

MOVA



MOVA ViAX 500 Návod k použití

Obrázky v tomto návodu slouží pouze pro informaci.
Pro přesné informace se prosím řiďte skutečným výrobkem.

1 Bezpečnostní pokyny

1.1 Obecné bezpečnostní pokyny

- Před použitím výrobku si pečlivě přečtěte a pochopte uživatelský manuál.
 - S výrobkem používejte pouze zařízení doporučené společností MOVA. Jakékoli jiné použití je nesprávné.
 - Nedovolte dětem, aby se zdržovaly v blízkosti stroje nebo si s ním hrály, když je v provozu.
 - Výrobek nepoužívejte v místech, kde si lidé nejsou vědomi jeho přítomnosti.
 - Při ručním ovládní produktu pomocí aplikace MOVAtome neběhejte. Vždy chod'te, dávejte pozor na své kroky na svazích a neustále udržujte rovnováhu.
 - Vyhněte se používání produktu, pokud se v pracovním prostoru nacházejí lidé, zejména děti nebo zvířata.
 - Nepoužívejte stroj a jeho příslušenství za nepříznivých povětrnostních podmínek, zejména pokud hrozí nebezpečí úderu blesku.
 - Při používání výrobku na veřejných prostranstvích umístěte kolem pracovního prostoru výstražné cedule s následujícím textem:
 - „Varování! Automatická sekačka na trávu! Držte se dál od stroje! Dohlížejte na děti!“
 - Při práci s výrobkem noste pevnou obuv a dlouhé kalhoty.
 - Aby nedošlo k poškození výrobku a k nehodám s účastí vozidel a 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 odstraněním ucpání, prováděním údržby nebo kontrolou zařízení přepněte zařízení do polohy OFF. Pokud zařízení abnormálně vibruje, před opětovným spuštěním zkontrolujte, zda není poškozené. Zařízení nepoužívejte, pokud jsou některé jeho části poškozené.
 - Neinstalujte hlavní kabel v místech, kde by jej výrobek mohl přefříznout. Při instalaci kabelu postupujte podle příložených 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 výhradně originální baterie doporučené společností MOVA. Při použití jiných než
 - používáním neoriginálních baterií. Nepoužívejte nenabíjecí baterie.
 - Udržujte napájecí a/nebo prodlužovací kabely mimo pracovní prostor, abyste zabránili jejich poškození, které by mohlo vést ke kontaktu s částmi pod napětím.
 - Obrázky použité v tomto dokumentu slouží pouze jako orientační. Řiďte se prosím skutečným vzhledem výrobků.
 - Nikdy nedovolte, aby stroj používaly děti, osoby se sníženými fyzickými, smyslovými nebo duševními schopnostmi, osoby bez dostatečných 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 během provozu, odpojte zástrčku ze zásuvky. Opatřovaný nebo poškozený kabel zvyšuje riziko úrazu elektrickým proudem a měl by být vyměněn servisním technikem.
 - Na výrobek netlačte silou ani rychle, mohlo by dojít k jeho poškození.
 - Aby byla dodržena požadovaná vzdálenost od lidského těla, je třeba zachovat vzdálenost 35 cm mezi zařízením a osobou.
- **UPOZORNĚNÍ:** K dobíjení baterie používejte výhradně odnímatelný napájecí adaptér dodaný se zařízením.

1. 2 Bezpečnostní pokyny pro instalaci

- Nainstalujte nabíjecí stanici na místo, kde o ni nikdo nezakopne.
- Nainstalujte nabíjecí stanici na místa, kde nehrozí riziko stojaté vody.
- Nainstalujte nabíjecí stanici, včetně veškerého příslušenství, ve vzdálenosti nejméně 60 cm (23,6") od jakéhokoli hořlavého materiálu. Porucha nebo přehřátí nabíjecí stanice a napájecího zdroje může představovat nebezpečí požáru.

1. 3 Bezpečnostní pokyny pro provoz

- Držte ruce a nohy mimo dosah rotujících nožů. Když je výrobek zapnutý, nedávejte ruce ani nohy do jeho blízkosti nebo pod něj.
- Produkt nezvedejte ani s ním nepohybujte, když je zapnutý.
- Zaparkujte robota v nabíjecí stanici 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 produkt ani na nabíjecí stanici.
- Výrobek nepoužívejte, pokud tlačítko STOP nefunguje.
- Zabraňte kolizím mezi výrobkem a lidmi nebo zvířaty. Pokud se osoba nebo zvíře dostane do dráhy pohybu výrobku, okamžitě jej zastavte.
- Vždy přepněte výrobek do polohy OFF, když není v provozu.
- Výrobek nepoužívejte současně s vyskakovacím zavlažovačem. Využijte funkci plánování, abyste zajistili, že se výrobek a vyskakovací zavlažovač nespustí ve stejnou dobu.
- Vyhněte se umístění přípojovacího kanálu v místech, kde jsou nainstalovány vyskakovací zavlažovače.
- Produkt nepoužívejte v případě, že se v pracovní oblasti nachází stojatá voda, například při silném dešti nebo při hromadění vody.

1. 4 Bezpečnostní pokyny pro údržbu

- Při provádění údržby přepněte výrobek do polohy OFF.
- Po umytí se ujistěte, že je výrobek položen na zemi v normální poloze, nikoli vzhůru nohama.
- Při čištění skříně výrobek neobracujte. Pokud jej přesto pro účely čištění obrátíte, nezapomeňte jej poté vrátit do správné polohy. 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 baterie

Lithium-iontové baterie mohou explodovat nebo způsobit požár, pokud dojde k jejich rozebrání, zkratu, vystavení vodě, ohni nebo vysokým teplotám. Zacházejte s nimi opatrně, baterii nerozebírejte ani neotvírejte a vyhněte se jakémukoli elektrickému či mechanickému poškození. Skladujte je mimo dosah přímého slunečního záření.

- Používejte pouze nabíječku a napájecí zdroj dodané výrobcem. Použití nevhodného






Nabíječka a napájecí zdroj mohou 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 uvolněné elektrolyty žíravé a toxické.
- Přístroj obsahuje baterie, které mohou vyměnit pouze kvalifikované osoby.

1. 6 Zbytková rizika

Aby nedošlo ke zranění, při výměně nožů noste ochranné rukavice.

1. 7 Symboly a samolepky

	<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 – Nesedějte si na stroj.</p>
	<p>VAROVÁNÍ – Tento výrobek nesmí být likvidován jako běžný domácí odpad. Zajistěte, aby byl výrobek recyklován v souladu s místními právními předpisy.</p>

	Tento výrobek je v souladu s platnými směrnicemi EU.
	Zařízení třídy III
	Přečtěte si návod k obsluze
	Stejnoseměrný proud
	Zařízení třídy II

Určené použití

Zahradní stroj je určen k sekání trávníků v domácnostech. Sekačka je navržena tak, aby se s ní sekalo často, čímž se udržuje zdravější a hezčí trávník. V závislosti na velikosti vašeho trávníku lze sekačku naprogramovat tak, aby pracovala kdykoli a v jakékoli frekvenci. Není vhodná ke kopání, zametání ani odklizení sněhu.



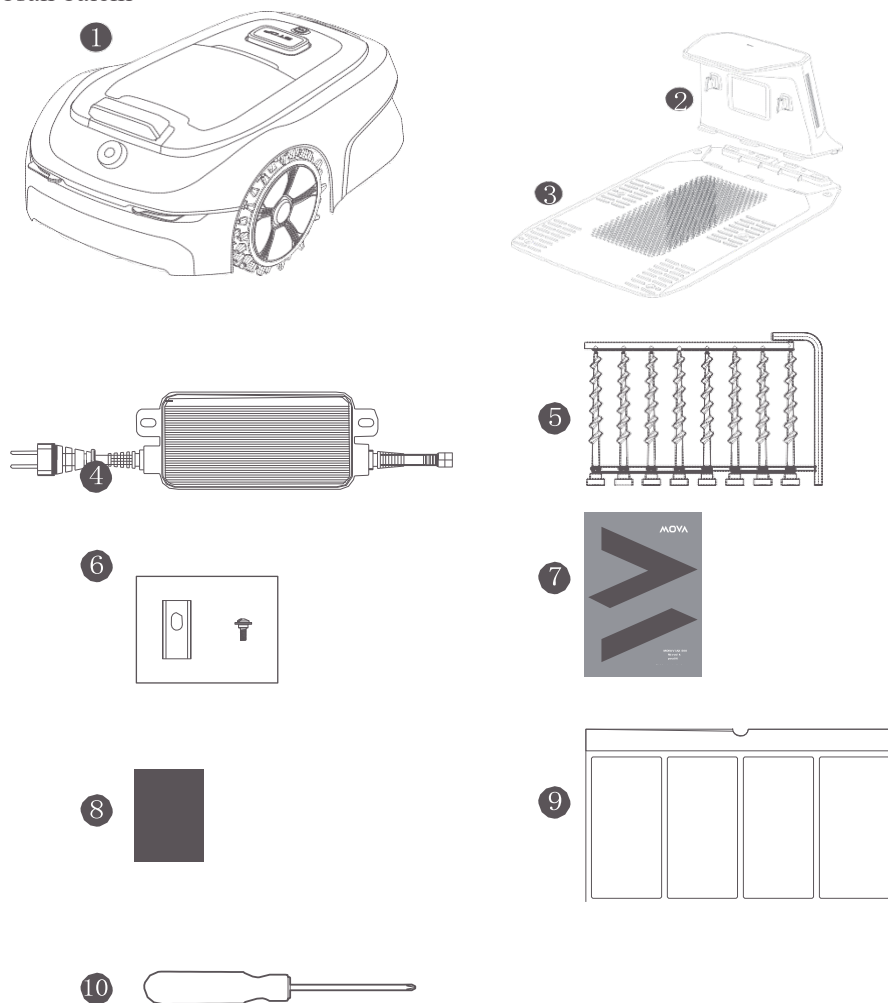
Společnost Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. tímto prohlašuje, že rádiové zařízení modelu MVLM2100 je v souladu se směrnicí 2014/53/EU. Úplné znění prohlášení o shodě EU je k dispozici na následující internetové adrese: <https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity>.

Výrobek splňuje britské předpisy PSTI; úplné znění prohlášení o shodě je k dispozici na následující internetové adrese: <https://www.mova.tech/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

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

2 Představení produktu

2.1 Obsah balení



1 Robot

2 Nabíjecí věž s
prodlužovacím kabelem
o délce 10 m (32,8 ft)

3 Základní deska

4 Napájecí
zdroj

5 Kolíky ×8, imbusový klíč

6 Náhradní čepele a šrouby ×9

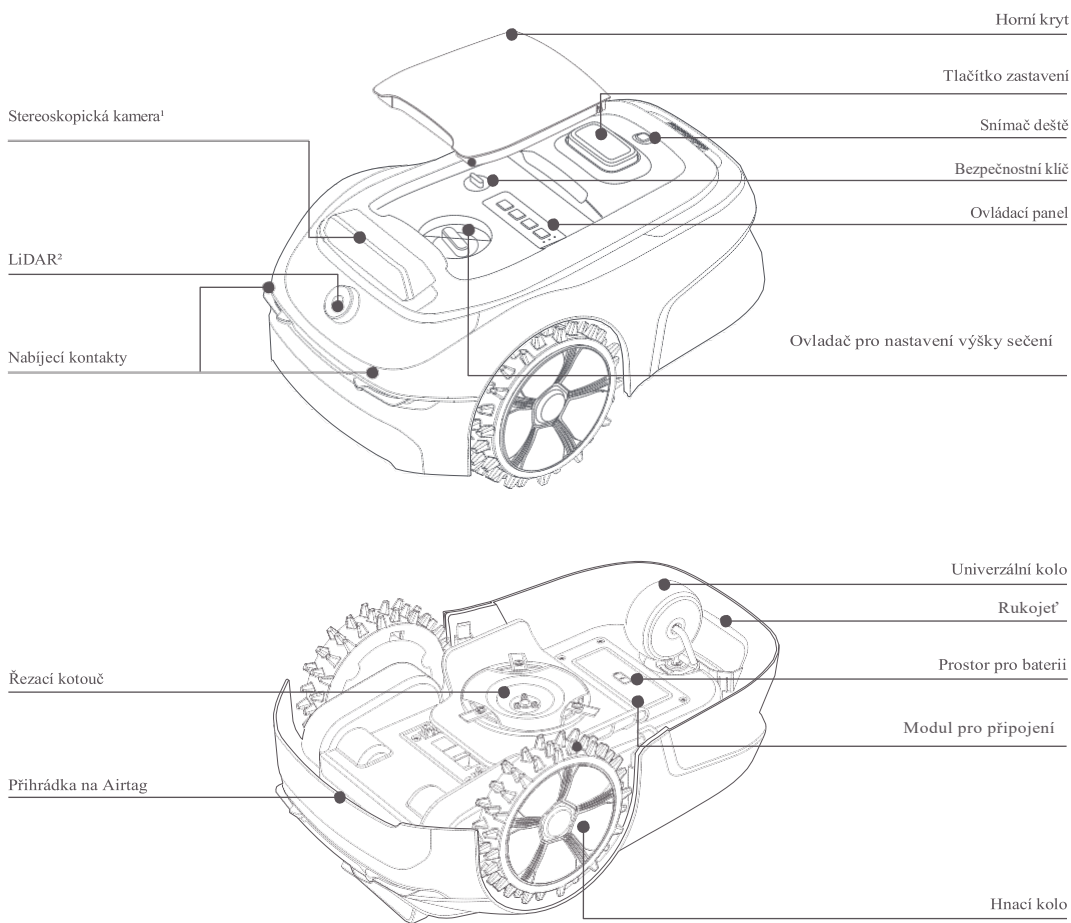
7 Návod k
použití

8 Hadřík bez vláken

9 Stručný návod

10 Šroubovák

2.2 Přehled produktu



1: Přední kamera zajišťuje polohování a detekuje překážky, hranice trávníku a přítomnost osob.

Úhel záběru je 110° (horizontálně), 75° (vertikálně), 120° (diagonálně). Rozlišení je 2 MP.

2: LiDAR pomáhá získávat informace o okolí a usnadňuje robotovi orientaci a vyhýbání se překážkám.

Dosah detekce (při 100 klx) činí 15 m (49,2 ft) při 10% odrazivosti a 40 m (131,2 ft) při 90% odrazivosti.

Zorné pole je 360°.

2.3 Úvod do přihrádky pro Airtag

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

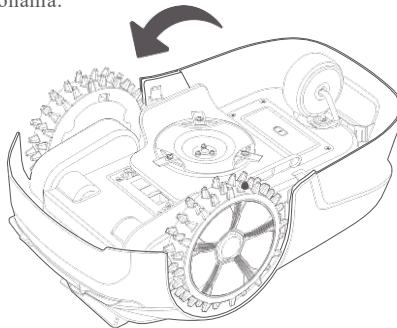
Poznámka: AirTag není součástí balení. Připravte si jej prosím sami.

Instalace nebo odstranění AirTagů:

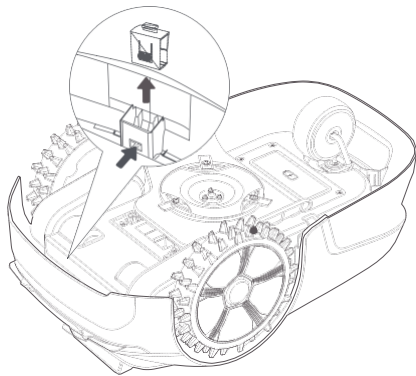
- 1 Vypněte robota.



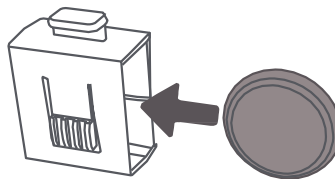
- 2 Položte robota na měkký povrch a otočte ho vzhůru nohama.



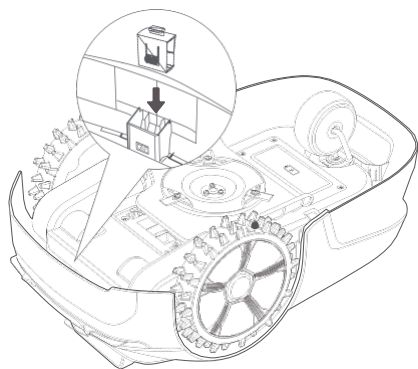
- 3 Stiskněte sponu a sejměte držák AirTag.



- 4 Vložte AirTag do držáku nebo jej z držáku vyjměte.



- 5 Znovu nainstalujte držák.



3 Instalace

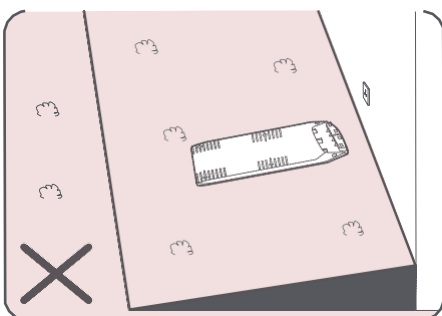
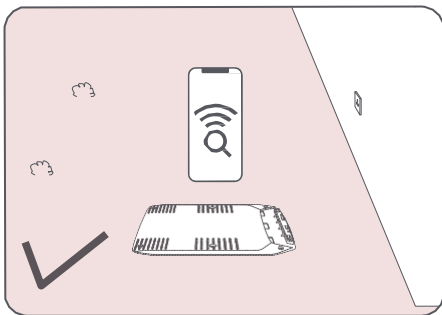
3.1 Vyberte vhodné místo

Umístěte nabíjecí stanici na rovný povrch poblíž okraje trávníku a v blízkosti elektrické zásuvky.

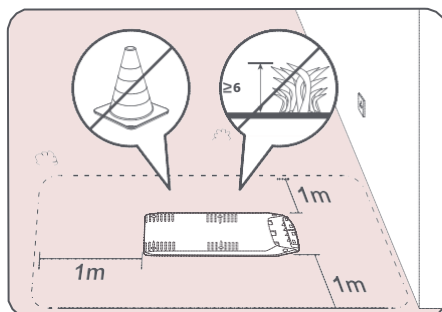
Ujistěte se, že místo splňuje následující požadavky:

- V této oblasti je silný signál Wi-Fi.

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

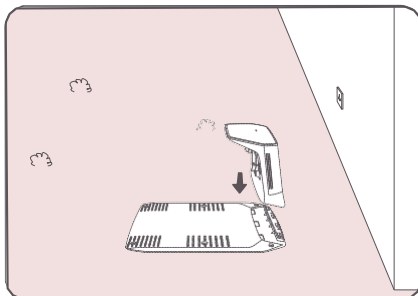


- Půda je dostatečně měkká, aby bylo možné do ní zapíchnout kolíky.
- Půda se nachází na rovném terénu. Sklon by mohl způsobit, že se robot převrátí dozadu a ztratí kontakt.
- V levém a pravém směru i před nabíjecí stanicí ponechte volný prostor bez překážek v šířce alespoň 1 m (39,4").
- Tráva v okolí místa je kratší než 6 cm (2,4").
- Pokud je tráva vyšší, posekejte ji prosím nejprve ruční sekačkou. Vysoká tráva může robotovi ztížit návrat do nabíjecí stanice.

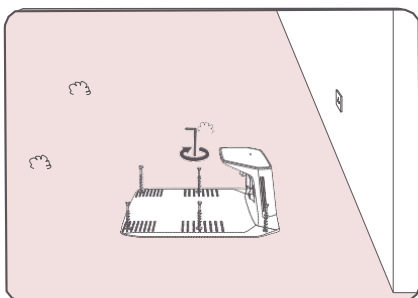


3. 2 Nainstalujte nabíjecí stanici

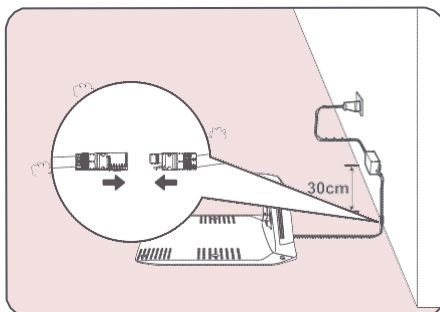
- 1 Zasuňte nabíjecí stanici do základové desky, dokud neuslyšíte cvaknutí.



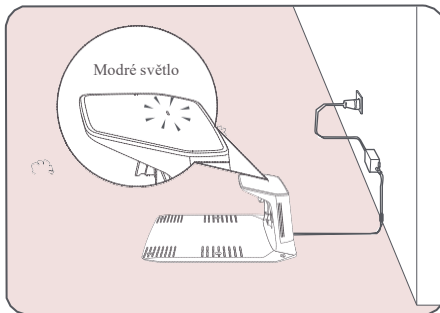
- 2 Zajistěte základovou desku k zemi pomocí dodaných kolíků a šestihranného klíče.



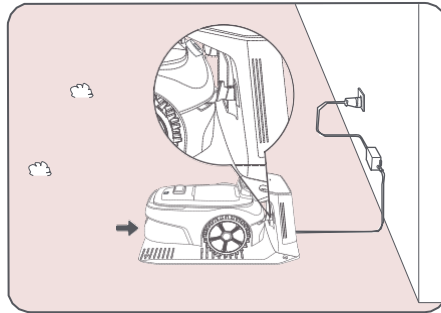
- 3 Připojte napájecí zdroj k prodlužovacímu kabelu a poté jej zapojte do elektrické zásuvky. Udržujte napájecí zdroj ve výšce nejméně 30 cm nad zemí.



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

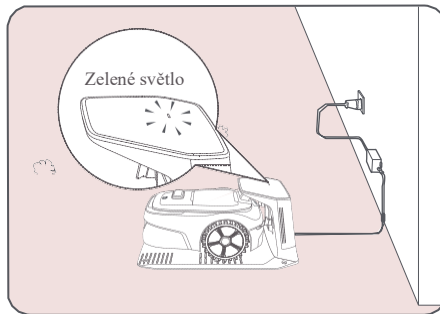


- 4 Umístěte robota do nabíjecí stanice, aby se nabil. Ujistěte se, že jsou nabíjecí kontakty na robotovi a nabíjecí stanici správně spojeny.



Poznámky

- Kontrolka bude blikat zeleně, když se robot úspěšně nabíjí v nabíjecí stanici.



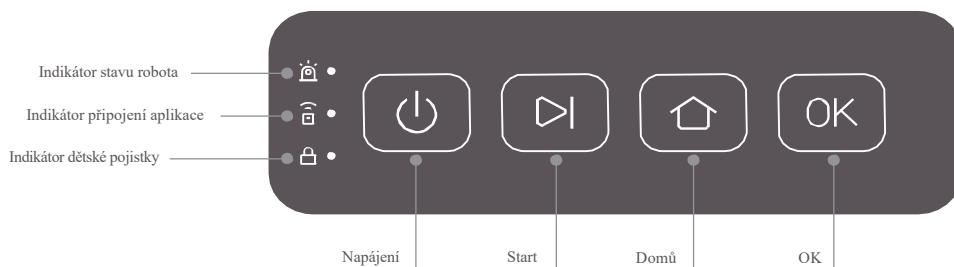
- Pokud chcete přidat garáž pro větší ochranu, použijte prosím odpovídající garáž MOVA, kterou lze zakoupit v místních obchodech nebo online. Použití garáže jiné než MOVA může způsobit problémy při nabíjení.

LED indikátory na nabíjecí stanici









Barva LED kontrolky	Význam
Bliká/svítlí červeně	1. V nabíjecí stanici došlo k poruše (například problém s nabíjecím proudem nebo napětím). 2. Robot se připojí k nabíjecí stanici, ale nabíjení probíhá abnormálně (například došlo ke zkratu nabíjecích kontaktů).
Modrá kontrolka nepřetržitě svítí	Nabíjecí stanice je napájena. Robot není v nabíjecí stanici.
Blikající zelená	Robot se nabíjí v nabíjecí stanici.
Trvale svítí zeleně	Robot je v dokovací stanici a je buď plně nabitý, nebo čeká na další naplánované nabíjení.

4 Příprava před prvním použitím

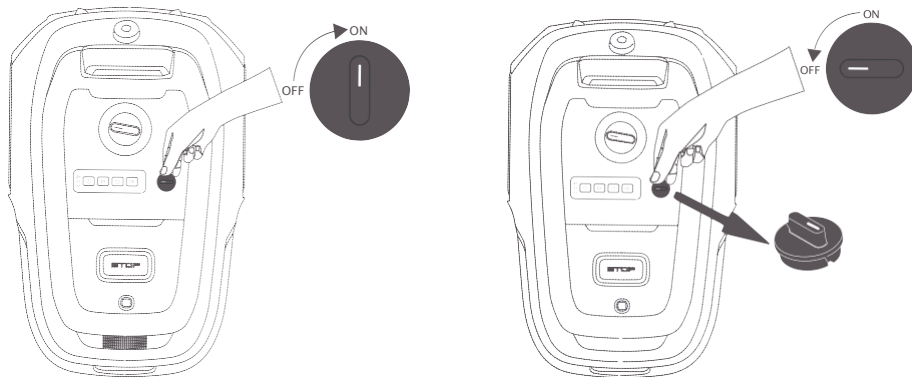
4.1 Seznamte se s ovládacím panelem



Tlačítka

Tlačítko	Funkce
Napájení 	Chcete-li robota zapnout, vložte bezpečnostní klíč a otočte jej do polohy ON. Podržte po dobu 2 sekund, aby se robot zapnul.
	Chcete-li robota vypnout, ujistěte se, že se nachází mimo nabíjecí stanici, podržte na 2 sekundy a otočte bezpečnostní klíč do polohy OFF.
Spuštění 	Chcete-li spustit sekání celé plochy nebo obnovit pozastavené úlohy, stiskněte a poté do 5 sekund tlačítko  a stiskněte tlačítko OK.
Domů 	Chcete-li robota poslat zpět do nabíjecí stanice k nabití, stiskněte tlačítko  poté stiskněte tlačítko OK do 5 sekund.
OK	Chcete-li deaktivovat bezpečnostní zámek a povolit ovládání pomocí aplikace, stiskněte dvakrát tlačítko OK.
	Chcete-li aktivovat režim párování Bluetooth, podržte tlačítko OK stisknuté po dobu 3 sekund.
Start + OK	Pro obnovení do továrního nastavení, podržte  a tlačítko OK současně po dobu 3 sekund.
Zastavení	Stisknutím tlačítka Stop zastavíte robota a aktivujete bezpečnostní zámek. Ovládání přes aplikaci bude deaktivováno. Dvojitým stisknutím tlačítka OK bezpečnostní zámek deaktivujete.
Start + Domů	Pro vypnutí dětské pojistky stiskněte  a  současně. Robot oznámí: „Dětská pojistka je vypnutá.“




Bezpečnostní klíč



- Před zapnutím robota otočte bezpečnostní klíč do polohy ON.
- Otočte bezpečnostní klíč do polohy OFF; robot se automaticky vypne.

Poznámka: Bezpečnostní klíč můžete vyjmout, když je v poloze OFF. Bez klíče nelze robota zapnout. Pokud ztratíte bezpečnostní klíč, obraťte se prosím na tým poprodejněho servisu a požádejte o náhradní klíč.

Kontrolky na ovládacím panelu

Indikátor	Barva	Význam
Stav robota 	Zeleně bliká	Robot se nabíjí v nabíjecí stanici.
	Zelená nepřetržitě svítí	Baterie je plně nabitá.
	Červená nepřetržitě svítí	1. Došlo k chybě. 2. Bylo stisknuto tlačítko nouzového
	Modře bliká	1. Robot právě provádí úkol nebo je pozastaven. 2. Robot se po zapnutí inicializuje.
	Modře svítí	Robot je v pohotovostním režimu.
Připojení k aplikaci 	Modře svítí	Robot je připojen k aplikaci.
Zámek pro děti 	Modře svítí	Ovládací panel je uzamčen prostřednictvím aplikace. (Funkci „Dětská pojistka“ můžete aktivovat v aplikaci.)

4. 2 Počáteční nastavení

Než bude robot připraven k práci, proved'te základní nastavení.

4. 2. 1 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 ve vzdálenosti do 10 m od robota.
- Zapněte funkci Bluetooth na svém mobilním zařízení.

1. Otevřete horní kryt a otočte bezpečnostní klíč do polohy ON.

2. Podržte tlačítko  na ovládacím panelu po dobu 2 sekund, aby se robot zapnul.

Poznámka:

- Po zapnutí se robot začne inicializovat, což signalizuje blikající modrá kontrolka  na ovládacím panelu.

Jakmile zazní spouštěcí zvuk a stavová kontrolka  svítí modře, je proces inicializace dokončen.

- Robot se automaticky zapne, jakmile se připojí k nabíjecí stanici.

3. Naskenujte QR kód a stáhněte si aplikaci MOVAhome do svého mobilního zařízení.

Aplikaci MOVAhome si můžete stáhnout také z App Store nebo Google Play.



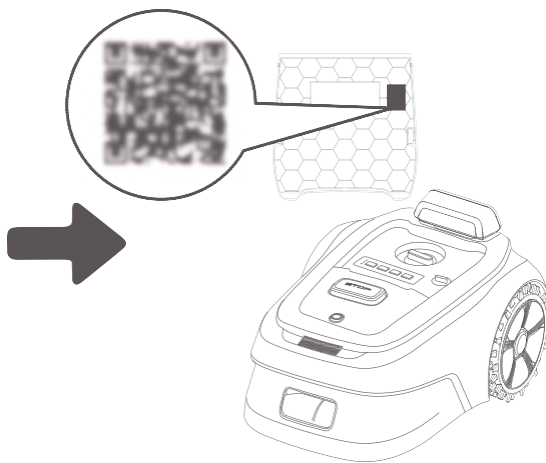
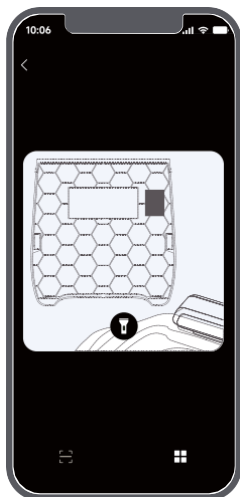
NEBO




4. Otevřete aplikaci MOVAhome, vytvořte si účet a přihlaste se.

5. Připojte se jedním z následujících způsobů:

- Naskenujte QR kód: Přejděte do   Zařízení a klepněte na Naskenovat QR kód pro připojení. Naskenujte QR kód na těle robota a připojte se.



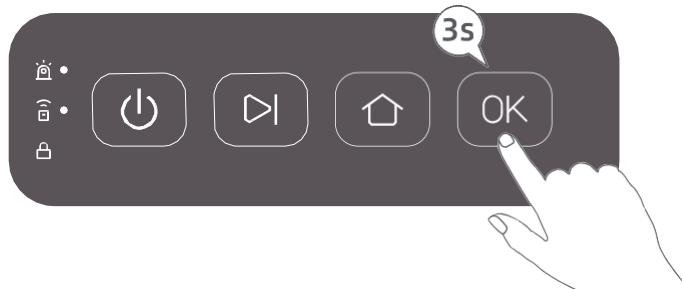
- Přidat ručně: Přejděte do  Zařízení a klepněte na Přidat. Poté vyberte model robota, ke kterému se chcete připojit.
- Automatické vyhledání: Robot vyhledá zařízení v okolí. Klepněte na svého robota v seznamu nalezených zařízení a připojte se.

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

Důležité


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

7. Stiskněte a podržte tlačítko OK po dobu 3 sekund. Robot přejde do režimu párování Bluetooth.



8. Postupujte podle pokynů v aplikaci a dokončete párování.

Poznámky


- Indikátor připojení k aplikaci  na ovládacím panelu svítí modře, když je robot úspěšně připojen k aplikaci.
- Modul Link umožňuje dálkové ovládání bez Wi-Fi, ale pro nejlepší výkon.

4. 2. 2 Další nastavení

Odpojení robota

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

Chcete-li robota spárovat s novým účtem, musíte nejprve zrušit jeho propojení. Postup zrušení propojení:


1. Otevřete aplikaci MOVHome. Přejděte do  Zařízení.
2. Najděte název svého robota. Pokud máte ke svému účtu MOVHome připojeno více robotů, přejeďte prstem doleva nebo doprava a přejděte na stránku robota, kterého chcete upravit.
3. Klepněte na jméno robota v levém horním rohu.
4. Vyberte možnost Odstranit.


Poznámka: Jakmile je robot odstraněn z účtu MOVHome, budou všechna uživatelská data získaná z robota vymazána ze serveru.

Sdílení robota

1. Klepněte na jméno robota v levém horním rohu.
2. Vyberte možnost Sdílení zařízení.

Odhlásit se a smazat účet

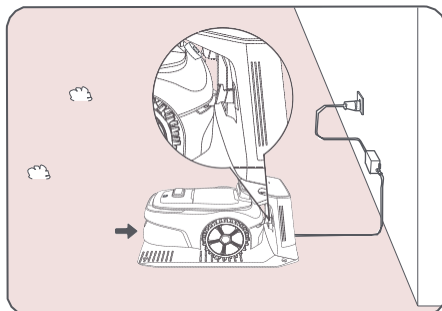
1.  > O mně > Nastavení > Obecné > Účet.
2. Vyberte Odhlásit se nebo Smazat účet. Obnovit robota

Podržte  a tlačítko OK současně po dobu 3 sekund na ovládacím panelu. Jakmile resetujete robota na tovární nastavení, budou všechna data v robotovi vymazána.

5 Zmapujte svou zahradu

Důležité: Před mapováním prosím zkontrolujte následující:

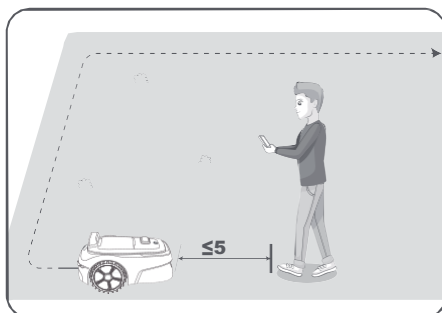
- Úroveň nabití baterie robota je vyšší než 50 %.
- Robot správně zaparkuje v nabíjecí stanici.



5.1 Vytvoření virtuální hranice

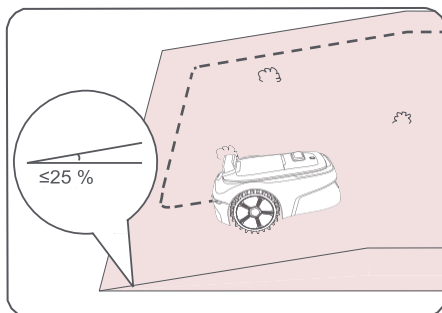
Před zahájením mapování mějte na paměti následující:

- Během mapování se pohybujte ve vzdálenosti do 5 m (16,4 stop) za robotem.

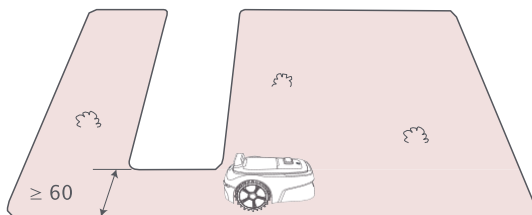


- Robot dokáže překonávat svahy se sklonem až 40 % (21,8°). Pro dosažení lepších výsledků sečení se však doporučuje, aby sklon pracovních ploch nepřesahoval 25 % (14°).

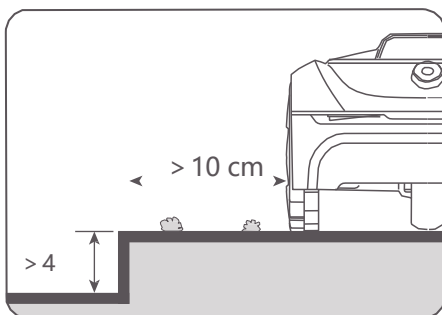
Poznámka: Pokud je hranice nastavena na svazích se sklonem větším než 25 % (14°), může robot mírně sklouznout za hranici.



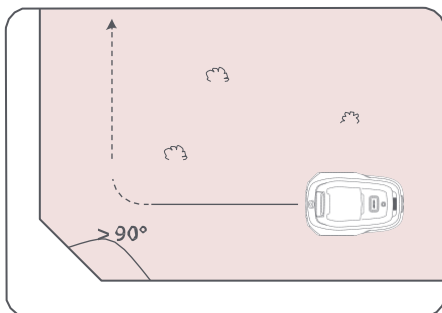
- U ploch užších než 60 cm (23,6") je prosím nastavte jako trasy, aby jimi robot mohl projíždět. Podrobnosti najdete v části Nastavení trasy.



- Pokud je váš trávník o více než 4 cm (1,6") vyšší než přilehlý terén, udržujte robota ve vzdálenosti minimálně 10 cm (3,9") od okraje. Pokud je váš trávník ve stejné úrovni jako přilehlý terén, může robot překročit okraj, aby bylo dosaženo optimálních výsledků sečení podél okrajů.

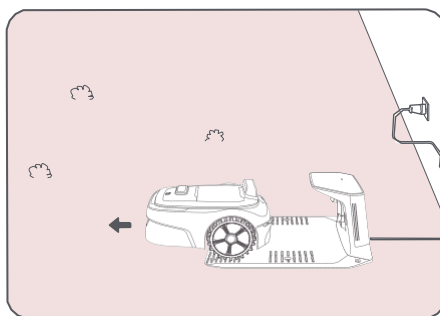
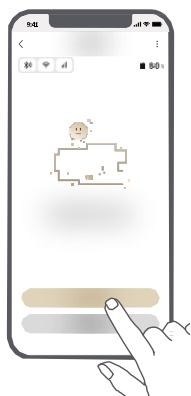


- Ujistěte se, že úhly otáčení jsou větší než 90°. Úhly menší než 90° mohou robotovi ztížit robotovi provést čistý řez.



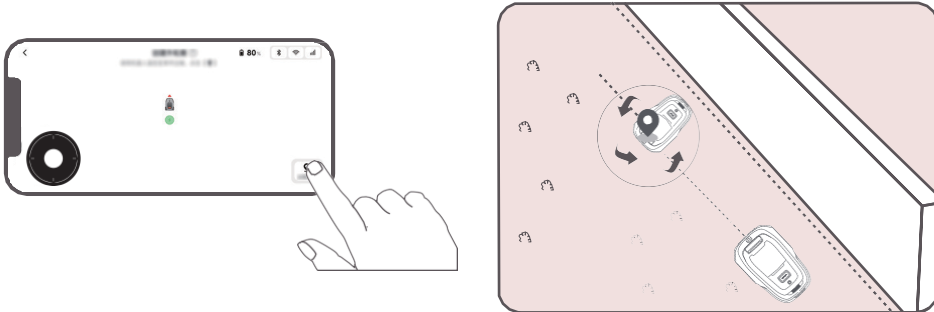
Spusťte mapování:

1. V aplikaci klepněte na možnost „Spustit mapování“ a robot zkontroluje svůj stav a provede kalibraci.



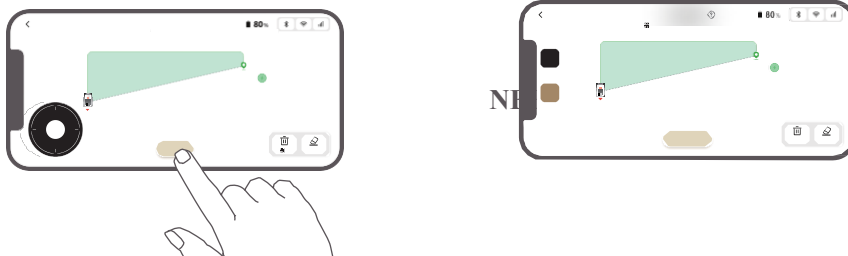
Upozornění: Robot automaticky opustí nabíjecí stanici, aby provedl kalibraci. Buďte prosím opatrní.

2. Na dálku navedete robota k okraji trávníku a klepnutím na možnost „Nastavit výchozí bod“ určíte výchozí bod ohraničení. Robot se otočí na místě, aby si kalibroval svou polohu.



3. Zmapujte pracovní plochu. K dispozici jsou následující dvě metody.

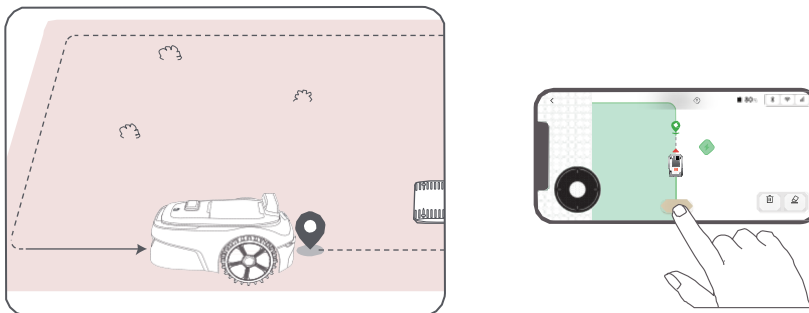
- Dálkově ovládejte robota tak, aby se pohyboval po obvodu trávníku a zmapoval pracovní plochu.
- Zapněte režim automatického rozpoznávání hranic, aby robot zmapoval pracovní prostor. Díky pokročilému algoritmu umělé inteligence dokáže robot rozpoznat hranice bez nutnosti ručního navádění.



Důležité:

- Režim automatického rozpoznávání hranic vyžaduje jasně vymezené hranice trávníku a měl by se používat za denního světla, aby byla zajištěna dobrá viditelnost. Tuto funkci nepoužívejte za zhoršených světelných podmínek nebo za deště.
- Při používání režimu automatického rozpoznávání hranic doporučujeme robota sledovat. Pokud robot nedokáže hranice přesně rozpoznat, můžete kdykoli režim automatického rozpoznávání hranic opustit a přepnout na dálkové ovládání.
- Ujistěte se, že přední kamera robota je čistá a nic jí nezakrývá.

4. Jakmile se robot vrátí do vzdálenosti 1 m (39,4") od výchozího bodu, můžete klepnout na Zavřít hranici a dokončit nastavení hranice.

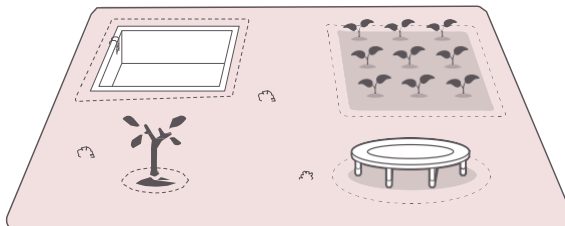


5. (Volitelné) Upravte mapu.

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

1 Nastavit zakázanou zónu

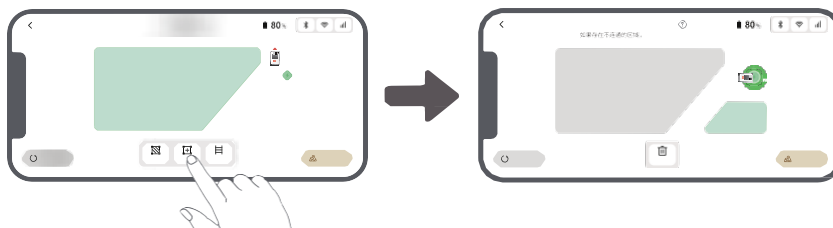
Ačkoli robot dokáže automaticky vyhýbat se překážkám, je třeba nastavit místa s rizikem pádu, jako jsou bazény a pískoviště, jako zakázané zóny. Předměty, které chcete chránit (například záhon, trampolínu, zeleninovou zahrádku nebo odkryté kořeny stromů), prosím nastavte jako zakázané zóny.



2 Přidat nebo rozšířit zóny

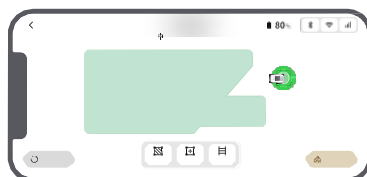
- Vytvoření dalších zón

Pokud je váš trávník rozdělen silnicemi nebo máte několik oddělených trávníků, můžete pokračovat ve vytváření pracovních zón. 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.

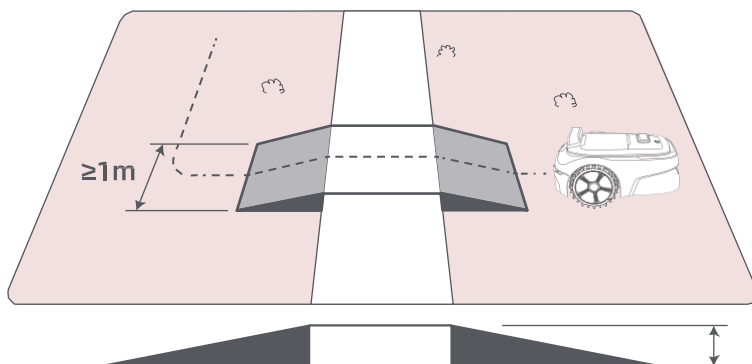


3 Nastavit cestu

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.

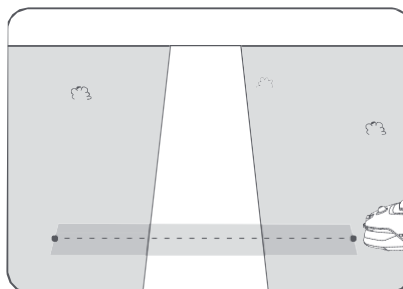
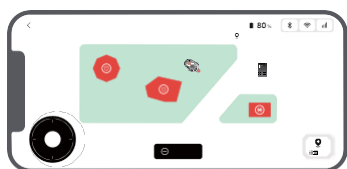
Důležité: Pokud je váš trávník rozdělen chodníky vyššími než 4 cm (1,6"), umístěte na ně překážku o stejné výšce jako chodník (například rampu).



- Propojení dvou izolovaných pracovních zón

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

Důležité: Ujistěte se, že začátek a konec cesty jsou na trávě.

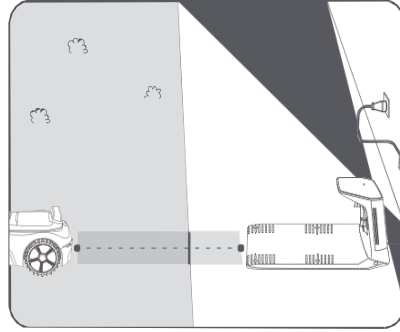
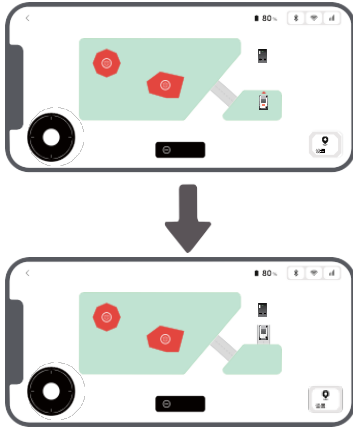


- Propojení pracovní plochy a nabíjecí stanice

Pokud se vaše nabíjecí stanice nenachází v pracovním prostoru, je třeba vytvořit trasu, která ji s pracovním prostorem propojí.

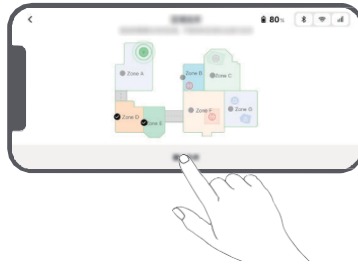
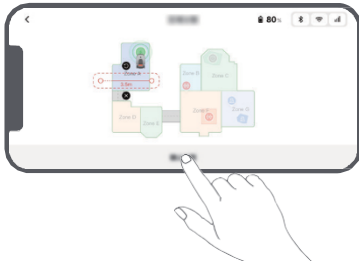
Důležité:

- Ujistěte se, že jeden konec leží na trávniku a druhý konec přímo před nabíjecí stanicí. Doporučujeme trasu vyrovnat 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 Rozdělení a sloučení zón

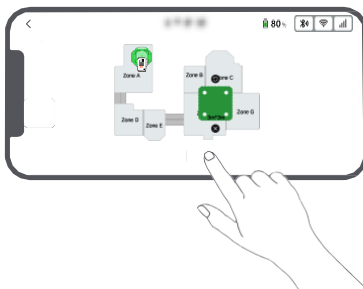
Rozdělte zónu na menší části nebo sluňte rozdělené zóny do jedné větší.



5 Nastavit přístupné zóny

Při sekání robot automaticky považuje povrchy bez trávy (například kamenné cestičky) za nepřístupné a vyhýbá se jim. Pokud robot potřebuje projet po površích bez trávy v rámci pracovní oblasti, nastavte je předem jako přístupné zóny, abyste předešli přerušení práce.

V rámci přístupných zón robot ignoruje typ povrchu, ale i nadále se vyhýbá fyzickým překážkám.



6. Klepněte na Dokončit mapu. Důležité:

- Při vytváření ohraničení s robotem nepohybujte ručně, protože by to mohlo způsobit selhání mapování.
- Jakmile začne mapování, nepřipojujte robota na dálku k nabíjecí stanici, dokud proces mapování neskončí. V opačném případě by mohlo dojít k zakrytí LiDARu, což by mohlo způsobit selhání mapování.

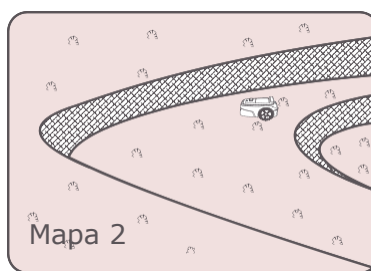
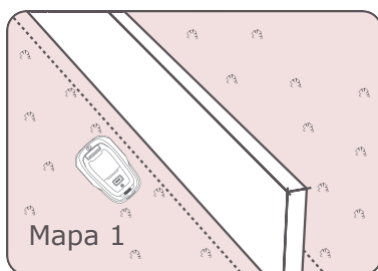
7. Klepněte na možnost „Spustit mapování“. Robot před prvním sečením. Nemusíte čekat poblíž.

5. 2 Přidání druhé mapy

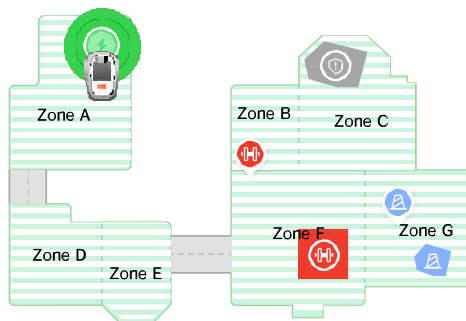
Funkce Dual Map je určena pro situace, kdy robot nemůže samostatně přecházet mezi jednotlivými trávníky nebo kdy je zapotřebí více map.

Vytvoření druhé mapy může být nutné, pokud:

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



Poznámka: Pokud jsou vaše trávníky propojené a jejich rozloha nepřesahuje kapacitu robota, použijte místo toho nastavení pro více zón.



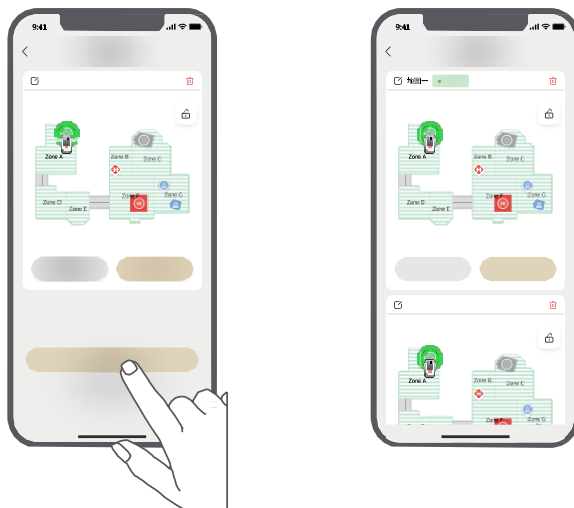
Mapování druhého trávníku:

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, aby mohl začít mapovat druhý trávník.

2. Přejděte na stránku 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:

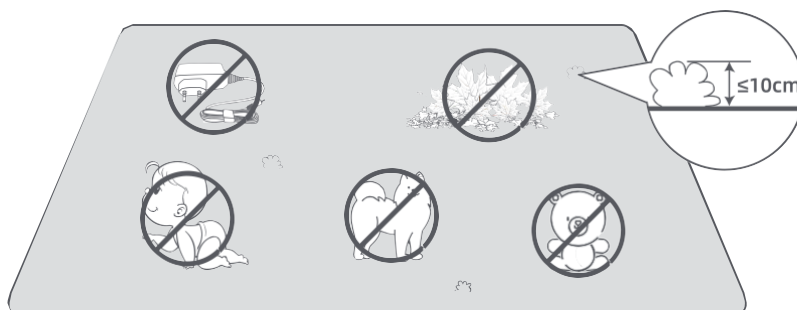
- Po přepnutí mapy se použijí plány a nastavení sekání aktuální mapy.
- Pro větší pohodlí si můžete dokoupit další nabíjecí stanici a nainstalovat ji na druhou mapu. Pokud máte na druhé mapě nainstalovanou samostatnou nabíjecí stanici, stačí robota mezi oběma mapami pouze ručně přemístit.

6. Provoz

6. 1 První sekání trávy


Tipy před sekáním:

- Použijte ruční sekačku a posekejte trávu na výšku maximálně 10 cm (3,9").
- Odstraňte z trávníku překážky, jako jsou odpadky, hromady listů, hračky, dráty a kameny. Ujistěte se, že se na trávníku nenacházejí žádné děti ani domácí zvířata, když robot seká.
- Zasypte díry v trávníku.
- Nastavte si předem v aplikaci své preference sekání (například účinnost sekání).



K zahájení sekání můžete vybrat jednu z následujících dvou metod.

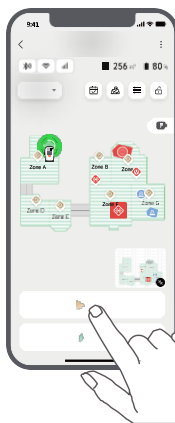
a) Spuštění pomocí ovládacího panelu

1. Otevřete horní kryt a přejděte k ovládacímu panelu.
2. Otočením knoflíku na robotu nastavte výšku sečení (20–60 mm).
3.  a poté do 5 sekund stiskněte tlačítko OK. Robot opustí nabíjecí stanici a zahájí sekání celé plochy.
4. Zavřete horní kryt.



b) Spuštění přes aplikaci

1. Otevřete aplikaci.
2. Vyberte režim sekání a klepnutím na tlačítko „Spustit sekání“ 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?

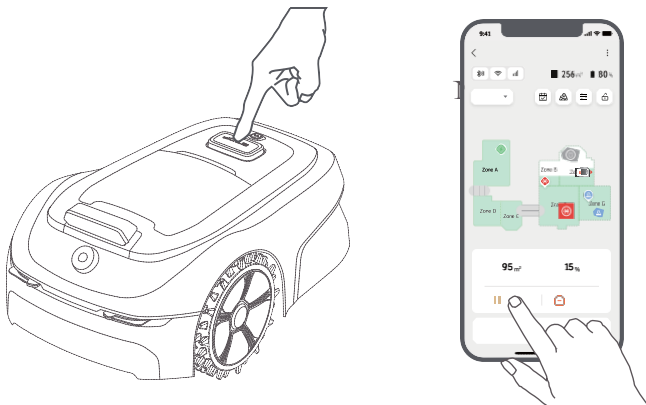
U úkolů s jedinou nabíjecí stanicí může dojít k vybití baterie robota a k chybě nabíjení, pokud nabíjecí stanici ručně nepřesunete společně s robotem na druhou mapu, protože robot nebude schopen nabíjecí stanici najít.

Chcete-li tento problém vyřešit, postupujte podle následujících kroků:

1. Robota ručně přemístěte na mapu s nabíjecí stanicí, aby se dobil.
 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 posekaný celý trávník.

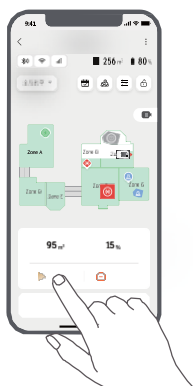
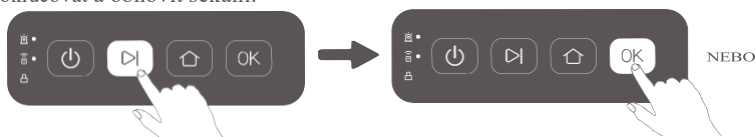
6. 3 Pauza

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, nejprve dvakrát stisknete tlačítko OK na ovládacím panelu, čímž deaktivujete bezpečnostní zámek.




6. 4 Životopis

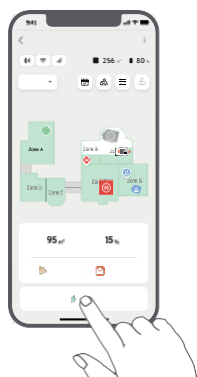
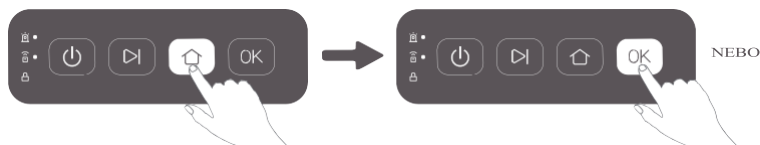
Pro pokračování v úloze po pozastavení robota stiskněte tlačítko a poté do 5 sekund stiskněte tlačítko OK pro potvrzení. Robot obnoví předchozí sekání. Alternativně můžete v aplikaci klepnout na Pokračovat a obnovit sekání.



6. 5 Návrat do nabíjecí stanice

Chcete-li zastavit sekání a poslat robota zpět do nabíjecí stanice, stiskněte tlačítko  a poté do 5 sekund stiskněte tlačítko OK na ovládacím panelu pro potvrzení.

Alternativně můžete v aplikaci vybrat možnost „Vrátit se na stanici“, aby se robot vrátil zpět.




7 Aplikace MOVAhome

Kde můžete objevovat více

Aplikace MOVAhome je více než jen dálkové ovládání. Prostřednictvím aplikace můžete dělat mnoho věcí: dokončit na dálku nastavovat různé parametry, vyzkoušet si různé režimy sekání a upravovat 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. V aplikaci můžete přepínat mezi režimy, včetně sekání celé plochy, sekání zón, sekání okrajů, bodového sekání a manuálního režimu.
Plán	Stránka zařízení >	Po dokončení první mapy robot automaticky vytvoří dva týdenní plány sekání podle velikosti trávníku, a to „plán pro jaro/léto“ a „plán pro podzim/zimu“. Díky funkci plánování můžete každodenní sekání trávníku zcela přenechat robotovi. Stačí jen robot pravidelně udržovat. Poznámka: Pokud se obáváte, že by vás robot mohl rušit nebo rušit vaše sousedy, když v určitých hodinách pracuje autonomně, můžete v aplikaci přejít do části Nastavení> Nerušit a nastavit dobu, kdy má být funkce Nerušit aktivní.
Tvary sekání	Stránka zařízení >  > Upravit > Tvary	Přizpůsobte si trávník přidáním tvarů. Vymezené tvary budou ve všech režimech sekání vynechány. V části „Tvary“ můžete upravit jejich polohu a velikost nebo je odstranit.

7.2 Funkce ochrany před nepříznivým počasím

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




Funkce	Popis
Ochrana proti dešti	Je-li tato funkce zapnutá, robot při dešti automaticky pozastaví sekání a vrátí se do nabíjecí stanice. Doba ochrany proti dešti se nastavuje v aplikaci. Poznámka: Sekání mokré trávy může trávník poškodit. Doporučujeme prodloužit dobu ochrany, aby tráva před dalším sekáním stačila vyschnout.
Ochrana před mrazem	Sekání při teplotách pod 0 °C (32 °F) může způsobit trvalé poškození trávniku. Z bezpečnostních důvodů se baterie v takovém případě nenabíjí. Chcete-li chránit svůj trávník a robot, můžete aktivovat funkci ochrany proti mrazu. Je-li tato funkce aktivována, robot automaticky pozastaví sekání a vrátí se do nabíjecí stanice, jakmile teplota klesne pod 0 °C (32 °F), a v sekání pokračuje, jakmile teplota stoupne nad 0 °C (32 °F) a robot se může normálně nabíjet.

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 v aplikaci na stránku Zařízení > ⋮

Funkce	Popis
Alarm při zvednutí	Je-li tato funkce zapnutá, spustí se alarm ihned, jakmile je robot zvednut, a robot se zablokuje. Chcete-li obnovit provoz, stiskněte dvakrát tlačítko OK na ovládacím panelu, čímž nejprve deaktivujete bezpečnostní zámek.
Alarm při opuštění mapy	Je-li tato funkce zapnutá, robot se zablokuje a spustí se alarm, pokud se robot vzdálí z mapy.
Poloha v reálném čase	Je-li tato funkce zapnutá, můžete si v Mapách Google zobrazit aktuální polohu robota.
Upozornění na přítomnost člověka	Je-li tato funkce zapnutá, robot vás upozorní, jakmile zjistí přítomnost člověka.
Dětská pojistka	Klepněte na  na stránce zařízení. Je-li tato funkce zapnutá, ovládací panel bude uzamčen. Pro deaktivaci stiskněte  a  současně na ovládacím panelu.

Poznámka: Funkce upozornění na opuštění mapy a sledování polohy v reálném čase jsou k dispozici pouze v případě, že je aktivována služba Link.

7. 4 Funkce TrueGuard

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

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

7. 5 Vlastní doba nabíjení

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

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

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 aplikace aktuální a 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

Poznámka:

- Zbývající životnost nožů můžete zkontrolovat v aplikaci v části Stránka zařízení > > Spotřební materiál a údržba. Po výměně spotřebního materiálu podle pokynů přejděte na stránku s podrobnostmi o daném spotřebním materiálu a klepnutím na možnost „Vyměnil jsem“ resetujte časovač.
- Pokud máte ve své zahradě vyhrazená místa pro pravidelný úklid a údržbu robota, můžete na mapě nastavit údržbová místa tak, že přejdete na stránku zařízení > > Přejít na údržbové místo > Upravit místo. Jakmile jsou nastaveny body údržby, stačí klepnout na tlačítko „Go“ a nasměrovat robota na určená místa, kde se snadno provede údržba.

8.1 Čištění

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 na internetu.

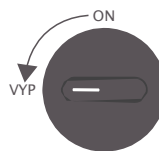
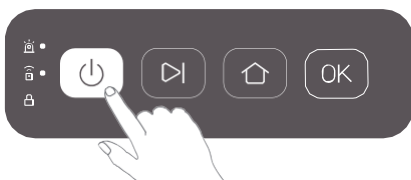
⚠ Upozornění: Před čištěním prosím robota vypněte a otočte bezpečnostní klíč do polohy OFF. Odpojte nabíjecí stanici ze zásuvky.

Upozornění: Při převrácení robota dávejte pozor, abyste nepoškrábali objektiv kamery.

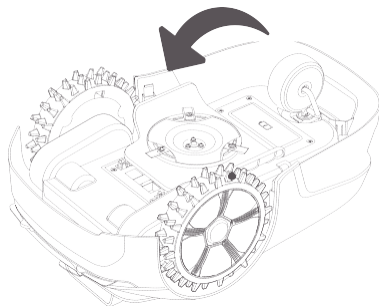
- Kryt, podvozek a kotouč:

1. Vypněte robota.

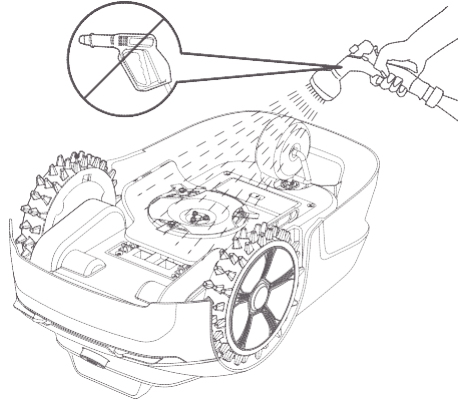
2. Otočte bezpečnostní klíč do polohy OFF.



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

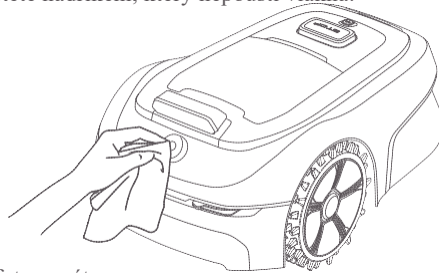


4. Opláchněte kryt, kotouč s noži a podvozek hadicí.



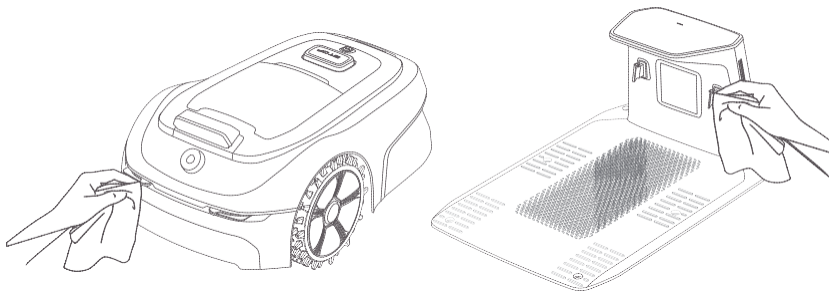
⚠ Upozornění: Při čištění podvozku se nedotýkejte nožů. Při čištění používejte rukavice.
Upozornění: K čištění nepoužívejte vysokotlaký čistič. K čištění nepoužívejte čisticí prostředky.

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



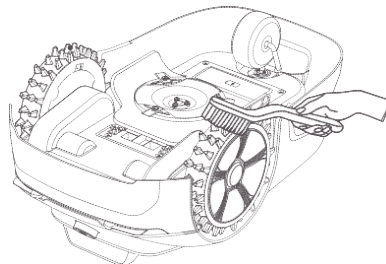
• Nabíjecí kontakty a přední fotoaparát:

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



• Hnací kola:

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



8.2 Výměna čepelí

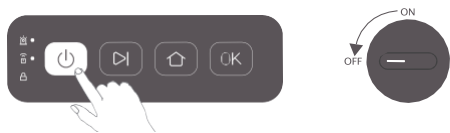
Aby čepel zůstala ostrá, vyměňujte je pravidelně. Doporučujeme vyměnit čepel každých 6–8 týdnů, případně i dříve. Používejte prosím výhradně originální čepel MOVA.

⚠ Upozornění: Vypněte robot a otočte bezpečnostní klíč do polohy OFF. Před výměnou nožů si nasad'te ochranné rukavice.

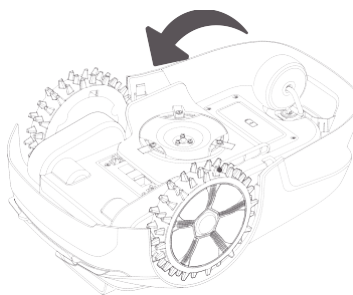
Upozornění: Vyměňte prosím všechny tři nože najednou, aby byl zajištěn vyvážený řezací systém.

Upozornění: Při otáčení robota dávejte pozor, abyste nepoškrábali objektiv kamery.

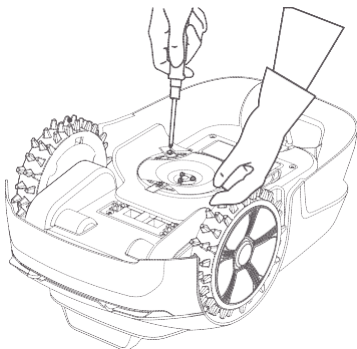
1. Vypněte robota a otočte bezpečnostní klíč do polohy VYPNUTO.



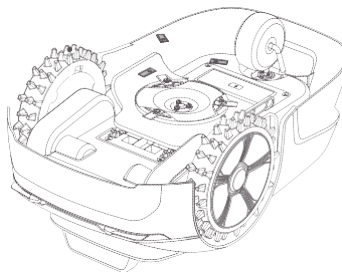
2. Položte robota na měkký povrch a otočte ho vzhůru nohama.



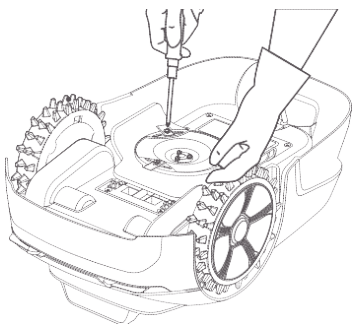
3. Povolte šrouby pomocí křížového šroubováku.



4. Vyjměte tři nože a šrouby.



5. Vyrovnajte nové nože s otvory na disku nožů a poté je upevněte šrouby.



6. Zkontrolujte, zda se nože mohou volně otáčet.

9 Baterie

9.1 Provozní a nabíjecí teplota

Robot funguje normálně, pokud je teplota baterie v rozmezí -6 °C (21 °F) až 57 °C (135 °F).

Nenabíjejte baterii při teplotě nižší než 6 °C (43 °F) nebo vyšší než 50 °C (122 °F), protože nabíjení bude blokováno



Systém ochrany baterie. Nabíjení se obnoví, jakmile teplota baterie stoupne nad 6 °C (43 °F) nebo klesne pod 50 °C (122 °F) a baterie je schopna přijímat nabíjecí proud.

Poznámka: U všech teplotních hodnot je přípustná odchylka 3 °C (37 °F).

Pro dosažení optimálního výkonu se doporučuje používat sekačku v rozmezí okolní teploty 10 °C (50 °F) až 30 °C (86 °F).

Režim nabíjení s nízkým příkonem:

Po aktivaci úsporného režimu nabíjení budou funkce nesouvisející s nabíjením deaktivovány (bude vypnuta síť).

- Chcete-li zapnout úsporný režim nabíjení, podržte stisknuté  a tlačítko , současně 5krát rychle stiskněte tlačítko OK. Uslyšíte hlasovou výzvu: Režim nabíjení s nízkou spotřebou je zapnutý.
- Chcete-li režim nabíjení s nízkou spotřebou vypnout, restartujte robota.

9.2 Požadavky na skladování

V případě dlouhodobého skladování nabíjejte robota každých 6 měsíců, abyste chránili baterii. Na poškození baterie způsobené nadměrným vybitím se omezená záruka nevztahuje. Teplota pro dlouhodobé skladování baterie by měla být mezi -10 °C (14 °F) a 35 °C (95 °F). Aby se minimalizovalo poškození, doporučená teplota pro skladování baterie je mezi 0 °C (32 °F) a 25 °C (77 °F).

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.

10 Skladování v zimním období

• Robot

1. Plně nabijte baterii. Vypněte robota a otočte bezpečnostní klíč do polohy OFF.
2. Před zimním uskladněním robota jej důkladně vyčistěte.
3. Robota skladujte uvnitř na suchém místě při teplotě nad 0 °C (32 °F).

• 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 k nabití. 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.

 Varování

- Před přepravou robota jej prosím vypněte a otočte bezpečnostní klíč do polohy OFF.
- Zvedněte robot za zadní rukojeť a dbejte na to, aby se kotouč s nožem nenacházel v blízkosti vašeho těla.

12 Řešení problémů

Problém	Příčina	Řešení
Robot není připojen k aplikaci.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Robot není v dosahu signálu Wi-Fi ani v dosahu 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 robotu, abyste navázali připojení přes Bluetooth.
Nepodařilo se připojit k Wi-Fi.	Robot podporuje pouze síť 2,4 GHz.	Ujistěte se, že používáte jedno pásmovou síť s frekvencí 2,4 GHz.
Robot se zvedl.	Kolo se nedotýká země.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Postavte robota zpět na rovnou plochu. 2. Stiskněte dvakrát tlačítko OK, abyste robota odemkli. 3. Robot nedokáže překonat překážky vyšší než 4 cm (1,6"). Zajistěte prosím, aby povrch v místě, kde robot pracuje, byl rovný.
Robot se naklonil.	Robot se naklonil o více než 40 % (21,8°).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Postavte robota zpět na rovný povrch. 2. Dvakrát stiskněte tlačítko OK, abyste robota odemkli. 3. Robot nemůže stoupat do svahu s sklonem větším než 40 % (21,8°).
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 volné a otevřené místo uvnitř mapy a zkuste úkol spustit znovu. Pokud se tento problém nadále vyskytuje, zkuste to znovu, až bude robot v nabíjecí stanici. 3. Zkontrolujte, zda v zemi nejsou díry. Před sekáním díry zasypte, aby se robot nezachytil. 4. Pokud se robot na tomto místě často zasekává, můžete jej nastavit jako zakázanou zónu.
Chyba levého/právěho zadního kola.	Kolo se nemůže otáčet nebo má motor kola poruchu.	<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, obraťte se prosím na poprodejní servis.
Řezací kotouč se neotáčí.	Řezací kotouč se nemůže normálně otáčet nebo má problém řezací motor.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vyčistěte kotouč s noži a zkuste to znovu. 2. Zkontrolujte, zda tráva v okolí není vyšší než 10 cm (3,9"). Můžete předem posekat trávník ruční sekačkou, aby se kotouč s noži nezablokoval vysokou trávou. 3. Zkontrolujte, zda se pod kotoučem s čepeli nenachází voda. Pokud ano, přemístěte robota na suché místo a zkuste to znovu. 4. Pokud se tato chyba stále vyskytuje, zkuste robota restartovat. 5. 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 dokončení kontroly zkuste robota znovu zasunout do nabíjecí stanici. 4. Pokud problém přetrvává, kontaktujte prosím poprodejní servis.
Robot se na místě vypne	Teplota baterie je $\geq 65\text{ }^{\circ}\text{C}$ (149 °F)	<ol style="list-style-type: none"> 1. Robota používejte v prostředí, kde teplota v prostoru pro baterie nepřesahuje $57\text{ }^{\circ}\text{C}$ (135 °F). 2. Pokud problém přetrvává, kontaktujte prosím poprodejní servis.
	Teplota baterie je $< -12\text{ }^{\circ}\text{C}$ (10 °F)	<ol style="list-style-type: none"> 1. Robota používejte tam, kde je teplota v prostoru pro baterii je vyšší než $-6\text{ }^{\circ}\text{C}$ (21 °F). 2. Pokud problém přetrvává, kontaktujte prosím poprodejní servis.

Problém	Příčina	Řešení
Robot pozastaví úlohy a vrátí se do stanice	Teplota baterie je $\geq 62\text{ }^{\circ}\text{C}$ (144 $^{\circ}\text{F}$)	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vypněte robota a počkejte, až teplota v prostoru pro baterie klesne pod $57\text{ }^{\circ}\text{C}$ (135 $^{\circ}\text{F}$). Teplota po chvíli automaticky poklesne. 2. Pokud problém přetrvává, obraťte se na poprodejní servis.
	Teplota baterie je $< -6\text{ }^{\circ}\text{C}$ (21 $^{\circ}\text{F}$)	<ol style="list-style-type: none"> 1. Použijte robota tam, kde je teplota v prostoru pro baterii nad $-6\text{ }^{\circ}\text{C}$ (21$^{\circ}\text{F}$). 2. Pokud problém přetrvává, obraťte se prosím na poprodejní servis.
Robot je v dokovací stanici, ale nenabíjí se	Teplota baterie je $> 50\text{ }^{\circ}\text{C}$ (122 $^{\circ}\text{F}$)	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vypněte robota a počkejte, až teplota v prostoru pro baterii klesne pod $50\text{ }^{\circ}\text{C}$ (122 $^{\circ}\text{F}$). Teplota po chvíli automaticky klesne. 2. Pokud problém přetrvává, obraťte se prosím na poprodejní servis.
	Teplota baterie je $< 6\text{ }^{\circ}\text{C}$ (43 $^{\circ}\text{F}$)	<ol style="list-style-type: none"> 1. Použijte robota tam, kde je teplota v prostoru pro baterii je vyšší než $6\text{ }^{\circ}\text{C}$ (43 $^{\circ}\text{F}$). 2. Pokud problém přetrvává, kontaktujte prosím poprodejní servis.
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 teplotě okolí nižší než $40\text{ }^{\circ}\text{C}$ (104 $^{\circ}\text{F}$). 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.
Robot se ztratil.	Ztratilo se polohování.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda LiDAR nebo přední kamera na horní straně robota je znečištěný. Nečistoty ovlivňují polohu. 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 uvnitř mapy a zkuste to znovu. 2. Pomocí aplikace přiveďte robota zpět do mapy a zkuste to znovu.

Problém	Příčina	Řešení
Je aktivováno nouzové zastavení.	Bylo stisknuto tlačítko Stop na robotu.	Stiskněte dvakrát tlačítko OK, abyste robota odemkli.
Nízký stav baterie. Robot se brzy vypne.	Úroveň nabití baterie je $\leq 10\%$.	Robota připojte k nabíjecí stanici, aby se nabíil.
Robot je mimo mapu. Hrozí riziko odcizení.	Robot je mimo mapu.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ručně přemístěte robota zpět do pracovní oblasti. 2. Alarm „Mimo mapu“ můžete deaktivovat v nastavení v aplikaci.
Nepodařilo se vrátit do nabíjecí stanice.	Robot nemůže při návratu k nabíjecí stanici najít nabíjecí stanici.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda robota nebrání nějaké překážky. Odstraňte překážky a zkuste to znovu. 2. Pomocí aplikace přiveďte robota dálkově zpět k nabíjecí stanici. 3. Zkontrolujte, zda na trase zpět k základně nebo v prostoru před nabíjecí stanici nejsou místa bez trávniku. Tyto oblasti můžete nastavit jako přístupné zóny pomocí funkce pro úpravy mapy.
Nepodařilo se připojit k nabíjecí stanici.	Robot najde nabíjecí , ale nedokáže se k ní připojit.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda nejsou reflexní fólie na stanici znečištěné nebo zakryté. 2. Zkontrolujte, zda před stanicí nejsou překážky. 3. Zkontrolujte, zda se stanice nepohnula. 4. Zkontrolujte, zda není základová deska pokryta silnou vrstvou bláta. 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.	Polohování selže, když se robot pokusí zahájit sekání.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ručně přemístěte robota na rovné a volné 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 (39,4"); 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 robota nebrání nějaké překážky. 3. Pokud robot stále nemůže projet, smažte trasu v nástroji Úpravy mapy a nastavte novou.
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 robot restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte prosím poprodejní servis.
Přední kamera je zakrytá.	Přední kamera je zakrytá.	Otřete přední fotoaparát 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 slabé. 2. Ujistěte se, že je jasné počasí, bez mlhy nebo deště. 3. Zajistěte, aby byla přední kamera čistá a nic ji nezakrývalo. 4. Zajistěte, aby povrch země byl rovný, protože nerovnosti mohou ovlivnit detekci. 5. Pokud detekce hranic stále nefunguje, přepněte pro mapování do režimu dálkového ovládní.
Robot při sekání abnormálně vibruje.	Poškozené nebo chybějící nože na disku s noži.	Okamžitě vypněte robota a zkontrolujte, zda na disku s noži nechybí, nejsou poškozené nebo uvolněné nože.

13 Technické údaje

Základní informace	Název produktu	Robotická sekačka
		ViAX 500
	Značka	MOVA
	Model	MVLM2100
	Rozměry	595 mm × 380 mm × 285 mm (23,4" × 15,0" × 11,2")
	Hmotnost robota (včetně baterie)	9,6 kg
Sekání	Maximální plocha mapování	500 m ² (0,1 akru)
	Výška sečení	20–60 mm
	Šířka sečení	20 cm
	Doba nabíjení ¹	60 min
Hlučnost	Hladina akustického výkonu LWA	57 dB(A)
	Nejistoty akustického výkonu KWA	3 dB(A)
	Hladina akustického tlaku LpA	49 dB(A)
	Nejistoty akustického tlaku KpA	3 dB(A)
Provozní podmínky	Provozní teplota	0–50 °C (32–122 °F) Doporučeno: 10–35 °C (50–95 °F)
	Teplota při dlouhodobém skladování	-10–35 °C (14–95 °F) Doporučeno: 0–25 °C (32–77 °F)
	Třída IP	Robot: IPX6 Nabíjecí stanice: IPX4 Napájecí zdroj: IP67
	Maximální sklon sečené plochy	40 % (21,8°)
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)
	Propojovací modul	Volitelný (prodává se samostatně prostřednictvím oficiálních kanálů)
	Služba Link (volitelná) ²	LTE-FDD: B1/3/5/7/8/20/28 LTE-TDD: B38/40/41 GSM: B2/3/5/8
	GNSS (volitelné) ³	GPS/GLONASS/BDS/Galileo

Řezací motor	Otáčky	2500 ot./min
Baterie (robot)	Model baterie	MBPM30
	Typ baterie	Lithium-iontová baterie
	Typická kapacita	4 Ah
	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	MCV30
	Vstupní napětí	20 V DC
	Výstupní napětí	20 V DC
	Vstupní proud	3 A
	Výstupní proud	3 A
Příslušenství	Náhradní čepele a šrouby	9
	Model nože	MBKM10

1. Doba nabíjení se počítá v případě, že se robot při vybití baterie automaticky vrátí do nabíjecí stanice.

2. Vyžaduje instalaci modulu Link.

3. Vyžaduje instalaci modulu Link.

Poznámka: Technické parametry se mohou měnit, protože naše výrobky neustále vylepšujeme.

Pro nejaktuálnější informace navštivte prosím naše webové stránky na adrese <https://www.mova.tech>.