

MOVA

**MOVA LiDAX
Ultra
800/1000/1200/1600/2000
Návod k použití**

Obrázky v tomto návodu slouží pouze pro informaci.
Přesné informace najdete na samotném
výrobku.

1 Bezpečnostní pokyny

1.1 Obecné bezpečnostní pokyny

- Před použitím výrobku si pečlivě přečtěte a porozumějte uživatelské příručce.
- S výrobkem používejte pouze zařízení doporučené společností MOVA. Jakékoli jiné použití je nesprávné.
- Dbejte na to, aby se děti během provozu stroje nezdržovaly v jeho blízkosti ani si s ním nehrály.
- Nepoužívejte výrobek v místech, kde si lidé nejsou vědomi jeho přítomnosti.
- Při ručním ovládní produktu pomocí aplikace MOVAhome neběhejte. Vždy chodte, dávejte pozor na své kroky na svazích a neustále udržujte rovnováhu.
- Vyhněte se používání produktu, pokud se v pracovní oblasti nacházejí lidé, zejména děti nebo zvířata.
- Pokud produkt používáte ve veřejných prostorách, umístěte kolem pracovní oblasti výstražné značky s následujícím textem: „Varování! Automatická sekačka na trávu! Držte se dál od stroje! Dohlížejte na děti!“
- Při obsluze produktu noste pevnou obuv a dlouhé kalhoty.
- Aby nedošlo k poškození výrobku a k úrazům vozidel či osob, nezřizujte pracovní prostory ani přepravní trasy přes veřejné komunikace.
- Nedotýkejte se pohyblivých nebezpečných částí, jako je řezací kotouč, dokud se úplně nezastaví.
- V případě zranění nebo nehody vyhledejte lékařskou pomoc.
- Před odstraňováním ucpaní, prováděním údržby nebo kontrolou výrobku jej vypněte. Pokud výrobek abnormálně vibruje, před opětovným spuštěním zkontrolujte, zda není poškozen. Výrobek nepoužívejte, pokud jsou některé jeho části vadné.
- Hlavní kabel neinstalujte v místech, kde bude výrobek řezat. Při instalaci kabelu postupujte podle dodaných pokynů.
- K nabíjení výrobku používejte pouze nabíjecí stanici dodanou v balení. Nesprávné použití může vést k úrazu elektrickým proudem, přehřátí nebo úniku žíravé kapaliny z baterie. V případě úniku elektrolytu místo opláchněte vodou nebo neutralizačním prostředkem a vyhledejte lékařskou pomoc, pokud se žíravá kapalina dostane do kontaktu s očima.
- Při připojování napájecího kabelu do zásuvky použijte proudový chránič (RCD) s maximálním vypínacím proudem 30 mA.
- Používejte pouze originální baterie doporučené společností MOVA. Při použití neoriginálních baterií nelze zaručit bezpečnost výrobku. Nepoužívejte jednorázové baterie.
- Udržujte prodlužovací kabely mimo dosah pohyblivých nebezpečných částí, abyste zabránili poškození kabelů, které by mohlo vést ke kontaktu s částmi pod napětím.
- Obrázky použité v tomto dokumentu slouží pouze pro ilustrační účely. Řiďte se prosím skutečným vzhledem výrobků.
- Nikdy nedovolte, aby zařízení používaly děti, osoby se sníženými fyzickými, smyslovými nebo mentálními schopnostmi, osoby bez zkušeností a znalostí nebo osoby, které nejsou seznámeny s těmito pokyny; místní předpisy mohou omezovat věk obsluhy.
- Nepřipojujte ani se nedotýkejte poškozeného kabelu, dokud není odpojen od elektrické zásuvky. Pokud dojde k poškození kabelu během provozu, odpojte zástrčku ze zásuvky. Opotřebovaný nebo poškozený kabel zvyšuje riziko úrazu elektrickým proudem a měl by být vyměněn servisním technikem.
- S výrobkem netlačte silou ani rychle, mohlo by dojít k jeho poškození.
- Aby byly dodrženy požadavky na vystavení vysokofrekvenčnímu záření, je třeba dodržovat odstup 35 cm mezi zařízením a osobou.
- K dobíjení baterie používejte pouze odnímatelný napájecí adaptér dodaný s tímto zařízením.

1.2 Bezpečnostní pokyny pro instalaci

- Nainstalujte nabíjecí stanici tak, aby o ni nikdo nemohl zakopnout.
- Nainstalujte nabíjecí stanici na místa, kde nehrozí riziko stojaté vody.
- Nainstalujte nabíjecí stanici, včetně veškerého příslušenství, ve vzdálenosti nejméně 60 cm od hořlavých materiálů. Porucha nebo přehřátí nabíjecí stanice a napájecího zdroje může představovat nebezpečí požáru.

1.3 Bezpečnostní pokyny pro provoz

- Držte ruce a nohy v dostatečné vzdálenosti od rotujících nožů. Když je přístroj zapnutý, nedávejte ruce ani nohy do jeho blízkosti ani pod něj.
- Produkt nezvedejte ani s ním nehýbejte, když je zapnutý.
- Umístěte robota do nabíjecí stanice nebo jej vypněte, pokud se v pracovní oblasti nacházejí lidé, zejména děti nebo zvířata.
- Ujistěte se, že na trávníku nejsou žádné předměty, jako jsou kameny, větve, nářadí nebo hračky. V opačném případě by mohlo dojít k poškození nožů při kontaktu s předmětem.
- Nepokládejte předměty na výrobek ani na nabíjecí stanici.
- Produkt nepoužívejte, pokud nefunguje tlačítko STOP.
- Zabraňte srážkám výrobku s lidmi nebo zvířaty. Pokud se do dráhy pohybu výrobku dostane osoba nebo zvíře, okamžitě jej zastavte.
- Vždy vypněte produkt, když není v provozu.
- Nepoužívejte produkt současně s vyskakovacím zavlažovačem. Využijte funkci plánování, abyste zajistili, že produkt a vyskakovací zavlažovač nebudou v provozu současně.
- Vyhněte se umístění spojovacího kanálu tam, kde jsou nainstalovány vyskakovací zavlažovače.
- Produkt nepoužívejte v případě, že se v pracovním prostoru nachází stojatá voda, například při silném dešti nebo při hromadění vody.

1.4 Bezpečnostní pokyny pro údržbu

- Při provádění údržby vypněte zařízení.
- Po umytí se ujistěte, že je produkt položen na zem v normální poloze, nikoli vzhůru nohama.
- Při čištění podvozku výrobek neobracujte. Pokud jej přesto pro účely čištění obrátíte, nezapomeňte jej poté vrátit do správné polohy. Toto opatření je nezbytné, aby se zabránilo vniknutí vody do motoru a možnému narušení jeho normálního provozu.
- Před čištěním nebo údržbou nabíjecí stanice odpojte zástrčku od nabíjecí stanice nebo aktivujte bezpečnostní zařízení.
- K čištění výrobku nepoužívejte vysokotlaký čistič ani rozpouštědla.

1.5 Bezpečnost baterií

Lithium-iontové baterie mohou explodovat nebo způsobit požár, pokud jsou rozebrány, zkratovány, vystaveny vodě, ohni nebo vysokým teplotám. Zacházejte s nimi opatrně, baterii nerozebírejte ani neotvírejte a vyhněte se jakékoli formě elektrického či mechanického zneužití. Skladujte je mimo dosah přímého slunečního světla.

- Používejte pouze nabíječku a napájecí zdroj dodané výrobcem. Použití nevhodné nabíječky a napájecího zdroje může způsobit úraz elektrickým proudem a/nebo přehřátí.
- NEPOKOUŠEJTE SE OPRAVOVAT NEBO MODIFIKOVAT BATERIE! Pokusy o opravu mohou vést k vážnému zranění v důsledku výbuchu nebo úrazu elektrickým proudem. V případě úniku jsou uniklé elektrolyty korozivní a toxické.
- Toto zařízení obsahuje baterie, které mohou vyměnit pouze kvalifikované osoby.






1.6 Zbytková rizika

Abyste se vyhnuli zranění, noste při výměně nožů ochranné rukavice.

1.7 Symboly a štítky

	<p>VAROVÁNÍ – Před použitím stroje si přečtěte návod k použití.</p>
	<p>VAROVÁNÍ – Při práci se strojem dodržujte bezpečnou vzdálenost.</p>
	<p>VAROVÁNÍ – Před prací na stroji nebo jeho zvedáním aktivujte blokovací zařízení.</p>
	<p>VAROVÁNÍ – Nesedejte si na stroj.</p>
	<p>VAROVÁNÍ – Tento výrobek nesmí být likvidován jako běžný domácí odpad. Zajistěte, aby byl výrobek recyklován v souladu s místními zákonnými požadavky.</p>



	Tento výrobek je v souladu s platnými směrnicemi ES.
	Třída III
	Před nabitím si přečtěte návod.
	Stejnoseměrný proud
	Třída II

URČENÉ POUŽITÍ

Tento zahradní produkt je určen k sekání trávniku v domácnosti. Je navržen pro časté sekání, aby byl trávnik zdravější a vypadal lépe než kdykoli předtím. V závislosti na velikosti trávniku lze sekačku naprogramovat tak, aby pracovala kdykoli a v jakékoli frekvenci. Nelze ji použít ke kopání, zametání ani odklizení sněhu.



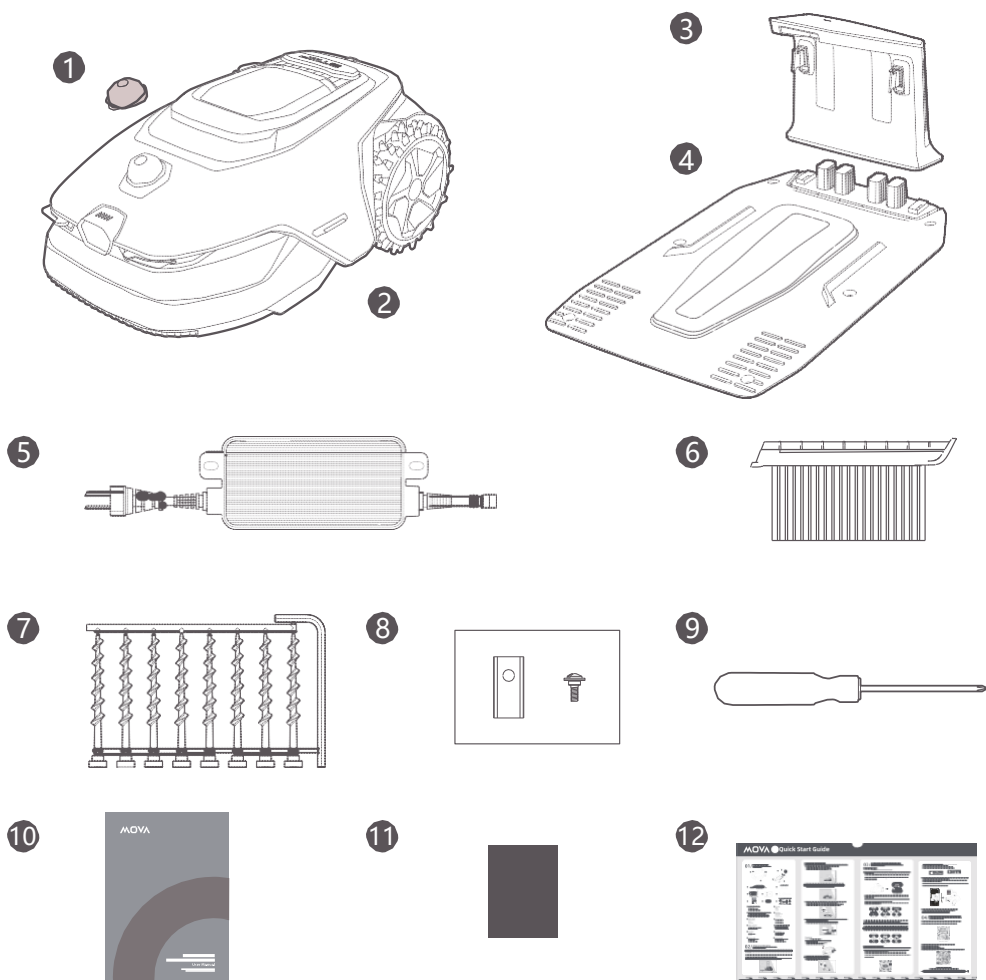
Společnost Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. tímto prohlašuje, že rádiové zařízení typu MXXM2100/MXXM3100/MXXM4100/MXXM5100/MXXM6100 (sekačka na trávu) je v souladu se směrnicí 2014/53/EU. Úplné znění prohlášení o shodě EU je k dispozici na následující internetové adrese: <https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity>.

Výrobek je v souladu s britskými předpisy PSTI; plné znění prohlášení o shodě je k dispozici na následující internetové adrese: <https://www.mova.tech/pages/statement-of-compliance-for-uk-psi>.

Podrobný elektronický manuál najdete na adrese <https://www.mova.tech/pages/user-manual-s-and-faqs>.

2 Představení produktu

2.1 Obsah balení



1 Ochranný kryt LiDAR

2 Robot

3 Nabíjecí věž
(s 10m prodlužovacím
kabelem)

Základní deska

6

Čistící kartáč

5 Napájecí
zdroj

7 Šrouby × 8,
šestihranný klíč

Náhradní čepele a šrouby × 9



8

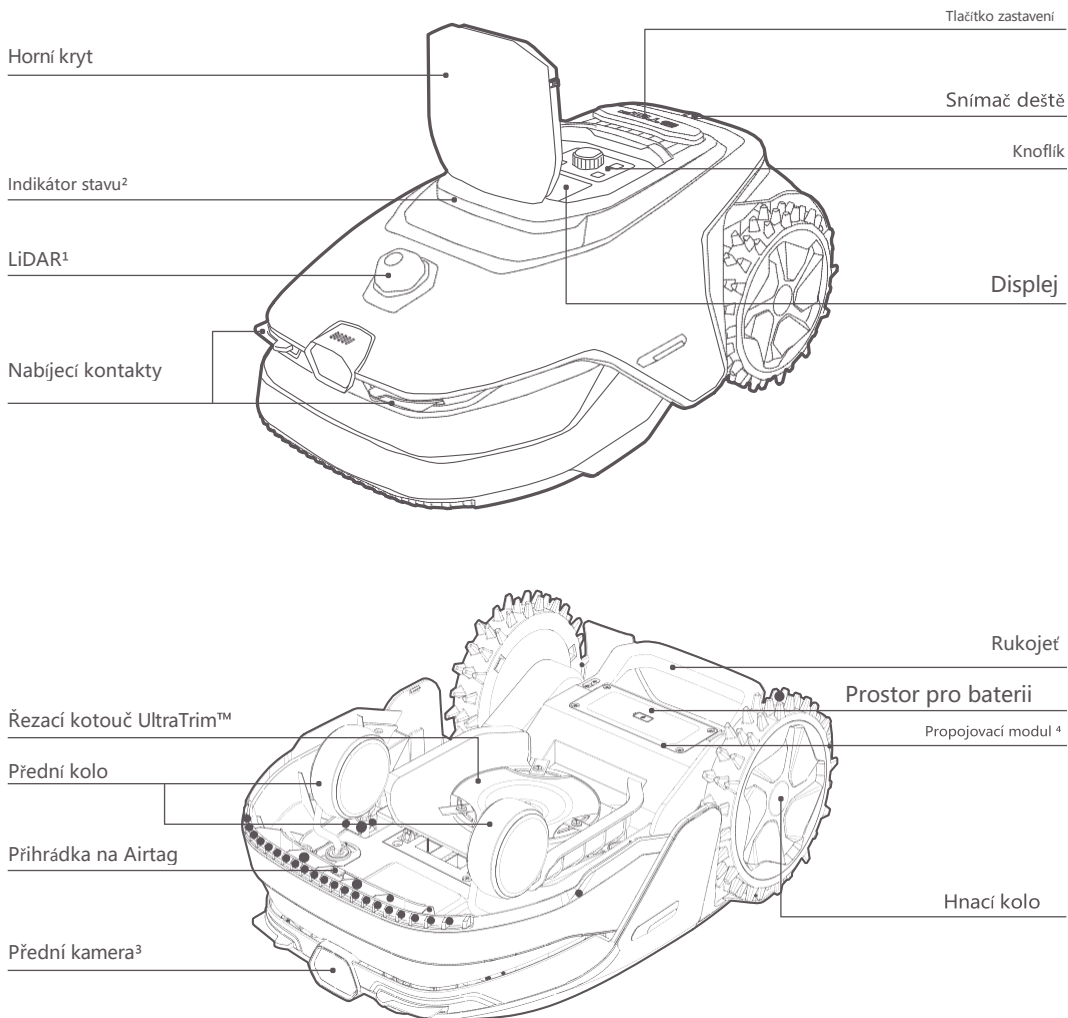
9 Šroubovák

12 Návod k použití

11 Hadřík bez
vláken

10 Rychlý návod

2.2 Přehled produktu



1: LiDAR pomáhá získávat informace o okolí a usnadňuje robotovi orientaci, vyhýbání se překážkám a detekci vody a nečistot. Dosah detekce (při 100 klx) činí 40 m při 10% odrazivosti a 70 m při 80% odrazivosti. Zorné pole je 360°.

2: Pouze model LiDAX Ultra 1200/1600/2000 je vybaven stavovým světlem.

3: Přední kamera detekuje překážky, hranice trávníku a přítomnost osob. Úhel záběru je 89° (vodorovně), 58° (svisle) a 97° (diagonálně). Rozlišení je 2 MP.

4: Modulem pro připojení je vybaven pouze model LiDAX Ultra 1600/2000.



Indikátor stavu

Barva	Význam
Trvale svítí červeně	Došlo k chybě.
Modře svítí	Robot je v pohotovostním režimu.
Modré blikání	Robot provádí úkol nebo je pozastaven.
Blikající zelená	Robot se nabíjí v nabíjecí stanici.
Trvale svítí zeleně	Baterie je plně nabitá.
Bliká žlutě	<ul style="list-style-type: none">• Robot provádí hlídku.• V aplikaci se zobrazuje video z přední kamery v reálném čase.


Poznámka: Doba aktivace a scénáře stavového světla lze přizpůsobit na stránce Zařízení >  > Světlo.

2.3 Úvod do modulu Link

Modul Link nabízí připojení k mobilní síti 4G a službu GPS.

- Díky připojení k síti 4G můžete na dálku sledovat stav svého robota a spouštět sekací úlohy bez připojení k Wi-Fi.
- Díky vestavěnému GPS můžete prostřednictvím aplikace sledovat polohu robota v reálném čase na Google Maps a dostávat upozornění, pokud se robot přesune mimo vymezenou oblast na mapě.

2.3.1 Aktivujte službu Link

Služba Link se aktivuje automaticky při zapnutí robota. Uvidíte, že svítí  na displeji robota i v aplikaci, což potvrzuje úspěšnou aktivaci. Chcete-li zkontrolovat stav služby Link a datum vypršení platnosti, přejděte na

stránku Zařízení >  > Připojení > Modul Link.

Služba Link je nabízena zdarma po dobu uvedenou v sekci Specifikace, počínaje dnem doba aktivace. Chcete-li službu po uplynutí platnosti prodloužit, obraťte se prosím na tým poprodejního servisu MOVA.

Poznámka:

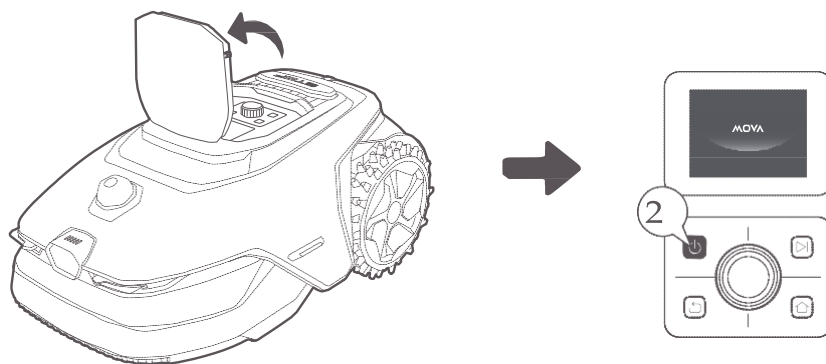
- Modul Link bude zablokován, pokud služba Link nebude obnovena do tří měsíců po vypršení platnosti. Chcete-li službu znovu aktivovat, přineste modul do servisního střediska MOVA – za opětovnou aktivaci mohou být účtovány poplatky.
- Modul Link je určen výhradně pro použití se sekačkami MOVA. Jakýkoli abnormální stav zjištěný ve službě Link může mít za následek pozastavení vaší služby. V takovém případě kontaktujte tým poprodejního servisu MOVA, který vám pomůže službu obnovit.

2.3.2 Demontáž modulu Link

Upozornění:

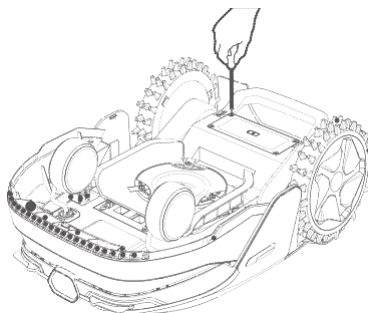
- Noste ochranné rukavice, abyste předešli zranění.
- Než robota otočíte, ujistěte se, že je na LiDARu nasazen ochranný kryt.

1 Vypněte robota.

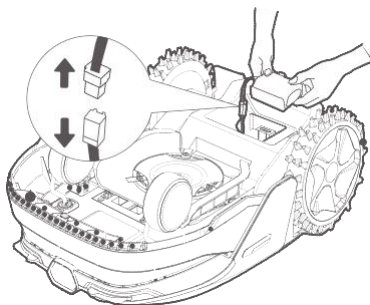


2 Položte robota na měkký povrch, otočte ho vzhůru nohama

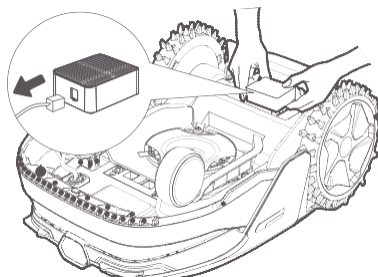
3 Pomocí šroubováku povolte 4 šrouby a sejměte kryt



4 Vyměňte baterii a odpojte její konektor



5 Odpojte konektor modulu a opatrně vyjměte modul Link ze slotu



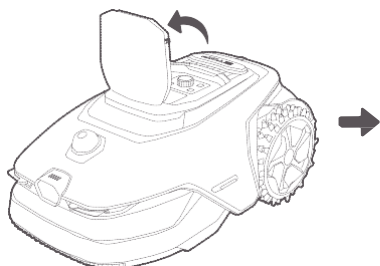
24 Úvod do přihrádky pro Airtag

Přihrádka na AirTag je určena pro AirTag nebo jiná sledovací zařízení, která vám pomohou lokalizovat a sledovat vašeho robota.

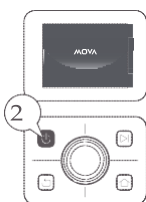
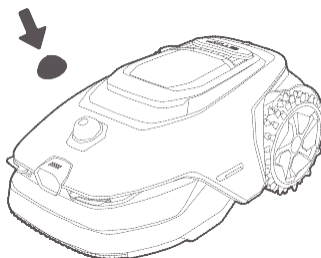
Poznámka: AirTag není součástí balení. Připravte si jej prosím sami.

Instalace nebo vyjmutí AirTagu:

❶ Vypněte robota.

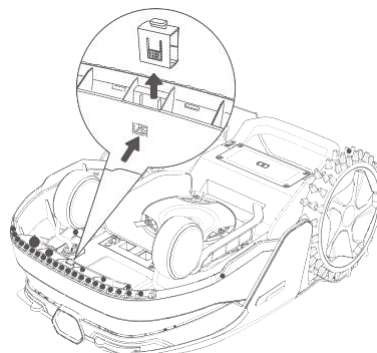
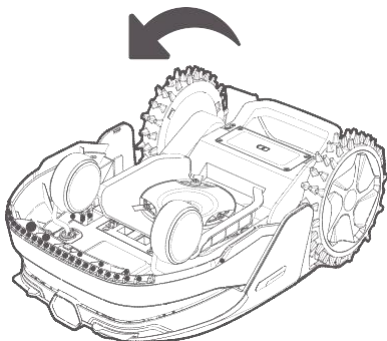


❷ Zakryjte LiDAR ochranným krytem.



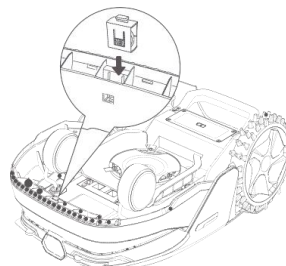
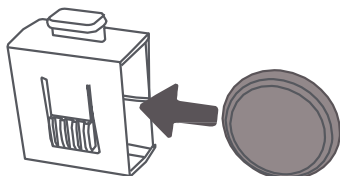
❸ Stiskněte sponu a sejměte držák AirTagu.

❸ Položte robota na měkký povrch a otočte ho vzhůru nohama.



❹ Znovu nainstalujte držák.

❺ Vložte AirTag do držáku nebo jej z držáku vyjměte.



3 Instalace

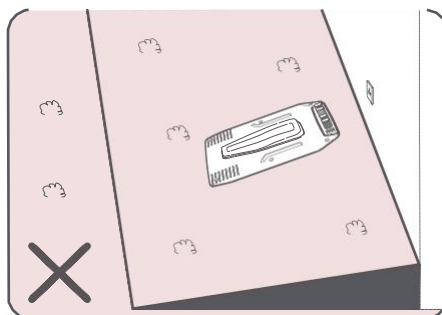
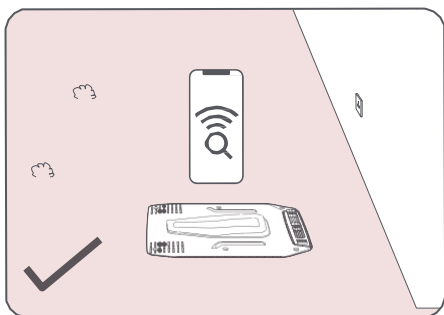
3.1 Vyberte vhodné místo

Umístěte nabíjecí stanici na rovný povrch poblíž okraje trávníku a v blízkosti elektrické zásuvky. Ujistěte se, že místo splňuje následující požadavky:

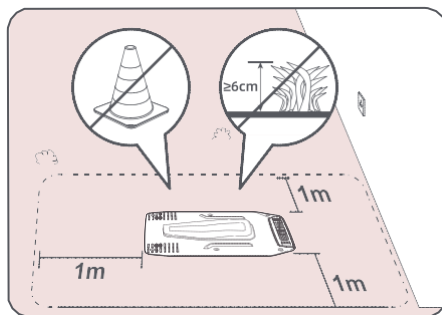
- V dané oblasti je silný signál Wi-Fi.

Poznámka: K ověření síly signálu Wi-Fi v daném místě použijte své mobilní zařízení. Silný signál Wi-Fi zajišťuje stabilní připojení mezi robotem a aplikací.

- Půda je dostatečně měkká, aby bylo možné do ní zapíchnout kolíky.
- Půda se nachází na rovném terénu. Sklon může způsobit, že se robot převrátí dozadu a ztratí kontakt.

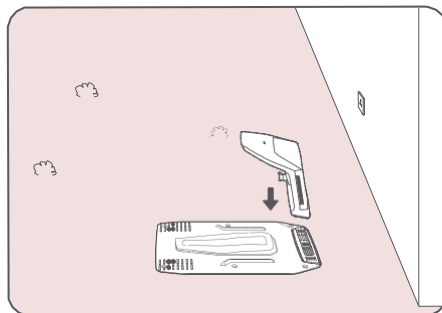


- Udržujte alespoň 1 m volného prostoru bez překážek vlevo, vpravo a před nabíjecí stanicí.
- Tráva v okolí místa je kratší než 6 cm.
- Pokud je tráva vyšší, nejprve ji prosím posekejte ruční sekačkou. Vysoká tráva může robotovi ztížit návrat k nabíjecí stanicí.

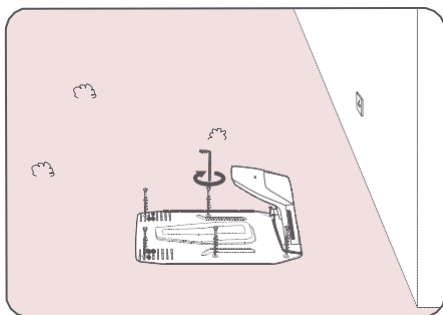


3.2 Instalace nabíjecí stanice

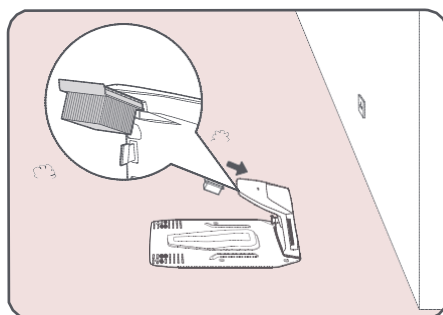
- 1 Zasuňte nabíjecí stanici do základové desky, dokud neuslyšíte cvaknutí.



- 2 Zajistěte základovou desku k zemi pomocí dodaných kolíků a šestihybného klíče.

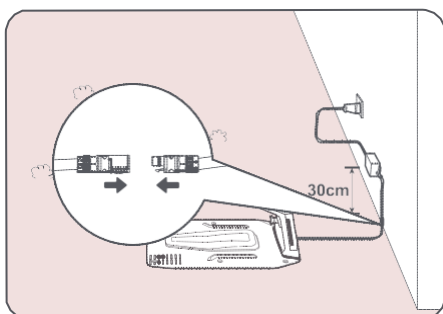


- 3 Vložte čisticí kartáč do nabíjecí věže tak, aby výstupek zapadl do drážky.

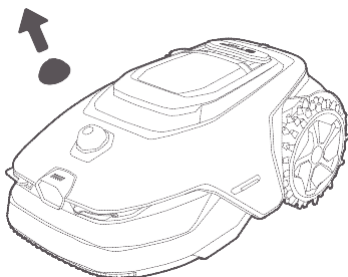


- 4 Připojte napájecí zdroj k prodlužovacímu kabelu a poté jej zapojte do elektrické zásuvky. Napájecí zdroj udržujte alespoň 30 cm nad zemí.

Poznámka: Pokud je zařízení napájeno, svítí kontrolka LED na nabíjecí stanici modře.



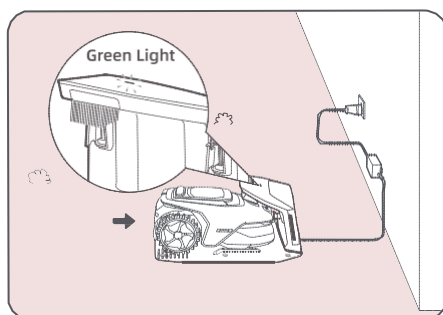
5 Sejměte ochranný kryt LiDARu.



6 Umístěte robota do nabíjecí stanice k nabití. Ujistěte se, že jsou nabíjecí kontakty na robotu a nabíjecí stanici správně spojeny.

Poznámka:

- Kontrolka bude **blikat zeleně**, když se robot úspěšně nabíjí v nabíjecí stanici.
- Pokud chcete přidat garáž pro větší ochranu, použijte odpovídající garáž MOVA, která je k dispozici u místního v obchodech nebo online. Použití jiné garáže než garáže MOVA může způsobit problémy při nabíjení.



LED indikátory na nabíjecí stanici

Barva kontrolky LED	Význam
Bliká/svítí červeně	1. Došlo k problému s nabíjecí stanicí (například problém s nabíjecím proudem nebo napětím).
	2. Robot se připojil k nabíjecí stanici, ale nabíjení probíhá abnormálně (například došlo ke zkratu nabíjecích kontaktů).
Svítlí modře	Nabíjecí stanice je napájena. Robot není v nabíjecí stanici.
Bliká zeleně	Robot se nabíjí v nabíjecí stanici.
Trvale svítí zeleně	Robot je v nabíjecí stanici a je plně nabitý.



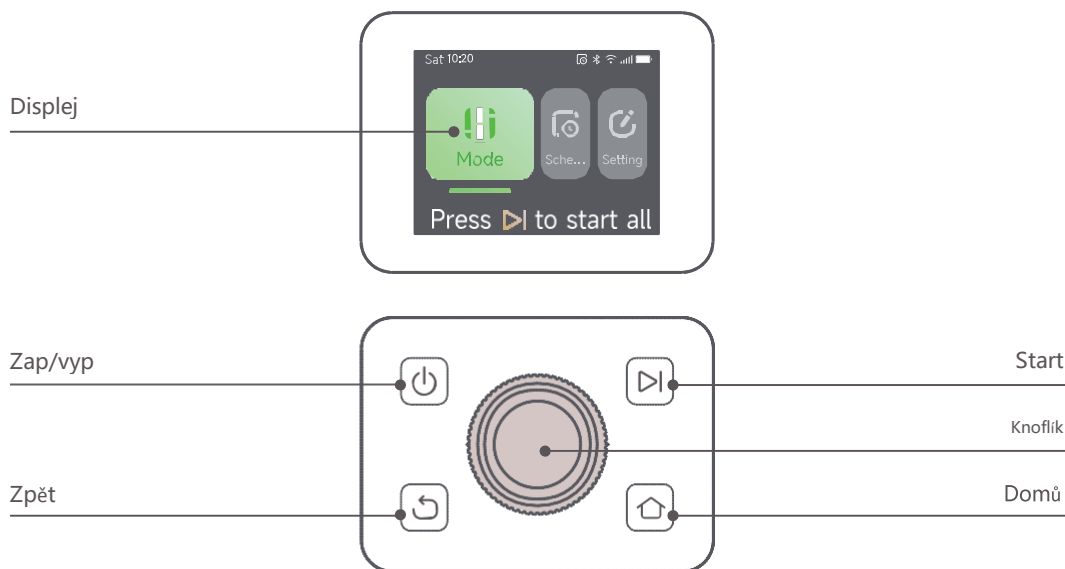
4 Příprava na první použití

4.1 Seznamte se s ovládacím panelem

Ovládací panel pod horním krytem nabízí následující funkce.

- **Režimy:** přepínání mezi sekáním celé plochy a sekáním okrajů.
- **Plán:** zobrazení a zapnutí/vypnutí „Jarního/letního plánu“ a „Podzimního/zimního plánu“.
- **Nastavení:** Přístup ke konfiguracím sekání, jako je účinnost sekání, výška sekání, výška vyhýbání se překážkám a ochrana proti dešti/mrazu. Můžete také spravovat konfigurace robota, včetně PIN kódu, hlasitosti, jazyka atd.














Poznámka: Funkce se mohou lišit v závislosti na verzi softwaru.



Displej

Ikona	Stav
	Úroveň nabití baterie (zobrazuje aktuální úroveň nabití baterie)
	Nabíjení (robot se úspěšně připojil k nabíjecí stanici)
	Bluetooth (robot je připojen k aplikaci přes Bluetooth)
	Wi-Fi (robot je připojen k aplikaci přes síť Wi-Fi)
	Služba Link (služba Link je aktivována)
	Plán (úkol je naplánován na dnešek a ještě nebyl spuštěn)

Ovládací prvky

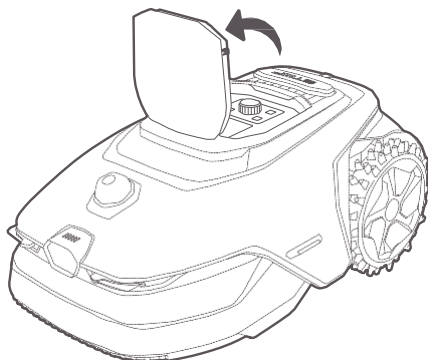
Tlačítko	Funkce
Napájení 	Pro zapnutí/vypnutí robota, stiskněte  na 2 sekundy. Ujistěte se, že se nachází mimo nabíjecí stanici.
Start 	Pro spuštění sekání celé plochy nebo obnovení pozastavené úlohy,  stiskněte tlačítko a zavřete horní kryt robota po nastavení
Domů 	Chcete-li robota poslat zpět do nabíjecí stanice k nabití, stiskněte tlačítko  a zavřete horní kryt robota pro potvrzení.
Zpět 	Chcete-li se v nabídce posunout o jednu úroveň nahoru,  stiskněte tlačítko.
Knoflík	Chcete-li potvrdit výběr v nabídkách, stiskněte knoflík.
	Chcete-li aktivovat režim párování Bluetooth, podržte knoflík stisknutý po dobu 3 sekund.
	Pro pohyb v nabídce otáčejte knoflíkem ve směru nebo proti směru hodinových ručiček.
Start + Zpět	Chcete-li obnovit tovární nastavení robota, stiskněte  tlačítko a  tlačítko současně po dobu 3 sekund.
Domů + Zpět	Stiskněte a podržte  tlačítko a  tlačítko současně po dobu 3 sekund, abyste vstoupili na stránku O aplikaci v Nastavení. Stránka O aplikaci zmizí za 5 sekund.
Knoflík + Zpět	Chcete-li resetovat PIN kód, stiskněte a podržte knoflík a  tlačítko současně po dobu 3 sekund.
Zastavení	Stisknutím tlačítka Stop zastavíte robota. Pro obnovení provozu je nutné zadat PIN kód na ovládacím panelu.

4.2 Počáteční nastavení

Proveďte základní nastavení, než bude robot připraven k práci.

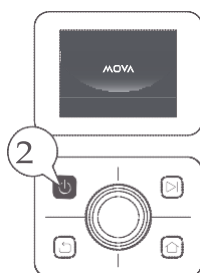
4.2.1 Nastavení jazyka a PIN kódu

- 1 Otevřete horní kryt robota.



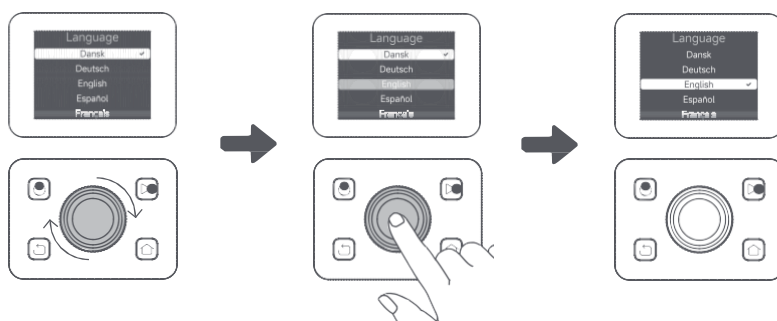
2 Stiskněte a podržte  na ovládacím panelu po dobu 2 sekund, aby se robot zapnul.

Poznámka: Robot se automaticky zapne, jakmile se připojí k nabíjecí stanici.



3 Vyberte si preferovaný jazyk

Otočením knoflíku ve směru hodinových ručiček se posunete dolů a proti směru hodinových ručiček nahoru, čímž vyberete jazyk. Stisknutím knoflíku potvrzení.



4 Nastavení PIN kódu

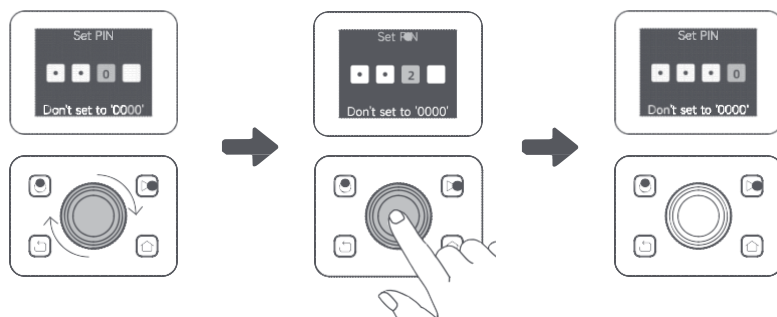
1. Otočením knoflíku vyberte číslo od 0 do 9.

Otočením ve směru hodinových ručiček číslo zvyšujete, proti směru hodinových ručiček snižujete.

2. Stiskněte knoflík pro potvrzení a nastavení další číslice.

3. (Volitelně) Chcete-li změnit předchozí číslici, otočte knoflíkem proti směru hodinových ručiček, dokud se číslo nezmění na 0, a otočte jej ještě jednou.

Důležité: Nastavujte prosím kód PIN na „0000“.



4. Zadejte kód PIN znovu, abyste dokončili nastavení kódu PIN.

Poznámka: Jakmile si nastavíte PIN kód, můžete jej kdykoli změnit v aplikaci v nabídce Nastavení> Změnit PIN kód nebo na displeji výběrem možnosti Nastavení> Změnit PIN.

4.2.2 Připojení robota k internetu

Před nastavením sítě:

- Ujistěte se, že robot a vaše mobilní zařízení jsou připojeny ke stejné síti Wi-Fi.
- Ujistěte se, že se vaše mobilní zařízení nachází do 10 m od robota.
- Zapněte funkci Bluetooth na svém mobilním zařízení.

- 1 Naskenujte QR kód a stáhněte si do svého mobilního zařízení aplikaci MOVAhome.
Aplikaci MOVAhome si můžete stáhnout také z App Store nebo Google Play.



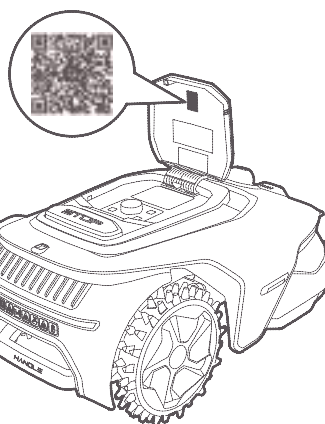
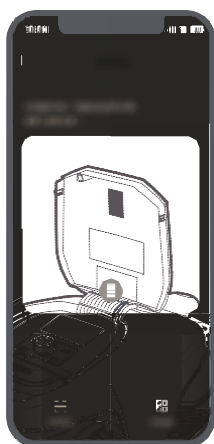
NEBO



- 2 Otevřete aplikaci MOVAhome, vytvořte si účet a přihlaste se.

- 3 Připojte se jedním z následujících způsobů:

- Naskenujte QR kód: jděte stiskněte Zařízení a klepněte na „Naskenovat pro připojení“.
Naskenujte QR kód umístěný uvnitř na horním krytu robota a připojte se.



- Přidat ručně: jděte stiskněte Zařízení a klepněte na „Přidat“. Poté vyberte model svého robota a připojte se.
- Automatické vyhledání: Robot vyhledá zařízení v okolí. Klepněte na svého robota v seznamu nalezených zařízení a připojte se.

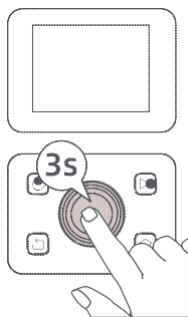
- 4 Postupujte podle pokynů v aplikaci a dokončete připojení k síti Wi-Fi.

Důležité:

- Použijte prosím jednopásmovou síť s frekvencí 2,4 GHz nebo dvoupásmovou síť s frekvencí 2,4/5 GHz.
- Ujistěte se, že vaše Wi-Fi síť nemá firewall a není šifrovaná. V opačném případě může nastavení sítě selhat.



- 5 Stiskněte a podržte knoflík na ovládacím panelu po dobu 3 sekund. Robot přejde do režimu párování Bluetooth.





- 6 Postupujte podle pokynů v aplikaci a dokončete párování.

4.2.3 Další nastavení

Odpojení robota


Jakmile je spárování úspěšné, robot se automaticky přiřadí k účtu MOVAhome. Každé zařízení lze přiřadit pouze k jednomu účtu. Nelze jej současně přiřadit k jinému účtu.

Chcete-li robota spárovat s novým účtem, musíte jej nejprve odpojit. Postup odpojení:

1. Otevřete aplikaci MOVAhome  a přejděte do části **Zařízení**.
2. Najděte název svého robota. Pokud máte ke svému účtu MOVAhome připojeno více robotů, přejeďte prstem doleva nebo doprava a přejděte na stránku robota, kterého chcete upravit.
3.  Stiskněte tlačítko vedle jména robota.
4. Vyberte možnost **Odstranit**.


Důležité: Jakmile bude robot odpojen, všechna uživatelská data z robota budou trvale vymazána ze serveru.

Jak sdílet svého robota?

1.  Stiskněte tlačítko vedle názvu robota.
2. Vyberte možnost **Sdílení zařízení**.

Poznámka: Přístup uživatelů k jednotlivým funkcím můžete spravovat v části **Nastavení > Sdílení zařízení**.

Jak se odhlásit ze svého účtu MOVAhome nebo jej smazat?

1.  **Já > Účet**.
2. Vyberte **Odhlásit se** nebo **Smazat účet**.

Obnovení továrního nastavení robota

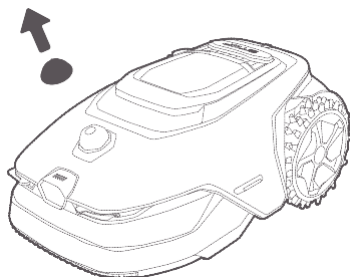
Jakmile resetujete robota na tovární nastavení, budou všechna data v robotovi vymazána. Robota můžete resetovat jedním z následujících způsobů:

- Na ovládacím panelu současně stiskněte a podržte tlačítka **Start** a **Zpět** po dobu 3 sekund.
- Přejděte do **Nastavení** a na displeji vyberte možnost **Obnovit robota**.

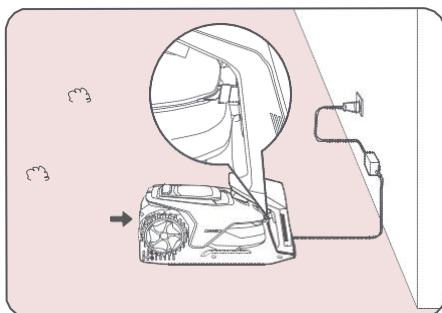
5 Zmapujte svou zahradu

Důležité: Před mapováním prosím zkontrolujte následující:

- Úroveň nabití baterie robota je vyšší než 50 %.
- Ochranný kryt LiDARu je sejmут.



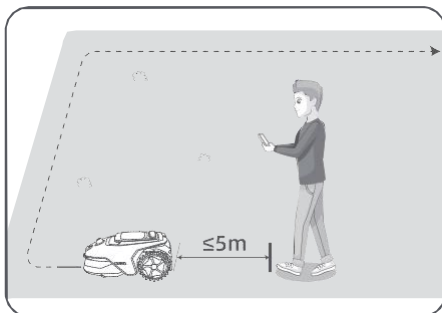
- Horní kryt je uzavřen.
- Robot je správně zasunut do nabíjecí stanice.



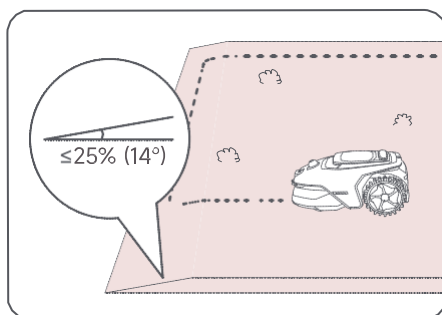
5.1 Vytvoření virtuální hranice

Před zahájením mapování mějte na paměti následující:

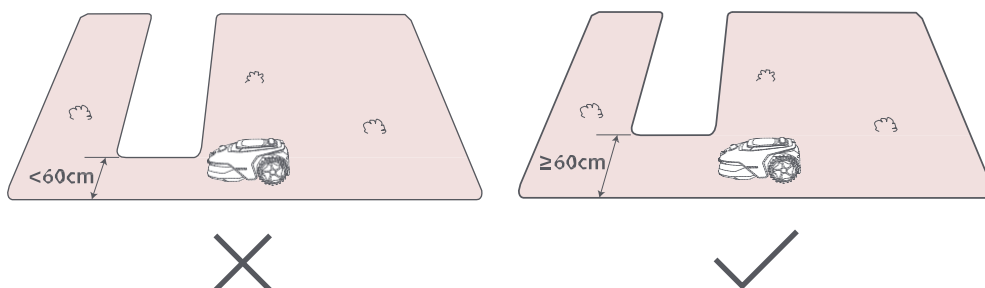
- Během mapování chodte ve vzdálenosti do 5 m za robotem.



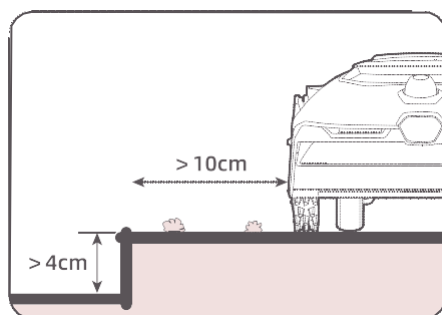
- Robot dokáže překonávat svahy se sklonem až 45 % (24°). Pro dosažení lepších výsledků sečení však doporučujeme, aby sklon pracovních ploch nepřesahoval 25 % (14°).



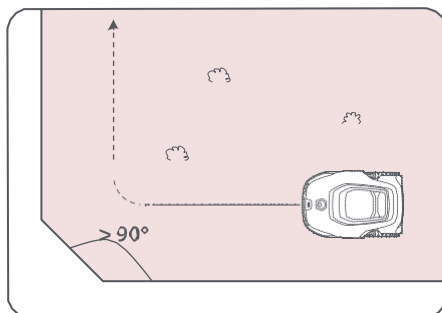
- U oblastí užších než 60 cm je prosím nastavte jako trasy, aby jimi robot mohl projet. Podrobnosti najdete v části 7.1.3 : Nastavení cesty.



- Pokud je váš trávník o více než 4 cm vyšší než přilehlý terén, udržujte robota alespoň 10 cm od okraje. Pokud je váš trávník v rovině s přilehlým terénem, může robot překročit hranici pro dosažení optimálních výsledků sečení podél okrajů.

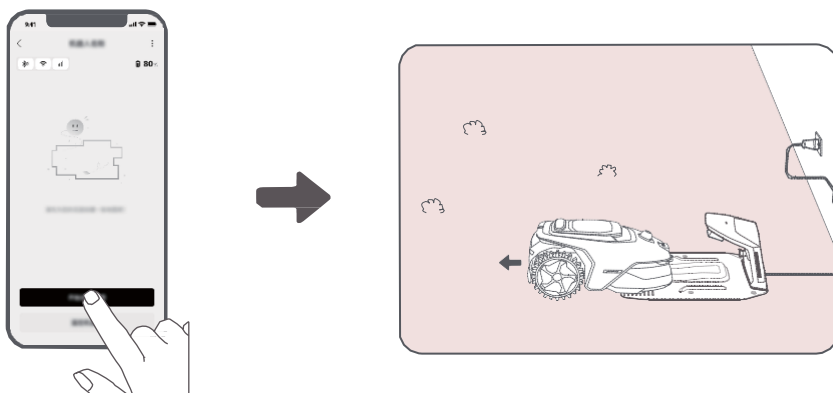


- Ujistěte se, že úhly zatáčení jsou větší než 90°. Úhly menší než 90° mohou robotovi ztížit abyste dosáhli čistého řezu.



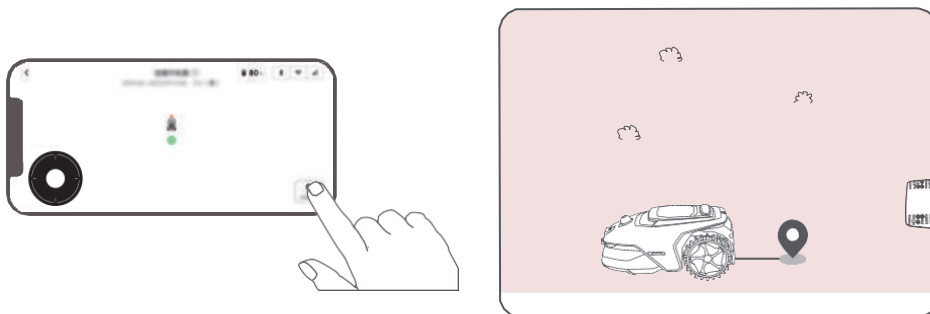
Spuštění mapování:

1. Klepněte v aplikaci na tlačítko **Spustit mapování** a robot zkontroluje svůj stav a provede kalibraci.



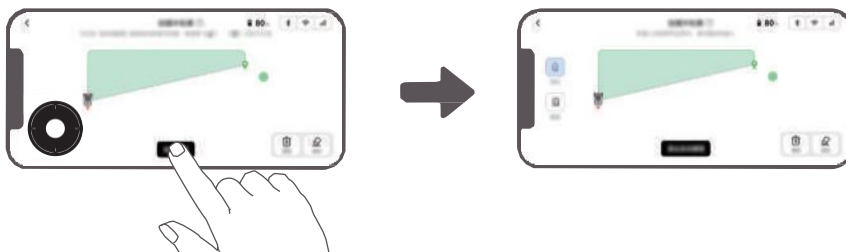
Upozornění: Robot automaticky opustí nabíjecí stanici, aby provedl kalibraci. Buďte prosím opatrní.

2. Na dálku navedete robota k okraji trávníku a klepnete na „**Nastavit počáteční bod**“, abyste určili počáteční bod hranice.



3. Zmapujte pracovní oblast. Podporovány jsou následující dvě metody.

- Pomocí dálkového ovládání nechte robota projet po obvodu trávníku, aby zmapoval pracovní plochu.
- Zapněte režim automatického rozpoznávání hranic, aby robot zmapoval pracovní plochu. Díky pokročilému algoritmu umělé inteligence dokáže robot identifikovat hranice bez nutnosti ručního navádění.

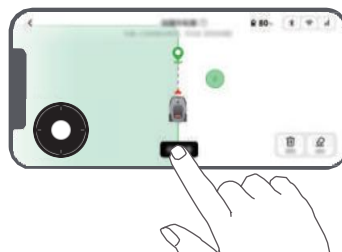
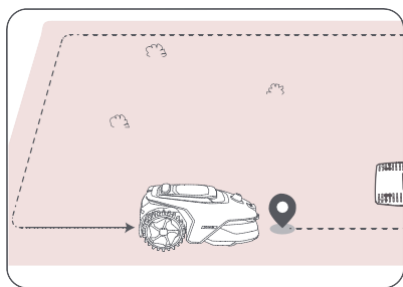


Důležité:

- Režim **automatické detekce hranic** vyžaduje jasné hranice trávníku a měl by být používán za denního světla, aby byla zajištěna správná viditelnost. Nepoužívejte tuto funkci za špatných světelných podmínek nebo za deště.
- Při používání režimu **automatické detekce hranic** doporučujeme robota sledovat. Pokud robot nedokáže přesně detekovat hranice, můžete kdykoli režim automatické detekce hranic opustit a přepnout na dálkové ovládání.
- Ujistěte se, že přední kamera robota je čistá a nic ji nezakrývá.



4. Jakmile se robot vrátí do vzdálenosti 1 m od výchozího bodu, můžete klepnout na možnost „Uzavřít ohraničení“ a dokončit tak nastavení ohraničení.

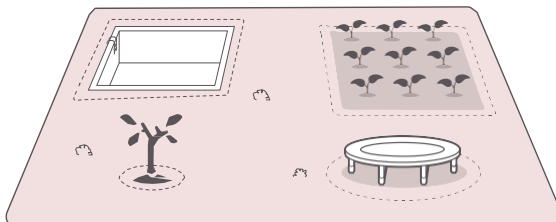


5. (Volitelně) Upravte mapu.

Alternativně můžete přejít na stránku Zařízení >  > Upravit a mapu upravit po dokončení mapování.

1 Nastavení zakázané zóny

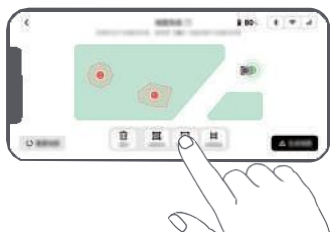
Ačkoli robot dokáže automaticky vyhýbat se překážkám, je stále nutné nastavit oblasti s rizikem pádu, jako jsou bazény a pískoviště, jako zakázané zóny. Předměty, které chcete chránit (například záhon, trampolínu, zeleninovou zahrádku nebo odkryté kořeny stromů), prosím nastavte jako zakázané zóny.



2 Přidání nebo rozšíření zón

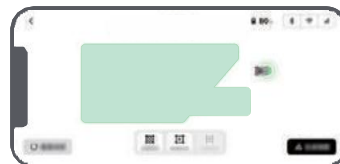
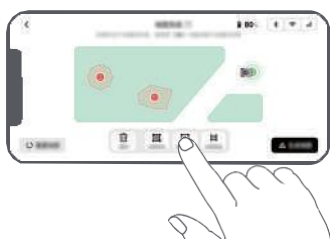
• Vytvoření dalších zón

Pokud je váš trávník rozdělen silnicemi nebo máte několik oddělených trávníků, můžete pokračovat ve vytváření pracovních oblastí. **Poznámka:** Pokud má vaše zahrada kamenné cestičky, označte je jako samostatné zóny. Poté nakreslete spojovací cesty, aby se robot mohl mezi zónami pohybovat.



• Rozšíření stávajících zón

Stávající zónu můžete rozšířit vytvořením oblasti, kterou chcete zahrnout. Pokud se obě oblasti překrývají, budou automaticky sloučeny.

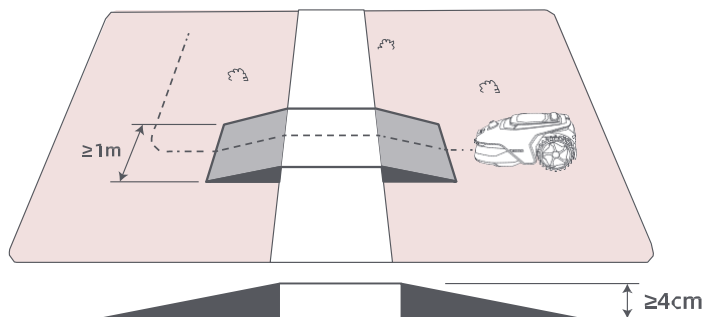


3 Nastavení cesty

V případě izolovaných zón prosím vytvořte cestu, která je propojí. Izolované zóny bez cesty budou pro robota nepřístupné.

Poznámka: Ve výchozím nastavení se robot pohybuje pouze po cestě, aniž by sekal trávu.

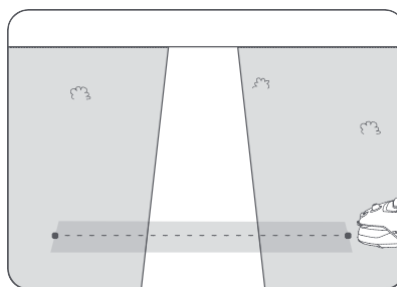
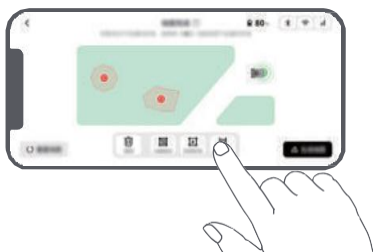
Důležité: Pokud je váš trávník rozdělen průchody vyššími než 4 cm, umístěte tam předmět se sklonem rovnajícím se výšce průchodu (například rampu).



• Propojení dvou izolovaných pracovních zón

V případě izolovaných oblastí vytvořte cesty, které je propojí. V opačném případě budou pro robota nepřístupné.

Důležité: Ujistěte se, že začátek a konec cesty se nacházejí v pracovní oblasti.

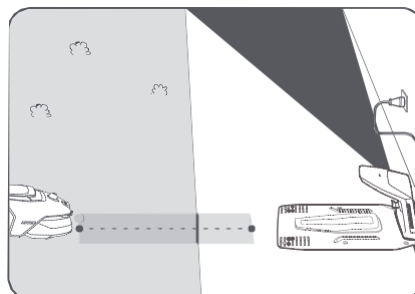
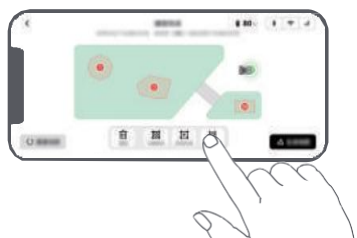


• Propojení pracovní oblasti a nabíjecí stanice

Pokud se vaše nabíjecí stanice nenachází v pracovní oblasti, je třeba vytvořit cestu, která ji s pracovní oblastí propojí.

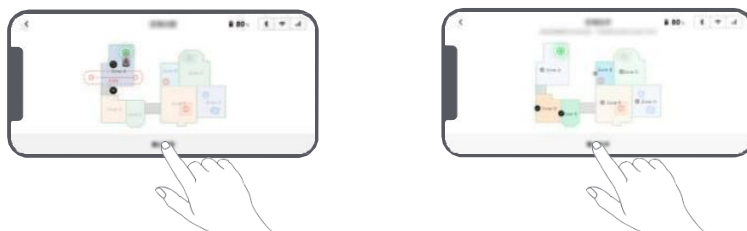
Důležité:

- Ujistěte se, že jeden konec je uvnitř pracovní oblasti a druhý konec přímo před nabíjecí stanicí. Doporučujeme trasu zarovnat s nabíjecí stanicí.
- Při vytváření tras pro propojení pracovní oblasti a nabíjecí stanice nedávejte robota do nabíjecí stanice na dálku. V opačném případě může dojít k zakrytí LiDARu, což může způsobit selhání mapování.



4 Oddělení a sloučení zón

Rozdělte zónu na menší části nebo sluňte zóny, které byly rozděleny, do jedné větší.



6. Klepněte na
Dokončit mapu

Důležité:

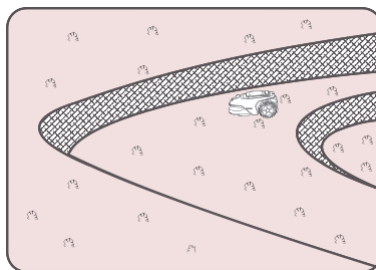
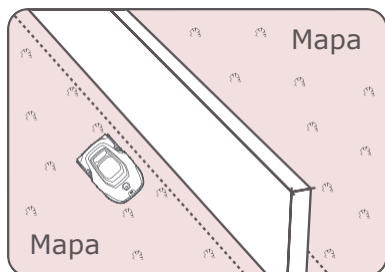
- Při vytváření hranice robot ručně nepřesouvejte, protože by to mohlo způsobit selhání mapování.
- Po zahájení mapování nepřipojujte robota na dálku k nabíjecí stanici, dokud není proces mapování dokončen. V opačném případě může dojít k zablokování LiDARu, což může způsobit selhání mapování.

5.2 Přidání druhé mapy

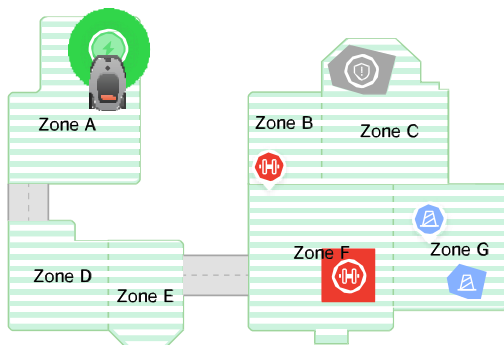
Funkce Dual Map je určena pro situace, kdy robot nemůže samostatně přecházet mezi jednotlivými trávníky nebo kdy je zapotřebí více map.

Vytvoření druhé mapy může být nutné, pokud:

- Váš přední a zadní trávník nelze propojit.
- Mezi travnatými plochami je výrazný výškový rozdíl.
- Máte více pozemků, ale pouze jednoho robota.
- Je váš trávník příliš velký na jednu mapu.



Poznámka: Pokud jsou vaše trávníky propojené a spadají do dosahu robota, použijte místo toho nastavení Multi-Zone. Chcete-li zmapovat druhý trávník:



1. Připravte nabíjecí stanici.

- Pokud jste si zakoupili druhou nabíjecí stanici, nainstalujte ji na druhý trávník.
- Pokud ne, přemístěte robota a jeho nabíjecí stanici ručně, abyste mohli zahájit mapování druhého trávniku.

2. Přejděte na Zařízení >

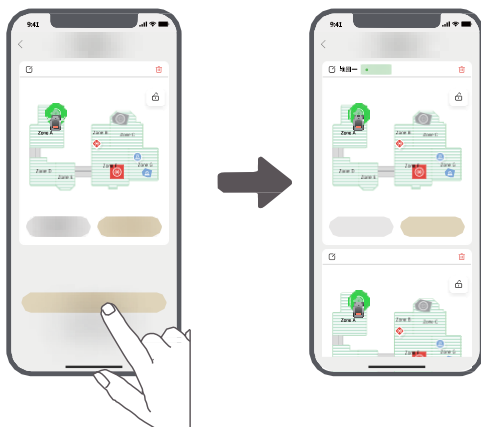


a v aplikaci MOVAhome klepněte na Přidat mapu, abyste vytvořili druhou mapu.

3. Jakmile dokončíte druhou mapu, můžete mezi mapami přepínat pomocí



> Použít.



Poznámka:

- Po přepnutí mapy se použijí plány a nastavení sekání z aktuální mapy.
- Pro větší pohodlí si můžete dokoupit další nabíjecí stanici a nainstalovat ji na druhou mapě nainstalována samostatná nabíjecí stanice, stačí robota mezi oběma mapami pouze ručně přemístit.

6 Provoz

6.1 První spuštění sekání

Tipy před sekáním:

- Pomocí ruční sekačky posekejte trávu na výšku maximálně 10 cm.
- Odstraňte z trávniku překážky, včetně nečistot, hromad listí, hraček, drátů a kamenů. Ujistěte se, že se na trávniku nenacházejí žádné děti ani domácí zvířata, když robot seká.
- Vyplňte díry v trávniku.
- Nastavte si předem v aplikaci své preference pro sekání (například účinnost sekání, výšku sečení a směr sečení).

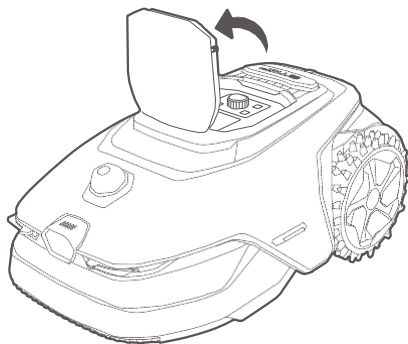


K zahájení sekání můžete zvolit jednu z následujících dvou metod.

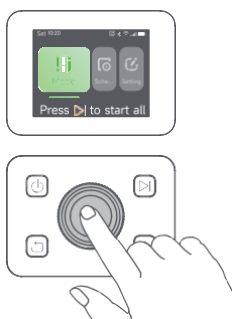


a) Spuštění pomocí ovládacího panelu

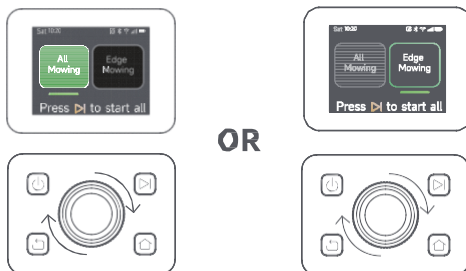
1. Otevřete horní kryt robota.



2. Na displeji vyberte položku Režimy a stiskněte otočný knoflík.



3. Otočením knoflíku vyberte režim sekání.



4. Stiskněte ► tlačítko a potvrďte zavřením horního krytu robota. Robot opustí nabíjecí stanici a zahájí sekání celé plochy.



b) Spusťte aplikaci

1. Otevřete aplikaci.
2. Vyberte režim sekání a klepnutím na tlačítko Start spusťte sekání.

6.2 Sekání trávníku s duálními mapami

1. Ručně přesuňte robota na mapu, kterou chcete posekat.
2. Před zahájením sekání vyberte v aplikaci správnou mapu.

Poznámka: Po přepnutí mapy se použijí plány a nastavení sekání aktuální mapy.

Jak řešit problémy s vybitou baterií nebo nabíjením?

U úloh s pouze jednou nabíjecí stanicí může dojít k vybití baterie robota a k chybě nabíjení, pokud nabíjecí stanici ručně nepřesunete společně s robotem na druhou mapu, protože robot nebude schopen nabíjecí stanici najít. Chcete-li tento problém vyřešit, postupujte podle následujících kroků:

1. Ručně přemístěte robota na mapu s nabíjecí stanicí, aby se mohl dobít.
2. Po dobití vraťte robota na původní mapu. Sekání se automaticky obnoví.

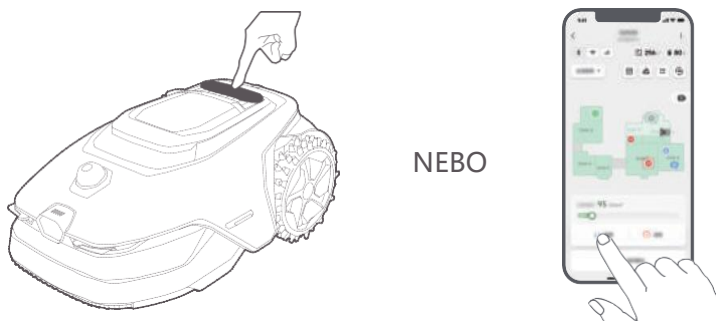
Důležité: Během tohoto procesu neměňte mapu v aplikaci. Tím zajistíte, že si robot zapamatuje svou poslední polohu a může pokračovat tam, kde přestal.

3. Tyto kroky opakujte podle potřeby, dokud nebude posekán celý trávník.

6.3 Pozastavit

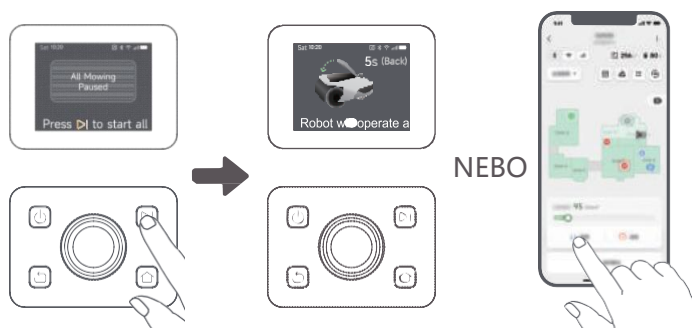
Chcete-li pozastavit aktuální sekání, můžete stisknout tlačítko Stop na robotu nebo klepnout na možnost Pozastavit v aplikaci. Poznámka: Po stisknutí tlačítka Stop nelze robota spustit přímo z aplikace.

Chcete-li provoz obnovit, zadejte svůj PIN kód na ovládacím panelu.




6.4 Obnovení

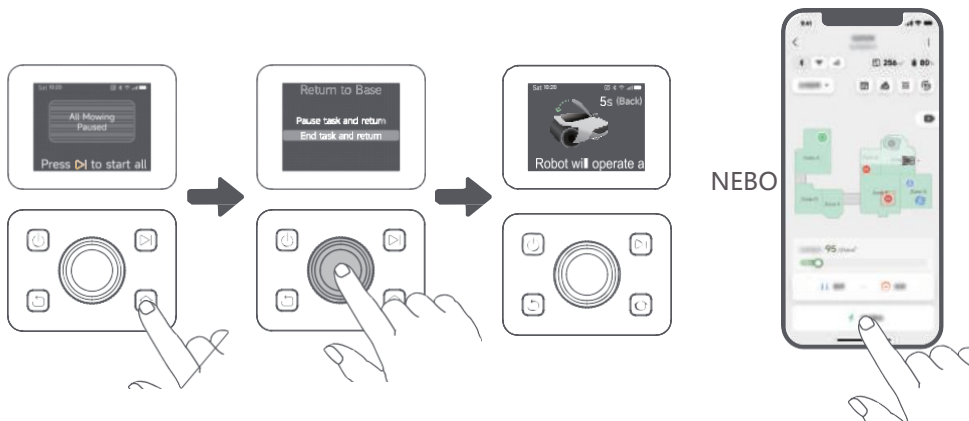
Pro obnovení úlohy, když je robot pozastaven, stiskněte **▶** a poté zavřete horní kryt robota, tím potvrdíte. Robot pokračuje v předchozím sekání. Případně můžete v aplikaci klepnout na tlačítko Pokračovat a sekání tak obnovit.



6.5 Návrat do nabíjecí stanice

Chcete-li robot poslat zpět do nabíjecí stanice:

1. Stiskněte  na ovládacím panelu.
 2. Potvrďte pozastavení nebo zrušení aktuálního úkolu.
 3. Potvrďte zavřením horního krytu robota. Robot se automaticky vrátí do nabíjecí stanice, aby se dobil.
- Alternativně můžete v aplikaci vybrat možnost Spustit návrat do stanice a robota tak poslat zpět.






7 Aplikace MOVAhome

Kde můžete objevovat více

Aplikace MOVAhome je více než jen dálkové ovládání. Prostřednictvím aplikace můžete provádět mnoho věcí: na dálku dokončovat různá nastavení, vyzkoušet různé režimy sekání a upravit plány sekání.

7.1 Nastavení sekání

Funkce	Umístění v aplikaci	Popis
Režimy sekání	Stránka zařízení> Pole pro výběr režimu v levém horním rohu	Robot nabízí různé režimy sekání. Pomocí aplikace můžete přepínat mezi režimy pomocí aplikace, včetně sekání celé plochy, sekání zón, sekání okrajů, bodového sekání a ručního režimu.
Plán	Stránka zařízení> 	Po dokončení první mapy robot automaticky vytvoří dva týdenní plány sekání podle velikosti trávníku, a to „plán jaro/léto“ a „plán podzim/zima“. Díky této funkci můžete přenést každodenní sekání na robota. Stačí jen pravidelně provádět údržbu robota. Poznámka: Pokud se obáváte, že by robot mohl rušit vás nebo vaše sousedy, když v určitých hodinách pracuje autonomně, můžete v aplikaci přejít do Nastavení> Nerušit a nastavit čas, kdy má být funkce Nerušit aktivní.
Tvary sekání	Stránka zařízení>  > Upravit> Tvary	Přizpůsobte si trávník přidáním tvarů. Definované tvary budou vyloučeny ze sečení ve všech režimech sečení. V části Tvary můžete upravit jejich polohu, velikost nebo je odstranit.
Disk s nožem UltraTrim	Stránka zařízení>  > UltraTrim	Řezací disk UltraTrim je navržen tak, aby se při dosažení okrajů trávníku posunul do strany a zajistil tak čistější řez. Poznámka: Další nastavení sekání můžete konfigurovat prostřednictvím Použijte režim „Obecný“ pro použití nastavení ve všech sekačkových zónách, nebo přepněte do režimu „Vlastní“, definujte individuální předvolby sekání pro každou zónu.

7.2 Funkce ochrany před nepříznivým počasím

Pokud se obáváte, že by nepříznivé povětrnostní podmínky mohly ovlivnit sekání, můžete povolit funkce ochrany před povětrnostními vlivy na stránce zařízení> v aplikaci.

Funkce	Popis
Ochrana proti dešti	Je-li tato funkce zapnutá, robot při dešti automaticky přeruší sekání a vrátí se do nabíjecí stanice. Délku ochrany proti dešti můžete nastavit v aplikaci. Poznámka: Sekání mokré trávy může trávník poškodit. Doporučujeme prodloužit dobu ochrany, aby tráva před dalším sekáním stačila vyschnout.
Ochrana proti mrazu	Sekání při teplotách pod 6 °C může způsobit trvalé poškození trávníku. Z bezpečnostních důvodů se baterie v takovém případě nenabíjí. Chcete-li chránit trávník i robota, můžete aktivovat funkci ochrany proti mrazu. Je-li tato funkce zapnutá, robot automaticky pozastaví sekání a vrátí se do nabíjecí stanice, jakmile teplota klesne pod 6 °C, a sekání obnoví, jakmile teplota stoupne nad 11 °C.

7.3 Funkce proti krádeži a bezpečnostní funkce

Tato část se zabývá funkcemi robota pro ochranu proti krádeži a bezpečnostními funkcemi, včetně alarmů při zvednutí nebo pohybu mimo mapu, sledování polohy v reálném čase, upozornění na přítomnost osob a dětskou pojistku, která zabraňuje nechtěnému spuštění. Chcete-li povolit funkce proti krádeži a bezpečnostní funkce, přejděte na stránku zařízení> v aplikaci.



Funkce	Popis
Alarm při zvednutí	Je-li tato funkce zapnutá, spustí se alarm okamžitě, jakmile se robot zvednete a robot se uzamkne. Chcete-li provoz obnovit, zadejte nejprve PIN kód na robota.
Alarm mimo mapu	Je-li tato funkce zapnutá, robot se uzamkne a spustí se alarm, pokud se robot vzdálí z mapy.
Poloha v reálném čase	Je-li tato funkce zapnutá, můžete zobrazit aktuální polohu robota v mapách Google Maps.
Upozornění na detekci přítomnosti člověka	Pokud je tato funkce zapnutá, robot vás upozorní, jakmile zaznamená přítomnost člověka.
Dětská pojistka	Je-li tato funkce zapnutá, robot se uzamkne, pokud při otevřeném krytu nebude po dobu 5 minut provádět žádné operace. Tuto funkci zapněte, pokud se obáváte, že by robot mohly ovládat děti.

Poznámka: Funkce alarmu při opuštění mapy a určování polohy v reálném čase jsou k dispozici pouze při aktivované službě Link.



7.4 Funkce TrueGuard

Tento robot vám umožňuje sledovat vaši zahradu prostřednictvím videa v reálném čase a hlídat konkrétní místa pomocí aplikace.

Popis	Popis
Video v reálném čase	 Klepnutím pro zobrazení živého videa z přední kamery robota, díky čemuž můžete sledovat svou zahradu kdykoli a kdekoli.
Hlídky	Když je robot v pohotovostním režimu, můžete ho poslat hlídat konkrétní hranice nebo místa ve vaší zahradě prostřednictvím aplikace. Chcete-li tuto funkci otevřít, přejděte do > Hlídky. 

7.5 Nabíjení

Nastavení nabíjení můžete upravit na stránce Zařízení >  > Nabíjení v aplikaci.

7.5.1 Vlastní doba nabíjení

Funkce „Vlastní doba nabíjení“ umožňuje nastavit dobu nabíjení robota na konkrétní hodiny. Je-li tato funkce zapnutá, robot se dobíjí na bezpečnou úroveň nabití, když je úroveň nabití nízká a nejsou naplánovány žádné sekací úlohy, a plně nabití dokončí pouze během nastavené doby nabíjení.

7.5.2 Řízení úrovně nabití baterie

- **Úroveň nabití baterie pro automatické dobití:** Nastavte úroveň nabití baterie, při kterých se robot automaticky vrátí do nabíjecí stanice.
- **Úroveň nabití baterie pro obnovení úloh:** Nastavte úroveň nabití baterie, při které robot automaticky obnoví nedokončené sekací úlohy.



Poznámka: Vývojový tým MOVA bude průběžně provádět aktualizace OTA (Over-the-Air) a údržbu firmwaru a aplikace. Zkontrolujte prosím oznámení o aktualizacích nebo povolte funkci automatické aktualizace, abyste udrželi firmware a aplikaci v aktuálním stavu a mohli využívat více funkcí.

8 Údržba

Pro zajištění lepšího výkonu a delší životnosti robota jej prosím pravidelně čistěte a opotřebované díly vyměňujte v následujících intervalech:

Díl	Frekvence výměny
Čepele	Každých 6–8 týdnů nebo dříve
Čisticí kartáč	Každých 12 měsíců nebo dříve

Poznámka:

- Zbývající dobu životnosti nožů a čisticího kartáče můžete zkontrolovat v aplikaci na stránce Zařízení >  > Spotřební materiál a údržba v aplikaci. Po výměně spotřebního materiálu podle pokynů přejděte na stránku s podrobnostmi o spotřebním materiálu a klepnutím na tlačítko Vyměnil jsem jej resetujte časovač.
- Pokud máte ve své zahradě vyhrazená místa pro pravidelný úklid a údržbu robota, můžete na mapě nastavit údržbová místa na mapě tak, že přejdete na zařízení >  > Přejít na údržbový bod > Upravit bod. Jakmile jsou údržbové body nastaveny, stačí klepnout na tlačítko „Go“ a nasměrovat robota na určená místa pro snadnou údržbu.

8.1 Úklid

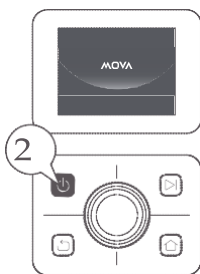
Robota pravidelně čistěte, abyste zabránili hromadění posekané trávy a nečistot, které by mohly ucpat řezací kotouč a hnací kola, což by mohlo negativně ovlivnit jeho výkon při sekání, dokování a pohybu. Doporučujeme použít čisticí sadu, kterou lze zakoupit v místních obchodech nebo online.

⚠ Upozornění: Před čištěním robota vypněte a odpojte nabíjecí stanici ze zásuvky.

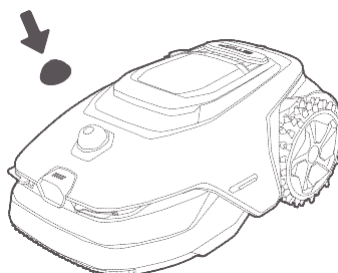
Upozornění: Před otočením robota vzhůru nohama se ujistěte, že je na LiDARu nasazen ochranný kryt, aby nedošlo k jeho poškození.

• Kryt, podvozek a disk s noži:

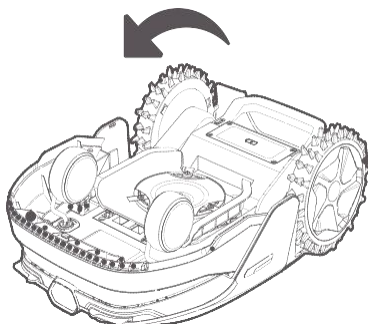
1. Vypněte robota.



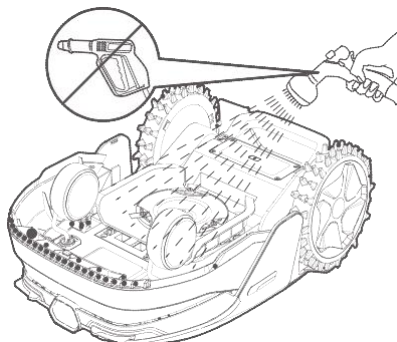
2. Zakryjte LiDAR jeho ochranným krytem.



3. Obráťte robota vzhůru nohama.



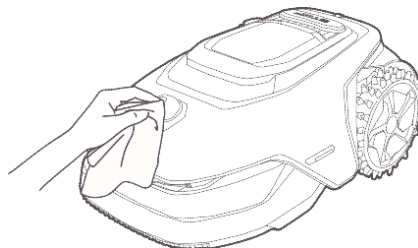
4. Vyčistěte kryt, disk s lopatkami a podvozek hadičí.



⚠ Upozornění: Při čištění podvozku se nedotýkejte nožů. Při čištění si prosím nasadte rukavice.

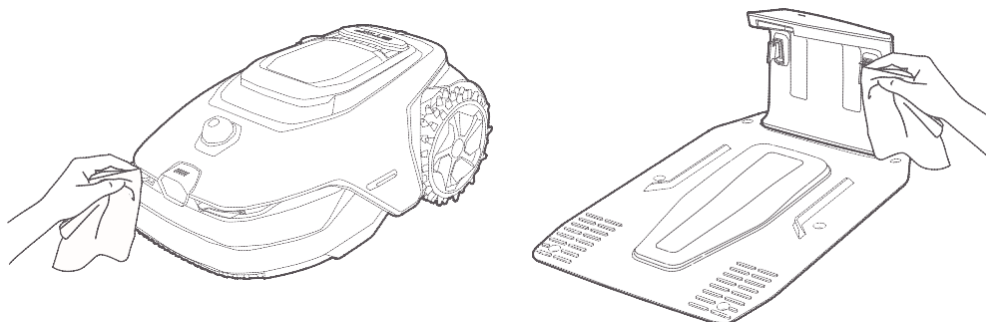
Upozornění: K čištění nepoužívejte vysokotlaký čistič. K čištění nepoužívejte čisticí prostředky.

5. LiDAR senzor opatrně očistěte hadříkem, který nepouští vlákna.



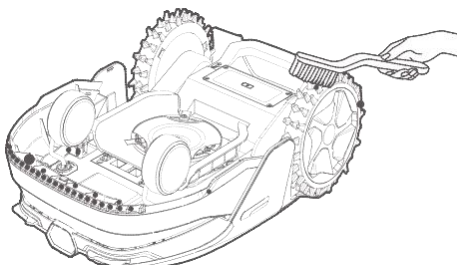
- Nabíjecí kontakty a přední kamera:

Pomocí čistého hadříku otřete nabíjecí kontakty na robotovi a nabíjecí stanici a vyčistěte také přední kameru. Po vyčištění udržujte nabíjecí kontakty a přední kameru v suchu.



- Hnací kola:

Pomocí kartáče odstraňte z kol bláto, aby byla zajištěna dobrá přilnavost.



8.2 Výměna součástí

- Výměna nožů

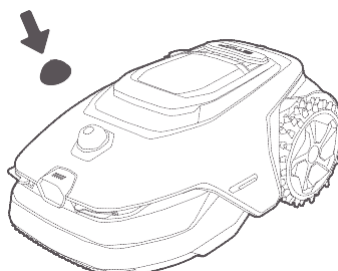
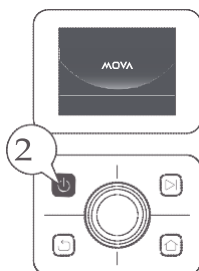
Aby nože zůstaly ostré, vyměňujte je pravidelně. Doporučujeme vyměnit nože každých 6–8 týdnů nebo dřívě. Používejte prosím výhradně originální nože MOVA.

⚠ Varování – vypněte robota. Před výměnou čepelí si nasadte ochranné rukavice.

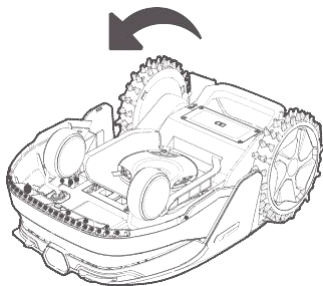
Poznámka: Vyměňte prosím všechny tři čepelí najednou, aby byl zajištěn vyvážený řezací systém.

1. Vypněte robota.

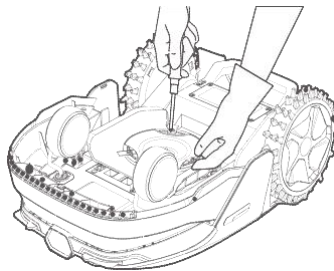
2. Zakryjte LiDAR ochranným krytem.



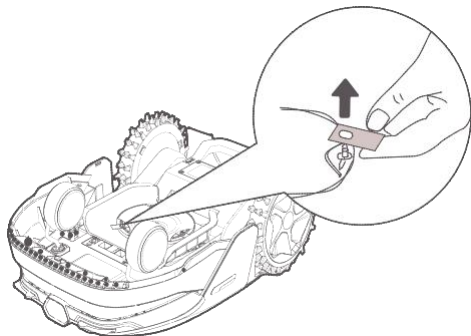
3. Položte robota na měkký povrch a otočte ho vzhůru nohama.



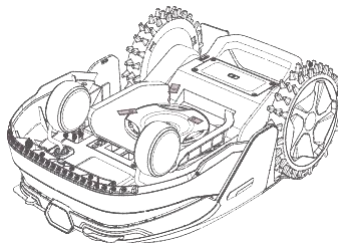
4. Povolte šrouby pomocí křížového šroubováku.



5. Vyměňte tři nože a šrouby.

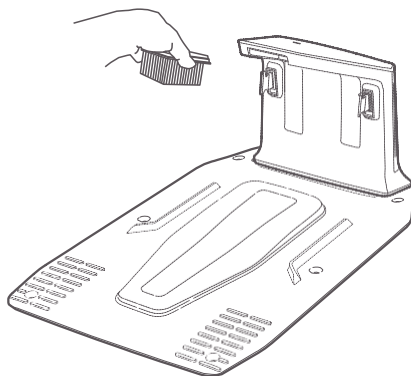


6. Vyrovnajte nové nože s otvory na disku nožů a poté je zajistěte šrouby.



• Výměna čistícího kartáče

Když se čistící kartáček pro senzor LiDAR opotřebuje, mohou se jeho štětiny roztřepit nebo poškodit, což sníží jeho čistící výkon. Čistící kartáček prosím pravidelně vyměňujte, abyste dosáhli dobrých výsledků čištění. Doporučuje se vyměnit čistící kartáček každých 12 měsíců nebo dříve.



9 Baterie

V případě dlouhodobého skladování nabíjete robota každých 6 měsíců, abyste chránili baterii. Na poškození baterie způsobené nadměrným vybitím se nevztahuje omezená záruka. Nenabíjete baterii při okolní teplotě vyšší než 40 °C nebo nižší než 10 °C. Teplota pro dlouhodobé skladování baterie by měla být mezi -10 a 35 °C. Aby se minimalizovalo poškození, doporučená teplota pro skladování baterie je mezi 0 a 25 °C.


Poznámka: Životnost baterie robota závisí na frekvenci používání a počtu provozních hodin. Pokud je baterie poškozená nebo ji nelze nabít, nevyhazujte vyřazenou nebo vadnou baterii svévolně. Dodržujte prosím místní předpisy pro recyklaci.

Režim nabíjení s nízkou spotřebou:

Je-li aktivován režim nabíjení s nízkou spotřebou, budou funkce nesouvisející s nabíjením deaktivovány (displej a síť budou vypnuty).

- Chcete-li zapnout úsporný režim nabíjení, podržte tlačítko  a tlačítko  a tlačítko  Skrát rychle za sebou.

Uslyšíte hlasovou zprávu: Režim nabíjení s nízkou spotřebou je zapnutý.

- Pro vypnutí režimu nabíjení s nízkou spotřebou, restartujte robota nebo stiskněte tlačítko  Skrát rychle za sebou.

10 Skladování v zimě

• Robot

1. Před vypnutím robota baterii plně nabijte.
2. Robota před zimním uskladněním důkladně vyčistěte.
3. Nasaďte ochranný kryt LiDARu.
4. Robota skladujte uvnitř na suchém místě při teplotě nad 0 °C.

• Nabíjecí stanice

Odpojte nabíjecí stanici od elektrické sítě a uložte ji na suchém a chladném místě, mimo dosah přímého slunečního záření.

Poznámka: Po zimním uskladnění prosím znovu nainstalujte nabíjecí stanici a umístěte do ní robota, aby se nabíjel.

Pokud nainstalujete nabíjecí stanici na jiné místo, robot automaticky aktualizuje polohu stanice, jakmile se nabije a opustí stanici. Pokud narazíte na chyby v určování polohy kvůli významným změnám ve vaší zahradě, doporučujeme oblast znovu zmapovat.

11 Přeprava

Při přepravě na dlouhé vzdálenosti se ujistěte, že je robot vypnutý. Doporučujeme použít originální obal. Nasaďte prosím ochranný kryt LiDARu.

 **Varování:**

- Před přepravou robota jej prosím vypněte.
- Robota zvedejte za zadní rukojeť a držte disk s čepelí daleko od těla.

12 Řešení problémů

Problém	Příčina	Řešení
Robot není připojen k aplikaci.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Robot se nenachází v dosahu signálu Wi-Fi nebo Bluetooth. 2. Robot je vypnutý nebo se se restartuje. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda robot dokončil proces zapínání. 2. Zkontrolujte, zda router funguje správně. 3. Přiblížte se k robotovi, abyste navázali připojení přes Bluetooth.
Robot je zvednutý.	Kolo není na zemi.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Položte robota zpět na rovnou plochu. 2. Zadejte PIN kód na robota a potvrďte 3. Robot nemůže překonat překážky vyšší než 4 cm. Udržujte prosím povrch v místě, kde robot pracuje, rovný.
Robot se naklonil.	Robot se naklání o více než 37°	<ol style="list-style-type: none"> 1. Postavte robota zpět na rovnou podlahu. 2. Zadejte PIN kód na robota a potvrďte 3. Robot nemůže stoupat do svahů s sklonem větším než 45 % (24°).
Robot uvízl.	Robot uvízl a nedokáže se dostat ven.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Odstraňte překážky v okolí a zkuste to znovu. 2. Ručně přemístěte robota na rovnou a volnou plochu uvnitř mapy a zkuste úkol spustit znovu. Pokud se tento problém opakuje, zkuste to znovu, až bude robot v nabíjecí stanici. 3. Zkontrolujte, zda v zemi nejsou díry. Před sekáním díry zaplňte, aby se robot nezachytil. 4. Zkontrolujte, zda není tráva v okolí vyšší než 10 cm. Můžete upravit výšku vyhýbání se překážkám nebo předem posekat trávník ruční sekačkou, aby se robot nezachytil. 5. Pokud se robot na tomto místě často zasekává, můžete jej nastavit jako zakázanou zónu.
Chyba levého/pravého zadního kola.	Kolo se neotáčí nebo je porucha motoru kola.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vyčistěte zadní kola a zkuste to znovu. 2. Pokud se tato chyba stále vyskytuje, zkuste robota restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte prosím poprodejní servis.
Řezací kotouč se nemůže otáčet.	Řezací kotouč se nemůže normálně otáčet nebo má problém motor řezání.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vyčistěte řezací kotouč a zkuste to znovu. 2. Zkontrolujte, zda tráva v okolí není vyšší než 10 cm. Můžete předem posekat trávník ruční sekačkou, abyste zabránili zablokování kotouče s noži vysokou trávou. 3. Zkontrolujte, zda se pod řezacím kotoučem nenachází voda. Pokud ano, přemístěte robota na suché místo a zkuste to znovu. 4. Pokud se tato chyba stále objevuje, zkuste robota restartovat. 5. Pokud problém přetrvává, kontaktujte prosím poprodejní servis.
Disk s nožem se nepohybuje nahoru ani dolů.	Disk s nožem se nepohybuje nahoru ani dolů.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vyčistěte kotouč s noži a zkuste to znovu. 2. Pokud se tato chyba stále vyskytuje, zkuste robota restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte prosím poprodejní servis.



Problém	Příčina	Řešení
Řezací kotouč se nemůže posunout do strany.	Řezací kotouč nelze posunout do strany.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vyčistěte řezací systém a odstraňte veškeré nečistoty nebo cizí předměty. 2. Pokud se tato chyba stále vyskytuje, můžete vypnout funkci UltraTrim 3. Pokud problém přetrvává, obraťte se na poprodejní servis.
Chyba nárazníku.	Senzor předního nárazníku se neustále spouští.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda robot někde neuvízl. 2. Jemně poklepejte na nárazník a ujistěte se, že se odrazí 3. Pokud se tato chyba stále vyskytuje, zkuste robot restartovat. 4. Pokud problém přetrvává, kontaktujte prosím poprodejní servis.
Chyba nabíjení.	Robot se připojí k nabíjecí stanici, ale je problém s nabíjecím proudem nebo napětím.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda je nabíjecí stanice správně připojena k napájení. 2. Zkontrolujte, zda jsou nabíjecí kontakty na robotu a nabíjecí stanici čisté. 3. Po kontrole zkuste robota znovu zasunout nabíjecí stanici. 4. Pokud problém přetrvává, kontaktujte prosím poprodejní servis.
Teplota baterie je příliš vysoká.	Teplota baterie je $\geq 60^\circ \text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Používejte robota v prostředí, kde je teplota nižší než 40°C. Můžete počkat, až teplota baterie automaticky klesne 2. Můžete robota vypnout a po chvíli jej znovu spustit 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte prosím poprodejní servis.
Teplota baterie je vysoká.	Teplota baterie je $\geq 40^\circ \text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nabíjení se nemusí podařit, pokud je teplota baterie nad 40°C. 2. Používejte robota v prostředí, kde je teplota nižší než 40°C.
Teplota baterie je nízká.	Teplota baterie je $\leq 6^\circ \text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nabíjení se nemusí podařit, pokud je teplota baterie nižší než 6°C. 2. Používejte robota v prostředí, kde je teplota nad 6°C.
LiDAR je blokován.	LiDAR je zakrytý (například není sejmuta ochranná krytka LiDARu).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sejměte ochranný kryt LiDARu a zkuste to znovu. 2. Pokud je LiDAR na horní straně robota velmi znečištěný, očistěte jej hadříkem, který nepouští vlákna, a zkuste to znovu.
Porucha LiDARu.	LiDAR je velmi znečištěný nebo došlo k chybě senzoru.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda není LiDAR znečištěný. V případě potřeby jej očistěte a zkuste to znovu. 2. Pokud se tato chyba stále vyskytuje, zkuste robot restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte prosím poprodejní servis.
LiDAR je znečištěný.	LiDAR je znečištěný.	Otřete senzor LiDAR na horní straně robota čistým hadříkem. Po vyčištění udržujte LiDAR v suchu.

Problém	Příčina	Řešení
Teplota LiDARu je vysoká.	Teplota LiDARu je vysoká. LiDAR se brzy zastaví.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Robot se automaticky pokusí vrátit do nabíjecí stanice, aby se ochladil. 2. Zajistěte, aby robot pracoval při okolní teplotě nižší než 40° C 3. Umístěte robota na stinné, chladné a dobře větrané místo. Alarm se zastaví, jakmile teplota klesne do normálního rozsahu. 4. Jakmile alarm přestane znít, robot automaticky obnoví provoz. 5. Pokud problém přetrvává, kontaktujte prosím poprodejní servis.
Teplota LiDARu je příliš vysoká.	Teplota LiDARu je příliš vysoká. LiDAR se zastavil.	<ol style="list-style-type: none"> 1. LiDAR je vypnutý kvůli vysokým teplotám. 2. Zajistěte, aby robot pracoval při okolní teplotě nižší než 40 °C. 3. Umístěte robota na stinné, chladné a dobře větrané místo. Alarm se vypne, jakmile teplota klesne do normálního rozmezí. 4. Pokud problém přetrvává, kontaktujte prosím poprodejní servis.
Robot se ztratil.	Ztratilo se určení polohy.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda není znečištěn LiDAR na horní straně robota. Nečistoty ovlivňují určování polohy. 2. Ručně přemístěte robota na volné místo uvnitř mapy a zkuste úkol spustit znovu. 3. Pokud se poloha neobnoví, pomocí aplikace dálkově ovládejte robota zpět do nabíjecí stanice a poté spusťte úlohu sekání.
Chyba senzoru.	Chyba senzoru.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Restartujte robota a zkuste to znovu. 2. Pokud problém přetrvává, kontaktujte prosím poprodejní servis.
Robot se nachází v zakázané zóně.	Robot se nachází v zakázané zóně.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ručně přemístěte robota mimo zakázanou zónu a zkuste to znovu. 2. Pomocí aplikace dálkově ovládejte robota tak, aby se přesunul mimo zakázanou zónu, a poté to zkuste znovu.
Robot je mimo mapu.	Robot je mimo mapu.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ručně přesuňte robota zpět na mapu a zkuste to znovu. 2. Pomocí aplikace dálkově ovládejte robota zpět do mapy a poté to zkuste znovu.
Je aktivováno nouzové zastavení.	Bylo stisknuto tlačítko Stop na robotu.	Zadejte PIN kód na robotu a potvrďte.
Nízký stav baterie. Robot se brzy vypne.	Úroveň nabití baterie je ≤ 10 %.	Umístěte robota do nabíjecí stanice a nabijte jej.
Robot se nachází mimo mapu. Hrozí riziko odcizení.	Robot se nachází mimo mapu.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zadejte PIN kód na robotu a potvrďte 2. Funkci Vypnout v nastavení v aplikaci.

Problém	Příčina	Řešení
Nepodařilo se vrátit k nabíjecí stanici.	Robot nemůže při návratu k nabíjecí stanici najít nabíjecí stanici.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda robotu nebrání nějaké překážky. Odstraňte překážky a zkuste to znovu. 2. Pomocí aplikace dálkově navedete robota zpět k nabíjecí stanici.
Nepodařilo se připojit k nabíjecí stanici.	Robot najde nabíjecí stanici, ale nedokáže se k ní připojit.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda na stanici na stanici špinavé nebo ucpané. 2. Zkontrolujte, zda se před stanicí nenacházejí překážky. 3. Zkontrolujte, zda se stanice nepohnula. 4. Zkontrolujte, zda není základová deska pokryta hustým blátem. 5. Zkontrolujte, zda není stanice na svahu. 6. Zkontrolujte, zda je stanice napájena. 7. Pomozte robotovi zaparkovat v nabíjecí stanici pomocí dálkového ovladače nebo ručně.
Umístění se nezdařilo.	Umístění se nezdaří, když se robot pokusí zahájit sekání.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Lidar může být zakrytý. Ručně přesuňte robota na rovné a otevřené místo uvnitř mapy a zkuste úkol spustit znovu. 2. Pokud se tato chyba stále vyskytuje, zkuste to znovu poté, co robot zakotví v nabíjecí stanici.
Nedostatek místa pro otočení před stanicí.	Nedostatek místa pro otočení před stanicí.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Pokud je stanice umístěna na okraji mapy nebo uvnitř ní, zajistěte, aby mezi přední částí základové desky stanice a okrajem mapy byl volný prostor alespoň 1 m; v opačném případě robot nemusí být schopen zatáčet. 2. Přemístěte stanici nebo změňte mapu v nástroji pro úpravy mapy.
Cesta je zablokována.	Cesta je zablokována.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda není v cestě nastavena zakázaná zóna. 2. Zkontrolujte, zda robotu nebrání nějaké překážky. 3. Pokud robot stále nemůže projet, smažte trasu v nástroji Úpravy mapy a nastavte novou.
Přední kamera je znečištěná.	Přední kamera je znečištěná.	Otřete přední kameru čistým hadříkem.
Vyskytl se problém s přední kamerou.	Vyskytl se problém s přední kamerou.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Otřete přední kameru čistým hadříkem. 2. Zkuste robota restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte prosím poprodejní servis.
Přední kamera je zakrytá.	Přední kamera je zakrytá.	Otřete přední kameru čistým hadříkem.
Během automatického mapování došlo k chybě detekce hranic.	Během automatického mapování došlo k chybě detekce hranic.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ujistěte se, že jsou světelné podmínky vhodné, ani příliš jasné, ani příliš tmavé. 2. Ujistěte se, že je jasné počasí, vyhněte se mlze nebo dešti. 3. Zajistěte, aby byla přední kamera čistá a nic ji nezakrývalo. 4. Zajistěte, aby povrch vozovky byl rovný, protože nerovnosti mohou ovlivnit detekci. 5. Pokud detekce hranic stále selhává, přepněte pro mapování do režimu dálkového ovládání.

13 Technické parametry

Základní informace	Název produktu	LiDAX Ultra 800	LiDAX Ultra 1000	LiDAX Ultra 1200	LiDAX Ultra 1600	LiDAX Ultra 2000
	Značka	MOVA				
	Model	MXXM2100	MXXM3100	MXXM4100	MXXM5100	MXXM6100
	Rozměry	666 mm × 444 mm × 273 mm				
	Hmotnost (včetně baterie)	13,7 kg	13,7 kg	13,8 kg	13,8 kg	13,8 kg
Sekání	Doporučená pracovní	800 m ²	1 000 m ²	1 200 m ²	1 600 m ²	2 000 m ²
	Sekání effi [1]	Standard				
		800 m ² /den	800 m ² /den	1 000 m ² /den	1 200 m ² /den	1 200 m ² /den
		Účinný				
		1 200 m ² /den	1 200 m ² /den	1 400 m ² /den	1 600 m ² /den	1 600 m ² /den
	Výška sečení	3–10 cm				
	Šířka sečení	20 cm				
Doba nabíjení [2]	60 min	60 min	65 min	65 min	65 min	
Hlukové emise	Hladina akustického výkonu LWA	57 dB(A)				
	Nejistoty akustického	3 dB(A)				
	Hladina akustického tlaku LpA	49 dB(A)				
	Nejistoty akustického tlaku	3 dB(A)				
Provozní podmínky	Provozní teplota	0 – 50 ° C Doporučeno: 10 – 35 ° C				
	Teplota při dlouhodobém skladování	-10 až 35 ° C Doporučeno: 0 – 25 ° C				
	Třída IP	Robot: IPX6 Nabíjecí stanice: IPX4 Napájecí zdroj: IP67				
	Maximální sklon sečenej plochy	45 % (24°)				
Připojení	Frekvenční rozsah Bluetooth	2400,0–2483,5 MHz				
	Max. RF výkon	802.11b: 16 ± 2 dBm (při 11 Mbps) 802.11g: 14 ± 2 dBm (při 54 Mb/s) 802.11n: 13 ± 2 dBm (při HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm				
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400 – 2483,5 MHz)				
	Modul pro připojení	není součástí balení	Není součástí balení	Není součástí balení	Součástí balení (zdarma po dobu jednoho roku od aktivace)	Součástí balení (zdarma po dobu tří let od aktivace)
	Služba Link ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41				
	GNSS ^[4]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS				



Hnací motor	Typ motoru	Bezkartáčový motor				
Řezací motor	Otáčky	2500 ot./min				
Baterie (robot)	Model baterie	MBPM30	MBPM30	MBPM20	MBPM20	MBPM20
	Typ baterie	Lithium-iontová baterie				
	Typická kapacita	4000 mAh	4000 mAh	5000 mAh	5000 mAh	5000 mAh
	Jmenovité napětí	18 V DC				
Napájecí zdroj	Model nabíječky	MPAM20 / MPAM20(C)				
	Vstupní napětí	100–240 V AC				
	Výstupní napětí	20 V DC				
	Výstupní proud	3 A				
Nabíjecí stanice	Model nabíjecí stanice	MCM20				
	Vstupní napětí	20 V DC				
	Výstupní napětí	20 V DC				
	Vstupní proud	3 A				
	Výstupní proud	3 A				
Příslušenství	Náhradní čepele a	9				
	Model nože	MBKM10				

[1] Na základě testů provedených laboratoří MOVA.

[2] Doba nabíjení označuje čas potřebný k nabití na 85 % kapacity, aby bylo možné pokračovat v sekání, když se robot kvůli vybití baterie automaticky vrátí do nabíjecí stanice.

[3] Vyžaduje instalaci modulu Link. [4] Vyžaduje instalaci modulu Link.

Poznámka: Specifikace se mohou měnit, protože naše produkty neustále vylepšujeme. Nejnovější informace Další informace naleznete na našich webových stránkách na adrese <https://www.mova.tech>.