に複数のメニューからアクセスできます。

コントロールパネルはディスプレイとキーパッドで構成されています。すべての情報はディスプレイに表示され、すべての入力はボタンを使用して行います。

3.11.2 キーパッド

キーパッドは、6 つのグループのボタンで構成されています。



- ロボット芝刈機を起動するには、**[START（スタート）]** ボタンを使用します。通常、これはハッチを閉じる前に押す最後のボタンになります。
- **[Back（戻る）]** および **[OK]** ボタンはメニュー内で移動するために使用します。また、設定を確定するときにも **[OK]** ボタンを使用します。
- **矢印キー**はメニュー内の移動に使用しますが、特定の設定オプションを選択するときにも使用します。
- **[MENU（メニュー）]** ボタンはメインメニューに移動するときに使用します。
- **[PARK（駐車）]** ボタンはロボット芝刈機をチャージステーションに移動するときに使用します。
- **数字キー**は、PIN コード、時間、または出口の方向など、設定を入力するために使用します。

3.11.3 ディスプレイ

[STOP（停止）] ボタンを押してハッチを開くと、ディスプレイに下の情報が表示されます。

- 操作情報：例、*MOWING（芝刈り中）*、*PARKED（駐車済み）*、*TIMER（タイマー）* など。ロボット芝刈機が作動中に［STOP（停止）］ボタンを押すと、停止する前に実行されていた操作（*MOWING（芝刈り中）* や *SEARCHING（探索中）など）* が表示されます。ロボット芝刈機が特定の操作モードでない場合（メインスイッチをオンにした直後など）、テキスト［READY（準備完了）］が表示されます。
- 日時には現在の時刻が表示されます。

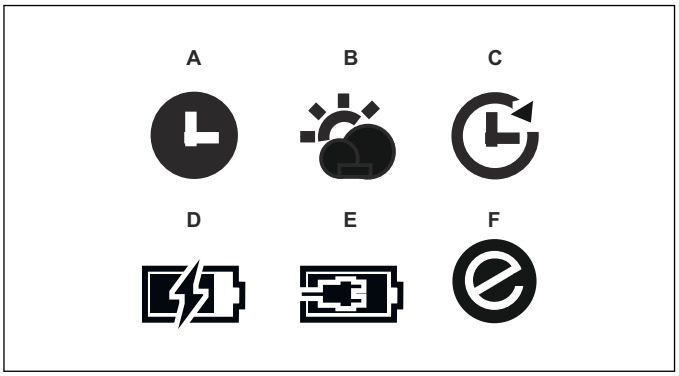
3.11.4 ディスプレイに表示される記号

タイマー設定により芝刈機による芝刈りが許可されないときは、黒い時計の記号（A）が表示されます。天候タイマーにより芝刈機が芝刈りを許可されていない場合

は、記号（B）が表示されます（Automower 310 は該当しません）。操作モードの［Override timer（オーバーライドタイマー）］を選択した場合は、記号（C）が表示されます。

バッテリーのステータスはバッテリー残量を示しています。ロボット芝刈機がロード中の場合、バッテリー記号にフラッシュも表示されます（D）。ロボット芝刈機をチャージステーションに充電しないで配置すると、（E）が表示されます。

ロボット芝刈機が *ECO モード*に設定されると、ECO 記号（F）が表示されます。



3.11.5 サブメニュー

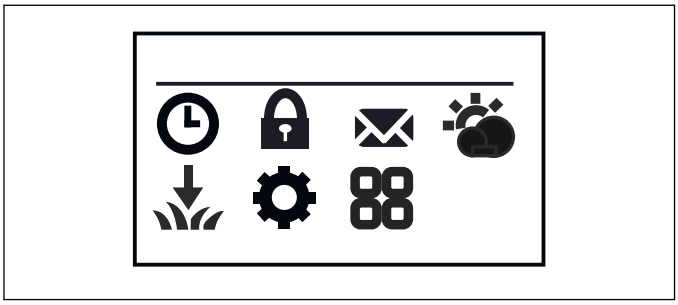
各オプションには、複数のサブメニューがあります。サブメニューを介して、ロボット芝刈機の設定を行うすべての機能にアクセスできます。

特定のサブメニューには、左側にチェックを入れるオプションがあります。チェックを入れることで、そのオプションが選択されていることを示します。［OK］を押して、ボックスにチェックを入れるか、外します。

3.12 メニュー構造

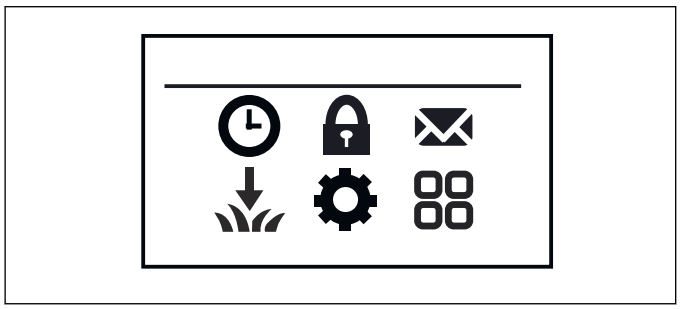
Automower 315 のメインメニューには、7 つのオプションが用意されています。

- *Timer（タイマー）*
- *Security（セキュリティ）*
- *Messages（メッセージ）*
- *Weather timer（天候タイマー）*
- *Installation（設置）*
- *Settings（設定）*
- *Accessories（アクセサリー）*



Automower 310 のメインメニューには、6 つのオプションが用意されています。

- *Timer（タイマー）*
- *Security（セキュリティ）*
- *Messages（メッセージ）*
- *Installation（設置）*
- *Settings（設定）*
- *Accessories（アクセサリー）*



3.12.1 メインメニュー

Timer（タイマー）

タイマー機能は、子供が庭で遊んでいる場合など、ロボット芝刈機で芝刈り作業を実行してはいけない期間を制御する理想的なツールです。次を参照してください：*Timer（タイマー）23 ページ*

Security（セキュリティ）

このメニューでは、セキュリティおよびロボット芝刈機とチャージステーション間の接続に関連する設定を行うことができます。選択できるセキュリティレベルが 3 つあります。*［Low（低）］*、*［Medium（中）］*、*［High（高）］*。*Security（セキュリティ）25* ページを参照してください。

Messages（メッセージ）

このメニューでは、過去の障害および情報メッセージを読むことができます。最も一般的な故障メッセージについて、障害の是正に役立つヒントやアドバイスが表示されます。*Messages（メッセージ）26* ページを参照してください。

Weather timer（天候タイマー）

Automower 315 の場合のみ

この機能では、芝の成長に合わせてロボット芝刈機が自動的に芝を刈るように設定できます。芝の成長に適した天候であれば、ロボット芝刈機は動作する回数を増やし、芝の成長が比較的遅ければ、芝刈りにかける時間を自動的に減少させます。*Weather timer（天候タイマー）26* ページを参照してください。

取り付け

このメニュー機能は設置をカスタマイズするために使用します。作業エリアが多い場合、工場出荷時の設定を変更する必要はありませんが、芝の複雑さに応じて手動設定を行うと、刈り取り結果を向上させることができます。*取り付け 26* ページを参照してください。

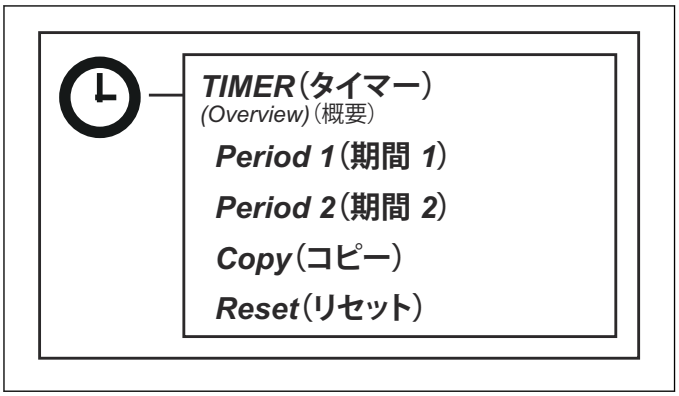
Settings（設定）

このオプションでは、日時など、ロボット芝刈機の一般的な設定を変更できます。*ECO モード*および*スパイラルカット*をオン／オフにするか、異なる*プロファイル*（「Automower 315 のみ）で設定を保存することもできます。*Settings（設定）31* ページを参照してください。

アクセサリー

このメニューでは、Automower Connect などのロボット芝刈機のアクセサリー設定を扱います。お使いのロボット芝刈機に適したアクセサリーについては、Husqvarna 担当者にお問い合わせください。*アクセサリー 34* ページを参照してください。

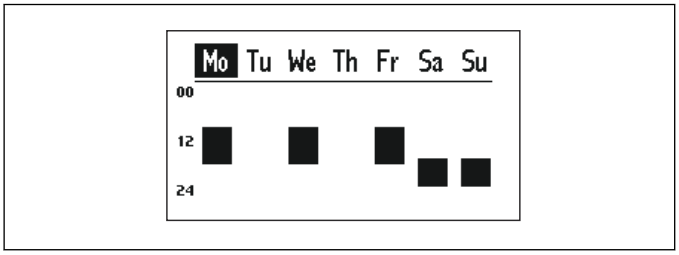
3.13 Timer（タイマー）



最適な芝刈り結果を得るため、芝生を頻繁に刈り込まないようにする必要があります。ロボット芝刈機が頻繁に芝刈りを行うことができる場合、芝生が平坦に見えることがあります。また、ロボット芝刈機で不要な摩耗が発生します。作業エリアがロボット芝刈機の作業能力より小さい場合、毎日数時間ではなく、1 日おきに芝刈りを行うと、芝の品質が向上します。さらに、月に 1 回、少なくとも 3 日間完全に芝を休ませると、芝にとって有益です。

タイマー機能は、子供が庭で遊んでいる場合など、ロボット芝刈機で芝刈り作業を実行してはいけない期間を制御する理想的な方法でもあります。

運転時間と運転日数の概要を、ロボット芝刈機のディスプレイに表示できます。1 日あたりの有効な芝刈りは、黒のバーで示されます。ロボット芝刈機は残りの時間、チャージステーションに止まっています。



工場出荷時のタイマーの設定は無効になっており、ロボット芝刈機は毎日 24 時間休みなく動作します。通常、この設定は、最大性能に相当する作業エリアに適しています。*主要諸元 60* ページを参照してください。

作業エリアが最大性能より小さい場合、タイマーを使用して、芝や芝刈機の摩耗を最小限に抑える必要があります。タイマーを設定する際は、作業能力表の 1 時間あたりと 1 日あたりのおよその面積をロボット芝刈機が芝刈りするものとして計算します。*タイマーを設定するには 43* ページを参照してください。

以下の表には、芝生のサイズに合わせたタイマー設定を示しました。表に示した時間は目安です。芝の品質やその季節の成長など、庭に合わせて調整が必要なこともあります。以下の要領で表を使用します。

- 芝生の面積に最も近い作業エリアを見つけます。
- 作業日数を選択します（作業場所によっては、7 日必要なことがあります）。
- 1 日あたりの作業時間は、選択した作業日数に対してロボット芝刈機が動作する 1 日の時間数を示します。
- 推奨作業期間は、1 日に必要な作業時間に対応する期間を示します。

1 日あたり 2 つの作業期間を構成できます。毎日違う作業期間を設定できますが、今日の作業期間を他の日すべてにコピーすることもできます。

3.13.1 推奨されるタイマー設定 Automower 310

作業面積	週あたりの作業日数	一日あたりの作業時間	期間の提案
250 m^2	5	6.5	07:00 - 13:00
	7	4.5	07:00 - 11:30
500 m^2	5	12.5	07:00 - 19:00
	7	9	07:00 - 15:30
750 m^2	5	18	6:00～24:00
	7	13.5	07:00 - 20:30
1000 m^2	7	18	6:00～24:00

3.13.2 推奨されるタイマー設定 Automower 315

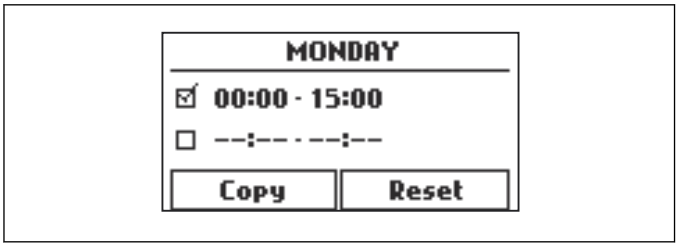
作業面積	週あたりの作業日数	一日あたりの作業時間	期間の提案
250 m^2	5	5.5	07:00 - 12:30
	7	4	07:00 - 11:00
500 m^2	5	10.5	07:00 - 17:30
	7	7.5	07:00 - 14:30
750 m^2	5	15.5	07:00 - 22:30
	7	11	07:00 - 18:00
1000 m^2	5	21	3:00～24:00
	7	15	07:00 - 22:00
1250 m^2	7	18.5	5:30～24:00
1500 m^2	7	22	2:00～24:00

3.13.3 Edit day（日の編集）

最初に［Overview（概要）］画面で左右の**矢印キー**を使用して、編集する日を選択して、**［OK］**を選択します。

1 日あたり 2 つの作業期間を入力できます。*［Period 1（期間 1）］*の時間を入力するには、最初に*［Period 1（期間 1）］*の横のチェックボックスがチェックされていることを確認します。チェックを入れる／外すには、チェックボックスを選択して**［OK］**を押します。数値キーパッドを使用して時間を入力します。

*［Period 2（期間 2）］*を*［Period 1（期間 1）］*と同じ方法で入力します。2 つの期間を設定すると、特定の時間帯の間、他のアクティビティに芝を使用したい場合に便利です。例えば、*Period 1（期間 1）*：00:00～15:00 と *Period 2（期間 2）*：21:00～24:00 を入力するとします。すると芝刈機は 15:00 と 21:00 の間、チャージステーションに留まります。

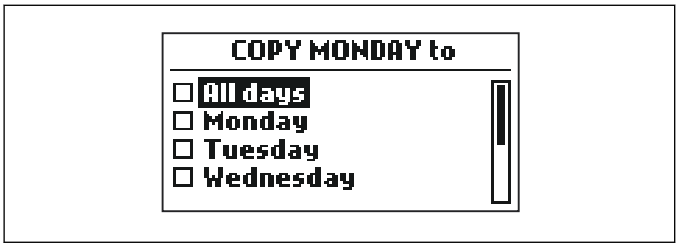


芝刈りを終日無効にするには、両方の期間のチェックを外します。

3.13.4 Copy（コピー）

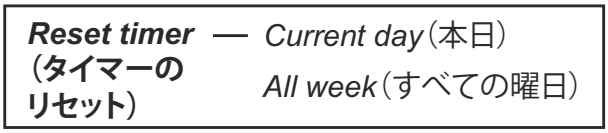
この機能を使用して、現在の日の設定をその他の日にコピーします。

矢印キーを使用して *Copy（コピー）*のマークを付け、**［OK］**を押します。**上矢印キーまたは下矢印キー**を使用して、日の間でカーソルを移動します。**［OK］**のマークが付いたこれらの日に時間がコピーされます。



3.13.5 Reset（リセット）

この機能は、ロボット芝刈機を工場出荷時の設定にリセットします。工場出荷時の設定では、ロボット芝刈機は 24 時間休みなく運転します。



3.13.5.1 Current day（本日）

タブシステムで選択された日をリセットします。

工場出荷時の設定では、ロボット芝刈機は 24 時間休みなく運転します。

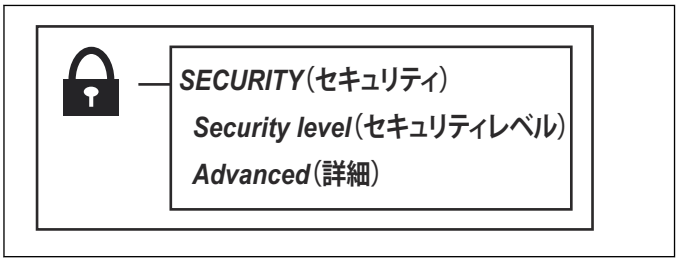
3.13.5.2 All week（すべての曜日）

週のすべての曜日をリセットします。

工場出荷時の設定では、ロボット芝刈機は毎日 24 時間休みなく運転します。

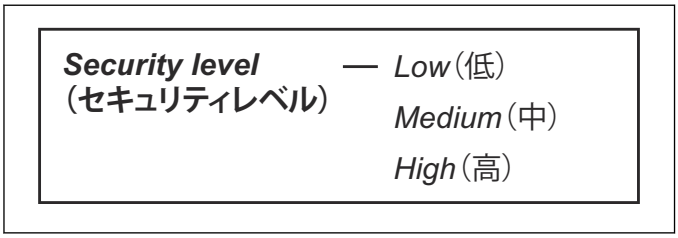
3.14 Security（セキュリティ）

このオプションを通じて、セキュリティおよびロボット芝刈機とチャージステーション間の接続に関連する設定を行うことができます。



3.14.1 Security level（セキュリティレベル）

選択できるセキュリティレベルは 3 つあります。



[Low（低）] および *[Medium（中）]* セキュリティでは、PIN コードが不明な場合、ロボット芝刈機にアクセスできません。*[High（高）]* セキュリティでは、指定された時間内に正しい PIN コードを入力しなかった場合にビープ音が鳴る警告も含まれます。

間違った PIN コードを連続して 5 回入力すると、ロボット芝刈機は一時的にブロックされます。ブロック時間は、間違った PIN コードを入力するたびに延長されます。

機能	Low（低）	Medium（中）	High（高）
Time lock（時間ロック）	•	•	•
PIN request（PIN 要求）		•	•
Alarm（アラーム）			X

3.14.1.1 Time lock（時間ロック）

この機能では、30 日後に最初に正しい PIN コードを入力しなかった場合、ロボット芝刈機を始動できません。30 日経過すると、ロボット芝刈機は通常どおり芝刈りを行いますが、ハッチを開くたびに *[Enter PIN code（PIN コードを入力）]* というメッセージが表示されます。コードを入力して、［OK］を押します。

3.14.1.2 PIN request（PIN 要求）

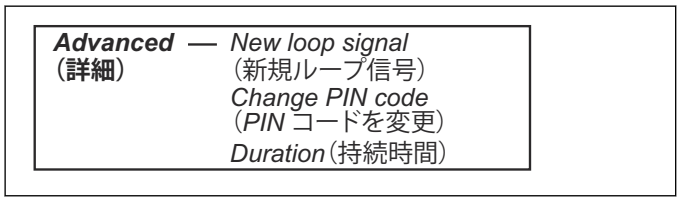
この機能では、メインスイッチを *1* に設定し、ハッチを開くたびにロボット芝刈機は PIN コードを要求します。ロボット芝刈機を使用するには、正しい PIN コードを入力する必要があります。

間違った PIN コードを連続して 5 回入力すると、ロボット芝刈機は一時的にブロックされます。ブロック時間は、間違った PIN コードを入力するたびに延長されます。

3.14.1.3 Alarm（アラーム）

この機能では、［STOP（停止）］ボタンを押した後、10 秒以内に PIN コードを入力しなかった場合、または何らかの理由によってロボット芝刈機が持ち上げられた場合にアラームが鳴ります。カチカチという音は、アラームがトリガーされないように PIN コードを入力する必要があることを示しています。正しい PIN コードを入力して、いつでもアラームをオフにすることができます。

3.14.2 Advanced（詳細）



3.14.2.1 New loop signal（新規ループ信号）

ロボット芝刈機とチャージステーションの間でユニークなリンクを作成するため、ループ信号がランダムに選択されます。ごくまれに、隣接する 2 つの設置で非常に類似している信号を使用している場合など、新しい信号を生成することが必要になる場合があります。

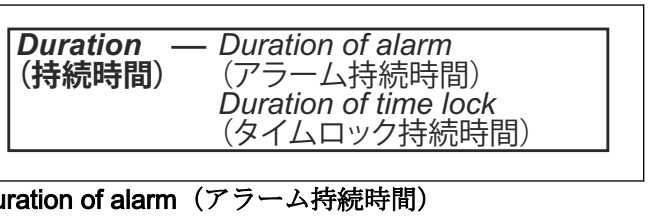
1. ロボット芝刈機をチャージステーションに配置します。
2. メニューで *[New loop signal（新規ループ信号）]* を選択します。
3. ［OK］を押して、ループ信号が生成されたことを確認するメッセージを待機します。通常、これには約 10 秒かかります。

3.14.2.2 Change PIN code（PIN コードを変更）

新しい PIN コードを入力して、［OK］を押します。確認のために同じコードをもう一度入力して［OK］を押します。PIN コードを変更すると、*[PIN code changed（PIN コードが変更されました）]* というメッセージがディスプレイに表示されます。

メモの指定された行に、新しい PIN コードを記録してください。*メモ 3* ページを参照してください。

3.14.2.3 Duration（持続時間）



Duration of alarm（アラーム持続時間）

*Alarm（アラーム）*を有効にすると（*[High（高）]* セキュリティ）、アラーム信号の持続時間も選択できます。1 分～20 分の数値を選択できます。

Duration of time lock（タイムロック持続時間）

タイムロックを設定して、使用前に PIN を入力しなければならなくなる日までの日数を指定することができます。1～90 日の中から選択できます。

3.15 Messages（メッセージ）

このメニューでは、過去の障害および情報メッセージを表示できます。最も一般的な故障メッセージについて、障害の是正に役立つヒントやアドバイスが表示されます。

3.15.1 Fault messages（障害メッセージ）

倒れた枝の下で立ち往生など、何らかの不具合によってロボット芝刈機に障害が発生した場合は、障害および障害の発生時刻に関連するメッセージが芝刈機のディスプレイに表示されます。

同じ故障メッセージが数回繰り返された場合は、設置場所またはロボット芝刈機に対する調整が必要であることを示している場合があります。各メッセージに考えられる理由については、「*Fault messages（障害メッセージ）48* ページ」を参照してください。

リストには、日付別に保存された最新の 50 の障害メッセージが含まれ、最新の障害がリストの先頭に表示されます。

故障メッセージが表示された日時は、故障メッセージを選択して、[OK] ボタンを押して表示できます。

また、障害の是正に役立つヒントやアドバイスも表示されます。

3.15.2 Info messages（情報メッセージ）

ディスプレイに表示されるメッセージで、実際の障害が原因ではないものは、*[Info messages（情報メッセージ）]* の見出しの下に保存されます。これらのメッセージの例として、*[Slope too steep（急過ぎる斜面）]* があります。各メッセージに考えられる理由については、「*情報メッセージ 52* ページ」を参照してください。

リストには、日付別に保存された最新の 50 の障害メッセージが含まれ、最新の障害がリストの先頭に表示されます。

3.16 Weather timer（天候タイマー）

Automower 315 にのみ該当します。

天候タイマーは、芝生の成長速度に基づき、ロボット芝刈機が自動的に芝刈りの時間を調整するものです。

天候タイマーを有効にすると、ロボット芝刈機には、該当する作業エリアの最適な芝刈り時間を決定する時間が必要です。この理由により、最適な芝刈り結果を得るまで数日かかることがあります。

ロボット芝刈機をタイマーの設定より長く運転することはできません。最適な天候タイマー性能を得るため、ロボット芝刈機を運転しない時間に対してタイマーの設定を選択解除することをお勧めします。他の時間には、天候タイマーを有効にすべきです。

天候タイマーを有効にした場合、ブレードディスクが清浄であること、およびブレードが良好な状態であることを定期的に点検することが非常に重要です。ブレードディスクのシャフトや鈍くなったブレードの周囲に巻き付いている芝は、天候タイマーの機能に影響を与えます。

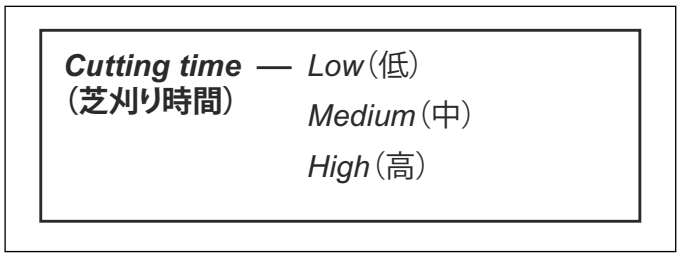
3.16.1 天候タイマーを有効にするには

[OK] を押してボックスにチェックを入れると、天候タイマーが有効になります。

3.16.2 Cutting time（芝刈り時間）

*天候タイマー*の使用時に芝刈り結果が最適でない場合は、*芝刈り時間*の設定を調整することが必要になる場合があります。

長い刈り込み時間を選択するほど、ロボット芝刈機の作業時間が長くなります。

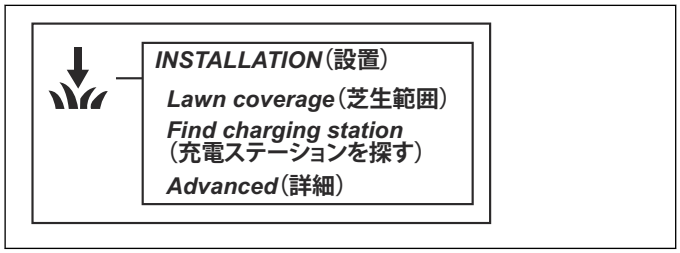


3.16.2.1 刈り込み時間を調整するには

1. カーソルを *[Cutting time（芝刈り時間）]* に移動し、[OK] を押します。
2. 左右の**矢印キー**を使用して、3 つのプリセット期間で芝刈り時間を増減します。

3.17 取り付け

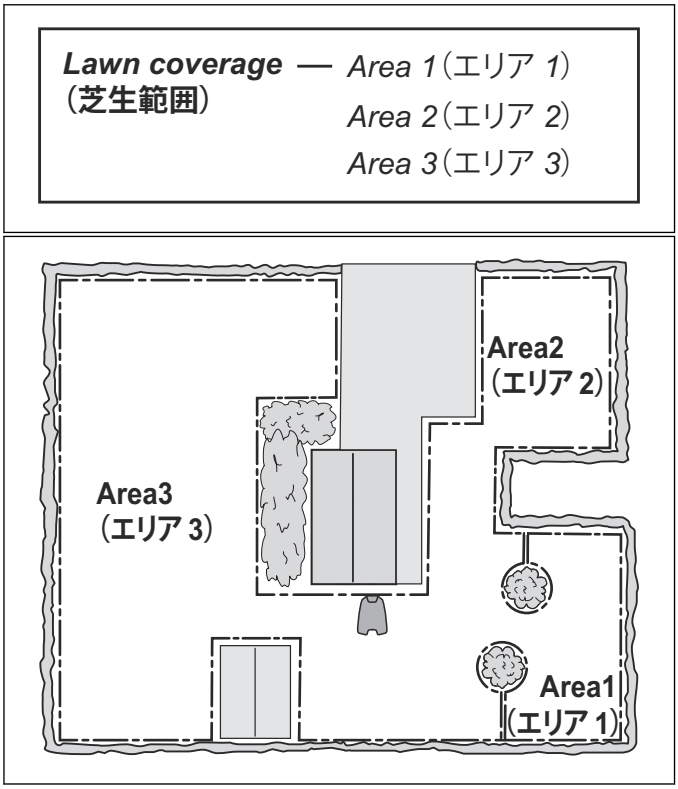
作業エリアが多い場合、工場設定を変更する必要はありませんが、芝の複雑さに応じて手動設定を行うと、刈り取り結果を向上させることができます。



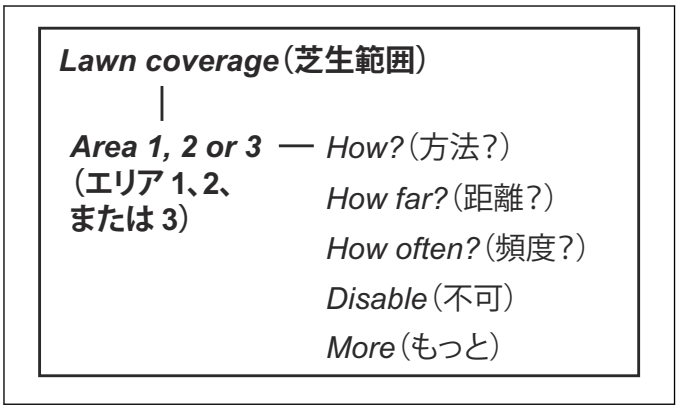
3.17.1 Lawn coverage（芝生範囲）

このメニュー機能は、ロボット芝刈機を作業エリアの離れた場所に操作するために使用されます。狭い通路でつながった多くのエリアがある複雑な庭では、設定を変更することにより、芝刈りの結果を向上できます。

最大で 3 つの遠隔エリアを設定できます。**左矢印と右矢印**を使用してエリアを選択して、**[OK]** を選択します。



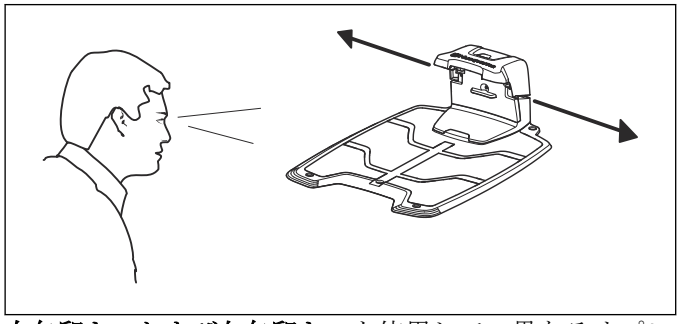
ロボット芝刈機が遠隔エリアに達するには、複数のユニークな選択を行う必要があります。



工場設定では、ロボット芝刈機はチャージステーションを離れる回数の 20 %の割合で 300 メートルのガイドワイヤーに追従します。実際のガイドワイヤーが 300 m より短い場合、ロボット芝刈機は、ガイドワイヤーが境界ワイヤーに接続されるポイントまでワイヤーに沿って進みます。

3.17.1.1 Area 1, 2 or 3 > ［How?（方法は？）］

ロボット芝刈機の進行方向に応じて、右、左、ガイドを指定します。方向（右または左）は、チャージステーションを正面に見たときの方向です。



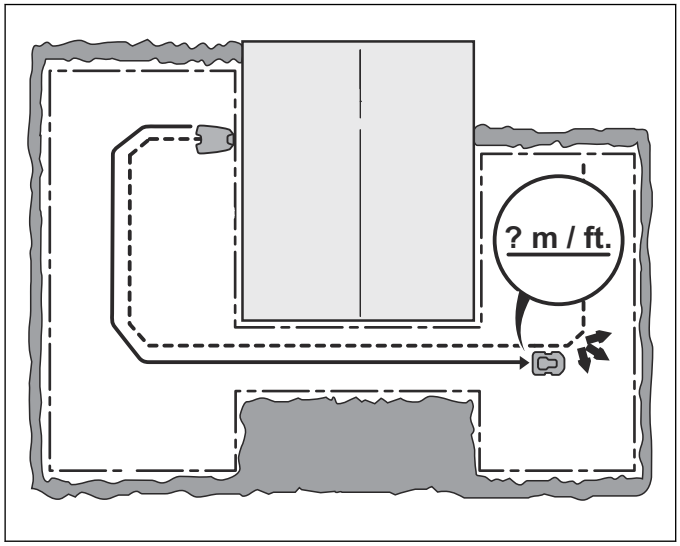
右矢印キーおよび左矢印キーを使用して、異なるオプションを切り替えます。

3.17.1.2 Area 1, 2 or 3 > ［How far?（距離？）］

チャージステーションから、ロボット芝刈機で芝刈りを開始する遠隔エリアまでの現在のワイヤーに沿った距離をメートル単位で入力します。

右矢印キーおよび左矢印キーを使用して、異なるオプションを切り替えます。

ヒント：*［Test（テスト）］*機能（*Area 1, 2 or 3 > ［More（もっと）］ > ［Test（テスト）］*）を使用して、遠隔エリアまでの距離を判断します。**［STOP（停止）］**を押したときに、距離が芝刈機のディスプレイにメートル単位で表示されます。*遠隔エリアまでの距離の測定方法 28* ページを参照してください。ディスプレイに表示される測定距離は、選択した遠隔エリアに直接保存することができます。現在の値はすべて新しい測定距離で上書きされます。



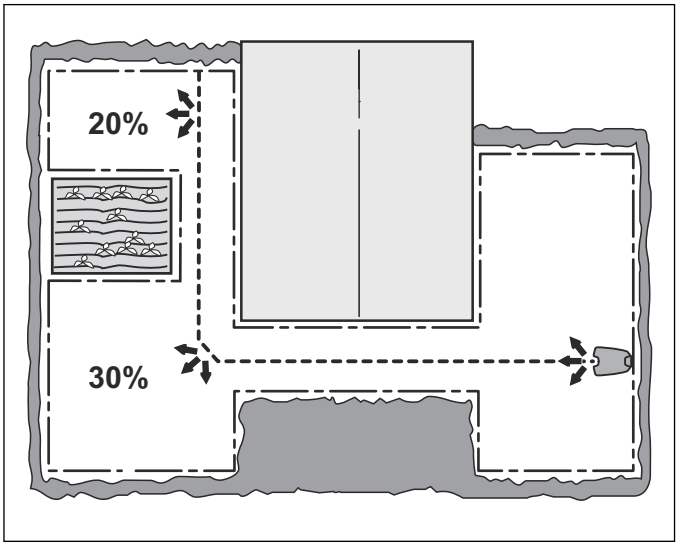
3.17.1.3 Area 1, 2 or 3 > ［How often?（頻度？）］

ロボット芝刈機を遠隔エリアに向けて操作する必要がある頻度は、チャージステーションを離れる合計回数の割合として選択されます。他のすべての場合、ロボット芝刈機はチャージステーションで芝刈りを開始します。

作業エリア全体に対する遠隔エリアのサイズに相当する割合を選択します。例えば、遠隔エリアが作業エリアの半分である場合は、50%を選択する必要があります。遠隔エリアが小さい場合は、低い値を指定する必要があります。より多くのエリアを使用する場合は、合計の数値が 100 %を超えてはいけないことに注意してください。

庭のレイアウトの例 38 ページの例と比較します。

数値キーを使用して、割合として分担率を指定します。



3.17.1.4 Area 1, 2 or 3 > ［Disable（不可）］

各エリアは、設定を入力しなおさなくても無効化および有効化できます。*［Disable（不可）］*を選択して［**OK**］を押します。

3.17.1.5 ［Area 1, 2 or 3（範囲 1、2、または 3）］ > ［More（もっと）］ > ［Test（テスト）］

選択した設定のテストは、設置の通常の部分として表示できます。

*［Test（テスト）］*機能を使用すると、ロボット芝刈機は選択した経路幅で許容されるガイドワイヤーから最も遠い距離を移動します。

3.17.1.6 Test（テスト）: Area 1, 2 or 3

選択した設定をテストするには、以下の手順に従います。

1. ロボット芝刈機をチャージステーションに配置します。
2. 下矢印と右／左**矢印キー**を使用して、テスト対象のエリアを*［Overview of Lawn Coverage（芝生範囲の概要）］*画面で選択します。［**OK**］を押します。
3. *［More（もっと）］*を選択して［**OK**］を押します。
4. *［Test（テスト）］*を選択して［**OK**］を押します。
5. ［**START（開始）**］を押して、ハッチを閉じます。
6. ロボット芝刈機がチャージステーションを離れて、遠隔エリアに向かうガイドワイヤーへの追従を開始します。ロボット芝刈機が必要な距離全体にわたってガイドワイヤーに追従できることを確認します。
7. ロボット芝刈機が必要な開始ポイントまでの選択したガイドワイヤーに問題なく追従できる場合、テストは承認されます。

3.17.1.7 遠隔エリアまでの距離の測定方法

1. ロボット芝刈機をチャージステーションに駐車します。
2. *Area 1, 2 or 3 > ［How far?（距離は？）］*メニュー機能で、実際の距離を間違いなく超える数値を入力します。入力できる最大距離は 500 メートルです。
3. *Area 1, 2 or 3 > ［More（もっと）］ > ［Test（テスト）］*を選択して、［**OK**］を押します。
4. ［**START（開始）**］を押して、ハッチを閉じます。
5. ［**STOP（停止）**］を、必要な位置で押します。距離はディスプレイに表示されます。この数値を *Area 1, 2 or 3 > ［How far?（距離は？）］*で保存できます。

3.17.1.8 Area 1, 2 or 3 > ［More（もっと）］ > ［Reset（リセット）］

この機能を使用して、個々のエリア設定を工場設定にリセットできます。エリア設定をリセットするには、左右の**矢印キー**を使用して *Area 1, 2 or 3 > ［More（もっと）］ > ［Reset（リセット）］*を選択し、［**OK**］を選択します。

3.17.2 充電ステーションを探す

ロボット芝刈機は、次の 3 つの方法のうち、1 つまたは複数の方法でチャージステーションを探索するように設定できます。Guide（ガイド）、Boundary loop（境界ループ）、Charging station（チャージステーション）。工場設定では、これら 3 つの探索オプションが自動的に組み合わされ、可能な限り早期にチャージステーションを見つけますが、わだちが形成されるリスクもあります。

狭い通路がつながったエリアが多数あるなど、非常に複雑な庭では、チャージステーションの探索にかかる時間の長さは、以下で説明している複数の手動設定を実行することで短くなります。

ロボット芝刈機は、常に不規則な探索方法を使用してチャージステーションの探索を開始します。

ロボット芝刈機が特定の期間の不規則な探索の後にチャージステーションを見つけることができない場合、ガイドワイヤーの探索も開始し、さらに時間が経過した後、境界ワイヤーの探索も開始し、いずれかの方法に従ってチャージステーションを探索します。この時間は分単位で指定され、遅延時間とも呼ばれます。

例:

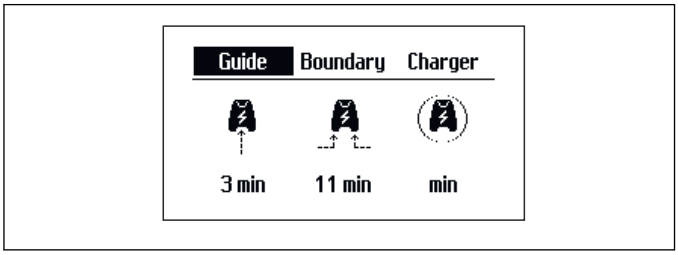
ガイドに 3 分、境界ループに 11 分。次に、ロボット芝刈機は 3 分間不規則に探索してから、ガイドワイヤーを 8 分間探索します。この期間中にガイドワイヤーが見つからなかった場合、ロボット芝刈機は境界ループも探索します。

もちろん、ガイドワイヤーと境界ループの両方に同じ遅延時間（例えば、5 分）を指定できます。次に、ロボット芝刈機は不規則に 5 分間探索し、チャージステーションを見つけることができなかった場合は、最初に到達したガイドワイヤーまたは境界ループに従って探索を続けます。

通常、わだち形成のリスクは長い遅延時間によって低下しますが、探索時間は長くなります（多くの場合、ロボット芝刈機は不規則な探索を通じてチャージステーションを見つけます）。短い遅延時間には反対の効果があります。つまり、遅延時間が短いと、ガイドワイヤーや境界ワイヤーに沿ってわだちが形成されるリスクが高くなります。

3.17.2.1 Overview（概要）

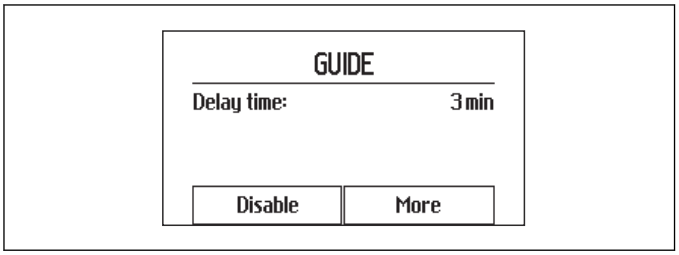
この概要では、探索方法ごとに選択した設定の概要を確認できます。方法の設定を編集するには、**左矢印と右矢印**を使用して方法を選択して、［**OK**］を選択します。



3.17.2.2 Guide（ガイド）

数値キーを使用して、遅延時間を入力します。

通常、遅延時間は 0 分から 10 分の間で指定します。



3.17.2.3 ［Guide（ガイド)］> ［Disable / Enable（不可／可能)］

通常であれば、ガイドワイヤーが設置されていなくても「ガイド」方法を無効にする必要はありません。ただし、「ガイド」方法を無効にするには、*［Disable（不可)］*を選択して［OK］を押します。

3.17.2.4 ［Guide（ガイド)］> ［More（もっと)］> ［Test guide（ガイドテスト)］

選択した設定のテストは、設置の通常の部分として表示できます。

1. ロボット芝刈機をワイヤーに向けてガイドワイヤーから約 3 m 離して設置します。
2. テスト機能を使用するには、*［Installation（設置)］* > *［Find charging station（チャージステーション探索)］* > *［Guide（ガイド)］*を選択します。
3. *［More（もっと)］*を選択して［OK］を押します。
4. *［Test Guide（ガイドテスト)］*を選択し、［OK］を押します。
5. ［START（開始)］を押して、ハッチを閉じます。
6. ロボット芝刈機がチャージステーションまでガイドワイヤーに沿って移動し、チャージステーションにドッキングすることを確認します。ロボット芝刈機がチャージステーションまでの距離全体にわたってガイドワイヤーに追従することが可能で、初回の試行でドッキングした場合のみテストは承認されます。ロボット芝刈機が初回の試行でドッキングできなかった場合、ロボット芝刈機は自動的に再試行します。ロボット芝刈機がチャージステーションへのドッキングを 2 回以上試行する必要がある場合、設置は承認されません。

3.17.2.5 ［Guide（ガイド)］> ［More（もっと)］> ［Reset（リセット)］

各方法の特定の設定の*ガイド*を、工場設定にリセットできます。

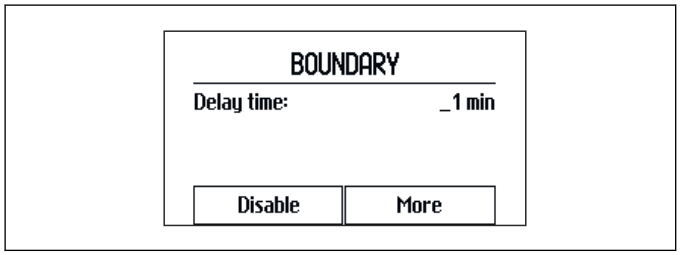
1. リセットするには、**左矢印および右矢印キー**を使用して方法を選択して、［OK］を選択します。
2. *［More（もっと)］*、*［Reset（リセット)］*を選択して、［OK］を押します。

3.17.2.6 境界ループ

数値キーを使用して、遅延時間を入力します。

通常、この時間は*ガイド*よりも長く設定します。通常、ロボット芝刈機がガイドワイヤーに沿ってチャージステーションに向かう場合はこの設定が適切です。通常、この遅延時間は 10 分から 20 分の間で指定しますが、ガイドワイヤーが設置されておらず、ロボット芝刈機が不規則な探索を通じてチャージステーションを見つけられないと考えられる場合は遅延時間を短縮できます。

ロボット芝刈機が境界ワイヤーに沿って移動しているときにガイドワイヤーを通過した場合、ロボット芝刈機は境界ワイヤーに沿った探索を停止して、チャージステーションに向かうガイドワイヤーへの追従を開始します。



3.17.2.7 ［Boundary loop（境界ループ)］> ［Disable / Enable（不可／可能)］

設置場所で境界ループに追従することが明らかに不適切な場合は、［Boundary method（境界方法)］チェックボックスをオフにする必要があります。境界方法を無効にするには、*［Disable（不可)］*を選択して［OK］を押します。

3.17.2.8 ［Boundary（境界)］> ［More（もっと)］> ［Test right（右テスト)］／［Test left（左テスト)］

選択した設定のテストは、設置の通常の部分として表示できます。

1. ロボット芝刈機をワイヤーに向けて境界ワイヤーから約 3 m 離して設置します。
2. テスト機能を使用するには、*［Installation（設置)］* > *［Find charging station（チャージステーション探索)］* > *［Boundary（境界)］*を選択します。
3. *［More（もっと)］*を選択して［OK］を押します。
4. *［Test right（右テスト)］*／*［Test left（左テスト)］*を選択し、［OK］を押します。
5. ［START（開始)］を押して、ハッチを閉じます。
6. ロボット芝刈機がチャージステーションまでガイドワイヤーに沿って移動し、チャージステーションにドッキングすることを確認します。ロボット芝刈機がチャージステーションまでの距離全体にわたってガイドワイヤーに追従することが可能で、初回の試行でドッキングした場合のみテストは承認されます。ロボット芝刈機が初回の試行でドッキングできなかった場合、ロボット芝刈機は自動的に再試行します。ロボット芝刈機がチャージステーションへのドッキングを 2 回以上試行する必要がある場合、設置は承認されません。

ロボット芝刈機がワイヤーに追従できない一般的な原因には、ワイヤーの近くの障害物が隔離されていない、ガイドワイヤーが急斜面で角度を付けて敷設されていないなどがあります。チャージステーション、境界ワイヤー、およびガイドワイヤーが*境界ワイヤーの敷設 17* ページ、*境界ワイヤーの敷設場所の計画 15* ページ、*ガイド用ワイヤの敷設と接続 19* ページの指示に従って設置されていることを確認してください。

[Test（テスト）] 機能を使用すると、ロボット芝刈機は選択した経路幅で定義されるワイヤーからの最大距離を移動します。

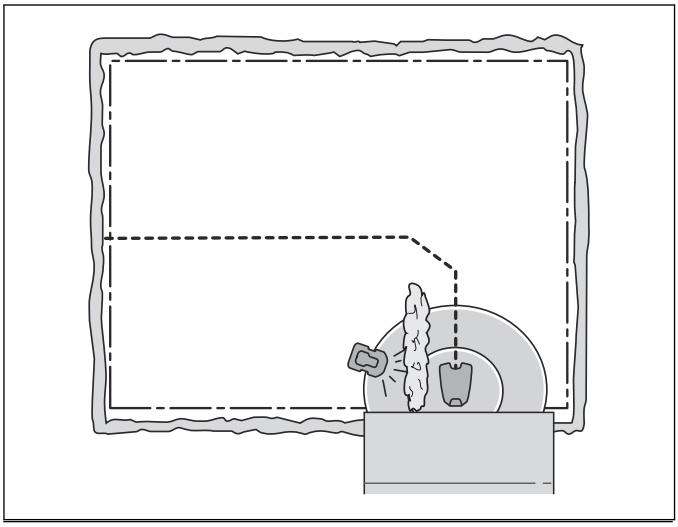
3.17.2.9 [Boundary（境界）] > [More（もっと）] > [Reset（リセット）]

各方法の特定の設定の*境界*を、工場設定にリセットできます。

1. リセットするには、**左矢印および右矢印キー**を使用して方法を選択して、**[OK]** を選択します。
2. *[More（もっと）]*、*[Reset（リセット）]* を選択して、**[OK]** を押します。

3.17.2.10 チャージステーションの範囲

まれに、チャージステーションの範囲を減らす場合があります。これは、ロボット芝刈機がチャージステーションの信号と通信しているにもかかわらず、チャージステーションとのドッキングを妨げる低木や壁の近くにチャージステーションが設置されている場合などに必要です。このような場合は、通常、チャージステーションを移動するのが適切ですが、これが可能でない場合は、チャージステーションの範囲を減らすことができます。チャージステーションの範囲には次の 3 つの異なる間隔があります。*[Max（最大）]*、*[Mid（中）]*、*[Min（最小）]*。工場設定は *[Max（最大）]* です。



注記： チャージステーションの範囲は例外的なケースを除き、減少してはいけません。通常は、作業エリアの適切な場所にチャージステーションを移動するのが望ましいです。

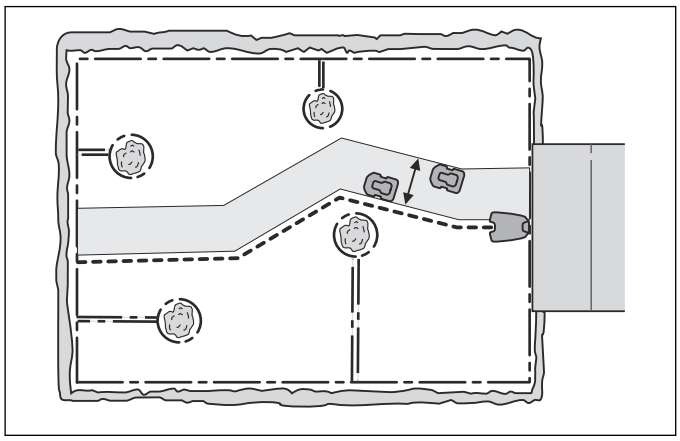
3.17.3 Advanced（詳細）

[Advanced（詳細）] 見出しの下には、ロボット芝刈機の動作に関連するさらなる設定が含まれます。このメニューの設定は、複雑な庭など、芝刈機の追加のコントロールが必要な場合のみ必要です。工場出荷時の設定は、ほとんどの作業エリアに適合するように選択されています。

Advanced（詳細） —
- *Corridor width*（経路幅）
- *Exit angles*（出口角度）
- *Reversing distance*（後退距離）
- *Drive past wire*（ワイヤーを通過）

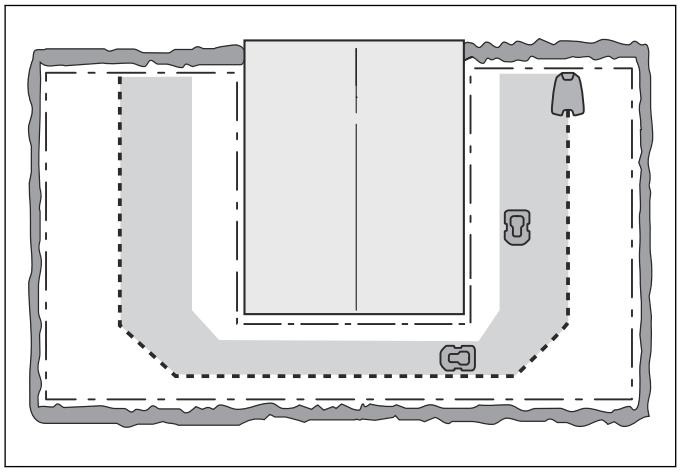
3.17.3.1 Corridor width（経路幅）

コリドー幅は、ロボット芝刈機がチャージステーションとの間を移動するときに、ガイドワイヤー／境界ワイヤーから離れることができる距離です。ロボット芝刈機が使用するワイヤー脇のエリアを、経路と呼びます。



ワイヤーからの距離を変えて運転する目的は、わだちが形成されるリスクを減らすことです。そのため、作業エリアのサイズで許容される最大幅の経路を選択することをお勧めします。

ロボット芝刈機は、ガイドワイヤーに追従しているときに作業エリアのサイズに応じて、経路幅を調整します。内蔵の自動メカニズムにより、ロボット芝刈機は作業エリア内における位置に応じて、ワイヤからの距離を変えることができます。例えば、狭い経路では経路幅を自動的に小さくします。



多くの作業エリアで工場出荷時の設定を使用できます。つまり、ロボット芝刈機自体が、内蔵の機能を使用して可能な限り最も広いコリドーで動作します。境界ループを使用して隔離できない障害物の近くにガイドワイヤーが配置されている場合など、より複雑な庭では、以下で説明している複数の手動設定を実行することにより、運転中の安全性を向上できます。

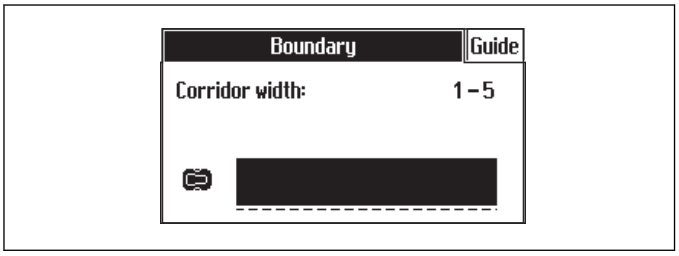
3.17.3.2 Corridor width（通路幅）>Boundary（境界線）

境界経路幅は 1～9 の間隔で指定されます。間隔の最初の数字で境界ループへの最短距離を指定し、2 番目の数字で最長の距離を指定します。

ロボット芝刈機が境界ループから維持する距離は、作業エリアのレイアウトに応じて異なります。

数値キーを使用して、必要な間隔を設定します。

工場出荷時の設定は 3～6 です。



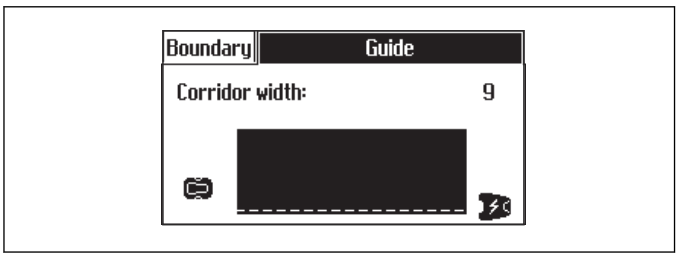
3.17.3.3 Corridor width（コリドー幅）> Guide（ガイド）

ガイドの経路幅は自動的に調整されます。ごくまれに手動で設定を入力する必要があります。ガイドの経路幅は *0* から *9* の間に設定できます。

値に *0* を指定した場合、ロボット芝刈機はガイドワイヤーの中央をまたいで走行します。

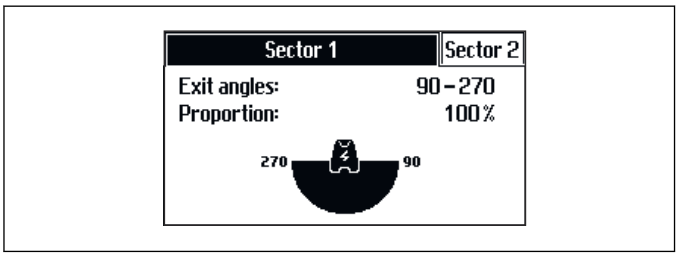
矢印キーを使用して、必要な値を指定します。

工場設定は *9* です。



3.17.3.4 Exit angles（出口角度）

通常、ロボット芝刈機は 90°～270° の範囲で出口セクターの方向にチャージステーションから離れます。出口角度を変更することにより、チャージステーションが経路内にある場合に、ロボット芝刈機は最大の作業エリアに容易に到達できます。



3.17.3.5 Exit angles（終了角度）> Sectors（セクター）

ロボット芝刈機は、1 つまたは 2 つの出口セクターに対して設定できます。例えば、チャージステーションを経路に配置する場合、70°～110° および 250°～290° の 2 つの出口角度を使用できます。

2 つの出口角度を使用する場合、ロボット芝刈機が *セクター 1* のチャージステーションを離れる頻度も指定する必要があります。これは、*[Proportion（比例）]* 機能を使用して、割合を指定することで実行します。

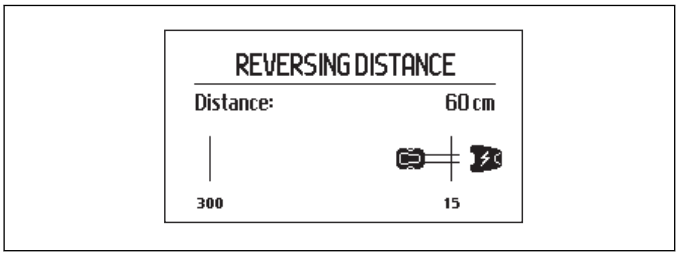
例えば、割合が 75 %の場合、ロボット芝刈機が *セクター 1* のチャージステーションから離れる回数が全体の 75 %で、*セクター 2* のチャージステーションから離れる回数が全体の 25 %であることを意味します。

数値キーを使用してセクターの必要な角度を度単位で指定して、割合として比率を指定します。

3.17.3.6 Reversing distance（後退距離）

この機能では、ロボット芝刈機が芝刈りを開始する前にチャージステーションから後退する必要がある距離を制御できます。これは、チャージステーションがベランダの下や別のスペースが限られたエリアにある場合などに役立つ機能です。

数値キーを使用して、必要な後退距離をセンチメートル単位で指定します。工場設定は 60 cm です。

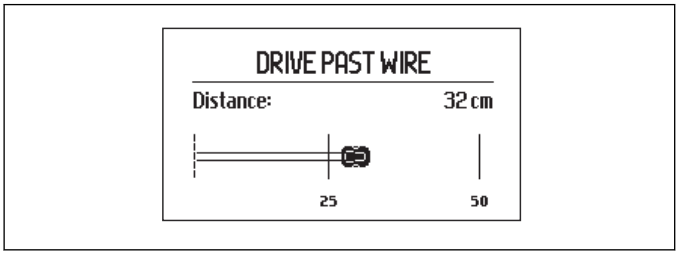


3.17.3.7 Drive past wire（ワイヤーを通過）

ロボット芝刈機の前部は、旋回する前に必ず特定の距離だけ境界ワイヤーを通過します。デフォルトの距離は 32 cm ですが、必要に応じて変更できます。25～50 の数値を選択できます。

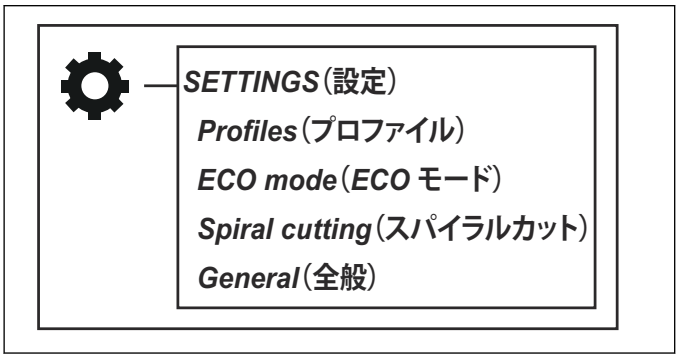
指定されている距離は近似値であり、ガイドラインとして扱う必要があることに注意してください。ロボット芝刈機が境界ワイヤーを通過できる実際の距離は異なります。

ロボット芝刈機が境界ワイヤーを通過できる距離をセンチメートル単位で指定し、[OK] を押します。



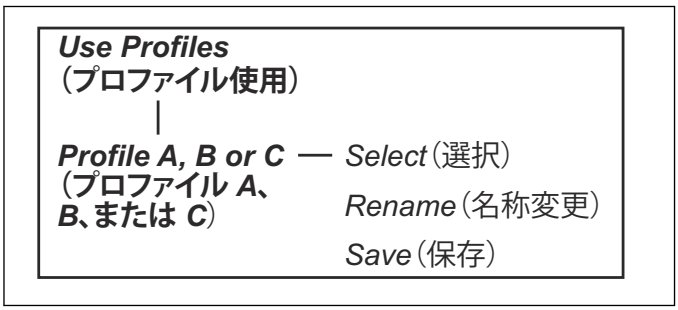
3.18 Settings（設定）

このセクションでは、ロボット芝刈機の一般設定の変更を実行できます。



3.18.1 Profiles（プロファイル）

[Profiles（プロファイル）] 機能を使用して、さまざまなユーザー設定を保存できます。最大 3 種類のプロファイルを保存できます。芝刈機とチャージステーションの間のユニークな接続がプロファイルに保存されます。これは、設定を簡単に保存して、例えばロボット芝刈機を別の庭で使用する場合に、再利用できることを意味します。こうすることで、最大 3 つのチャージステーションを同じロボット芝刈機に接続できます。



3.18.1.1 設定のプロファイルへの保存

最初に、プロファイルに保存する芝刈機の設定を作ります。

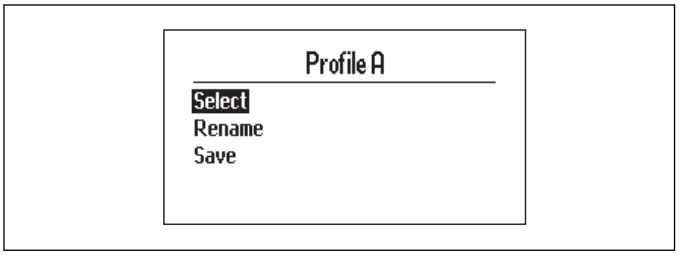
1. *[Use Profiles（プロファイル使用）]* を選択して［OK］を押します。
2. 保存するプロファイルを選択して、カーソルを上下**矢印キー**で移動し、［OK］を押します。
3. *[Save（保存）]* を選択して［OK］を押して、それから**左矢印**キーを押して、［OK］を押します。これですべてのユーザー設定が、選択されたプロファイルに保存されます。

作成したプロファイルが保存されない場合は、*記号がプロファイル名の横に表示されます。

3.18.1.2 プロファイルの使用

プロファイルを有効にして使用し、保存した設定を使用するには、次の操作を行う必要があります。

1. 有効にするプロファイルを選択して、［OK］を押します。
2. *[Select（選択）]* を選択して［OK］を押します。



これで、ロボット芝刈機がプロファイルに保存された設定を使用できます。

3.18.1.3 プロファイルの名前の変更

プロファイルの名前を変更して、各プロファイルにどの設定が保存されているか簡単に記憶できます。

1. 変更するプロファイル名を選択して、［OK］を押します。
2. *[Rename（名称変更）]* を選択して［OK］を押します。
3. **矢印キー**でカーソルを移動して、［OK］を押します。［Back（戻る）］を押して新しい名前を保存します。

プロファイル名がメニュー *[Settings（設定）]* > *[Profile（プロファイル）]* に表示されます。選択したプロファイル名もスタート画面に表示されます。

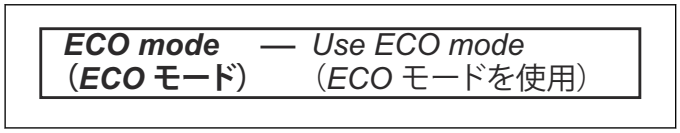
3.18.1.4 新しいチャージステーションをロボット芝刈機に接続するには

1. 最初に元々使用していたチャージステーションを使用するプロファイルを保存します。
2. 次に、芝刈機に接続する新しいチャージステーションで、芝刈機を設定します。
3. *[New loop signal（新規ループ信号）]* を選択します。*Advanced（詳細）25 ページ*
4. 新しいチャージステーションのプロファイルを保存します。

ロボット芝刈機を純正のチャージステーションで使用するには、最初のプロファイルを選択する必要があります。新しいチャージステーションでロボット芝刈機を使用するには、そのプロファイルを選択する必要があります。

3.18.2 ECO mode（ECO モード）

この機能は、ロボット芝刈機が芝刈りをしていないとき、つまり、芝刈機を充電していたり、タイマー設定のために芝刈りができなかったりするときに、境界ループ、ガイドワイヤーおよびチャージステーションの信号を自動的にオフにします。



ECO モードは、特定のヒアリングループまたはガレージのドアなど、ロボット芝刈機と互換性のない、他の無線装置があるときの使用に適しています。

ECO モードが有効な場合、チャージステーションのインジケータランプが緑色で点滅します。 *ECO* モードでは、ロボット芝刈機はチャージステーション内でのみ始動でき、作業エリアでは始動できません。

ECO モードでは、チャージステーションからロボット芝刈機を取り外すときに、常に［STOP（停止）］ボタンを押すことが非常に重要です。他の方法でロボット芝刈機を始動することはできません。最初に［STOP（停止）］ボタンを押さずに、誤って芝刈機を取り外した場合は、芝刈機をチャージステーションに戻してから、［STOP（停止）］ボタンを押す必要があります。その後でのみ、ロボット芝刈機を作業エリアで始動できます。

ECO モードを選択し、［OK］を押して *ECO* モードを有効にします。

注記： ロボット芝刈機を充電ステーションから取り外す前に、必ず、**STOP（停止）**ボタンを押します。そうしないと、*ECO* モードでは、ロボット芝刈機が作業エリアの内部で始動しません。

3.18.3 Spiral cutting（スパイラルカッティング）

芝が平均より長いと検知した場所に入ると、ロボット芝刈機は移動パターンを変えることができます。この場

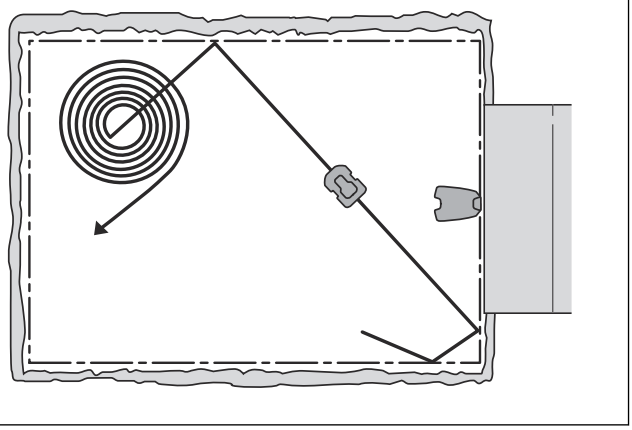
合、芝が長いエリアをより速くカットするために、スパイラルパターンで芝を刈ることができます。

Use Spiral cutting
（スパイラルカッティングの使用）
|
Intensity
（強度） — *Low-*（低-）
Low（低）
Mid（中）
High（高）
High+（高+）

スパイラルカッティングは、デフォルト設定では有効です。無効にするにはこのボックスのチェックを外します。

スパイラルカットを開始する必要がある芝の平均の高さとの差を設定するため、強度レベルを調節できます。*［Low-（低 -）］*／*［Low（低）］*感度にすると、スパイラルカットを行う頻度が低下します。*［High（高）］*／*［High +（高 +）］*感度にすると、スパイラルカットを行う頻度が増加します。

急斜面での芝の摩耗リスクを最小限に抑えるために、勾配が約 15 %以上の急斜面ではスパイラルカットは始動しません。



3.18.4 General（全般）

言語と時刻を設定します。あるいはユーザー設定を工場出荷時のデフォルトにリセットします。

General
（全般） — *Time & date*（時刻 & 日付）
Language（言語）
Country（国）
Reset all user settings
（全ユーザー設定リセット）
About（情報）

3.18.4.1 Time & Date（時刻 & 日付）

この機能を使用して、現在の時刻と日付および必要な形式を設定できます。

Time & Date
（時刻 & 日付） — *Set time*（時刻を設定）
Set date（日付を設定）
Time format（時間形式）
Date format（日付形式）

- ***Set time（時刻設定）：***正しい時刻を入力して、［OK］を押して終了します。
- ***Set date（日付設定）：***正しい日付を入力し、［OK］を押して終了します。
- ***Time format（時間形式）：***必要な時間形式にカーソルを合わせます。12h 24h（12 時間／24 時間）。［OK］を押して終了します。
- ***Date format（日付形式）：***必要な日付形式にカーソルを合わせます。

  YYYY-MM-DD（年-月-日）

  MM-DD-YYYY（月-日-年）

  DD-MM-YYYY（日-月-年）

  ［OK］を押して終了します。

3.18.4.2 Language（言語）

この機能で言語を設定します。

言語を選択するには：必要な言語にカーソルを合わせて［OK］を押します。

3.18.4.3 Country（国）

この機能を使用して、ロボット芝刈機が作業する国を選択できます。

必要な国にカーソルを合わせて［OK］を押します。

3.18.4.4 Reset all user settings（全ユーザー設定リセット）

この機能を使用すると、ロボット芝刈り機を工場設定にリセットします。

ただし、次の設定は変更されません。

- Security level（セキュリティレベル）
- PIN code（PIN コード）
- Loop signal（ループ信号）
- Messages（メッセージ）
- Date & Time（日付&時間）
- Language（言語）
- Country（国）

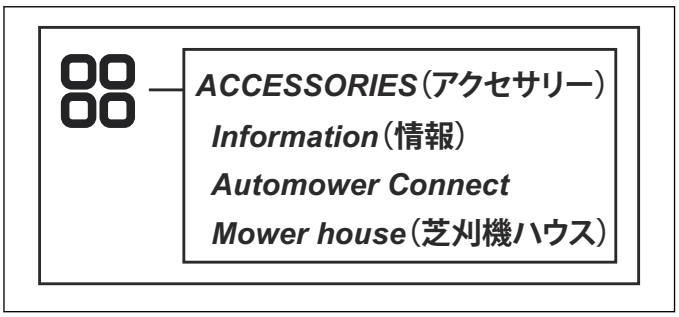
1. メニューで*［Reset all user settings（全ユーザー設定リセット）］*を選択して［OK］を押します。
2. ［OK］を押して確認します。

3.18.4.5 About（情報）

*［About（情報）］*メニューには、ロボット芝刈機の製造番号とソフトウェアバージョンに関するさまざまな情報が表示されます。

3.19 アクセサリー

芝刈機に取り付けられているアクセサリーの設定は、このメニューで行うことができます。

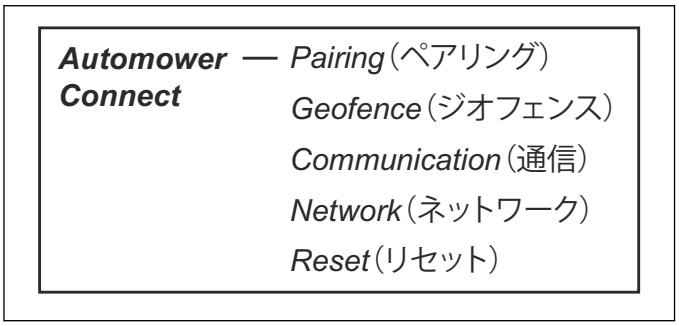


3.19.1 Information（情報）

このメニューでは、芝刈機に取り付けられているアクセサリーを扱います。購入可能なアクセサリーの詳細は、Husqvarna 販売店までお問い合わせください。

3.19.2 Automower Connect

Automower Connect は、Automower 310/315 のアクセサリーとして使用できます。

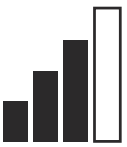


Automower Connect により芝刈機のメニューシステムがスマートフォンに表示され、リモートで芝刈機の設定を簡単に読み込んで変更できます。このスマートフォンのモバイルアプリケーションを使用して、Automower の現在の状況を受信し、どこからでもロボット芝刈機にコマンドを送信できます。盗難に遭うと、ユーザーに警報を発信し、芝刈機の位置を追跡できます。

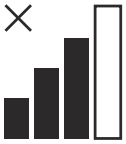
AppStore または GooglePlay から、Automower Connect アプリをダウンロードします。アプリをダウンロードしたら、電子メールアドレスとパスワードを入力して Automower Connect アカウントを作成します。指定した電子メールアドレスに確認の電子メールが送られてきます。電子メールに示される手順に従って、24 時間以内にアカウントを認証します。24 時間以内に認証しなかった場合、アカウントをもう一度作成する必要があります。

3.19.2.1 ロボット芝刈機の状況アイコン

Automower® Connect を有効にしておくと、ロボット芝刈機のアイドリング画面に新しいアイコンが表示されます。



バーは、GPRS 受信の信号強度を示します。



バーの横の *X* はインターネットサーバとの接続に問題があることを示します。

SIM 記号は、SIM カードまたはモジュールに問題があることを示します。SIM カードが 2G データ通信に対応しているか、カードの金額が十分か（プリペイド SIM カードの場合）、APN 設定が正しいかを確認してください。

3.19.2.2 メインメニュー

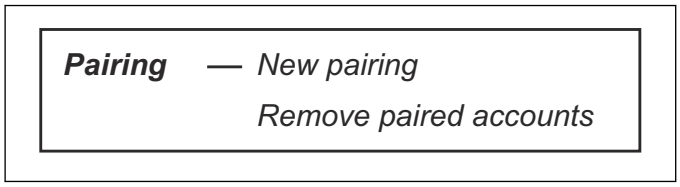
Automower Connect のメインメニューは次のもので構成されます。

- *Status（状況）*：ロボット芝刈機の詳細な状況が表示され、ユーザーはコマンドをロボット芝刈機に送信できます。
- *GeoFence（ジオフェンス）*：地図上のハウスピンは、ロボット芝刈機の開始点を示します。ハウスピンを囲む円は、ジオフェンス半径を示します。地図上の 2 つ目のハウスピンは、ロボット芝刈機の実際の位置を示します。この機能を使って、盗難の場合などに、ロボット芝刈機の動きを追跡できます。ピンをクリックすると、ロボット芝刈機の座標が表示されます。
- *Settings（設定）*：セキュリティ設定を除き、芝刈機メニューのすべての設定を表示して変更できます。

3.19.2.3 My mowers（登録した芝刈機）

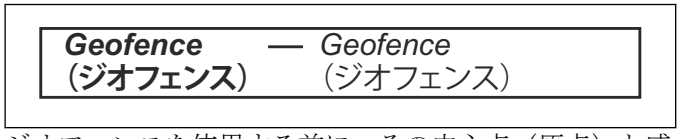
[My mowers（登録した芝刈機）] を選択すると、アカウントに結び付けられているすべてのロボット芝刈機を管理できます。また、新しいロボット芝刈機を追加することもできます。

3.19.2.4 Pairing（ペアリング）



アプリでアカウントが作成されると、ロボット芝刈機とスマートフォンをペアリングできます。アプリに指示が表示されたら、*[Accessories（アクセサリー）]* > *[Automower Connect]*（芝刈機 PIN コードが必要）> *[Pairing（ペアリング）]* > *[New pairing（新規ペアリング）]* 機能を選択したときにロボット芝刈機のディスプレイに表示される 6 桁のコードを入力します。また、芝刈機の名前もアプリに入力します。

3.19.2.5 GeoFence（ジオフェンス）



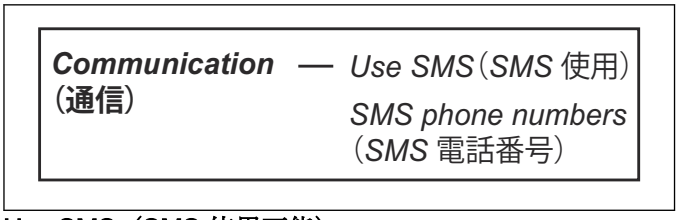
ジオフェンスを使用する前に、その中心点（原点）と感度を設定する必要があります。設定は、芝刈機メニューのみで実行できます。

芝刈機を庭の中央に配置します。*[Accessories（アクセサリー）]* > *[Automower Connect]*（ロボット芝刈機の PIN コードが必要）> *[GeoFence（ジオフェンス）]* を

選択します。*[Activate GeoFence（ジオフェンスの有効化）]* を選択し、[OK] を押して、この機能を有効にします。次に、*[New center point（新規センターポイント）]* を選択してジオフェンスの原点を設定します。ジオフェンスの感度は庭に合わせて変更できます。[Sensitivity（感度）] は、*[Low（低）]*、*[Medium（中）]*、または *[High（高）]* に設定できます。感度が高いほど、アラームが作動しやすくなります。アラームがすぐに作動してしまう場合、ジオフェンス感度の設定を低くしてください。

冬期の間など、ロボット芝刈機を長期間保管するときは、メインスイッチをオフにすることをお勧めします。ジオフェンス機能を有効にしておくと、ロボット芝刈機をオフにするためには PIN コードが必要です。メインスイッチをオフにした後、Connect 機能は 12 時間有効なままです。その後、ロボット芝刈機との通信ができなくなり、ジオフェンス機能が無効になります。

3.19.2.6 Communication（通信）

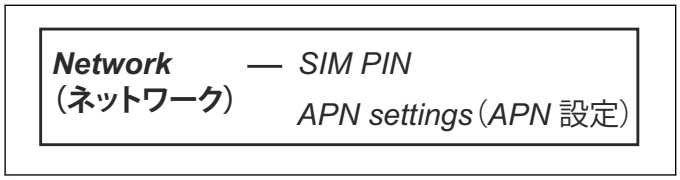


Use SMS（SMS 使用可能）
SMS 機能を使用するには、この機能を芝刈機メニューで有効にする必要があります。*[Accessories（アクセサリー）]* > *[Automower Connect]*（ロボット芝刈機の PIN コードが必要）> *[Communication（通信）]* > *[Use SMS（SMS 使用可能）]* を選択します。

SMS phone numbers（SMS 電話番号）
SMS からの通信を許可する携帯電話番号を SMS 電話番号リストに入力する必要があります。番号は国コードを頭に付けて入力してください（例、(+)46701234567）。[Test-SMS（SMS テスト）] 機能を使って、指定した電話番号を確認します。リストのすべての電話番号にテキストが送信されます。リストには、3 つまでの電話番号を含めることができます。

SMS 機能を有効にすると、芝刈機がジオフェンスの外で検知された場合、リスト内の電話番号すべてに SMS が送信されます。SMS をロボット芝刈機に送信することにより、ロボット芝刈機から一部の情報を取得できます。コマンド「GET GPS INFO」を含む SMS を芝刈機に送信すると、芝刈機の位置、ジオフェンスの原点、半径および GPS 信号強度に関する情報が得られます。送信者の電話をロボット芝刈機で指定する必要があるので注意してください。月当たり最大 10 の SMS を芝刈機から送信できます。

3.19.2.7 Network（ネットワーク）



SIM PIN
このメニューは、非 Husqvarna SIM を使用する場合のみ適用されます。

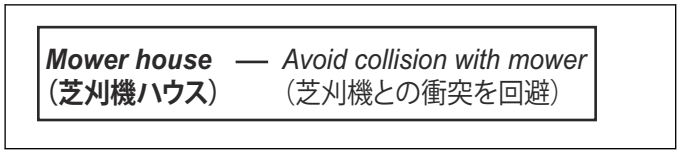
APN 設定
モバイルネットワークを使用してデータを使用、送信できるようにするには、ロボット芝刈機で APN 設定を指定する必要があります。Husqvarna SIM の設定はデフォルトです。

3.19.2.8 リセット

[Reset（リセット）] 機能を選択する場合、*[Proceed with reset of Automower Connect settings（Automower Connect 設定をリセットして続行する）]* を確定する必要があります。

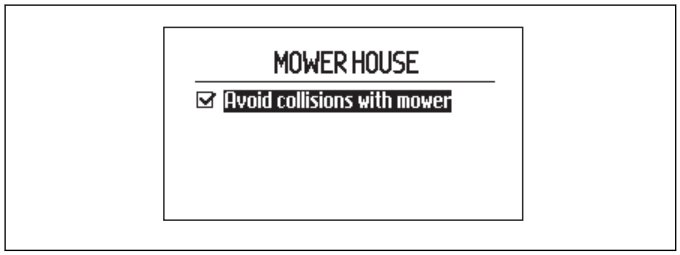
3.19.3 Mower house（芝刈機ハウス）

この機能は、芝刈機ハウスの設定を処理します。

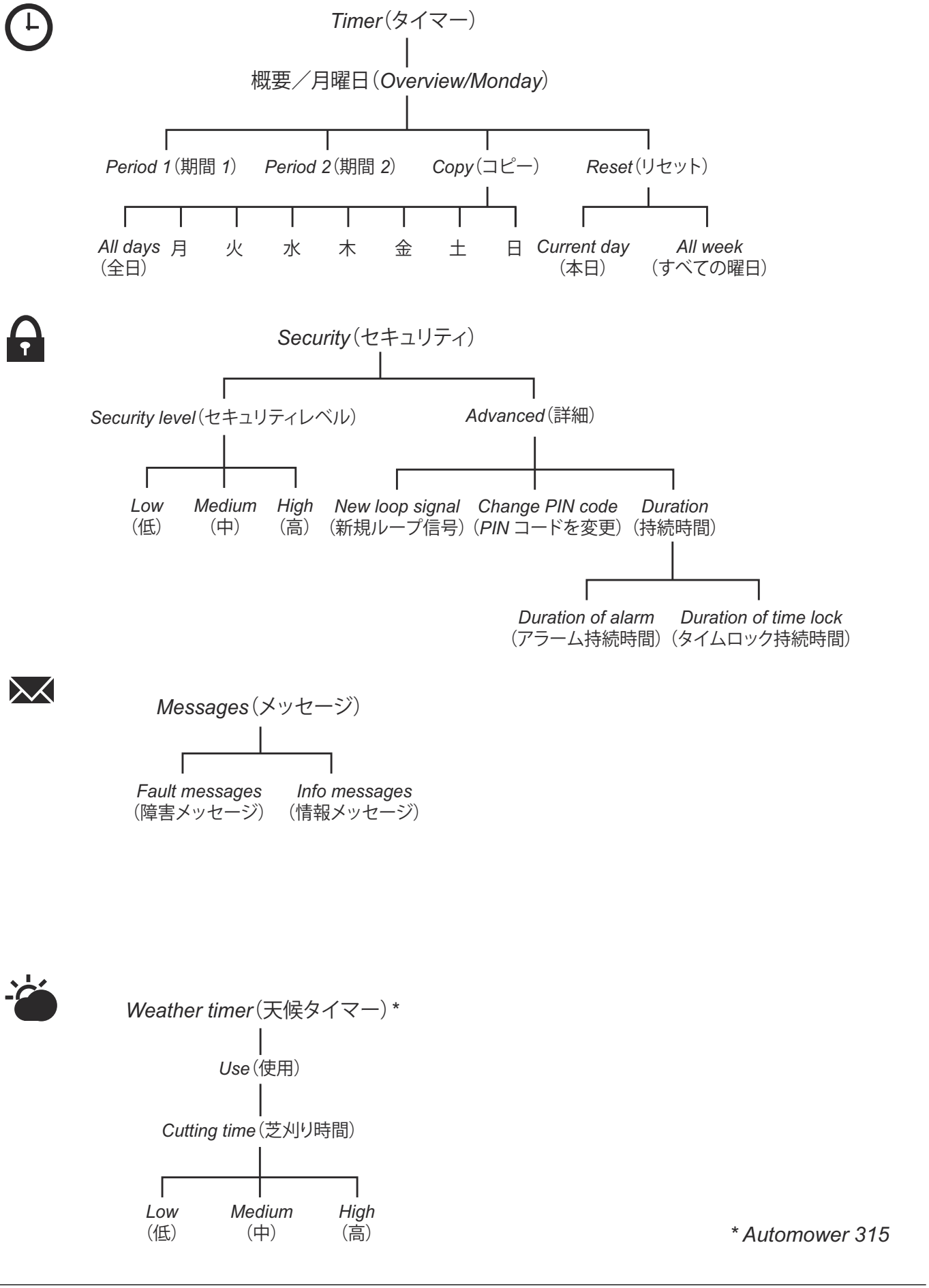


3.19.3.1 Avoid collisions with mower house（芝刈機ハウスとの衝突を回避）

このオプションを選択した場合は、芝刈機とハウスの摩耗が減りますが、チャージステーション周囲で芝を刈り取らない部分が広くなります。

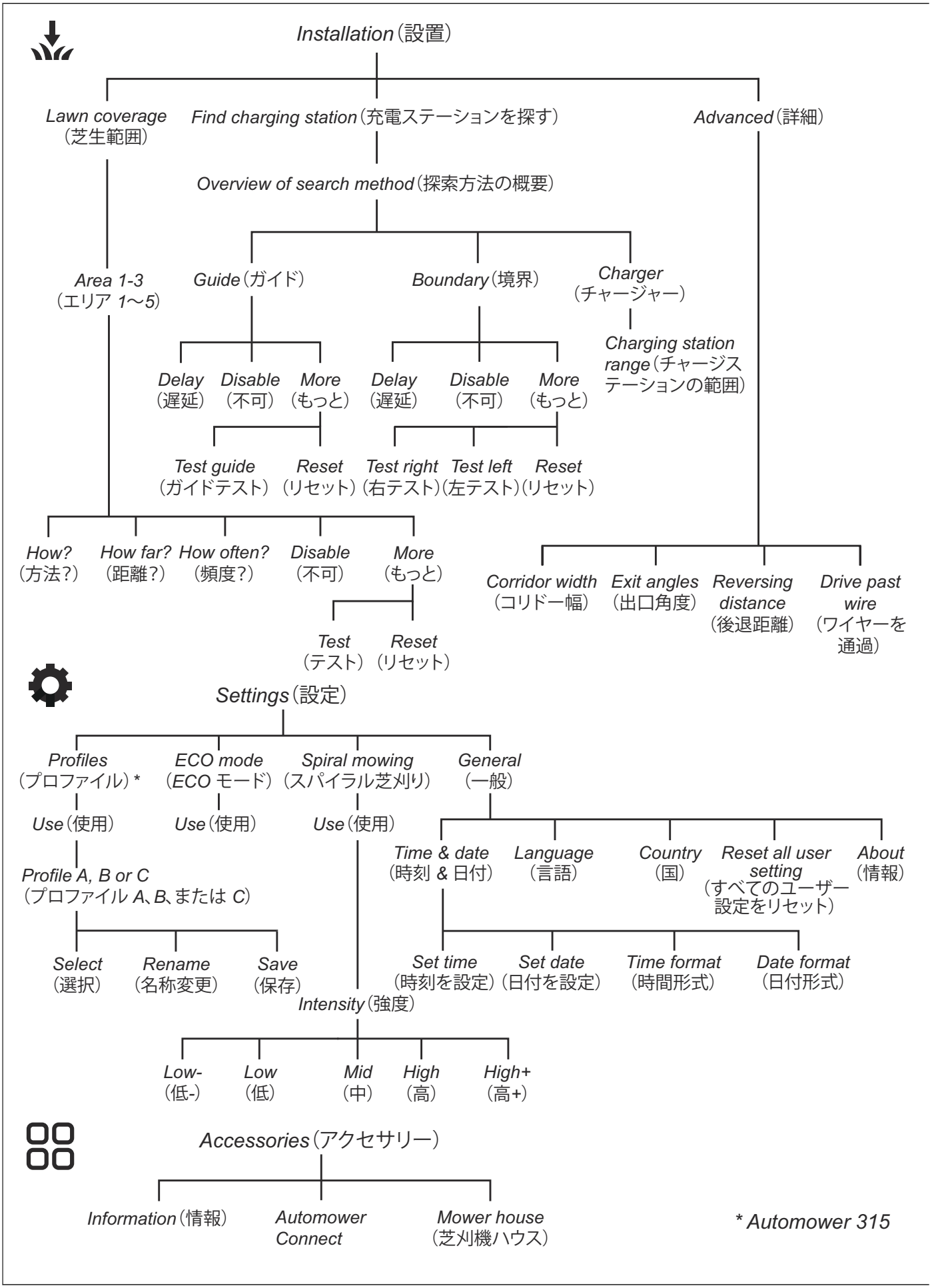


3.20 メニュー構造の概要



** Automower 315*

3.21 メニュー構造の概要



3.22 庭のレイアウトの例

ロボット芝刈機の動作は、設定に応じた範囲で制御できます。芝の形状に応じてロボット芝刈機の設定を調整することで、ロボット芝刈機が頻繁に庭のすべての部分をカバーできるようにします。これにより、最適な刈り取り結果を得ることができます。

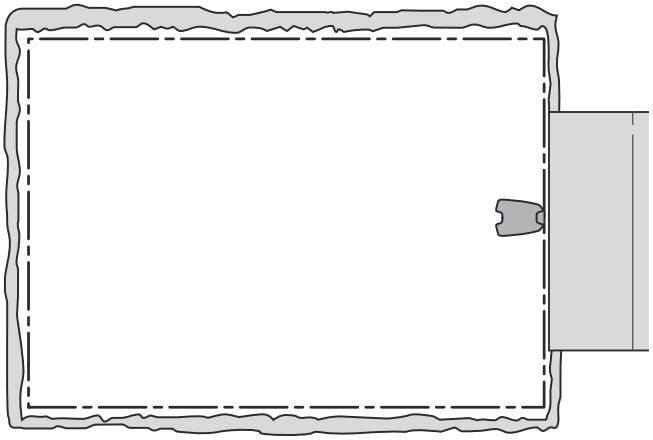
庭の形状が異なれば、異なる設定が必要になります。以下のページでは、多数の形状の例を提案と設定付きで説明します。

以下の例の推奨するタイマー設定は、特に記載のない限り、Automower 310/315 に適用されます。

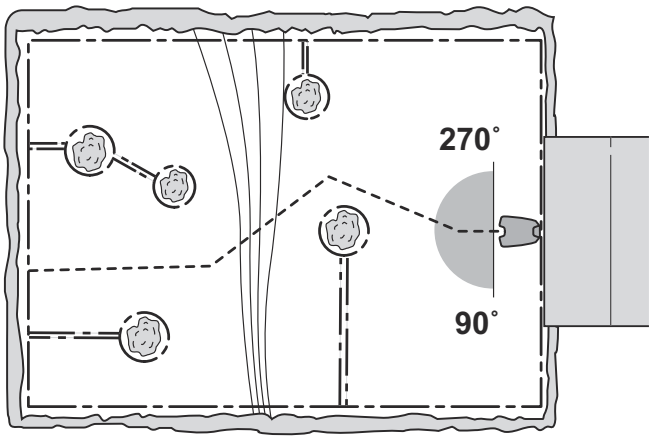
さらに多くの設置に関するヘルプが、www.husqvarna.com に紹介されています。詳細情報やビデオについては、国を選択してサポートページに移動してください。

注記： ロボット芝刈機のデフォルト設定は、可能な限り多くの異なる庭で作業するために選択されています。特殊な設置条件が存在する場合のみ、この設定を変更する必要があります。

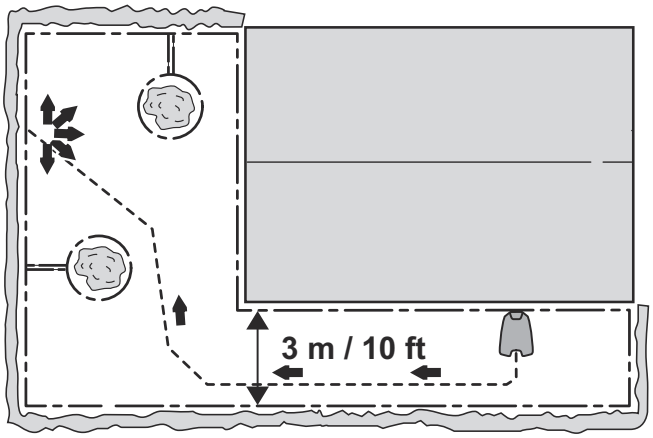
3.22.1 開けていて水平なエリア

Area（エリア）	**150 m²**	
Timer（タイマー）	Automower 310 08:00 - 14:00、月曜日、水曜日、金曜日	
	Automower 315 08:00 - 13:00、月曜日、水曜日、金曜日	
Lawn coverage（芝生範囲）	工場出荷時設定	
メモ	エリアはロボット芝刈機の最大能力よりも狭いため、芝が踏みつけられたように見えないよう、タイマーを使用してください。 エリアが開けており、複雑でないため、この設置ではガイドワイヤーは必要ありません。	

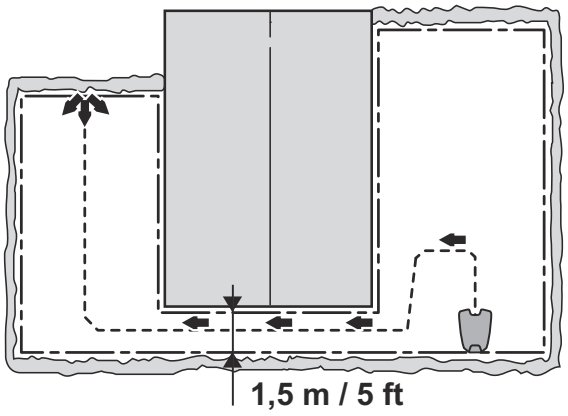
3.22.2 多数の丘と 35 %の傾斜

Area（エリア）	**500 m²**	
Timer（タイマー）	Automower 310 08:00 - 18:30、月曜日～日曜日	
	Automower 315 08:00 - 16:30、月曜日～日曜日	
Lawn coverage（芝生範囲）	工場出荷時設定	
充電ステーションを探す	工場出荷時設定	
メモ	作業エリアの低い部分に充電ステーションを設置します。急な斜面では、角度を付けてガイドワイヤーを設置します。ガイドワイヤーが、いくつか丘があり狭いエリアにチャージステーションを設置した *ガイド用ワイヤの敷設と接続 19 ページ*	

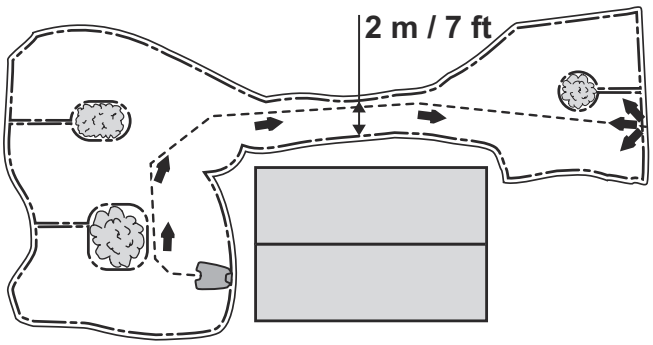
3.22.3 L 型の庭での推奨事項に従って敷設されていることを確認してください。

Area（エリア）	**800 m²**	
Timer（タイマー）	Automower 310 07:00 - 24:00、月曜日～日曜日	
	Automower 315 08:00 - 22:00、月曜日～日曜日	
Lawn coverage（芝生範囲）	エリア 1： *手順* Guide（ガイド） *How far?（距離？）* X m *How often?（頻度？）* 40 %	
充電ステーションを探す	工場出荷時設定	
メモ	ほとんどの作業エリアは、チャージステーションからガイドワイヤーに沿ってロボット芝刈機が容易に到達できるため、作業エリアの最大部分に対応する値として、*ガイドの［Lawn coverage（芝生範囲）］*（[How often?（頻度？）]）を指定する必要があります。ガイドワイヤーが *ガイド用ワイヤの敷設と接続 19* ページの推奨事項に従って敷設されていることを確認してください。	

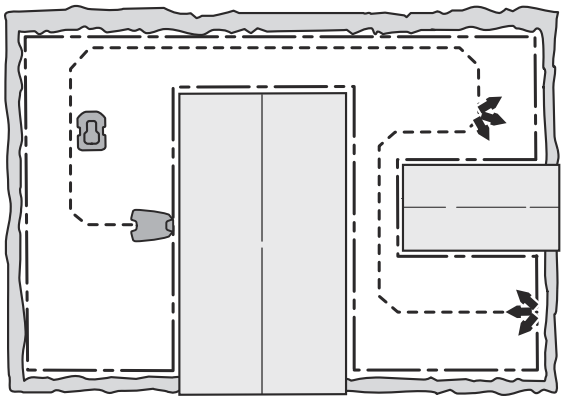
3.22.4 狭い経路に連結した U 字型の庭

Area（エリア）	**1 000 m²**	
Timer（タイマー）	Automower 310 06:00 - 24:00、月曜日～日曜日	
	Automower 315 07:00 - 24:00、月曜日～土曜日	
Lawn coverage（芝生範囲）	エリア 1： *手順* Guide（ガイド） *How far?（距離？）* X m *How often?（頻度？）* 40 %	
充電ステーションを探す	工場出荷時設定	
メモ	ロボット芝刈機が作業エリアの左側からチャージステーションの場所を簡単に特定できるように、狭い経路に沿ってガイドワイヤーを配置する必要があります。左側のエリアが全体の約半分であるため、40 %に *［Lawn coverage（芝生範囲）］*、*［How often?（頻度？）］* が選択されています。ガイドワイヤーが *ガイド用ワイヤの敷設と接続 19* ページの推奨事項に従って敷設されていることを確認してください。	

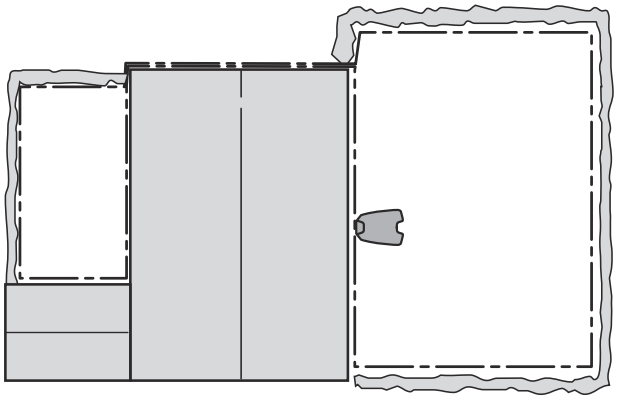
3.22.5 狭い経路および多数の丘を含む、非対称形の作業エリア。

Area（エリア）	**800 m²**	
Timer（タイマー）	Automower 310 07:00 - 24:00、月曜日～土曜日	
	Automower 315 08:00 - 22:00、月曜日～土曜日	
Lawn coverage（芝生範囲）	工場出荷時設定	
充電ステーションを探す	工場出荷時設定	
メモ	ロボット芝刈機が作業エリアの右側からチャージステーションの場所を簡単に特定できるように、狭い経路に沿ってガイドワイヤーを配置する必要があります。右側のエリアは作業エリアの小さい部分に過ぎないため、*[Lawn coverage（芝生範囲）]* の工場出荷時設定を使用できます。ガイドワイヤーが *ガイド用ワイヤの敷設と接続 19* ページの推奨事項に従って敷設されていることを確認してください。	

3.22.6 3 つの領域が 2 本の狭い経路で連結されています。

Area（エリア）	**800 m²**		
Timer（タイマー）：	Automower 310、： 07:00 - 24:00、月曜日～土曜日		
	Automower 315、、、： 08:00 - 22:00、月曜日～土曜日		
Lawn coverage（芝生範囲）	エリア 1： *手順* Guide（ガイド） *How far?（距離？）* X m *How often?（頻度？）* 25 %	エリア 2： *手順* Guide（ガイド） *How far?（距離？）* X m *How often?（頻度？）* 25 %	
メモ	作業エリアに、2 つの狭い経路でつながれた 3 つのエリアが含まれるので、作業エリア全体で刈り込み結果を均一にするために、*[Lawn coverage（芝生範囲）]* を使用して複数の領域を作成する必要があります。ガイドワイヤーが *ガイド用ワイヤの敷設と接続 19* ページの推奨事項に従って敷設されていることを確認してください。		

3.22.7 Secondary area（セカンダリエリア）

Area（エリア）	**500 + 100 m²**	
Timer（タイマー）	Automower 310： 08:00 - 20:30、月曜日、火曜日、木曜日、金曜日、土曜日	
	Automower 315： 08:00 - 18:30、月曜日、火曜日、木曜日、金曜日、土曜日	
Lawn coverage（芝生範囲）	工場出荷時設定	
充電ステーションを探す	工場出荷時設定	
メモ	セカンダリエリアは、水曜日と日曜日に *［セカンダリエリア（Secondary area）］* モードを使用して刈り込みます。 エリアが開けており、複雑でないため、この設置ではガイドワイヤーは必要ありません。	

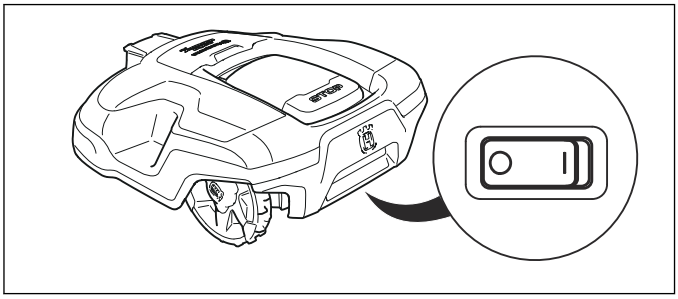
4 操作

4.1 メインスイッチ

警告： ロボット芝刈機を始動する前に、安全注意事項をよくお読みください。

警告： 回転しているブレードに手や足を近づけないでください。モーターが回転中は、本体の近くまたは下に手や足を近づけないでください。

警告： 人、特に子供やペットなどが伐採範囲にいるときは、ロボット芝刈機を使用しないでください。

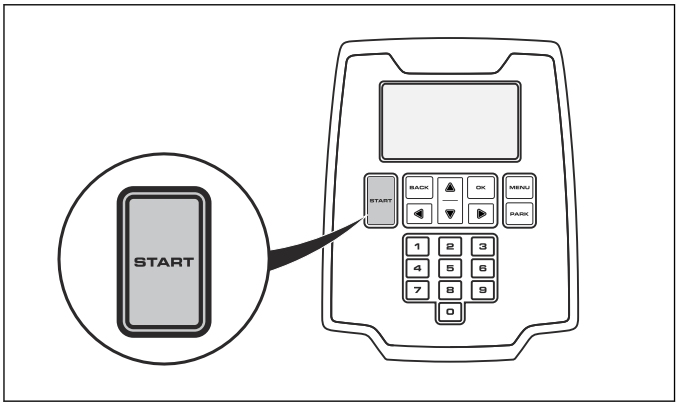


- メインスイッチを *[1]* の位置にして、ロボット芝刈機を始動します。
- ロボット芝刈機を使用しない場合、または作業、点検やメンテナンスを実行している場合は、メインスイッチを *[0]* の位置にします。

  メインスイッチを *[0]* の位置にすると、ロボット芝刈機のモーターは始動できません。

4.2 開始

1. **[STOP（停止）]** ボタンを押して、ハッチを開きます。
2. メインスイッチを *[1]* の位置にセットします。
3. PIN コードを入力します。
4. **[START（開始）]** ボタンを押します。



5. 必要な動作モードを選択します。*操作モード - 開始 42* ページを参照してください。
6. 10 秒以内にハッチを閉めます。

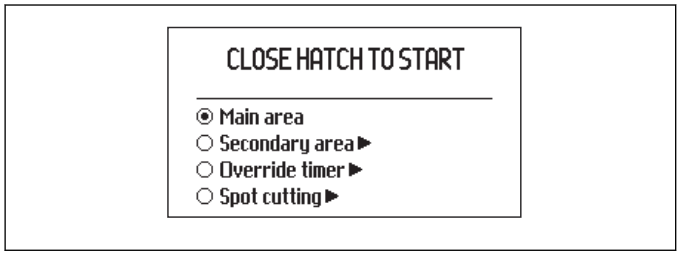
ロボット芝刈機をチャージステーションに駐車した場合、バッテリーが完全に充電され、タイマーで芝刈機の運転が許可されるように設定されている場合のみ、芝刈機はチャージステーションから離れます。

注記： ハッチを閉じて、ロボット芝刈機を始動する前に必ず **[START（スタート）]** ボタンを押してください。**[START（スタート）]** ボタンを押さないと通知音が鳴り、ロボット芝刈機は始動しません。ブレードディスクが始動する前に、2 秒間に 5 回の短いビープ音から成る警告音が聞こえます。

4.3 操作モード - 開始

[START（開始）] ボタンを押した場合、以下の操作を選択できます。

- Main area（メインエリア）
- Secondary area（セカンダリエリア）
- タイマーのオーバーライド
- スポットカット (Automower 315)



4.3.1 Main area（メインエリア）

[Main area（メインエリア）] は、ロボット芝刈機が芝刈りと充電を自動的に行う標準の操作モードです。

4.3.2 Secondary area（セカンダリエリア）

セカンダリエリアの芝を刈る場合、*[Secondary area（セカンダリエリア）]*設定を使用してください。*[Secondary area（セカンダリエリア）]* を選択すると、ロボット芝刈機はバッテリーが空になるまで芝刈りを続けます。

ロボット芝刈機を *[Secondary area（セカンダリエリア）]* モードで充電する場合、ロボット芝刈機は完全に充電され、50 cm 移動してから停止します。これは、ロボット芝刈機が充電され、芝刈りを開始する準備が整っていることを示します。

充電後にメイン作業エリアで芝刈りを行う必要がある場合は、ロボット芝刈機をチャージステーションに配置する前に、操作選択を *[Main area（メインエリア）]* に切り替えます。

4.3.3 タイマーのオーバーライド

[Override timer（タイマーのオーバーライド）] を選択すると、いつでも一時的に設定をオーバーライドできます。24 時間または 3 日間、タイマーをオーバーライドできます。

4.3.4 スポットカット (Automower 315)

スポットカットとは、ロボット芝刈機が開始したエリアの芝を刈るために渦巻きパターンで作業を行うことを意味します。この作業が完了すると、ロボット芝刈機は自

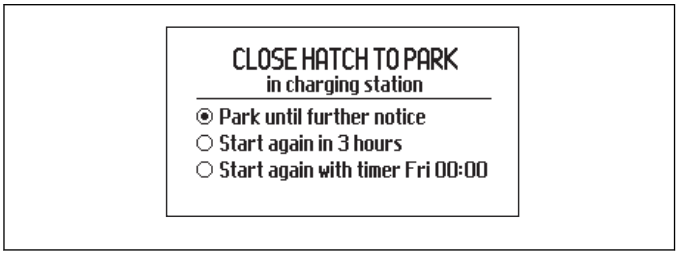
動的に *[Main area（メインエリア）]* または *[Secondary area（セカンダリエリア）]* に切り替わります。

この機能は、庭のその他の部分よりも芝刈りがあまり行われていないエリアで、すばやく芝刈りを行う場合に役立ちます。

[START（スタート）] ボタンで *[Spot Cutting（スポットカット）]* 機能を有効にします。**右矢印キー**を押して *[On Main area（メインエリア）]* または *[On Secondary area（セカンダリエリア）]* を選択することにより、ロボット芝刈機が芝刈りを終了してから作業を続ける方法を選択できます。

4.4 駐車操作モード

[PARK（駐車）] ボタンを押すと、以下の操作を選択できます。



4.4.1 Park until further notice（さらなる通知があるまで駐車）

ロボット芝刈機は、**[START（開始）]** ボタンを押して別の操作モードを選択するまで、チャージステーションで待機します。

4.4.2 Start again in 3 hours（3 時間後に再開）

ロボット芝刈機は、チャージステーションに 3 時間待機してから自動的に通常の作業に戻ります。この操作の選択は、一時的な散水や芝生でのゲームなど、操作を一時的に停止する必要がある場合に適しています。

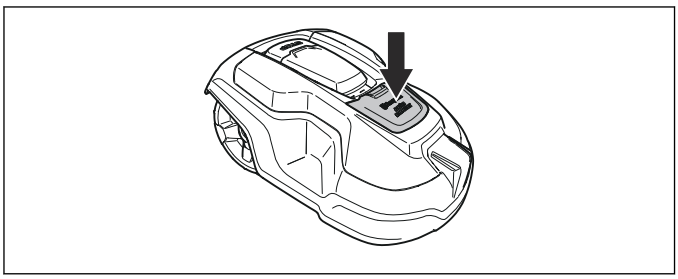
4.4.3 Start with next timer（次のタイマーで開始）

ロボット芝刈機は、次のタイマー設定で操作が許可されるまでチャージステーションに留まります。この操作の選択は、実行中の芝刈りサイクルをキャンセルして、ロボット芝刈機を翌日までチャージステーションに放置する場合に適しています。

4.5 停止

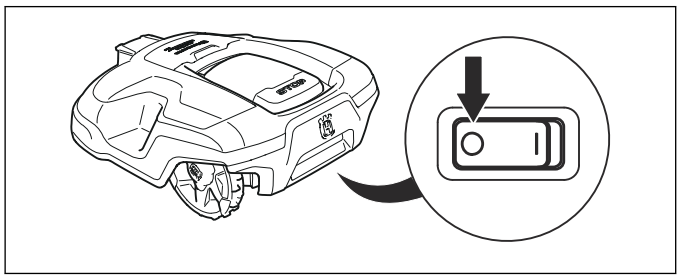
1. **[STOP（停止）]** ボタンを押します。

ロボット芝刈機が停止し、ブレードモーターが停止してハッチが開きます。



4.6 エンジンを停止する

1. **[STOP（停止）]** ボタンを押します。
2. メインスイッチを *[0]* の位置にセットします。



メンテナンスが必要な場合、またはロボット芝刈機を作業エリアの外に移動する必要がある場合は、必ずロボット芝刈機をオフにしてください。

4.7 タイマーとスタンバイ

芝を傷めないようにするには、タイマー機能を使用します（*Timer（タイマー）23* ページを参照）。

4.7.1 待機

ロボット芝刈機には、下のスタンバイ時間表のスタンバイ期間を組み込んでいます。スタンバイ期間では、例えば芝生に水をやったり、芝生で遊んだりすることができます。

型名	スタンバイ時間（時間／日）
Automower 310	最小 6
Automower 315	最小 2

4.7.2 タイマーを設定するには

タイマーを設定する際は、作業能力表の 1 時間および 1 日あたりのおよその面積をロボット芝刈機が芝刈りするものとして計算します。

型名	作業能力、1 時間および 1 日あたりの面積（m^2）
Automower 310	約 56
Automower 315	約 68

例えば、作業エリアが 800 m^2 の場合、Automower 310 は 1 日あたり 14 時間作動させる必要があります。これらの時間は概算であり、芝の品質、ブレードの鋭さ、バッテリーの充電状態などに依存します。

警告： 芝生上で回転しているブレードにより損傷を負う可能性がある子供、ペット、その他のものが存在する場合は、タイマーを使用して芝刈りを行わないでください。

タイマーの工場設定ではロボット芝刈機は毎日 24 時間休みなく動作します。ただし、ロボット芝刈機はスタンバイ期間中には動作しません。

4.7.3 例 1

この例で使用している時間は Automower 310 に対するものですが、その他のモデルでも同じです。

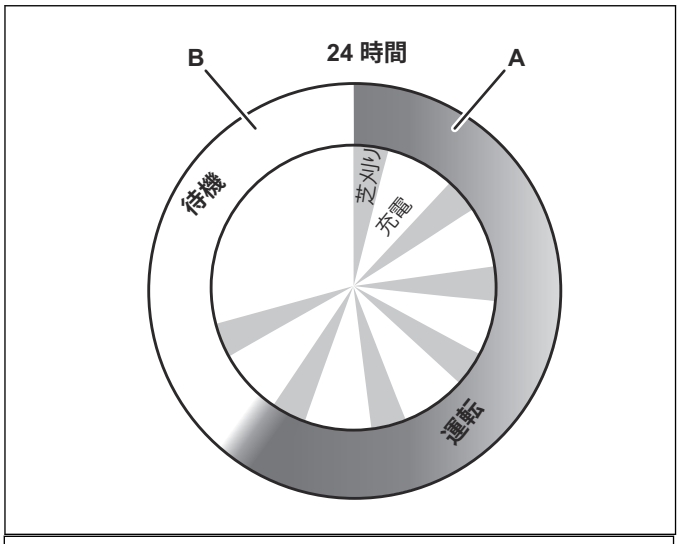
タイマー設定、*[Period 1（期間 1）]*：00:00 - 00:00

有効化期間（A）：00:00 - 18:00

工場設定では、ロボット芝刈機は 00:00 に芝生のカッティングを開始するように設定されています。ただし、ロ

ボット芝刈機は 18:00 にチャージステーションにドッキングし、00:00 に再びカッティングを開始するまで、スタンバイモードになります。

タイマー設定が 2 つの作業期間に分割されている場合、スタンバイ期間をいくつかの期間に分けることができます。ただし、最低スタンバイ期間の時間は、スタンバイ時間表に従う必要があります。



Automower 310	
動作、A = 最大時間	18
充電中／スタンバイ、B = 最小時間	6

4.7.4 例 2

この例で使用している時間は Automower 310 に対するものですが、基本的にその他のモデルでも同じです。

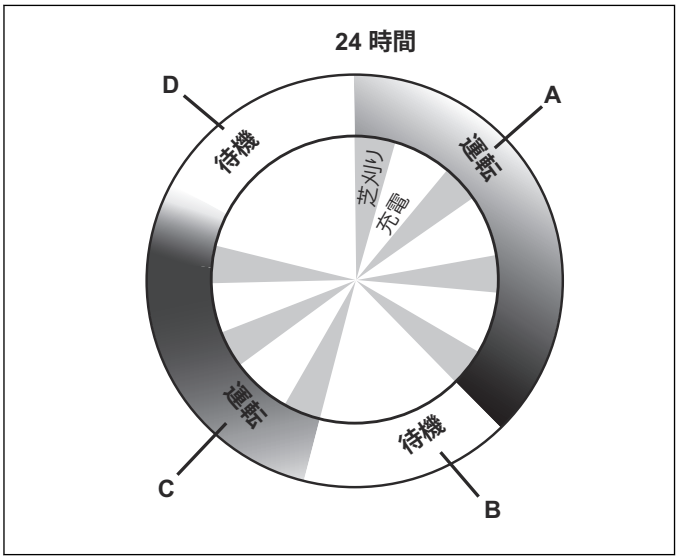
タイマー設定、*[Period 1（期間 1）]*（A）: 00:00 - 16:00

タイマー設定、*[Period 2（期間 2）]*（C）: 20:00 - 23:00

有効化期間（A）: 00:00 - 16:00

有効化期間（C）: 20:00 - 22:00

ロボット芝刈機は 00:00 から 16:00 まで動作します。ロボット芝刈機は 20:00 に動作を再開しますが、スタンバイモードにより 23:00 に停止し、00:00 に動作を再開します。



Automower 310	
動作、A + C = 最大時間	18
充電中／スタンバイ、B + D = 最小時間	6

4.8 放電したバッテリーの充電

Husqvarna のロボット芝刈機が新品の場合、または長期間保管されていた場合、バッテリーが放電するため、始動の前に充電する必要があります。

警告： ロボット芝刈機は、専用のチャージステーションを使用して充電してください。誤った使用は、感電、過熱またはバッテリーから腐食液が漏れ出る原因になる可能性があります。

電解液が漏れた場合は、水で洗い流し、目に入った場合は医師の診察を受けてください。

1. メインスイッチを *[1]* の位置にセットします。
2. ロボット芝刈機をチャージステーションに配置します。ハッチを開き、ロボット芝刈機を可能な限り奥までスライドさせて、ロボット芝刈機とチャージステーションの間で適切な接触を確保します。コンタクトストリップと充電ストリップの確認 *製品の概要 - 6 ページ*
3. 充電が進行中であることがディスプレイに表示されます。

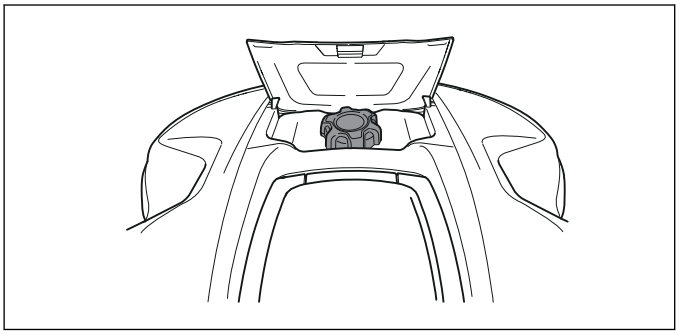
4.9 刈高の調整

刈高は、MIN（2 cm）から MAX（6 cm）まで変えることができます。

芝の背丈が高い場合は、ロボット芝刈機の刈高を MAX にして芝刈りを開始します。芝の背丈が低くなったら、刈高を徐々に下げることができます。

4.9.1 刈高を調整するには、次の手順に従います。

1. **[STOP（停止）]** ボタンを押して、ロボット芝刈機を停止します。
2. 刈高調整ハッチを開きます。



3. ノブを目的の位置まで回します。
   - 刈高を高くするには時計方向に回します。
   - 刈高を低くするには反時計方向に回します。
4. ハッチを閉じます。

注意： 新規設置後の最初の週は、刈高を MAX に設定してループワイヤーの損傷を回避する必要があります。その後は、希望の刈高に達するまで、刈高を毎週段階的に下げることができます。

5 メンテナンス

5.1 はじめに - メンテナンス

作動の信頼性を向上し、サービス寿命を長くするため、定期的にロボット芝刈機を点検、掃除し、必要に応じて摩耗した部品を交換します。すべてのメンテナンスと点検は、Husqvarna の指示に従って実行される必要があります。*保証条件 62 ページ*を参照してください。

ロボット芝刈機を初めて使用する場合、ブレードディスクとブレードは 1 週間に 1 回検査してください。この期間の摩耗の量が少ない場合は、検査間隔を延長できます。

ブレードディスクが簡単に回転することが重要です。ブレードの縁には、損傷があってはいけません。ブレードの寿命は次の条件で大幅に変化します。

- 作動時間および作業エリアのサイズ。
- 芝の種類と季節的成長。
- 土壌、砂、および肥料の使用。
- コーン、木から落ちた果物、玩具、工具、石、根などの存在。

良好な条件で使用される場合、通常の寿命は、3 から 6 週間です。ブレードの交換方法については、*ブレードの交換 45 ページ*を参照してください。

警告： 保護グローブを着用してください。

注記： 鈍ったブレードで作業すると、芝刈り結果が悪くなります。芝をきれいに刈れず、より多くのエネルギーが必要となり、ロボット芝刈機がそうした広いエリアを刈り取れなくなります。

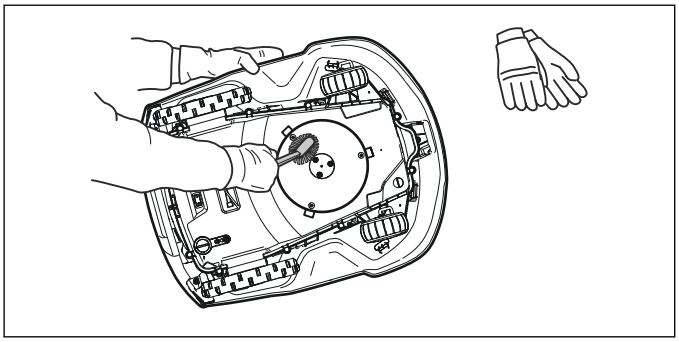
5.2 ロボット芝刈機の清掃

ロボット芝刈機を清潔に保つことは重要です。ロボット芝刈機に大量の芝が詰まると、斜面を上ることができなくなります。ブラシを使用して清掃することをお勧めします。

注意： 高圧洗浄機または流水を使用して、ロボット芝刈機を洗浄しないでください。清掃には、決して溶剤を使用しないでください。

5.2.1 シャーシおよびブレードディスク

1. メインスイッチを *[0]* の位置にセットします。
2. ロボット芝刈機を横倒しにします。
3. ディッシュブラシを使用して、ブレードディスクとシャーシを清掃します。同時に、ブレードディスクがフットガードと一緒に自由に回転することを確認します。また、ブレードが損傷しておらず、自由に回転することも確認します。長い芝の葉などの異物が入った場合は、ブレードディスクの動きが妨げられることがあります。わずかに制動効果が生じただけでも、エネルギー消費が増えて、最悪の場合、ロボット芝刈機が広い芝生を刈り取ることができなくなります。



5.2.2 シャーシ

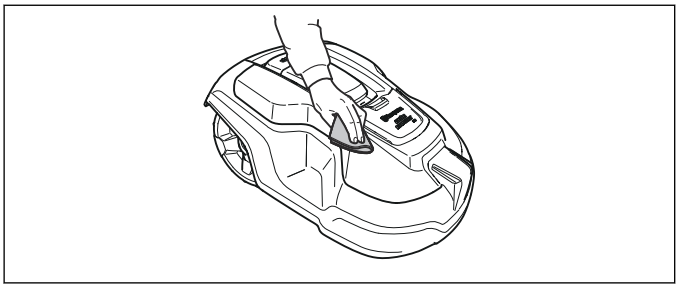
シャーシの下側を清掃します。ブラシを掛けるか、濡れた布で拭きます。

5.2.3 ホイール

フロントホイールとリヤホイールの周囲だけでなく、リヤホイールのブラケットも清掃します。ホイールに草があると、斜面での芝刈機の動作に影響する場合があります。

5.2.4 本体

濡れた、柔らかいスポンジまたは布を使用して、本体を清掃します。本体の汚れがひどい場合は、石けん液または洗浄液を使用する必要があります。



5.2.5 チャージステーション

チャージステーションは定期的に清掃して、草、葉、小枝などの異物がドッキングを妨害しないようにします。

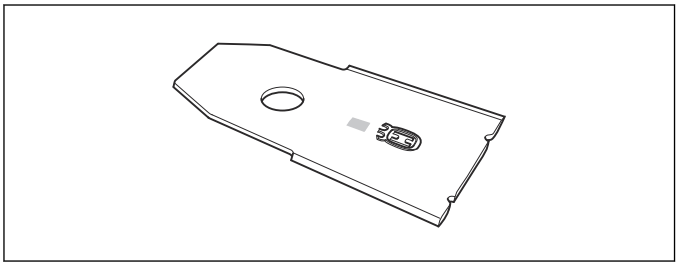
5.3 ブレードの交換

警告： 必ず正しいサイズのブレードとネジを使用してください。Husqvarna では、純正のブレードを使用する場合のみ安全を保証しています。ブレードだけを交換し、ネジを再利用した場合は、芝刈りやせん断中にネジが摩耗することがあります。その場合、ブレードが本体の下から飛び出して、周囲の人が重傷を負うことがあります。

安全上の理由により、摩耗または破損した部品は取り替えてください。ブレードに損傷がない場合でも、最適な芝刈りと省エネ利用のため、定期的にブレードを交換する必要があります。

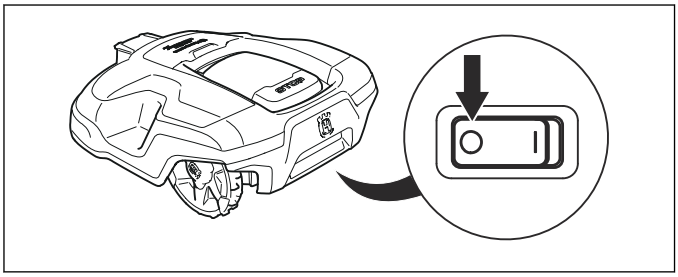
ロボット芝刈機には 3 枚のブレードがあり、ブレードディスクにネジ止めされています。バランスの取れた刈り込みシステムを維持するには、3 枚のブレードとネジのすべてを同時に交換する必要があります。

王冠の形の H マークが記載されている Husqvarna の純正ブレードを使用します（*保証条件 62* ページを参照）。

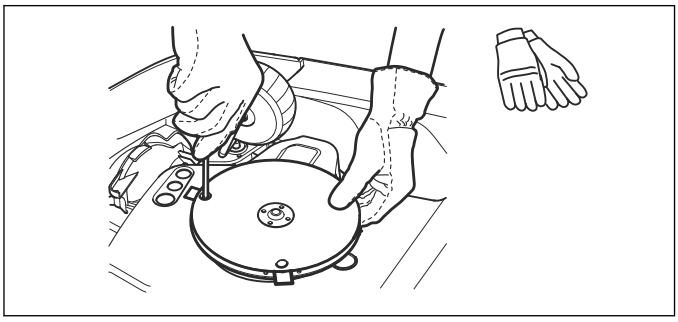


5.3.1 ブレードを交換するには

1. メインスイッチを *[0]* の位置にセットします。



2. ロボット芝刈機を上下さかさまにします。本体やハッチに傷をつけないようにするために、柔らかくてきれいな面にロボット芝刈機を置きます。
3. スキッドプレートを回して、ブレードのネジに穴を合わせます。
4. 3 本のネジを外します。マイナスドライバまたはプラスドライバを使用します。



5. 各ブレードとネジを外します。
6. 新しいブレードとネジを締めます。
7. ブレードが自由に回転することを確認します。

5.4 Battery（バッテリー）

バッテリーはメンテナンスフリーですが、使用寿命は 2～4 年に限定されます。

バッテリーの寿命は稼働させる季節の長さ、ロボット芝刈機を 1 日に使用する時間の長さによって変わります。稼働させる季節が長い場合、または 1 日に使用する時間が長い場合は、バッテリーをより頻繁に交換する必要があります。

警告： ロボット芝刈機は、専用のチャージステーションを使用して充電してください。誤った使用は、感電、過熱またはバッテリーから腐食液が漏れ出る原因になる可能性があります。電解液が漏れた場合は、水で洗い流し、目に入った場合は医師の診察を受けてください。

警告： メーカーが推奨する純正バッテリーのみを使用してください。純正以外のバッテリーを使用した場合、製品の安全は保証されません。充電式ではないバッテリーは使用しないでください。

注意： 冬期保管前にバッテリーをフル充電する必要があります。バッテリーは、フル充電しないと、損傷して、場合によっては使用できなくなります。

ロボット芝刈機の動作時間が通常の充電よりも短い場合、バッテリーが古くなっており交換する必要があることを示しています。ロボット芝刈機が芝をきれいに刈っている限りバッテリーに問題ありません。

バッテリーの交換については、最寄りの Husqvarna 販売店に連絡してください。

5.5 冬期の保守

冬期保管前にお近くの Husqvarna 販売店にロボット芝刈機を預けます。定期的な冬期サービスは、長期間ロボット芝刈機を良好な状態に保つことができ、問題なく最高の状態で使用を再開できます。

保守には、通常以下の作業エリアが含まれます。

- 本体、シャーシ、ブレードディスクおよびその他のすべての可動部品の完全な掃除。
- 芝刈機の機能およびコンポーネントのテスト。
- ブレードやベアリングなどの摩耗する品目の点検、および必要に応じた交換。
- 芝刈機のバッテリー容量のテストや、必要に応じてバッテリーを交換するよう勧める。
- 必要に応じて、お近くの Husqvarna 販売店はロボット芝刈機のソフトウェアをアップデートします。該当する場合には、新機能も追加します。

6 トラブルシューティング

6.1 はじめに - トラブルシューティング

この章では、不具合がある場合にディスプレイに表示される多数のメッセージがリストされています。各メッセージに関して、原因と取るべき手順の提案も記載されています。この章では、ロボット芝刈機が期待通りに作動しない場合にガイドになるいくつかの症状も説明します。不具合や問題が発生した際の対処方法の詳細については、www.husqvarna.com を参照してください。

6.2 Fault messages（障害メッセージ）

ロボット芝刈機のディスプレイに表示される多数のエラーメッセージが以下にリストされています。同じメッセージが頻繁に表示される場合は、お近くの Husqvarna 販売店に連絡してください。

メッセージ	原因	対応措置
Wheel motor blocked, left（左ホイールモーターがブロックされています）	草などの異物がドライブホイールに巻き付いています。	駆動輪を点検して、草などの異物を取り除いてください。
Wheel motor blocked, lright（右ホイールモーターがブロックされています）	草などの異物がドライブホイールに巻き付いています。	駆動輪を点検して、草などの異物を取り除いてください。
Cutting system blocked（カッティングシステムブロック）	草などの異物がブレードディスクに巻き付いています。	駆動輪を点検して、草などの異物を取り除いてください。
	ブレードディスクが水たまりに入っています。	ロボット芝刈機を移動して、作業エリアに水が溜まらないようにします。
No loop signal（ループ信号なし）	電源が接続されていません。	コンセントの接続を調べて、地絡ブレーカーが落ちているかどうかを確認してください。低電圧ケーブルがチャージステーションに接続されていることを確認してください。
	低電圧ケーブルが損傷しているか、接続されていません。	低電圧ケーブルが損傷していないか確認してください。また、チャージステーションと電源に正しく接続されていることも確認してください。
	The boundary wire is not connected to the charging station.（境界ワイヤーがチャージステーションに接続されていません。）	境界ワイヤーコネクターがチャージステーションに正しく取り付けられているか点検してください。損傷がある場合、コネクターを交換してください。*境界ワイヤーの接続 18* ページを参照してください。
	境界ワイヤーが破損しています。	どこが損傷しているか探してください。純正のカプラーを使用して、ループの損傷しているセクションを新品のループワイヤーとスプライスで交換してください。*ループワイヤーの損傷を発見 55* ページを参照してください。
	*ECO モード*が有効になっており、ロボット芝刈機がチャージステーションの外で始動しようとしました。	ロボット芝刈機をチャージステーションに配置して、**[START（開始）]** ボタンを押してハッチを閉じます。*Settings（設定）31* ページを参照してください。
	境界ワイヤーを丘との間の経路で交差させています。	指示に従って境界ワイヤーが敷設されていることを確認します（丘の周囲で正しい方向に敷設されているかなど）。*取り付け 26* ページを参照してください。
	ロボット芝刈機とチャージステーションの間の接続が破損しています。	ロボット芝刈機をチャージステーションに配置して、新規ループ信号を発生させてください（*Security（セキュリティ）25* ページを参照）。
	付近にある金属の物体（フェンス、補強鋼材）や埋設ケーブルからの干渉があります。	境界ワイヤーの移動を試してください。
Trapped（走行不能）	ロボット芝刈機が何かに引っかかっています。	ロボット芝刈機を解放して、走行不能になった原因を解消してください。
	ロボット芝刈機が多数の障害物の背後で動けなくなっています。	ロボット芝刈機をその場所から動けなくしている障害物があるかどうかを確認してください。

メッセージ	原因	対応措置
Outside working area（作業エリア外です）	チャージステーションまでの境界ワイヤーの接続が交差しています。	境界ワイヤーが正しく接続されていることを確認してください。
	境界ワイヤーが作業エリアの端に近すぎます。	境界ワイヤーが指示に従って設置されていることを確認してください。*取り付け 26* ページを参照してください。
	境界ループのそばにある作業エリアの斜面の勾配が大きすぎます。	
	境界ワイヤーが丘の周囲で正しくない方向に敷設されています。	
	付近にある金属の物体（フェンス、補強鋼材）や埋設ケーブルからの干渉があります。	境界ワイヤーの移動を試してください。
	ロボット芝刈機にとって、近くの別のロボット芝刈機設置場所からの信号を区別するのが困難になっています。	ロボット芝刈機をチャージステーションに配置して、新規ループ信号を発生させてください（*Security（セキュリティ）25* ページを参照）。
Empty battery（バッテリー空）	ロボット芝刈機がチャージステーションを見つけることができません。	チャージステーションとガイドワイヤーが指示通りに設置されていることを確認してください。*ガイドワイヤーの設置 19* ページを参照してください。
	ガイドワイヤーが損傷しているか、接続されていません。	損傷している箇所を探して、修正してください。
	バッテリーが消耗しています。	バッテリーを交換します。*Battery（バッテリー）46* ページを参照してください。
	チャージステーションのアンテナが故障しています。	チャージステーションのインジケータランプが赤色に点滅しているかどうか点検してください。*チャージステーションのインジケータランプ 53* ページを参照してください。
Wrong PIN code（PIN コードの誤り）	入力された PIN コードが誤っています。5 回連続して入力に失敗すると、5 分間ロックします。	正しい PIN コードを入力してください。PIN コードを忘れた場合は、お近くの Husqvarna 販売店に連絡してください。
No drive（駆動力なし）	ロボット芝刈機が何かに引っかかっています。	ロボット芝刈機を解放して、駆動力がなくなった原因を解消してください。濡れた草が原因であれば、芝生が乾いてからロボット芝刈機を使用してください。
	作業エリア内に急な斜面が含まれます。	勾配の最大許容値は 40 %です。これより急な斜面は隔離してください。*斜面 17* ページを参照してください。
	ガイドワイヤーが角度を付けて斜面に敷設されていません。	ガイドワイヤーを斜面に敷設する場合は、斜面全体で角度を付けて敷設する必要があります。*ガイドワイヤーの設置 19* ページを参照してください。
Wheel motor overloaded, right（右ホイールモーター過負荷）	ロボット芝刈機が何かに引っかかっています。	ロボット芝刈機を解放して、駆動力がなくなった原因を解消してください。濡れた草が原因であれば、芝生が乾いてからロボット芝刈機を使用してください。
Wheel motor overloaded, left（左ホイールモーター過負荷）		

メッセージ	原因	対応措置
Charging station blocked（ステーションブロック）	充電接点とコンタクトストリップの接触が不良で、ロボット芝刈機が何度も充電しようと試みました。	ロボット芝刈機をチャージステーションに配置して、充電接点とコンタクトストリップの接触が良好であることを確認してください。
	異物がロボット芝刈機を妨害しています。	異物を取り除いてください。
	チャージステーションが傾いているか曲がっています。	チャージステーションが十分に平坦で水平な場所に置かれていることを確認します。チャージステーションは傾いたり曲がったりしていてはいけません。
Stuck in charging station（ステーションにスタック）	経路に異物があるため、ロボット芝刈機がチャージステーションから出られなくなっています。	異物を取り除いてください。
Upside down（上下反転しています）	ロボット芝刈機の傾きが大きすぎるか、ひっくり返っています。	ロボット芝刈機の上下を直してください。
Needs manual charging（手動充電が必要です）	ロボット芝刈機が *セカンダリエリア*の作動モードに設定されています。	ロボット芝刈機をチャージステーションに配置します。この動作は正常であり、特別な作業は必要ありません。
Next start hh:mm（次回始動時間 hh:mm）	タイマー設定のためにロボット芝刈機が作動しなくなっています。	タイマー設定を変更してください。*Timer（タイマー）23* ページを参照してください。
	休止期間が進行中です。ロボット芝刈機には、下のスタンバイ時間表のスタンバイ期間を組み込んでいます。	この動作は正常であり、特別な作業は必要ありません。*待機 43* ページを参照してください。
	ロボット芝刈機の時計が合っていません。	時間を設定します。*Time & Date（時刻 & 日付）33* ページを参照してください。
本日の芝刈りが完了しました。	休止期間が進行中です。ロボット芝刈機には、下のスタンバイ時間表のスタンバイ期間を組み込んでいます。	この動作は正常であり、特別な作業は必要ありません。*待機 43* ページを参照してください。
Lifted（持ち上がりました）	芝刈機が走行不能になったため、リフトセンサーが作動しました。	芝刈機を解放してください。
Collision sensor problem, front/rear（衝突センサー不具合、前／後）	芝刈機本体がシャーシの周囲を自由に動くことができません。	芝刈機本体がシャーシの周囲を自由に動けることを確認してください。 問題が解決しない場合は、認定サービス技術者がメッセージに対処する必要があります。
Wheel drive problem, right/left（右／左ホイール駆動問題）	草などの異物がドライブホイールに巻き付いています。	ホイールとホイールの周りをきれいにしてください。
Alarm!（アラーム！）芝刈機のスイッチがオフです。	芝刈機のスイッチが OFF になったため、アラームが作動しました。	芝刈機のセキュリティレベルを *[Security（セキュリティ）]* メニューで調整してください（*Security（セキュリティ）25* ページを参照）。
Alarm!（アラーム！）Mower stopped（芝刈機が停止しました）	芝刈機が停止したため、アラームが作動しました。	
Alarm!（アラーム！）Mower lifted（芝刈機が持ち上がりました）	芝刈機が持ち上がったため、アラームが作動しました。	
Alarm!（アラーム！）Mower tilted（芝刈機が傾きました）	芝刈機が傾いたため、アラームが作動しました。	

メッセージ	原因	対応措置
Electronic problem（電子的問題）	電子関連またはソフトウェア関連の一時的な問題が芝刈機に発生しています。	芝刈機を再始動してください。 問題が解決しない場合は、認定サービス技術者がメッセージに対処する必要があります。
Loop sensor problem, front/rear（前／後ループセンサーの問題）		
Charging system problem（充電システムの問題）		
Tilt sensor problem（傾斜センサーの問題です）		
Temporary problem（一時的問題）		
Temporary battery problem（暫定的バッテリー問題）	バッテリー関連またはソフトウェア関連の一時的な問題が芝刈機に発生しています。	芝刈機を再始動してください。 バッテリーの接続を外して再接続します。 問題が解決しない場合は、認定サービス技術者がメッセージに対処する必要があります。
Battery problem（バッテリー問題）		
Charging current too high（充電電流が高過ぎる）	電源装置が正しくないか、故障しています。	芝刈機を再始動してください。 問題が解決しない場合は、認定サービス技術者がメッセージに対処する必要があります。
接続問題	芝刈機の接続回路基板に問題がある可能性があります。	芝刈機を再始動してください。 問題が解決しない場合は、認定サービス技術者がメッセージに対処する必要があります。
接続設定が復元されました	障害が発生したため、接続設定が復元されました。	必要に応じて、設定を確認して変更してください。
信号品質劣化	芝刈機の接続回路基板が上下反転して取り付けられている、またはロボット芝刈機自体が傾いているか上下反転しています。	芝刈機が上下反転、または傾いていないことを確認します。問題がない場合、認定サービス技術者がメッセージに対処する必要があります。

6.3 情報メッセージ

ロボット芝刈機のディスプレイに表示される多数の情報メッセージが以下にリストされています。同じメッセージが頻繁に表示される場合は、お近くの Husqvarna 販売店に連絡してください。

メッセージ	原因	対応措置
Low battery（低バッテリー）	ロボット芝刈機がチャージステーションを見つけることができません。	チャージステーションとガイドワイヤーが指示通りに設置されていることを確認してください。*取り付け 26* ページを参照してください。
	ガイドワイヤーが損傷しているか、接続されていません。	損傷している箇所を探して、修正してください。
	バッテリーが消耗しています。	バッテリーを交換します。*Battery（バッテリー）46* ページを参照してください。
	チャージステーションのアンテナが故障しています。	チャージステーションのインジケータランプが赤色に点滅しているかどうか点検してください。*チャージステーションのインジケータランプ 53* ページを参照してください。
Settings restored（設定が復元されました）	*［Reset all user settings（全ユーザー設定リセット）］* が実行されたことを確認しています。	これは正常です。特別な操作は必要ありません。
Guide not found（ガイドが見つかりません）	ガイドワイヤーがチャージステーションに接続していません。	ガイドワイヤーのコネクターがチャージステーションにしっかりと取り付けられているか点検してください。*ガイド用ワイヤの敷設と接続 19* ページを参照してください。
	ガイドワイヤーが破損しています。	どこが損傷しているか探してください。純正のカプラーを使用して、ガイドワイヤーの損傷しているセクションを新品のループワイヤーとスプライスで交換してください。
	ガイドワイヤーが境界ループに接続されていません。	ガイドワイヤーが境界ループに正しく接続されているか点検してください。*ガイド用ワイヤの敷設と接続 19* ページを参照してください。
Guide calibration failed（ガイド補正失敗）	ロボット芝刈機がガイドワイヤーの補正に失敗しました。	ガイドワイヤーが指示に従って敷設されていることを確認してください（*ガイドワイヤーの設置 19* ページを参照）。
Guide calibration accomplished（ガイド補正完了）	ロボット芝刈機がガイドワイヤーの補正に成功しました。	特別な操作は必要ありません。
Difficult finding home（ホームが見つかりません）	ロボット芝刈機は、チャージステーションを検出することなく、境界ワイヤーを複数回、追従しました。	正しく設置されていません。*境界ワイヤーの敷設場所の計画 15* ページを参照してください。
		境界ワイヤーの走路幅設定が誤っています。*充電ステーションを探す 28* ページを参照してください。
		芝刈機は、メインエリア設定で、セカンダリエリアで始動しました。

6.4 チャージステーションのインジケータランプ

設置が完全に機能している場合、チャージステーションのインジケータランプは緑色で点灯または点滅している必要があります。他に何か表示されている場合は、以下のトラブルシューティングガイドに従ってください。

www.husqvarna.com で詳しいヘルプを参照できます。さらに支援が必要な場合、最寄りの Husqvarna 販売店に連絡してください。

ランプ	原因	対応措置
緑色の点灯	良好な信号	特別な操作は必要ありません。
緑色の点滅	この信号は良好であり、*ECO モード*が有効になっています。	特別な操作は必要ありません。*ECO モード*の詳細については、*Settings（設定）31* ページを参照してください。
青色の点滅	境界線ループがチャージステーションに接続されていません。	境界ワイヤーコネクタがチャージステーションに正しく取り付けられているか点検してください。*境界ワイヤーの接続 18* ページを参照してください。
	境界ループが破損しています。	どこが損傷しているか探してください。純正のカプラーを使用して、ループの損傷しているセクションを新品のループワイヤーとスプライスで交換してください。
赤色の点滅	チャージステーションのアンテナの中断	最寄りの Husqvarna 販売店に連絡してください。
赤色の点灯	回路基盤の障害、またはチャージステーションに不適切な電源が接続されています。障害は必ずサービス技術者が修正してください。	最寄りの Husqvarna 販売店に連絡してください。

6.5 症状

ロボット芝刈機が期待通りに作動しない場合は、下の症状ガイドに従ってください。

www.husqvarna.com には FAQ（よく尋ねられる質問集）があり、多くの一般的な質問に対する詳細な回答が記載されています。故障の原因がわからない場合は、お近くの Husqvarna 販売店にご連絡ください。

症状	原因	対応措置
ロボット芝刈機のドッキングに問題があります。	境界ワイヤーがチャージステーションからまっすぐ敷設されておらず、十分な距離がありません。	チャージステーションが指示に従って設置されていることを確認してください。 *チャージステーションの設置と接続 14 ページ*
	ガイドワイヤーがチャージステーションの下にあるスロットに挿入されていません。	動作するにはガイドワイヤーが完全に直線でチャージステーションの下の適切な位置にあることが非常に重要です。このため、ガイドワイヤーは必ずチャージステーションのスロットに配置してください。*ガイド用ワイヤの敷設と接続 19 ページ*を参照してください。
	チャージステーションが斜面上にあります。	チャージステーションを全体が水平な表面に置いてください。*チャージステーションの最適な場所 12 ページ*を参照してください。
ロボット芝刈機が指定していない時間に作動する	ロボット芝刈機の時計を設定する必要があります。	時計を設定します。*Time & Date（時刻 & 日付）33 ページ*を参照してください。
	刈り込みの開始時刻と終了時刻が不正確です。	刈り込みの開始時刻と終了時刻の設定をリセットしてください。*Timer（タイマー）23 ページ*を参照してください。
ロボット芝刈機が振動します。	ブレードが損傷すると、刈り込みシステムのバランスが悪くなります。	ブレードとネジを点検し、必要に応じて交換してください。*ブレードを交換するには 46 ページ*を参照してください。
	同じ位置にあるブレードが多すぎると、刈り込みシステムのバランスが悪くなります。	各ネジに対してブレードが 1 枚だけ取り付けられていることを確認してください。
	異なるバージョン（厚さ）のハスクバーナブレードが使用されています。	ブレードのバージョンが異なっていないかを調べてください。
ロボット芝刈機が走行しますが、ブレードディスクが回転しません。	ロボット芝刈機がチャージステーションを探索しています。	特別な操作は必要ありません。ロボット芝刈機がチャージステーションを探しているときは、ブレードディスクは回転しません。
1 回の充電でロボット芝刈機が刈り込む時間が通常よりも短くなっています	草などの異物がブレードディスクを妨害しています。	ブレードディスクを取り外して清掃してください（*ロボット芝刈機の清掃 45 ページ*を参照）。
	バッテリーが消耗しています。	バッテリーを交換します。*Battery（バッテリー）46 ページ*を参照してください。
刈り込み時間と充電時間が通常よりも短い。	バッテリーが消耗しています。	バッテリーを交換します。*Battery（バッテリー）46 ページ*を参照してください。
ロボット芝刈機がチャージステーションで数時間停止しています。	ロボット芝刈機には、下のスタンバイ時間表のスタンバイ期間を組み込んでいます。*待機 43 ページ*を参照してください。	特別な操作は必要ありません。
	最初に［**START（開始）**］ボタンを押さずにハッチが閉まりました。	ハッチを開いて、［**START（開始）**］ボタンを押してからハッチを閉じます。
ロボット芝刈機が、多くの場合、円形状、またはらせん状に移動する。	らせん状の伐採は、ロボット芝刈機の自然な動きの一部です。	スパイラルカットを実行する頻度を調整します。必要な場合、この機能を無効にすることができます。*Spiral cutting（スパイラルカッティング）32 ページ*を参照してください。

症状	原因	対応措置
芝刈りの結果が不均一。	1 日あたりのロボット芝刈機の作動時間が少なすぎます。	芝刈り時間を長くします。*Timer（タイマー）23* ページを参照してください。
	［How often?（頻度？）］ 設定が作業エリアの形状と合っていません。	正しい *［How often?（頻度？）］* の値が選択されているか確認します。
	作業エリアの形状により、ロボット芝刈機がすべての遠隔エリアへの経路を見つけられるように *［Area 1-3（エリア 1～3）］* を使用する必要があります。	*［Area 1-3（エリア 1～3）］* を使用して、ロボット芝刈機を遠隔エリアに移動します。*Lawn coverage（芝生範囲）27* ページを参照してください。
	作業エリアが広すぎます。	作業エリアを限定するか、作動時間を延長してください。*Timer（タイマー）23* ページを参照してください。
	刃先が鈍っています。	すべてのブレードを交換します。*ブレードを交換するには 46* ページを参照してください。
	設定された刈高に対して芝が長すぎます。	刈り高を大きくしてから徐々に下げます。
	ブレードディスクまたはモーターシャフト周辺に草が蓄積しています。	ブレードディスクがスムーズに、容易に回転することを確認してください。そうでない場合は、ブレードディスクのネジを緩めて、草や異物を取り除いてください。*ロボット芝刈機の清掃 45* ページを参照してください。

6.6 ループワイヤーの損傷を発見

ループワイヤーの損傷は、通常ショベルを使用した庭仕事など、意図せずにワイヤを物理的に損傷するために起こります。また、霜柱の立つ国では、尖った石が地中で移動して、ワイヤーを損傷することがあります。設置時にワイヤを延ばしすぎた場合も、損傷することがあります。

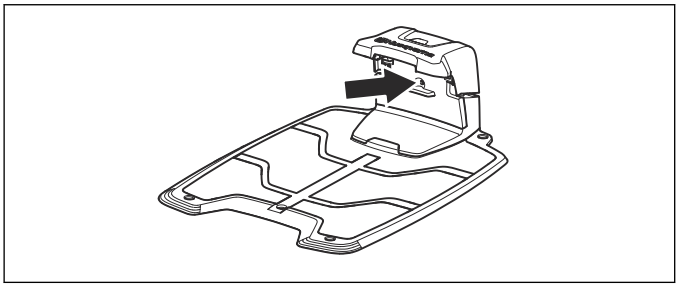
設置直後に草を短く刈り込み過ぎた場合も、ワイヤの絶縁を損傷することがあります。絶縁を損傷しても、数週間または数ヵ月後まで作業中断が発生しないことがあります。これを防止するため、設置後の最初の数週間は必ず最大の刈高を選択し、それから 2 週間ごとに一度に 1 段階ずつ高さを下げて、希望の刈高に達するようにします。

ループワイヤーのスプライス不良により、スプライスを行ってから数週間で作業が中断することがあります。スプライス不良は、例えば、純正カプラーをプライヤで十分に圧着していない場合や、純正カプラーより品質が劣るカプラーを使用した場合に発生することがあります。他のトラブルシューティングを行う前に、まずすべてのスプライスを点検してください。

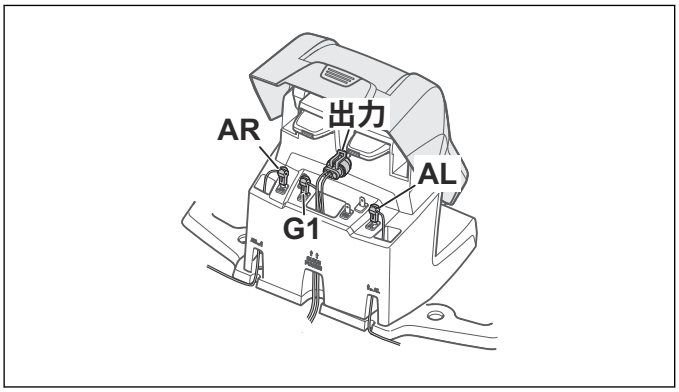
ワイヤーが破損している場所は、破損が発生していそうな場所で、徐々にループの距離を半分にしながら、非常に短いワイヤーのセクションだけが残るようにすることで発見できます。

*ECO モード*が有効な場合は、以下の方法は機能しません。最初に必ず *ECO モード*をオフにしてください。*ECO mode（ECO モード）32* ページを参照してください。

1. チャージステーションのインジケータランプが青色で点滅していることを確認します。この場合、境界ループの破損を示しています。*チャージステーションのインジケータランプ 53* ページを参照してください。



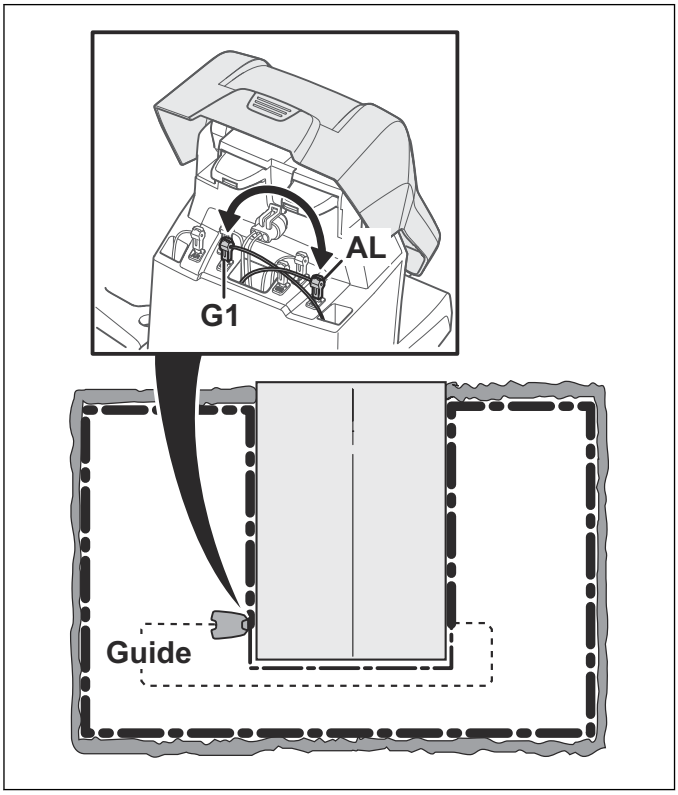
2. チャージステーションまでの境界ワイヤーが正しく接続されており、損傷していないことを確認します。チャージステーションのインジケータランプがまだ青色に点滅しているかどうか点検してください。



3. チャージステーションでガイドワイヤーと境界ワイヤーの接続を切り替えます。

   AL および G1 の接続を切り替えて開始します。

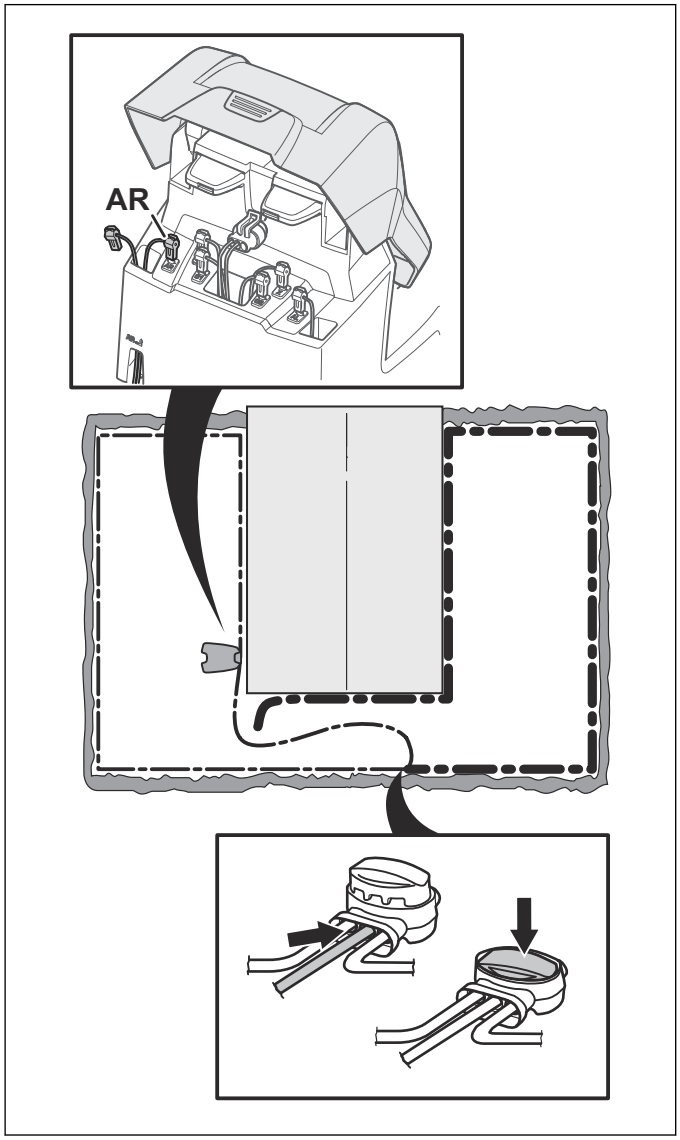
   インジケータランプが緑色で点灯する場合は、境界ワイヤー上の AL とガイドワイヤーが境界ワイヤーに接続されている地点の間（図の黒い太線）のどこかで破損しています。



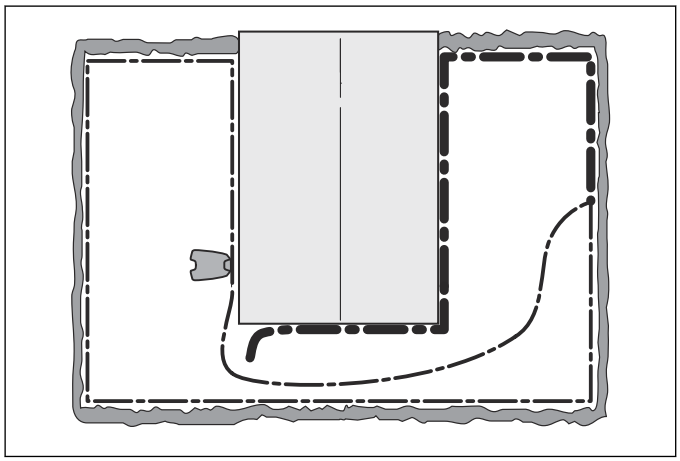
障害を是正するには、境界ワイヤー、コネクター、およびカプラーが必要です。

a) 問題があると思われる境界ワイヤーが短い場合、最も簡単な方法は AL と、ガイドワイヤーと境界ワイヤー（太い黒い線）が接続する地点との間にあるすべての境界ワイヤーを交換することです。

b) 問題があると思われる境界ワイヤーが長い場合（太い黒い線）、次の手順を実行します。AL と G1 を元の位置に戻します。AR の接続を外します。新品のループワイヤーを AR に接続します。この新品のループワイヤーのもう一端を問題があると思われるワイヤーセクションの中央に接続します。



インジケータランプが緑色になったら、接続を解除した端から新しいワイヤーを接続した地点の間（下の図の黒い太線）のどこかでワイヤーが破損しています。この場合は、接続解除した端に新しいワイヤー近づけて（破損が疑われるワイヤーセクションのほぼ中央まで）、インジケータランプが緑色になるか再度点検します。

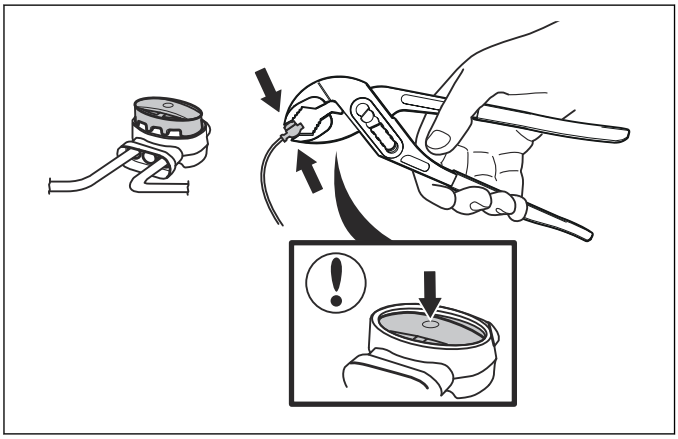


緑色点灯と青色点滅が切り替わるワイヤーのセクションが非常に短くなるまで、この作業を続けます。以下の手順 5 の指示に従います。

4. 上記の手順 3 でインジケータランプが青色で点滅したままの場合：AL と G1 を元の位置に戻します。次

に AR と G1 を切り替えます。インジケータランプが緑色で点灯している場合、AL の接続を外して、新しい境界ワイヤーを AL に接続します。この新品のワイヤーのもう一端を問題があると思われるワイヤーセクションの中央に接続します。上記の 3 a) および 3b) と同じ手順に従います。

5. 破損を特定できたら、破損しているセクションを新品のワイヤーに交換します。常に純正のカプラーをお使いください。



7 搬送、保管、廃棄

7.1 搬送

同梱のリチウムイオンバッテリーは危険物の規制に関する規則の対象となります。民間の運送業者による商用輸送においては、梱包およびラベル付けに関する特別な要件を遵守する必要があります。出荷するアイテムの準備については、危険物の専門家に相談してください。また、国によってはより厳密な、各国の規制事項を遵守してください。

テープなどで覆って直接の接触を避け、バッテリーが梱包内に固定されるように梱包してください。製品は、搬送する際必ず固定してください。

7.2 冬期保管

7.2.1 ロボット芝刈機

ロボット芝刈機は冬期保管前に入念に掃除する必要があります。*ロボット芝刈機の清掃 45 ページを参照してください。*

バッテリーの機能と寿命を保証するため、冬期保管前にロボット芝刈機を充電しておくことが重要です。ハッチを開いてチャージステーションにロボット芝刈機を配置し、ディスプレイのバッテリーアイコンにバッテリーがフル充電されたことが表示されるまで待ちます。それからメインスイッチを *[0]* に設定します。

ブレードやリヤホイールベアリングなどの摩耗する部品の状態を点検します。次のシーズンの前にロボット芝刈機が良好な状態になるよう、必要に応じて修正します。

ロボット芝刈機は、すべてのホイールで立っている状態で、乾燥した凍結しない環境で保管します。芝刈機のオリジナルパッケージを推奨します。Husqvarna のオリジナルウォールハンガーを使用してロボット芝刈機を掛けることもできます。利用可能なウォールハンガーの詳細については、最寄りの Husqvarna 販売店に連絡してください。

注意： 冬期保管前にバッテリーをフル充電する必要があります。バッテリーは、フル充電しないと、損傷して、場合によっては使用できなくなります。

7.2.2 チャージステーション

チャージステーションと電源は室内に保管します。境界ワイヤーとガイドワイヤーは地中に放置できます。

1. チャージステーションの電源から切断します。
2. コネクターロックを解除しコネクターを引き出します。
3. チャージステーションから境界ワイヤーとガイドワイヤーの接点を外します。

ワイヤーの端は、グリースを塗った容器に入れることで、湿気から保護します。

注意： チャージステーションを屋内に保管できない場合、チャージステーションは冬期全体を通じて電源、境界ワイヤーおよびガイドワイヤーに接続しておく必要があります。

7.3 冬期保管後

清掃する必要があるかどうか（特にロボット芝刈機とチャージステーション両方にある充電ストリップ）を確認します。充電ストリップが焦げている場合、または皮膜がある場合は、高グレードのエメリークロスを使用して清掃します。芝刈機の時間および日付が正確かどうかを点検します。

7.4 環境に関する情報

Husqvarna ロボット芝刈機のマークは、本製品を家庭ゴミとして処理できないことを示しています。代わりに、適切なリサイクルセンターに提出して、電子部品とバッテリーをリサイクルしてください。バッテリーは廃棄する前に、製品から取り外す必要があります。

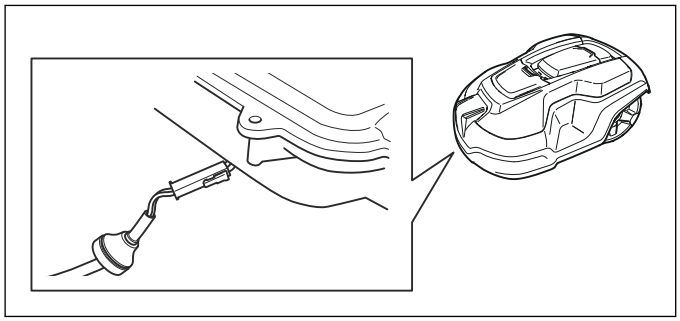
以上を遵守することで、本製品は正しく処理され、本製品を不適切に廃棄した場合に環境や人に与えられる悪影響を防止することができます。

本製品のリサイクルについての詳細は、あなたの所在する地区の地方自治体、廃棄物処理サービス、本製品を購入した代理店に連絡してください。

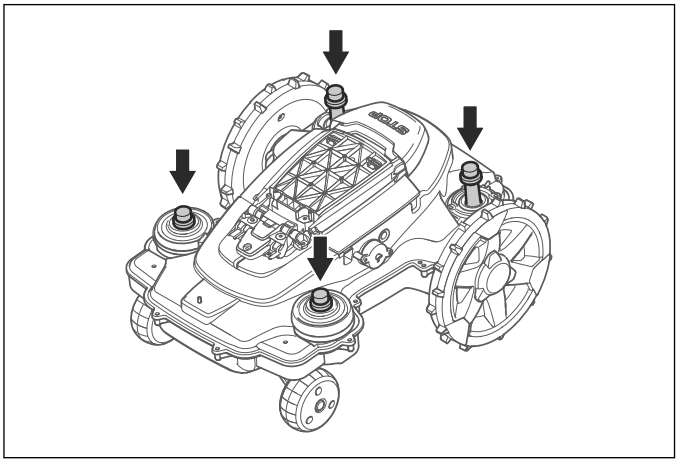
7.5 リサイクルのためのバッテリーの取り外し

以下の手順に従って、ロボット芝刈機からバッテリーを取り外します。

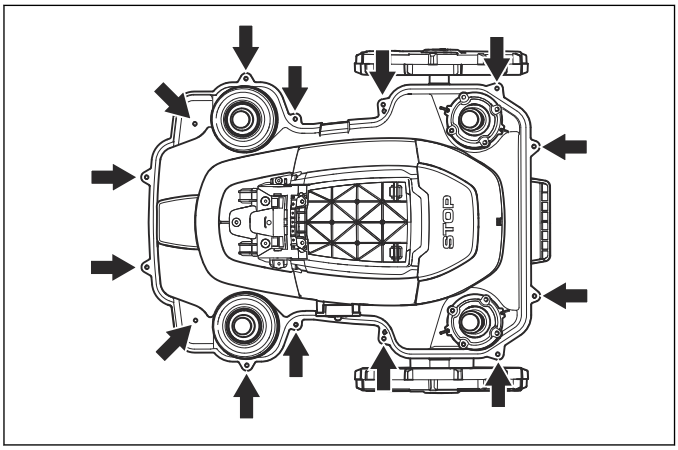
1. メインスイッチを *0* に入れます。
2. 芝刈機の下部、前端にある充電ケーブルのグロメット周辺を清掃します。
3. 充電ケーブルのゴムグロメットを取り外して、コネクターを慎重に緩めます。



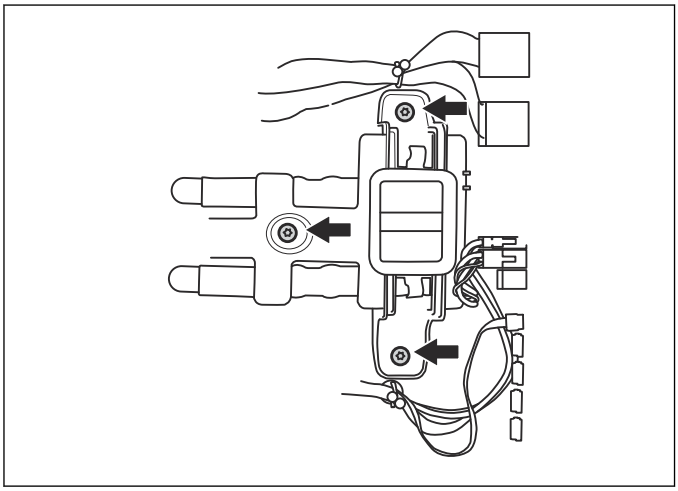
4. 本体は、すばやく載せて固定できる 4 個のスナップ式ブラケットでシャーシに取り付けられています。シャーシを所定の位置で押さえながら本体の角を順番に引き上げることで、シャーシと本体の接合を緩めていきます。



5. 14 本のネジ（トルクス 20）をすべて緩めます。



6. シャーシの上部と下部を分離する時点で、右側にある保証シールをはがします。
7. シャーシ上部の後端を慎重に持ち上げます。
8. メイン回路基板から MMI ケーブルを取り外して、シャーシの上部を取り外します。
9. バッテリーカバーを所定の位置に固定している 3 本のネジ（トルクス 20）を外します。



10. メイン回路基板からバッテリーの接続を取り外します。バッテリーカバーを開いて、バッテリーを取り外します。

8 主要諸元

8.1 主要諸元

寸法	Automower 310	Automower 315
長さ（cm）	63	63
幅（cm）	51	51
高さ（cm）	25	25
質量（kg）	8.5	8.5

電気系統	Automower 310	Automower 315
リチウムイオンバッテリー 18 V/2.1 Ah Art、品番	584 85 28-01、584 85 28-02	584 85 28-01、584 85 28-02
電源、V/28 V DC	100～240	100～240
低電圧ケーブル長（m）	10	10
最大使用時での平均エネルギー消費量	8 kWh／月（作業エリア：1000 m^2）	10 kWh／月（作業エリア：1500 m^2）
充電電流、A DC	1.3	1.3
平均芝刈り時間（分）	70	70
平均充電時間（分）	60	60

境界ワイヤーアンテナ	Automower 310	Automower 315
動作周波数帯（Hz）	300～28900	300～28900
最大無線周波電力、mW @60m [5]	<25	<25

環境中で音響パワーとして測定した騒音排出 [6]	Automower 310	Automower 315
計測音響騒音レベル（dB（A））	58	58
騒音排出の不確定性 K_{WA}（dB （A））	2	2
保証音響騒音レベル（dB（A））	60	60
使用者の耳における音圧騒音レベル、dB（A） [7]	47	47

騒音放射宣言は EN 50636-2-107:2015 に適合します

芝刈り	Automower 310	Automower 315
刈り込みシステム	ピボット付きカッティングブレード（3 枚）	
ブレードモーター回転数（rpm）	2300	2300
芝刈り中の消費電力、W +/- 20 %	25	25
刈高（cm）	2～6	2～6
切削幅、cm	22	22
最狭の通過可能経路（cm）	60	60
伐採エリアの最大角度（%）	40	40
境界ワイヤーの最大角度（%）	15	15

[5] 無線装置が動作する周波数帯におけるアンテナへの最大有効出力電力です。

[6] **環境における騒音の排出は、EC 指令 2000/14/EC に従って、音響パワー（L_{WA}）として測定。保証音響レベルには、個体差および 1-3 dB（A）のテストコードの差異も含まれます。**

[7] 音圧騒音の不確実性 K_{pA}、2～4 dB（A）

芝刈り	Automower 310	Automower 315
最大長の境界ワイヤー（m）	800	800
最大長のガイドワイヤー（m）	400	400
作業能力（m^2+/- 20%）	1000	1500

IP 分類	Automower 310	Automower 315
ロボット芝刈機	IPX4	IPX4
チャージステーション	IPX1	IPX1
電源	IPX4	IPX4

ハスクバーナ AB は、リモコン、無線送信機、ヒアリングループ、地下の動物用電気柵など、他の無線システムとロボット芝刈機の間の互換性を完全には保証していません。

9 保証

9.1 保証条件

Husqvarna は、この製品の機能を 2 年間（購入日から開始）保証します。この保証は、材質または製造上の欠陥に関係する重大な故障をカバーします。保証期間内では、以下の条件を満たす場合、弊社は製品を交換するか、無料で修理します。

- ロボット芝刈機とチャージステーションがこの取扱説明書の指示に従った方法でのみ使用されている。このメーカーの保証は、取扱店／販売店に対するユーザの既存の保証申請には影響しません。
- ユーザまたは資格のない第三者が製品の修理を試みてはいけない。

保証に含まれない故障の例：

- ロボット芝刈機の下側からの水の浸透による損傷。この損傷は、清掃または灌漑システム、あるいは降雨時に水たまりが形成されたときの作業エリア内の穴／窪みによって起こります。
- 雷による損傷。
- 不適切なバッテリー保管またはバッテリーの取り扱いによって起こった損傷。
- Husqvarna の純正バッテリー以外のバッテリーを使用したことによる損傷。
- ブレードや設置材料などの Husqvarna 純正の予備部品およびアクセサリを使用しないために発生した損傷。
- ループワイヤの損傷。
- 製品または電源に対する不認可の変更または改造による損傷。

ブレードは消耗品と見なされ、保証でカバーされません。

Husqvarna ロボット芝刈機にエラーが発生した場合、最寄りの Husqvarna 販売店に連絡して指示を受けてください。最寄りの Husqvarna 販売店に連絡する際は、領収書とロボット芝刈機のシリアル番号を用意してください。

10 EC 適合性宣言

10.1 EC 適合性宣言

Husqvarna AB、SE-561 82 Huskvarna、スウェーデン、電話：+46-36-146500、製造番号 2017 年 10 週以降のロボット芝刈機 **Husqvarna Automower® 310**、および **Husqvarna Automower® 315**（年と週は銘板に明記されており、後に製造番号が続きます）は、次の評議会指令の要件に適合しています。

- 「機械類に関する」**2006/42/EC 指令**
  - ロボット型バッテリー動力式芝刈機の特定要求事項 **EN 50636-2-107：2015**
  - 電磁場 **EN 62233：2008**
- 「特定有害物質の使用制限」に関する **2011/65/EU 指令**
- 「屋外装置からの騒音排出に関する」**2000/14/EC** 指令騒音排出および刈込幅に関する情報については、*主要諸元 60* ページも参照してください。

  公認機関 0404, SMP Svensk Maskinprovning AB, Box 7035, SE-750 07 Uppsala, Sweden は、2000 年 5 月 8 日付の「周囲への騒音排出に関する」評議会指令 2000/14/EC の補足 VI に対する適合性の評価に関する報告書を発表しました。証明書の番号は以下の通りです。Husqvarna Automower® 310 および Husqvarna Automower® 315 の場合：01/901/225
- 「無線機器に関する」指令 **2014/53/EU**。次の標準規格にも適合しています：
  - Draft **ETSI EN 303 447 V1.1.1_0.0.7 (2016-07)**

  電磁環境適合性：
  - **ETSI EN 301 489-1**（草案 2.1.0）

Automower® Connect モジュール搭載の **Husqvarna Automower® 310**、および **Husqvarna Automower® 315** は、次の標準規格にも適合しています。

- **EN 301 489-1 v1.9.2.**
- **EN 301 489-7 v1.3.1**
- **EN 301 511 V9.0.2**（電波スペクトルの効率）

Huskvarna 2017-01-03

Lars Roos

Global R&D Director, Electric category

（ハスクバーナ AB 正式代表兼技術文書担当）

AutomowerはハスクバーナABが所有する商標です。
著作権©2017 HUSQVARNA。無断複写·転載を禁じます。

www.husqvarna.com

取扱説明書原本

1158757-79

2017-11-02