

MOVA

MOVA LiDAX Ultra
800/1000/1200/1600/2000
Roboticmower

Překlad originálního návodu k obsluze
Preklad originálneho návodu na obsluhu
Az eredeti kezelési útmutató fordítása

CZ	03-44
SK	44-85
HU	86-128

Překlad originální uživatelské příručky

Obsah

1 Bezpečnostní pokyny	str. 04
2 Představení výrobku	str. 08
3 Instalace	str. 13
4 Příprava před prvním použitím	str. 16
5 Zmapujte svou zahradu	str. 21
6 Provoz	str. 27
7 Aplikace MOVAhome	str. 28
8 Údržba.....	str. 39
9 Baterie	str. 36
10 Skladování v zimě	str. 36
11 Přeprava.....	str. 36
12 Řešení problémů	str. 37
13 Specifikace	str. 41

Autorizovaný zástupce výrobce v EU:

EUREP GmbH

**Unterlettenweg 1a, 85051 Ingolstadt
eurep@eurep-gmbh.com**

Ilustrace v tomto návodu jsou pouze orientační.
Přesné informace naleznete na skutečném výrobku.



1 Bezpečnostní pokyny

1.1 Obecné bezpečnostní pokyny

- Před použitím výrobku si pečlivě přečtěte návod k obsluze a pochopte ho.
- Spolu s výrobkem používejte pouze zařízení doporučená společností MOVA. Jakékoliv jiné použití je nesprávné.
- Nedovolte, aby se děti pohybovaly v blízkosti stroje nebo si s ním hrály, když je v provozu.
- Nepoužívejte výrobek na místech, kde si lidé nejsou vědomi jeho přítomnosti.
- Při ručním ovládní výrobku pomocí aplikace MOVAtimehome neběhejte. Vždy chodte, sledujte své kroky na svazích a po celou dobu udržujte rovnováhu.
- Vyvarujte se používání výrobku, pokud se v pracovní oblasti nacházejí zvířata nebo lidé, zejména děti.
- Pokud výrobek provozujete na veřejných prostranstvích, umístěte kolem pracovního prostoru varovné cedule s následujícím textem: „Varování! Automatická sekačka na trávu! Držte se dál od stroje! Dohlížejte na děti!“
- Při obsluze výrobku noste pevnou obuv a dlouhé kalhoty.
- Abyste zabránili poškození výrobku a nehodám s účastí vozidel a jednotlivců, nenastavujte pracovní oblasti ani přepravní trasy přes veřejné komunikace.
- Nedotýkejte se pohybujících se nebezpečných částí, jako je kotouč s noží, dokud se zcela nezastaví.
- V případě zranění nebo nehody vyhledejte lékařskou pomoc.
- Před odstraněním ucpání, prováděním údržby nebo kontrolou výrobku zařízení VYPNĚTE. Pokud výrobek neobvykle vibruje, před opětovným spuštěním jej zkontrolujte, zda není poškozený. Výrobek nepoužívejte, pokud jsou některé součásti vadné.
- Neinstalujte hlavní kabel v oblastech, kde bude výrobek sekat. Postupujte podle pokynů pro instalaci kabelu.
- K nabíjení výrobku používejte pouze nabíjecí stanici, která je součástí balení. Nesprávné použití může způsobit úraz elektrickým proudem, přehřátí nebo únik korozivní kapaliny z baterie. V případě úniku elektrolytu vypláchněte vodou/neutralizačním činidlem; a pokud se korozivní kapalina dostane do kontaktu s vašimi očima, vyhledejte lékařskou pomoc.
- Při připojování hlavního kabelu do napájecí zásuvky použijte proudový chránič (RCD) s maximálním vypínacím proudem 30 mA.
- Používejte pouze originální baterie doporučené společností MOVA. Bezpečnost výrobku nelze při použití neoriginálních baterií zaručit. Nepoužívejte nenabíjecí baterie.
- Aby nedošlo k poškození kabelů, což by mohlo mít za následek kontakt se součástmi pod napětím, udržujte prodlužovací kabely mimo dosah pohybujících se nebezpečných částí.
- Obrázky použité v tomto dokumentu jsou pouze orientační. Viz konkrétní výrobky.
- Nikdy nedovolte dětem, osobám se sníženými fyzickými, smyslovými nebo duševními schopnostmi, nedostatkem zkušeností a znalostí nebo lidem, kteří nejsou obeznámeni s těmito pokyny, aby používali stroj; místní předpisy mohou omezovat věk obsluhy.
- Poškozený kabel nepřipojujte ani se ho nedotýkejte, dokud není odpojen ze zásuvky. Pokud se během provozu kabel poškodí, odpojte zástrčku ze zásuvky. Opotřebovaný nebo poškozený kabel zvyšuje riziko úrazu elektrickým proudem a měl by být vyměněn servisním personálem.
- Výrobek netlačte silou ani rychle, protože by mohlo dojít k jeho poškození.
- Aby byl zachován soulad s požadavkem na vystavení radiofrekvenčnímu záření, měla by být dodržena vzdálenost 35 cm mezi zařízením a člověkem.
- Pro účely dobíjení baterie používejte pouze odnímatelnou napájecí jednotku dodanou s tímto spotřebičem.

1.2 Bezpečnostní pokyny pro instalaci

- Vyhněte se instalaci nabíjecí stanice na místech, kde by o ni mohli lidé zakopnout.
- Neinstalujte nabíjecí stanici na místech, kde hrozí stojatá voda.
- Neinstalujte nabíjecí stanici, včetně příslušenství, do vzdálenosti 60 cm od jakéhokoli hořlavého materiálu. Porucha nebo přehřátí nabíjecí stanice a napájení může představovat nebezpečí požáru.

1.3 Bezpečnostní pokyny pro provoz

- Držte ruce a nohy mimo rotující nože. Nedávejte ruce nebo nohy blízko nebo pod zařízení, když je zapnuté.
- Výrobek nezvedejte ani nepřemísťujte, když je zapnutý.
- Když se v pracovní oblasti nacházejí lidé, zejména děti nebo zvířata, robota zaparkujte u nabíjecí stanice nebo jej VYPNĚTE, k.
- Zajistěte, aby na trávníku nebyly žádné předměty, jako jsou kameny, větve, nářadí nebo hračky. V opačném případě mohou být nože při kontaktu s předmětem poškozeny.
- Na výrobek nebo nabíjecí stanici nepokládejte žádné předměty.
- Nepoužívejte výrobek, pokud tlačítko zastavení nefunguje.
- Vyvarujte se kolizím mezi výrobkem a lidmi nebo zvířaty. Pokud se osoba nebo zvíře dostane do cesty výrobku, okamžitě jej zastavte.
- Když není výrobek v provozu, vždy jej VYPNĚTE.
- Nepoužívejte výrobek současně s vyskakovacím zavlažovačem. Použijte funkci Plán, abyste zajistili, že výrobek a vyskakovací zavlažovač nebudou fungovat současně.
- Vyhněte se umístění spojovacího kanálu tam, kde jsou instalovány vyskakovací zavlažovače.
- Nepoužívejte výrobek v přítomnosti stojaté vody v pracovní oblasti, například během silného deště nebo při hromadění vody.

1.4 Bezpečnostní pokyny pro údržbu

- Při provádění údržby výrobek VYPNĚTE.
- Po umytí se ujistěte, že je výrobek umístěn na zemi v normální orientaci, nikoli vzhůru nohama.
- Chcete-li očistit podvozek, neotáčejte výrobek vzhůru nohama. Pokud jej pro účely čištění obrátíte, nezapomeňte jej poté vrátit do správné orientace. Toto opatření je nezbytné, abyste zabránili vniknutí vody do motoru a potenciálnímu zhoršení běžného provozu.
- Před čištěním nebo prováděním údržby nabíjecí stanice odpojte zástrčku od nabíjecí stanice nebo aktivujte zařízení pro deaktivaci.
- K čištění výrobku nepoužívejte vysokotlaký čistič ani rozpouštědla.

1.5 Bezpečnost baterie

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 vyvarujte se jakéhokoli elektrického nebo mechanického poškození. Uchovávejte je mimo přímé sluneční světlo.

- Používejte pouze nabíječku baterie a napájení dodané výrobcem. Použití nevhodné nabíječky a napájení může způsobit úraz elektrickým proudem a/nebo přehřátí.
- **NEPOKOUŠEJTE SE OPRAVOVAT NEBO UPRAVOVAT BATERIE!** Pokusy o opravu mohou způsobit vážné zranění osob v důsledku výbuchu nebo úrazu elektrickým proudem. Pokud dojde k úniku, uvolněné elektrolyty jsou korozivní a toxické.
- Toto zařízení obsahuje baterie, které smí vyměňovat pouze kvalifikované osoby.






1.6 Zbytková rizika

Aby nedošlo k poranění, noste při výměně nožů ochranné rukavice.



1.7 Symboly a nálepky

	<p>VAROVÁNÍ - Před provozováním stroje si přečtěte návod k obsluze.</p>
	<p>VAROVÁNÍ - Při provozu udržujte bezpečnou vzdálenost od stroje.</p>
	<p>VAROVÁNÍ - Před prací na stroji nebo jeho zvedáním uveďte do činnosti deaktivční zařízení.</p>
	<p>VAROVÁNÍ - Na stroji nejezděte.</p>
	<p>VAROVÁNÍ - Tento výrobek není dovoleno likvidovat jako běžný domácí odpad. Zajistěte, aby byl výrobek recyklován v souladu s místními právními požadavky.</p>

	Tento výrobek je v souladu s příslušnými směrnicemi ES.
	Třída III
	Před nabíjením si přečtěte pokyny.
	Stejnoseměrný proud
	Třída II

URČENÉ POUŽITÍ

Zahradní výrobek je určen pro domácí sečení trávníku. Je navržen tak, aby často sekal, čímž trávník udržuje zdravější a vypadající lépe než kdy dříve. V závislosti na velikosti trávníku může být vaše sekačka naprogramována tak, aby pracovala kdykoliv nebo s libovolnou frekvencí. Není jí možné používat k vykopávání, zametání nebo odklizení sněhu.



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

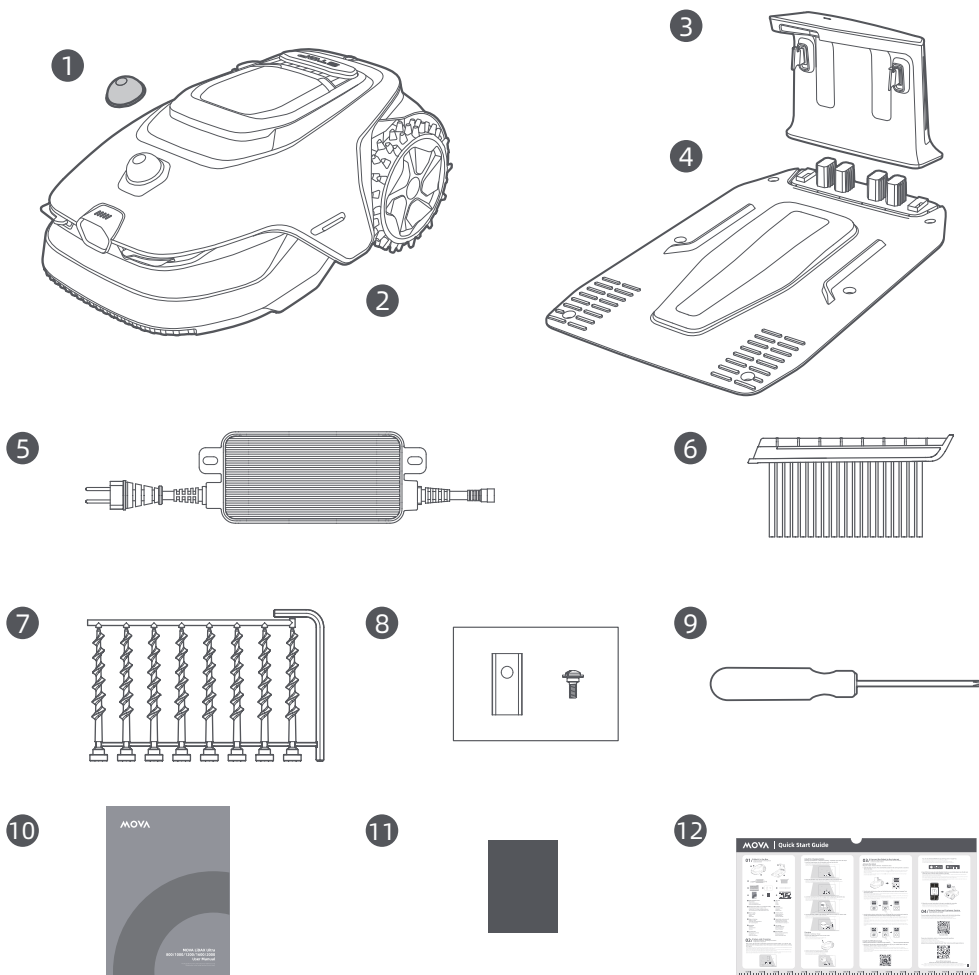
Výrobek je v souladu s předpisy UK PSTI; úplný text prohlášení o shodě je k dispozici na následující internetové adrese: <https://www.mova.tech/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

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



2 Představení výrobku

2.1 Co je v balení



1 Ochranný kryt LiDAR

2 Robot

3 Nabíjecí věž
(s 10m prodlužovacím kabelem)

4 Základní deska

5 Napájení

6 Čisticí kartáč

7 Šrouby × 8, imbusový klíč

8 Náhradní nože a šrouby × 9

9 Šroubovák

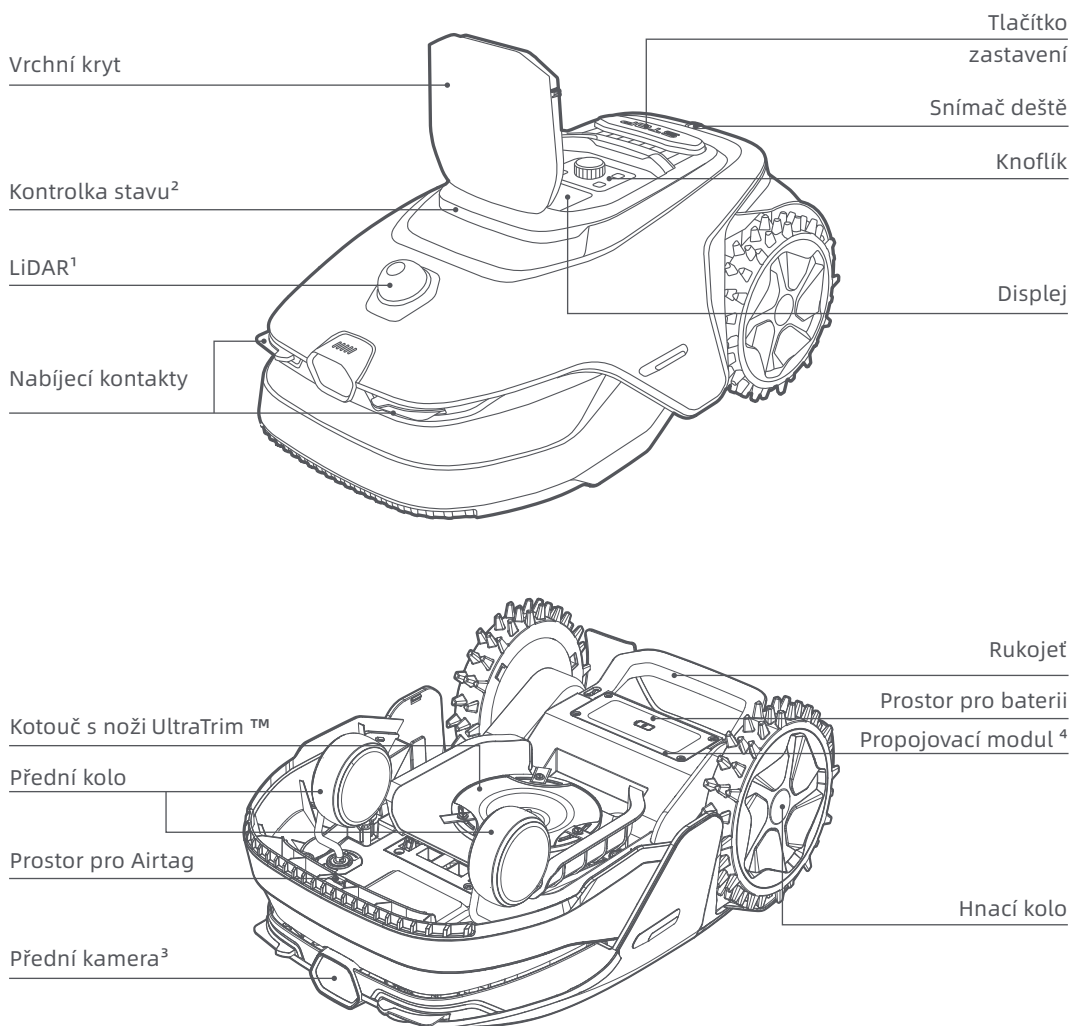
10 Návod k obsluze

11 Hadřík nepouštějící vlákna

12 Stručná příručka



2.2 Přehled výrobku



1: LiDAR pomáhá získávat informace o prostředí a usnadňuje polohování robota, vyhýbání se překážkám a detekci vody a nečistot. Detekční dosah (při 100 klx) je 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 kontrolkou stavu.

3: Přední kamera detekuje překážky, hranice trávníku a přítomnost lidí. Zorný úhel je 89° (horizontální), 58° (vertikální), 97° (diagonální). Rozlišení je 2 MP.

4: Pouze model LiDAX Ultra 1600/2000 je vybaven propojovacím modulem.



Kontrolka stavu

Barva	Význam
Nepřerušovaná červená	Došlo k chybě.
Nepřerušovaná modrá	Robot je v pohotovostním režimu.
Blikající modrá	Robot provádí úkol nebo je pozastaven.
Blikající zelená	Robot se nabíjí v nabíjecí stanici.
Nepřerušovaná zelená	Baterie je plně nabitá.
Blikající žlutá	<ul style="list-style-type: none">• Robot je na hlídce.• Video v reálném čase z přední kamery se zobrazuje v aplikaci.

Poznámka: Dobu aktivace a scénáře kontrolkystavu si můžete přizpůsobitv nabídce Stránka zařízení > > Kontrolka.

2.3 Představení propojovacího modulu

Propojovací modul nabízí připojení k mobilní síti 4G a službu GPS.

- Připojení k síti 4G vám umožňuje vzdáleně sledovat stav vašeho robota a zahájit sečení bez připojení k síti Wi-Fi.
- Vestavěná GPS umožňuje sledovat polohu robota v reálném čase ve službě Google Maps prostřednictvím aplikace a přijímat oznámení, pokud se pohybuje mimo určenou oblast mapy.

2.3.1 Aktivace propojovací služby

Propojovací služba se aktivuje automaticky, když zapnete napájení svého robota. Na displeji robota i v aplikaci se zobrazí rozsvícené „III“, což potvrzuje úspěšné aktivování. Chcete-li zkontrolovat stav propojovací služby a datum vypršení platnosti, přejděte do nabídky Stránka zařízení > > Připojení > Propojovací modul.

Propojovací služba je poskytována zdarma po dobu uvedenou v části specifikace, a to počínaje okamžikem aktivace. Pro prodloužení služby po jejím vypršení kontaktujte tým poprodejněho servisu společnosti MOVA.

Poznámka:

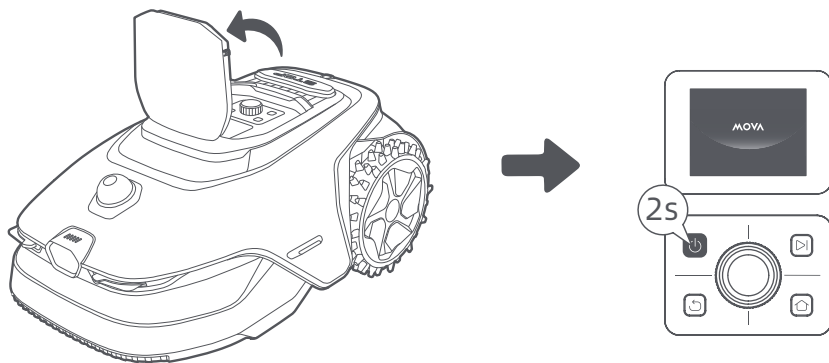
- Propojovací modul bude zablokovan, pokud nebude propojovací služba obnovena do tří měsíců po vypršení platnosti. Pro opětovné aktivování služby přineste modul do Servisního střediska MOVA. Za opětovné aktivování mohou být účtovány poplatky.
- Propojovací modul je určen výhradně pro použití se sekačkami MOVA. Jakýkoli abnormální stav zjištěný v propojovací službě může vést k pozastavení vaší služby. Pokud k tomu dojde, kontaktujte tým poprodejněho servisu MOVA, který vám pomůže službu obnovit.

2.3.2 Odstranění propojovacího modulu

Upozornění:

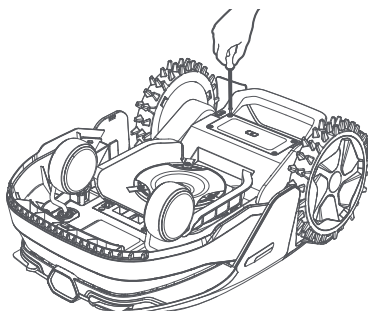
- Noste ochranné rukavice, abyste předešli poraněním.
- Před obrácením robota se ujistěte, že má LiDAR nasazen ochranný kryt.

1 Vypněte robota.

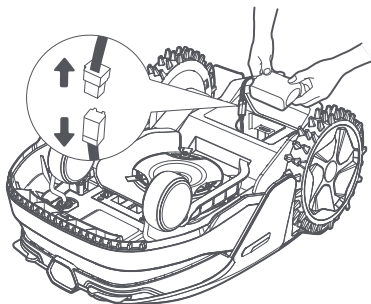


2 Umístěte robot na měkký povrch a otočte ho vzhůru nohama.

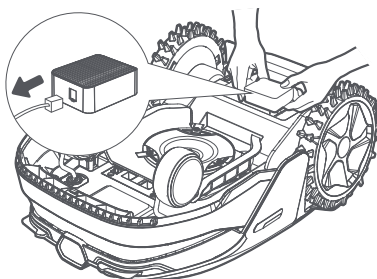
3 Povolte 4 šrouby a pomocí šroubováku sejměte kryt.



4 Vyměňte baterii a odpojte konektor baterie.



5 Odpojte konektor modulu a opatrně vyjměte propojovací modul ze slotu.

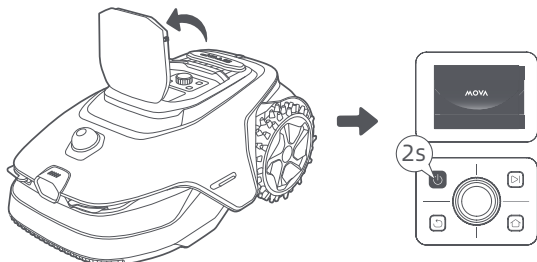


2.4 Představení prostoru pro Airtag

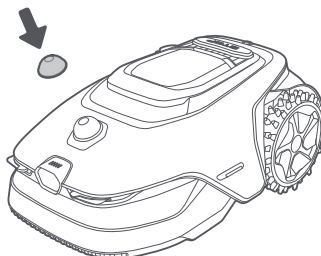
Prostor pro Airtag podporuje Airtag nebo jiná sledovací zařízení, která vám pomohou lokalizovat a sledovat vašeho robota. Poznámka: AirTag není součástí balení. Připravte si vlastní.

Instalace nebo vyjmutí AirTagů:

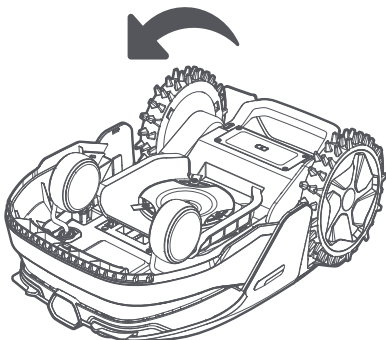
1 Vypněte robota.



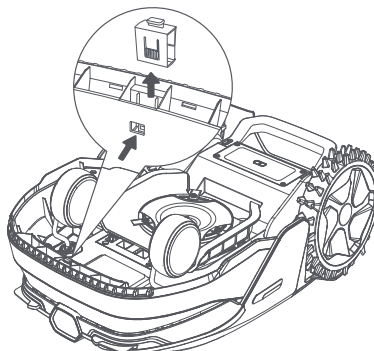
2 Zakryjte LiDAR jeho ochranným krytem.



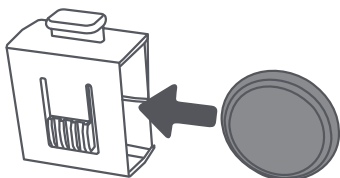
3 Umístěte robot na měkký povrch a otočte ho vzhůru nohama.



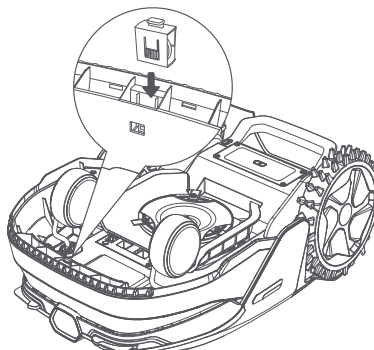
4 Stisknutím spony vyjměte držák AirTagu.



5 Vložte AirTag do držáku nebo vyjměte AirTag z držáku.



6 Znovu namontujte držák.



3 Instalace

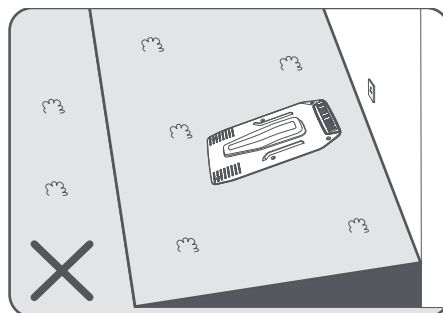
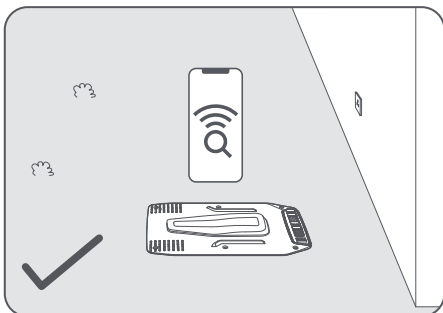
3.1 Vyberte vhodné místo

Umístěte nabíjecí stanici na rovný povrch poblíž okraje trávníku a blízko elektrické zásuvky. Zajistěte, aby místo splňovalo následující požadavky:

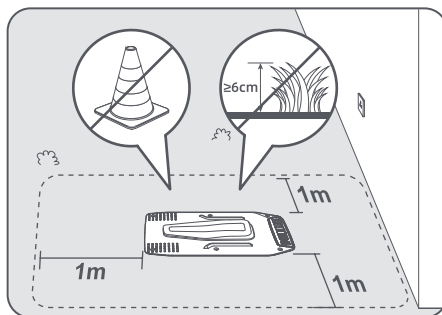
- V oblasti je silný signál Wi-Fi.

Poznámka: Pomocí svého mobilního zařízení zkontrolujte sílu signálu Wi-Fi v dané lokalitě. Silný signál Wi-Fi zajišťuje stabilní připojení mezi robotem a aplikací.

- Půda je dostatečně měkká pro instalaci uzemňovacího šroubu.
- Terén je rovný. Svah může způsobit, že se robot posune dozadu a ztratí kontakt.

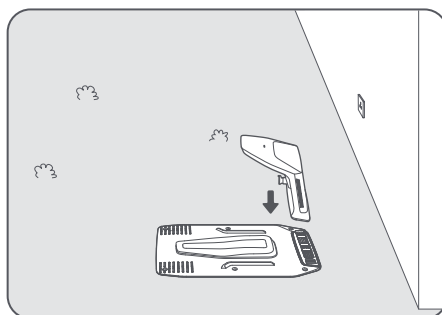


- Vlevo, vpravo a před nabíjecí stanicí udržujte alespoň 1 m volného prostoru bez překážek.
- Tráva kolem místa je kratší než 6 cm.
- Pokud je tráva delší, nejprve ji posekejte ruční sekačkou. Vysoká tráva může ztížit návrat robota k nabíjecí stanici.

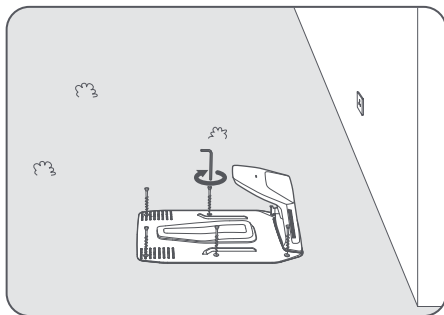


3.2 Instalace nabíjecí stanice

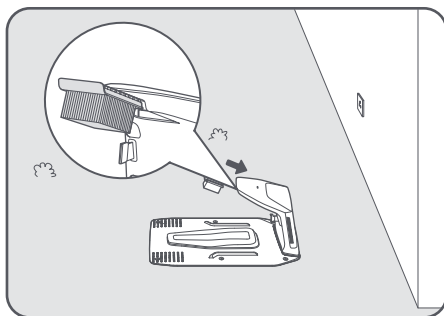
- 1 Vložte nabíjecí věž do základní desky, dokud neuslyšíte cvaknutí.



- 2 Základní desku připevněte k zemi pomocí dodaných uzemňovacích šroubů a imbusového klíče.

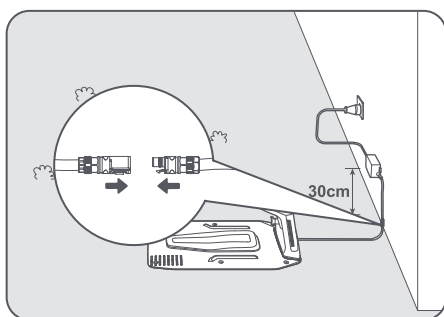


- 3 Vložte čisticí kartáč do nabíjecí věže tak, že výstupek zarovnáte se slotem.

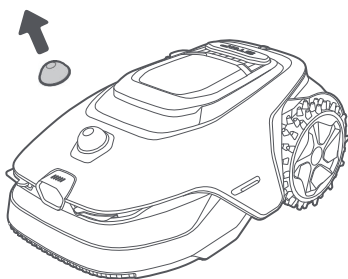


- 4 Připojte napájení k prodlužovacímu kabelu a poté k elektrické zásuvce. Udržujte napájení alespoň 30 cm nad zemí.

Poznámka: Kontrolka LED na nabíjecí stanici bude při napájení trvale modře svítit.



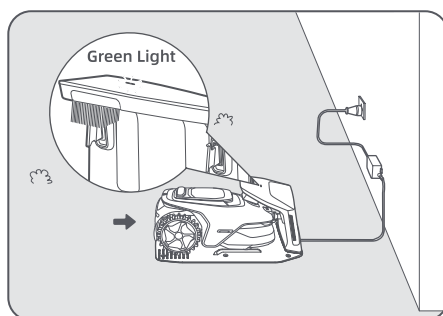
5 Odstraňte ochranný kryt LIDAR.



6 Umístěte robota do nabíjecí stanice, aby se nabil. Ujistěte se, že jsou nabíjecí kontakty na robotu a na nabíjecí stanici správně propojeny.

Poznámka:

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



Kontrolka LED na nabíjecí stanici

Barva světla kontrolky LED	Význam
Blikající/nepřerušovaná červená	1. Vyskytl se problém s nabíjecí stanicí (například problém s nabíjecím proudem nebo napětím).
	2. Robot se dokuje v nabíjecí stanici, ale nabíjení je abnormální (například nabíjecí kontakty mají zkrat).
Nepřerušovaná modrá	Nabíjecí stanice má napájení. Robot není v nabíjecí stanici.
Blikající zelená	Robot se nabíjí v nabíjecí stanici.
Nepřerušovaná zelená	Robot je v nabíjecí stanici a je plně nabitý.

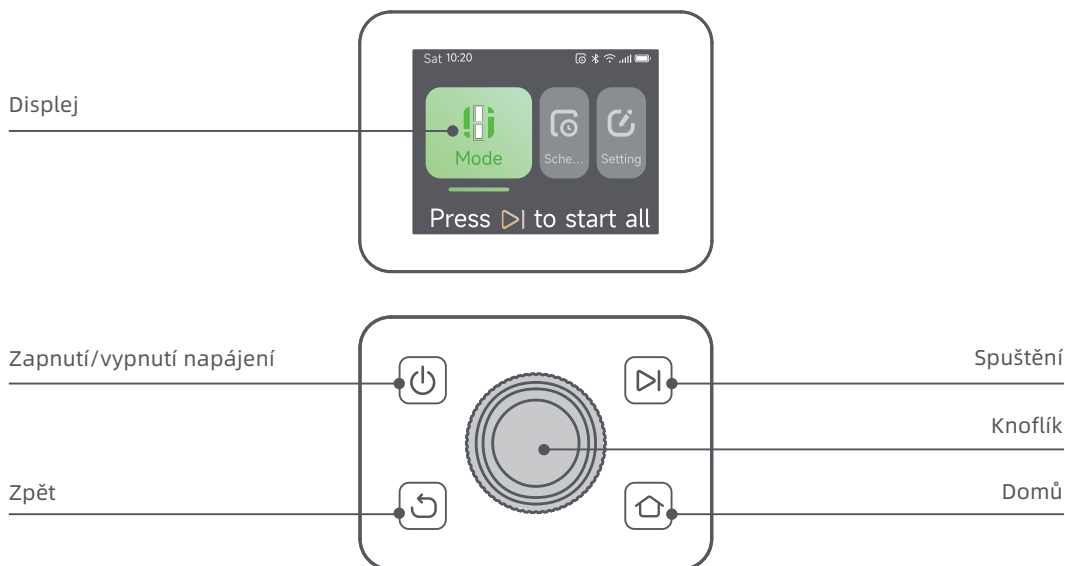
4 Příprava před prvním použitím

4.1 Seznámení s ovládacím panelem

Ovládací panel uvnitř vrchního krytu nabízí následující funkce.

- Režimy: Přepínáte mezi sečením po celé ploše a sečením okrajů.
- Plán: Zobrazíte a zapnete/vypnete „Plán pro jaro/léto“ a „Plán pro podzim/zimu“.
- Nastavení: Přístup k nastavením sečení, jako jsou Účinnost sečení, Výška sečení, Výška vyhýbání se překážkám a Ochrana proti dešti a mrazu. Také můžete spravovat konfigurace robota, včetně kódu PIN, hlasitosti, jazyka atd.

Poznámka: Funkce mohou být aktualizovány v závislosti na verzi softwaru.
















Displej

Ikona	Stav
	Úroveň baterie (Zobrazuje aktuální úroveň 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.)
	Propojovací služba (Propojovací služba je aktivována.)
	Plán (Úkol je naplánován na dnešek a ještě nebyl spuštěn.)



Ovládání

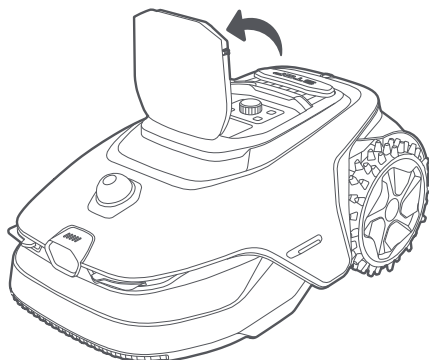
Tlačítko	Funkce
Napájení 	Chcete-li robota zapnout/vypnout, stiskněte a podržte tlačítko  po dobu 2 sekund. Ujistěte se, že se nachází mimo nabíjecí stanici.
Spuštění 	Chcete-li zahájit Sečení po celé ploše nebo obnovit pozastavené úkoly, stiskněte tlačítko  a pro potvrzení zavřete vrchní kryt robota.
Domů 	Chcete-li poslat robota zpět do nabíjecí stanice k nabití, stiskněte tlačítko  a pro potvrzení zavřete vrchní kryt robota.
Zpět 	Chcete-li se v nabídce posunout o jednu úroveň výš, stiskněte tlačítko  .
Knoflík	Pro potvrzení výběru v nabídce stiskněte knoflík.
	Chcete-li povolit režim párování Bluetooth, stiskněte a podržte knoflík po dobu 3 sekund.
	Chcete-li procházet nabídkou, otočte knoflíkem ve směru hodinových ručiček/proti směru hodinových ručiček.
Spuštění + Zpět	Chcete-li resetovat robota do továrního nastavení, stiskněte a podržte tlačítko  a tlačítko  současně po dobu 3 sekund.
Domů + Zpět	Stiskněte a podržte tlačítko  a tlačítko  současně po dobu 3 sekund pro vstup na stránku O aplikaci v nabídce Nastavení. Stránka „O aplikaci“ zmizí za 5 sekund.
Knoflík + Zpět	Chcete-li resetovat kód PIN, stiskněte a podržte knoflík a tlačítko  současně po dobu 3 sekund.
Zastavit	Stisknutím tlačítka Zastavit robota zastavíte. Kód PIN musí být zadán na ovládacím panelu, aby bylo možné obnovit provoz.

4.2 Počáteční nastavení

Dokončete základní nastavení, než bude robot připraven začít pracovat.

4.2.1 Nastavení jazyka a kódu PIN

- 1 Otevřete vrchní kryt robota.



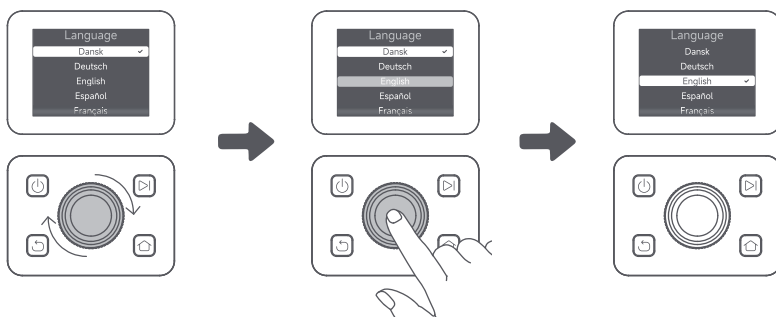
2 Stiskněte a podržte tlačítko  na ovládacím panelu po dobu 2 s, čímž robota zapnete.

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



3 Výběr preferovaného jazyka

Otáčením knoflíku ve směru hodinových ručiček jděte dolů a otáčením proti směru hodinových ručiček jděte nahoru a vyberte svůj jazyk. Potvrďte stisknutím knoflíku.



4 Nastavení kódu PIN

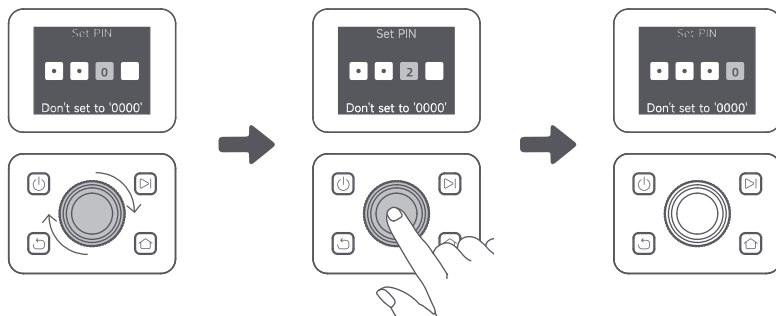
1. Otočte knoflíkem a vyberte číslo od 0 do 9.

Otáčením ve směru hodinových ručiček číslo zvýšíte a otáčením proti směru hodinových ručiček ho snížíte.

2. Stisknutím knoflíku potvrďte a nastavte další číslici.

3. (Volitelné) Chcete-li upravit předchozí číslici, otočte Knoflíkem proti směru hodinových ručiček, dokud číslo nebude 0, a otočte jej ještě jednou.

Důležité: Nenastavujte kód PIN na „0000“.



4. Nastavení kódu PIN dokončíte opětovným zadáním kódu PIN.

Poznámka: Jakmile je váš kód PIN nastaven, můžete jej kdykoli aktualizovat přechodem do nabídky Nastavení > Změnit kód PIN v aplikaci nebo výběrem možnosti Nastavení > Změnit kód PIN na displeji.



4.2.2 Připojení robota k internetu

Před nastavením sítě:

- Ujistěte se, že robot i vaše mobilní zařízení jsou připojeny ke stejné síti Wi-Fi.
- Ujistěte se, že je vaše mobilní zařízení ve vzdálenosti do 10 m od robota.
- Na svém mobilním zařízení povolte funkci Bluetooth.

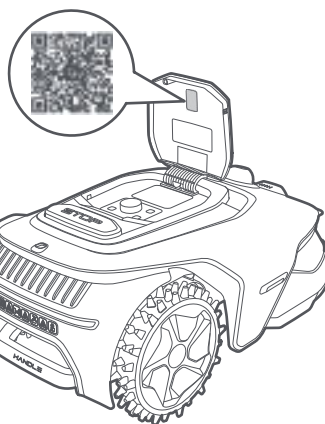
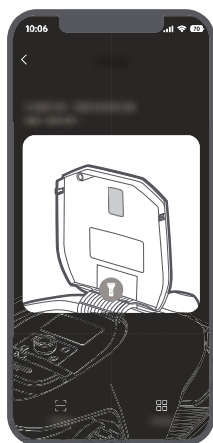
- 1 Naskenujte kód QR pro stažení aplikace MOVAhome do vašeho mobilního zařízení.
Aplikaci MOVAhome si také můžete stáhnout z obchodu App Store nebo Google Play.



NEBO



- 2 Otevřete aplikaci MOVAhome, vytvořte účet a přihlaste se.
- 3 Připojte se pomocí jedné z následujících metod:
 - Naskenujte kód QR: Přejděte do nabídky Zařízení a klepněte na možnost Naskenujte pro připojení. Pro připojení naskenujte QR kód umístěný uvnitř vrchního krytu robota.



- Ruční přidání: Přejděte do nabídky Zařízení a klepněte na možnost Přidat. Poté vyberte model svého robota pro připojení.
- Automatické zjišťování: Robot bude vyhledávat blízká zařízení. V seznamu zjištěných zařízení klepněte na svého robota a proveďte připojení.

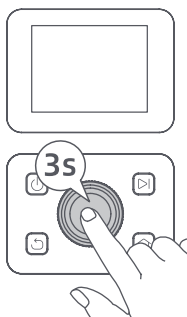
- 4 Postupujte podle pokynů v aplikaci a dokončete připojení k síti Wi-Fi.

Důležité:

- Použijte jednopásmovou síť o frekvenci 2,4 GHz nebo dvoupásmovou síť o frekvencích 2,4/5 GHz.
- Ujistěte se, že vaše síť Wi-Fi nemá bránu firewall a není šifrována. Jinak 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 pro dokončení párování.

4.2.3 Další nastavení

Odpojit robota

Robot je po úspěšném spárování automaticky přiřazen 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 ho nejprve odpojit. Postup odpojení:

1. Spusťte aplikaci MOVAhome. Přejděte do nabídky Zařízení.
2. Vyhledejte název svého robota. Pokud máte k účtu MOVAhome připojeno více robotů, přejedte prstem doleva nebo doprava, abyste získali přístup na stránku robota, kterého chcete upravit.
3. Vedle názvu robota klepněte na možnost .
4. Vyberte možnost Odstranit.

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

Jak sdílet svého robota?

1. Vedle názvu robota klepněte na možnost .
2. Vyberte možnost Sdílení zařízení.

Poznámka: Přístup uživatelů k určitým funkcím můžete spravovat v nabídce Nastavení > Sdílení zařízení.

Jak se odhlásit ze svého účtu MOVAhome nebo jej odstranit?

1. Přejděte do nabídky Já > Účet.
2. Vyberte možnost Odhlásit se nebo Odstranit účet.

Resetujte svého robota

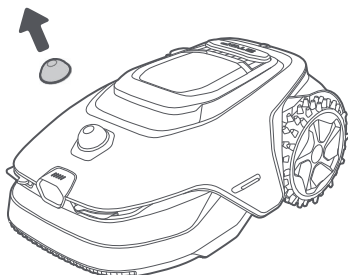
Po resetování robota na tovární nastavení budou všechna data na robotu vymazána. Resetujte svého robota jedním z následujících způsobů:

- Na ovládacím panelu stiskněte a podržte tlačítka Spuštění a Zpět současně po dobu 3 sekund.
- Přejděte do nabídky Nastavení a na displeji vyberte možnost Resetovat robota.

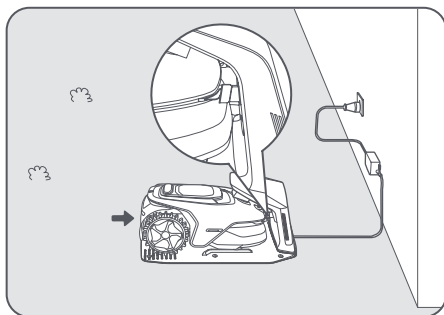
5 Zmapujte svou zahradu

Důležité: Před mapováním zkontrolujte následující:

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



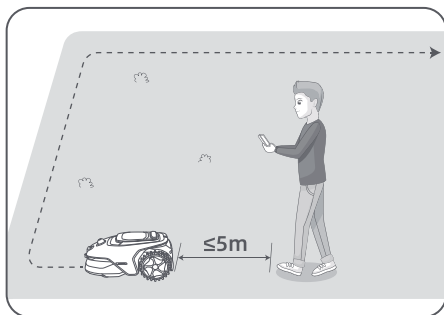
- Vrchní kryt je zavřený.
- Robot se správně připojí k nabíjecí stanici.



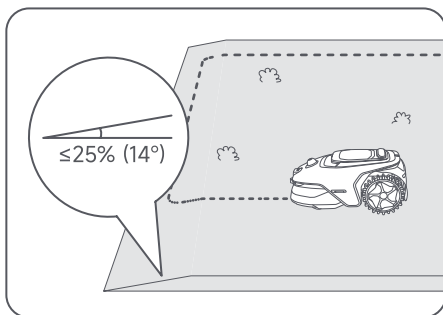
5.1 Vytvoření virtuální hranice

Před zahájením procesu mapování mějte na paměti následující:

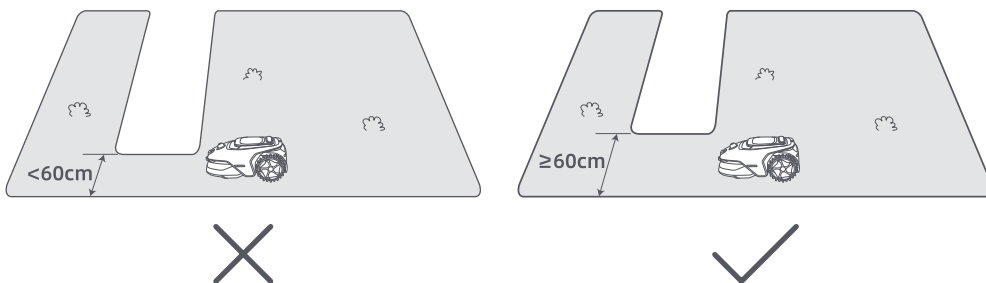
- Během procesu mapování se pohybujte v zóně do 5 m za robotem.



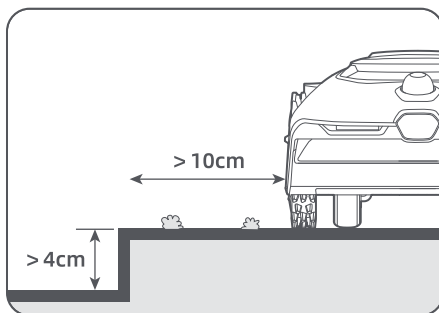
- Robot zvládne svahy se sklonem až 45 % (24°). Pro lepší výsledky sečení se však doporučuje udržovat svahy pracovních ploch pod 25 % (14°).



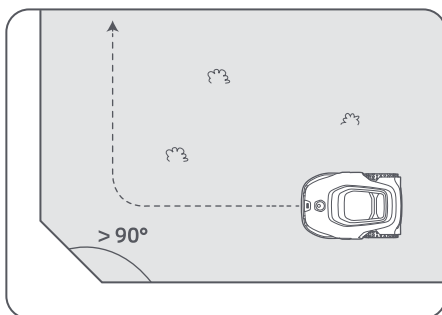
- Oblasti užší než 60 cm nastavte jako cesty, aby jimi robot mohl projet. Podrobnosti viz část 7.1.3: Nastavit trasu.



- Pokud je vaše tráva vyšší než 4 cm oproti přilehlému terénu, udržujte robota alespoň 10 cm od okraje. Pokud je váš trávník v úrovni s přilehlým terénem, může robot překročit ohraničení, aby dosáhl optimálního sečení podél okrajů.

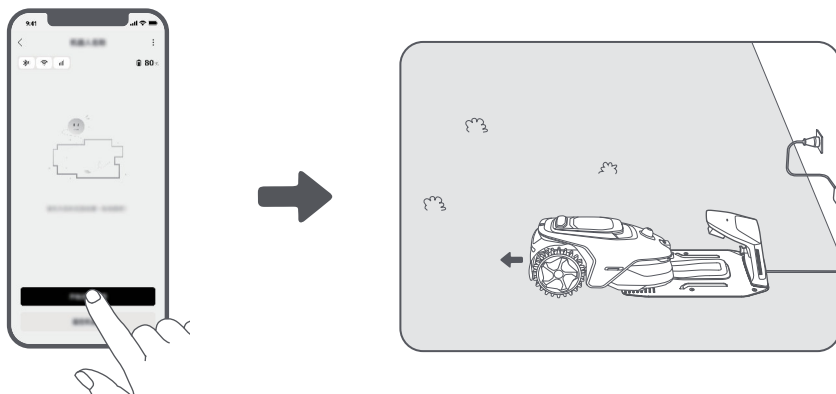


- Ujistěte se, že úhly otáčení jsou větší než 90°. Úhly menší než 90° mohou ztížit robotu dosažení čistého sečení.



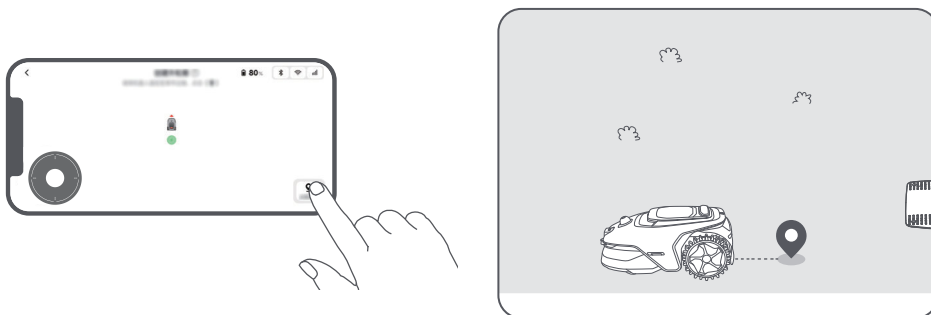
Spustit mapování:

1. Klepněte na Spustit mapování přes aplikaci a robot zkontroluje svůj stav a provede kalibraci.



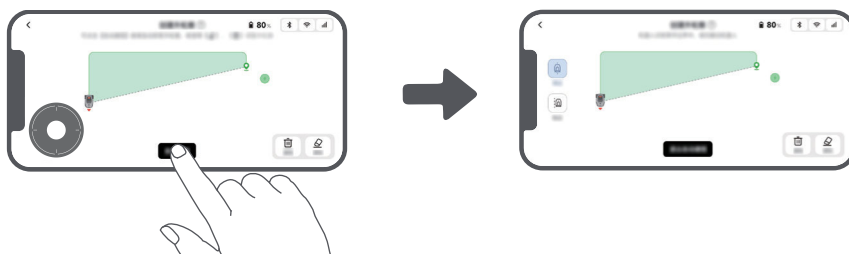
Upozornění: Automaticky opustí nabíjecí stanici, aby provedl kalibrování. Buďte opatrní.

2. Naveďte robota na dálku k okraji trávníku a klepněte na možnost Nastavit výchozí bod, abyste stanovili výchozí bod hranice.



3. Zmapujte pracovní oblasti. Jsou podporovány následující dvě metody.

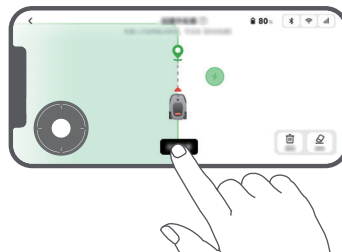
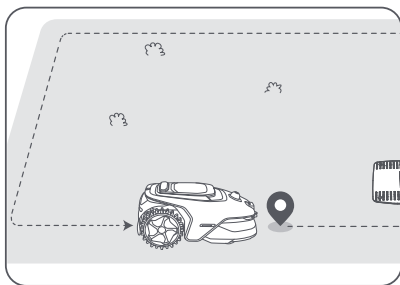
- Dálkově ovládejte robota, aby se pohyboval podél obvodu vaší zahrady a zmapoval pracovní oblast.
- Povolte režim Automatické rozpoznání hranic pro zmapování pracovní oblasti. Robot, který využívá pokročilý algoritmus umělé inteligence, dokáže rozpoznat hranice bez nutnosti ručního navádění.




Důležité:

- Režim Automatické rozpoznání hranic vyžaduje jasné hranice trávníku a měl by být používán za denního světla, aby byla zajištěna správná viditelnost. Vyvarujte se používání této funkce za špatného osvětlení nebo deštivého počasí.
- Při používání režimu Automatické rozpoznání hranic doporučujeme robota následovat. Pokud robot nedokáže přesně rozpoznat hranice, můžete režim Automatické rozpoznání hranic kdykoli opustit a přepnout na dálkové ovládání.
- Ujistěte se, že je přední kamera robota čistá a nezablokovaná.

4. Když se robot vrátí do vzdálenosti 1 m od výchozího bodu, můžete klepnout na Uzavřít hranici a nastavení hranice dokončit.

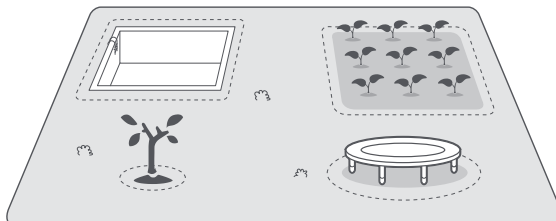


5. (Volitelně) Upravte mapu.

Alternativně můžete přejít do nabídky Stránka zařízení >  > Upravit, abyste po dokončení mapování upravili mapu.

1 Nastavení zakázaných zón

Ačkoli robot dokáže automaticky vyhýbat překážkám, je stále nutné nastavit oblasti s rizikem pádu, jako jsou bazény a pískoviště, jako zakázané zóny. Objekty, které chcete chránit (například záhon, trampolínu, zeleninovou zahrádku nebo odkrytý kořen stromu), nastavte jako zakázané zóny.

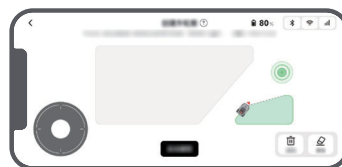
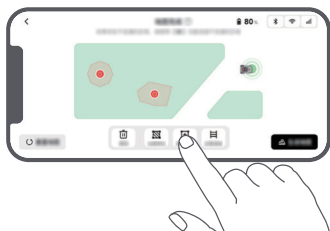


2 Přidat nebo rozšířit zóny

• Vytvoření dalších zón

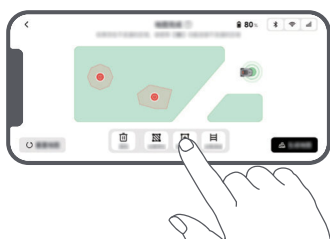
Pokud je váš trávník oddělen silnicemi nebo máte několik izolovaných trávníků, můžete pokračovat ve vytváření pracovních oblastí.

Poznámka: Pokud má vaše zahrada kamenné cesty, označte je jako samostatné zóny. Poté nakreslete propojovací trasy, aby se robot mohl pohybovat mezi zónami.



• Rozšíření stávajících zón

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

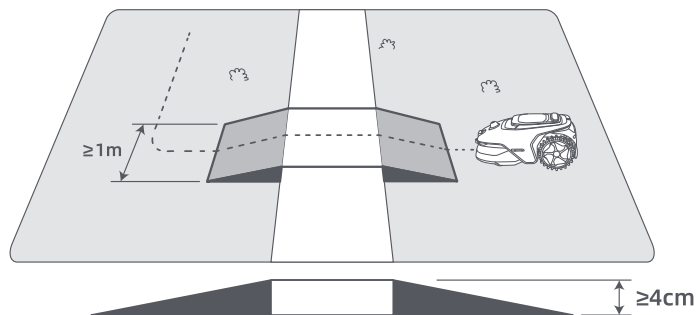


3 Nastavit trasu

Pro izolované zóny vytvořte trasu, která je propojí. Izolované zóny bez trasy budou pro robota nepřístupné.

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

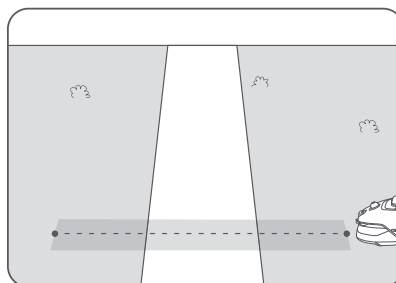
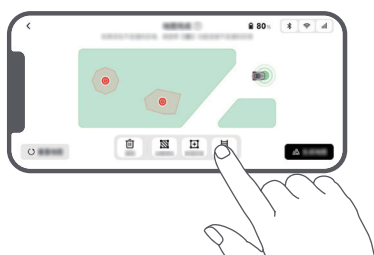
Důležité: Pokud je váš trávník rozdělen průchody vyššími než 4 cm, umístěte předmět se sklonem odpovídajícím výšce průchodu (například rampu).



- Postup propojení dvou izolovaných pracovních zón

Pro izolované oblasti vytvořte trasu, která je propojí. Jinak nim robot nebude mít přístup.

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

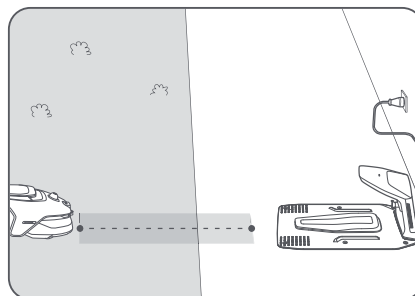


- Připojení pracovní oblasti a nabíjecí stanice

Pokud vaše nabíjecí stanice není v pracovní oblasti, měla by být vytvořena trasa, která ji propojí s pracovní oblastí.

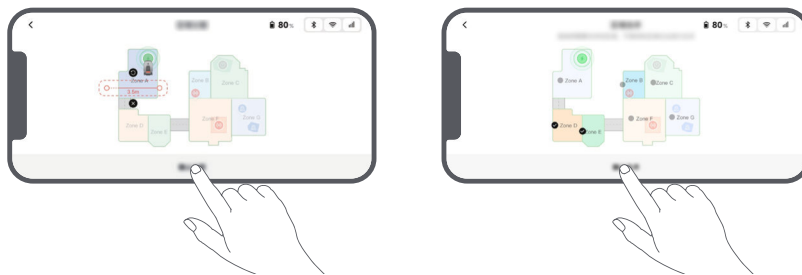
Důležité:

- Ujistěte se, že jeden konec je uvnitř pracovní oblasti a druhý přímo před nabíjecí stanicí. Doporučujeme zarovnat trasu s nabíjecí stanicí.
- Při vytváření tras k propojení pracovní oblasti a nabíjecí stanice nedokujte robota do nabíjecí stanice na dálku. Jinak může být LiDAR zablokován, což může způsobit selhání mapování.



4 Oddělení a slučování zón

Rozdělte zónu na menší zóny nebo slučte zóny zpět do větších.



6. Klepněte na možnost **Dokončit** mapu.

Důležité:

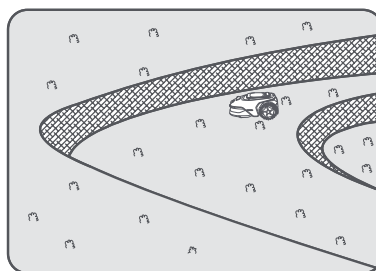
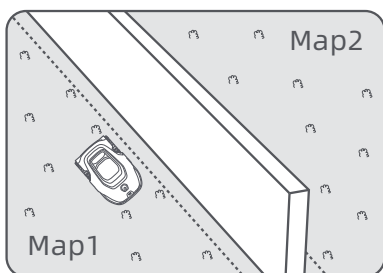
- Při vytváření hranice nepohybujte robotem ručně, protože by to mohlo způsobit selhání mapování.
- Když začíná mapování, nedokujte robota na dálku do nabíjecí stanice, dokud není proces mapování dokončen. Jinak může být LIDAR zablokovan, což může způsobit selhání mapování.

5.2 Přidání druhé mapy

Funkce **Duální mapa** je navržena pro situace, kdy robot nemůže autonomně přejet mezi oddělenými trávíky nebo když je potřeba více map.

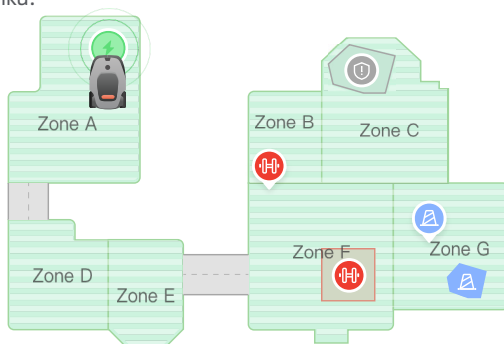
Možná budete muset vytvořit druhou mapu, pokud:

- Vaše přední a zadní trávíky nelze propojit.
- Mezi plochami trávíku je výrazný výškový rozdíl.
- Máte více nemovitostí, ale pouze jednoho robota.
- Vaše plocha trávíku je příliš velká pro jednu mapu.




Poznámka: Pokud jsou vaše trávíky propojené a v rámci kapacity robota, použijte raději nastavení **Vícenásobná zóna**.

Zmapování druhého trávíku:

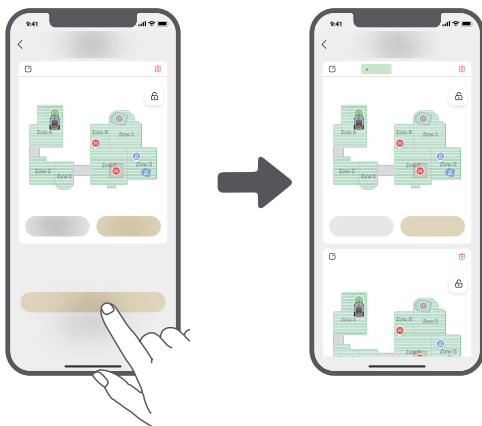


1. Připravte nabíjecí stanici.

- Pokud jste zakoupili druhou nabíjecí stanici, nainstalujte ji na druhý trávník.
- Pokud ne, ručně přesuňte robota a jeho nabíjecí stanici tak, aby bylo možné spustit mapování druhého trávníku.

2. Přejděte v aplikaci MOVAhome do nabídky Stránka zařízení >  a klepnutím na možnost Přidat mapu vytvořte druhou mapu.

3. Po dokončení druhé mapy můžete mezi mapami přepínat přes možnost  > Použít.



Poznámka:

- Po přepnutí mapy budou použity plány a nastavení sečení aktuální mapy.
- Pro větší pohodlí si můžete zakoupit další nabíjecí stanici, kterou nainstalujete do druhé mapy. Se samostatnou nabíjecí stanicí nainstalovanou na druhé mapě stačí robota mezi dvěma mapami přesouvat pouze ručně.

6 Provoz

6.1 První spuštění sečení

Tipy před sečením:

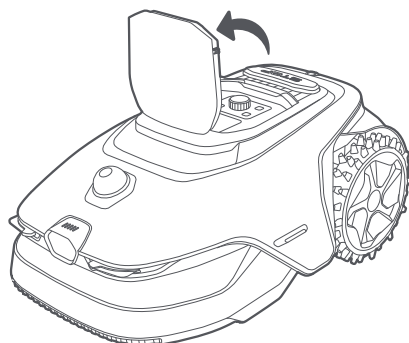
- Použijte ruční sekačku na trávu a posekejte ji na výšku nepřesahující 10 cm.
- Odstraňte z trávniku překážky včetně nečistot, hromádek listů, hraček, drátů a kamenů. Když robot seče, ujistěte se, že na trávniku nejsou žádné děti ani domácí zvířata.
- Vyplňte díry na trávniku.
- Předvolby sečení nastavte v aplikaci předem (například účinnost sečení, výšku sečení a směr sečení).



Můžete zvolit jednu z následujících dvou metod, jak spustit sečení.

a) Spuštění prostřednictvím ovládacího panelu

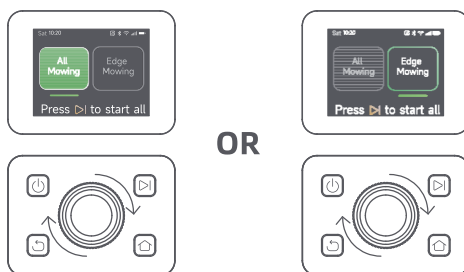
1. Otevřete vrchní kryt robota.



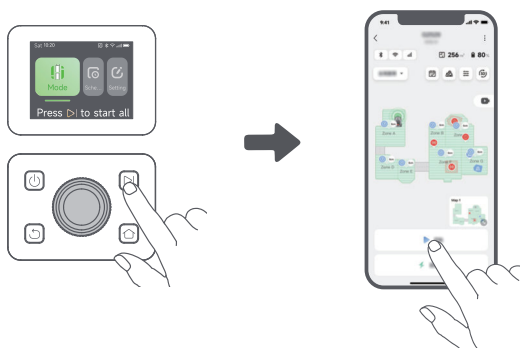
2. Vyberte režimy na displeji a stiskněte knoflík.



3. Otočte knoflíkem a vyberte režim sečení.



4. Stiskněte tlačítko ▶ a pro potvrzení zavřete vrchní kryt robota. Robot opustí nabíjecí stanici a zahájí sečení po celé ploše.



b) Spuštění prostřednictvím aplikace

1. Otevřete aplikaci.
2. Vyberte režim sečení a klepnutím na Spuštění zahajte sečení.

6.2 Sečení trávníku s využitím duálních map

1. Manuálně přesuňte robota na mapu, kterou chcete sekat.
2. Před zahájením sečení vyberte v aplikaci správnou mapu.

Poznámka: Po přepnutí mapy budou použity plány a nastavení sečení aktuální mapy.

Jak řešit nízký stav nabití baterie nebo problémy s nabíjením?

Pokud u úkolů pouze s jednou nabíjecí stanicí ručně nepřesunete nabíjecí stanici spolu s robotem na druhou mapu, může robot vyčerpat baterii a způsobit poruchu nabíjení, protože nedokáže najít nabíjecí stanici. Chcete-li tento problém vyřešit, postupujte podle následujících kroků:

1. Ručně fyzicky přemístěte robota do oblasti, kde se na mapě nachází nabíjecí stanice, aby se dobilo.
2. Po nabití vraťte robota na původní mapu. Bude automaticky pokračovat v sečení.

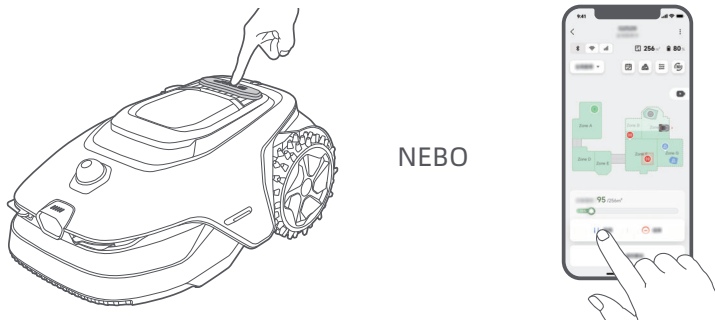
Důležité: Během tohoto procesu neměňte mapu v aplikaci. To zajišťuje, že si robot zapamatuje svou poslední pozici a může pokračovat tam, kde přestal.

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

6.3 Pauza

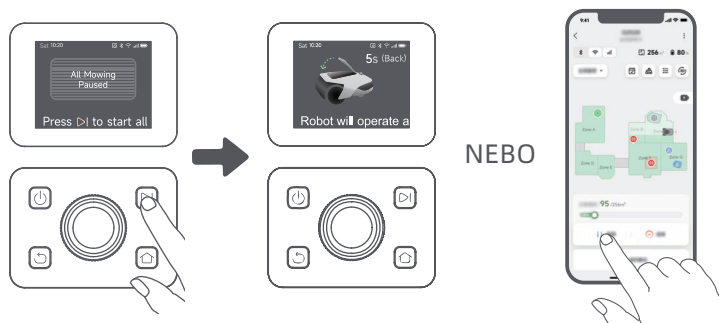
Chcete-li pozastavit aktuální úkol sečení, můžete stisknout tlačítko Zastavit na robotu nebo v aplikaci klepnout na možnost Pauza.

Poznámka: Po stisknutí tlačítka Zastavit nelze robota spustit přímo prostřednictvím aplikace. Chcete-li pokračovat v provozu, zadejte na ovládacím panelu svůj kód PIN.




6.4 Pokračovat

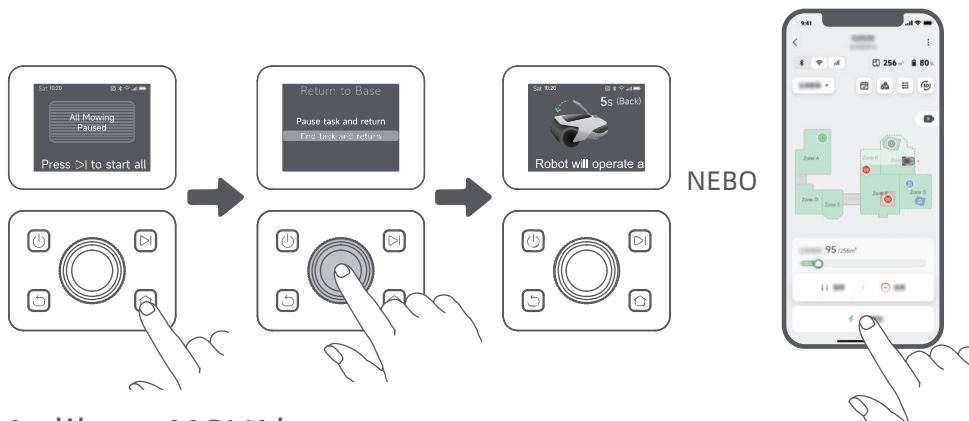
Chcete-li pokračovat v úkolu, když je robot pozastaven, stiskněte tlačítko ▶ a pro potvrzení zavřete vrchní kryt robota. Robot obnoví předchozí úkol sečení. Alternativně můžete sečení obnovit klepnutím na možnost Pokračovat v aplikaci.



6.5 Návrat do nabíjecí stanice

Odeslání robota zpět do nabíjecí stanice:

1. Stiskněte tlačítko  na ovládacím panelu.
 2. Potvrďte pozastavení nebo zrušení aktuálního úkolu.
 3. Pro potvrzení zavřete vrchní kryt robota. Robot se automaticky vrátí do nabíjecí stanice k dobití.
- Případně můžete v aplikaci vybrat možnost **Spuštění návratu do stanice** a poslat robota zpět.







7 Aplikace MOVAhome

Kde můžete prozkoumat více

Aplikace MOVAhome je více než jen dálkové ovládání. V aplikaci můžete dělat mnoho věcí: vzdáleně provádět různá nastavení, vyzkoušet různé režimy sečení a upravovat plány sečení.

7.1 Nastavení sečení

Funkce	Umístění v aplikaci	Popis
Režimy sečení	Stránka zařízení > Výběr režimu v levém horním rohu	Robot nabízí různé režimy sečení. Mezi režimy můžete přepínat prostřednictvím aplikace, včetně sečení po celé ploše, sečení zón, sečení okrajů, bodového sečení a manuálního režimu.
Plán	Stránka zařízení > 	Po dokončení prvního mapování robot automaticky vytvoří dva týdenní plány sečení podle velikosti trávníku, které jsou „Plán pro jaro/léto“ a „Plán pro podzim/zimu“. Díky funkci Plán můžete každodenní sečení trávy zcela svěřit robotovi. Robot je třeba pouze pravidelně udržovat. Poznámka: Pokud se obáváte, že by vás robot nebo vaše sousedy mohl rušit, když pracuje autonomně v určitých hodinách, můžete přejít na Nastavení > Nerušit a nastavit čas funkce Nerušit v aplikaci.
Tvary sečení	Stránka zařízení >  > Upravit > Tvary	Přizpůsobte si trávník přidáním tvarů. Definované tvary budou ve všech režimech sečení vynechány. Můžete upravit jejich pozici, velikost nebo je odstranit v nabídce Tvary.
Kotouč s noži UltraTrim™	Stránka zařízení >  > UltraTrim™	Kotouč s noži UltraTrim™ je navržen tak, aby se při dosažení okrajů trávníku posunul na stranu, čímž zajišťuje čistší sečení. Poznámka: Další předvolby sečení můžete nakonfigurovat pomocí možnosti  . Použijte možnosti Obecný režim k použití nastavení ve všech zónách sečení, nebo přepněte na Vlastní režim, abyste definovali individuální preference sečení pro každou zónu.



7.2 Ochrana proti povětrnostním vlivům

Pokud máte obavy, že nepříznivé povětrnostní podmínky mohou ovlivnit sečení, můžete v aplikaci v části Stránka zařízení > ☰ povolit následující funkce ochrany proti povětrnostním vlivům.

Funkce	Popis
Ochrana proti dešti	Když je tato funkce povolena, robot při dešti automaticky pozastaví sečení a vrátí se do nabíjecí stanice. Čas ochrany proti dešti můžete nastavit v aplikaci. Poznámka: Sečení mokré trávy může poškodit váš trávník. Doporučujeme prodloužit dobu ochrany, aby tráva mohla před dalším sečením oschnout.
Ochrana proti mrazu	Sečení při teplotách pod 6 ° C může způsobit trvalé poškození trávníku. Z bezpečnostních důvodů se baterie nebude nabíjet. Pro ochranu vaší zahrady a robota můžete aktivovat funkci Ochrana proti mrazu. Po povolení se robot automaticky pozastaví a vrátí se na nabíjecí stanici, když teplota klesne pod 6 ° C, a opět obnoví sečení, jakmile teplota vzroste nad 11 ° C.

7.3 Ochrana proti krádeži a bezpečnost

Tato část se zabývá ochranou proti krádeži a bezpečnostními funkcemi robota, včetně alarmů při zvednutí nebo odtažení mimo mapu, sledování polohy v reálném čase, upozornění na přítomnost člověka a dětské pojistky, která zabraňuje nechtěnému spuštění.

Pro aktivaci funkcí ochrany proti krádeži a bezpečnosti přejděte v aplikaci do nabídky Stránka zařízení > ☰.


Funkce	Popis
Upozornění při zvednutí	Po aktivaci této funkce se při zvednutí robota okamžitě spustí alarm a robot se zamkne. Chcete-li obnovit provoz, nejprve na robotovi zadejte kód PIN.
Upozornění při opuštění mapy	Po povolení této funkce bude robot uzamčen a alarm se okamžitě spustí, pokud se nachází mimo mapu.
Poloha v reálném čase	Pokud je tato funkce povolena, můžete zobrazit aktuální polohu robota v Mapách Google.
Upozornění na detekci přítomnosti osoby	Po zapnutí vás robot upozorní při zjištění přítomnosti člověka.
Dětská pojistka	Pokud je funkce povolena, robot se zamkne, pokud během 5 minut při otevřeném krytu neproběhne žádná operace. Povolte tuto funkci, pokud máte obavy, že by s robotem mohly manipulovat děti.

Poznámka: Funkce Upozornění při opuštění mapy a Poloha v reálném čase jsou k dispozici pouze v případě, že je aktivována propojovací služba.



7.4 Funkce TrueGuard

Tento robot vám umožňuje sledovat vaši zahradu pomocí videa v reálném čase a hlídkovat na vybraných místech prostřednictvím aplikace.

Funkce	Popis
Video v reálném čase	Klepnutím na možnost  zobrazíte živý videozáznam z přední kamery robota, což vám umožní sledovat vaši zahradu kdykoli a kdekoli.
Hlídka	Když je robot v pohotovostním režimu, můžete jej pomocí aplikace poslat na hlídku do konkrétních hranic nebo míst ve vaší zahradě. Chcete-li získat přístup k této funkci, přejděte do nabídky  > Hlídka.

7.5 Nabíjení

Nastavení nabíjení můžete v aplikaci upravit v nabídce Stránka zařízení > > Nabíjení.

7.5.1 Vlastní období nabíjení

Funkce Vlastní období nabíjení vám umožňuje přizpůsobit dobu nabíjení robota na konkrétní hodiny. Po povolení se robot sám nabije na bezpečnou úroveň baterie, když je úroveň baterie nízká a nejsou žádné úkoly sečení, a úplné nabití dokončí pouze během určeného období nabíjení.

7.5.2 Kontrola úrovně baterie

- Úroveň baterie pro automatické dobítí: Nastavte úroveň nabití baterie, při kterých se robot automaticky vrátí do nabíjecí stanice.
- Úroveň baterie pro pokračování úkolů: Nastavte úroveň baterie, při kterých robot automaticky obnoví nedokončené sečení.

Poznámka: Vývojový tým MOVA bude průběžně provádět OTA (bezdrátově) aktualizace a údržbu firmwaru a aplikace. Zkontrolujte oznámení o aktualizacích nebo povolte funkci Automatická aktualizace, abyste udrželi firmware a aplikaci aktuální a mohli využívat další funkce.

8 Údržba

Pro lepší výkon a životnost robota jej pravidelně čistěte a vyměňujte opotřebované díly podle níže uvedené frekvence:

Součást	Frekvence výměny
Nože	Každých 6-8 týdnů nebo dříve
Čisticí kartáč	Každých 12 měsíců nebo dříve

Poznámka:

- Zbývající čas pro čepele a čisticí kartáček můžete zkontrolovat v aplikaci v nabídce Stránka zařízení > > Spotřební materiál a údržba. Po výměně jakýchkoli spotřebních dílů podle výzvy přejděte na stránku s podrobnostmi o spotřebním materiálu a klepněte na možnost Vyměnil/a jsem to, tím se časovač resetuje.
- Pokud máte na zahradě vyhrazená místa pro běžné čištění a údržbu robota, můžete místa údržby nastavit na mapě v nabídce Stránka zařízení > > Přejít na místo údržby > Upravit bod. Jakmile jsou nastavena místa údržby, můžete jednoduše klepnout na Spustit a nasměrovat robota na určená místa pro snadnou údržbu.



8.1 Čištění

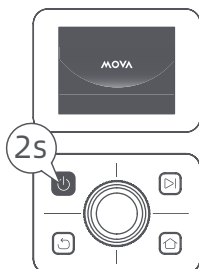
Robota pravidelně čistěte, aby se zabránilo hromadění trávy a nečistot, které by mohly ucpat kotouč s noži a hnací kola, což by mohlo ovlivnit jeho výkon při sečení, dokování a pohybu. Doporučujeme používat čisticí sadu, která je k dispozici v místních obchodech nebo online.

⚠ Varování: Před čištěním, vypněte robota a odpojte nabíjecí stanici.

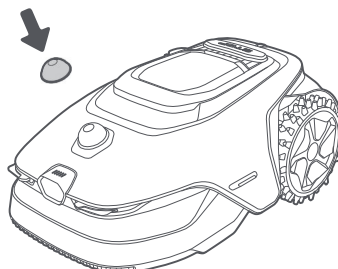
Upozornění: Před otočením robota vzhůru nohama se ujistěte, že je na LiDARu nasazen ochranný kryt LiDAR, aby nedošlo k poškození LiDARu.

• Kryt, podvozek a kotouč s noži:

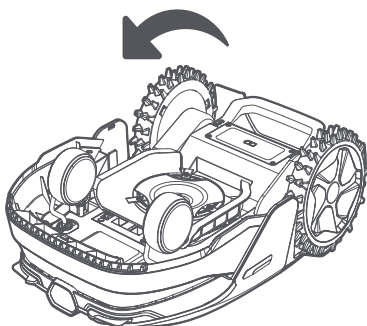
1. Vypněte robota.



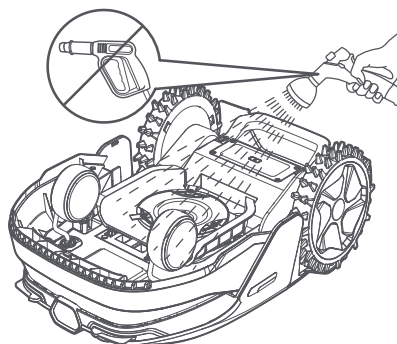
2. Zakryjte LiDAR jeho ochranným krytem.



3. Otočte robota vzhůru nohama.



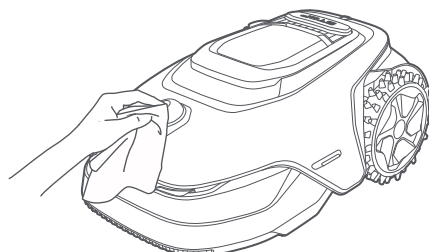
4. Vyčistěte kryt, kotouč s noži a podvozek hadicí.



⚠ Varování: Při čištění podvozku se nedotýkejte nožů. Při čištění noste rukavice.

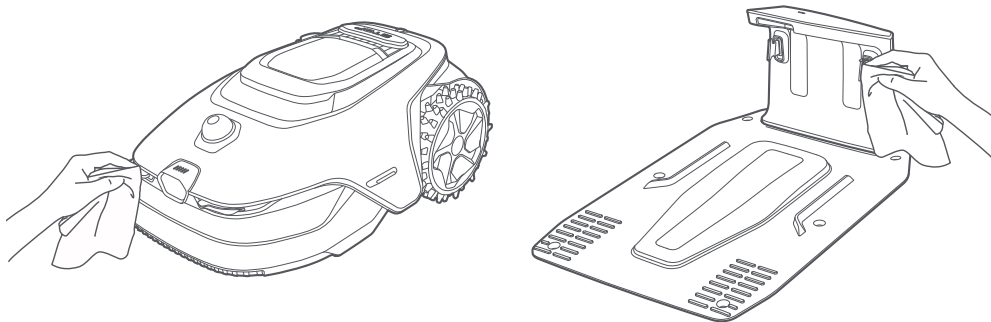
Upozornění: Nepoužívejte k čištění vysokotlaký čistič. K čištění nepoužívejte čisticí prostředky.

5. K opatrnému čištění senzoru LiDARu použijte hadřík nepouštějící vlákna.



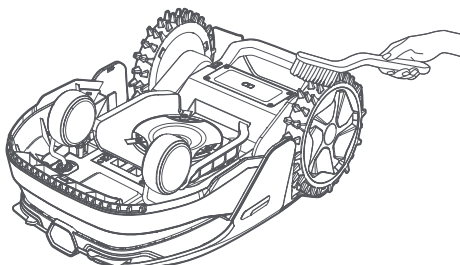
- Nabíjecí kontakty a přední kamera:

K očištění nabíjecích kontaktů na robotu i na nabíjecí stanici a také k očištění přední kamery použijte čistý hadřík. Po očištění udržujte nabíjecí kontakty a přední kameru suché.



- Hnací kola:

Použít kartáč k odstranění bláta z kol, aby byla zajištěna dobrá přilnavost.



8.2 Výměna komponentů

- Výměna nožů

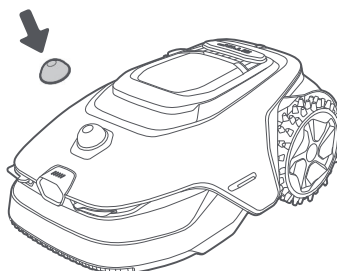
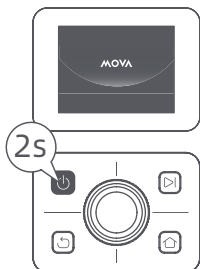
Pro zachování ostroty nožů je pravidelně vyměňujte. Nože doporučujeme vyměnit každých 6-8 týdnů nebo dříve. Používejte pouze originální nože MOVA.

⚠ VAROVÁNÍ: Vypněte robota. Před výměnou nožů si nasadte ochranné rukavice.

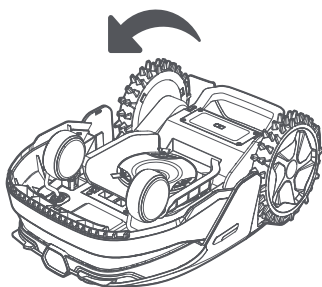
Poznámka: Vyměňte všechny tři nože současně, aby byl zajištěn vyvážený sekací systém.

1. Vypněte robota.

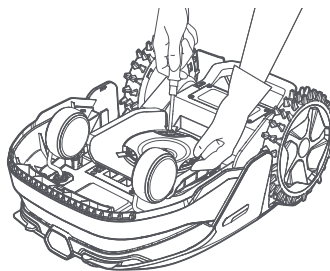
2. Zakryjte LiDAR jeho ochranným krytem.



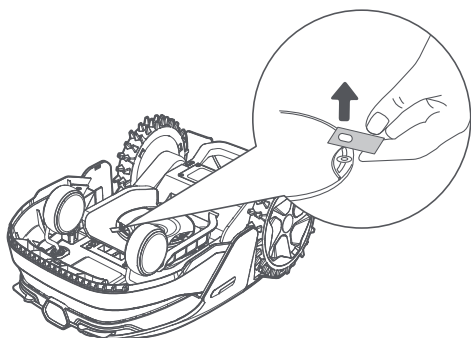
3. Položte robota na měkký povrch a otočte ho vzhůru nohama.



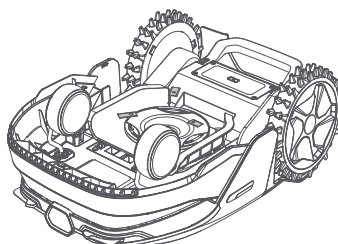
4. Povolte šrouby pomocí křížového šroubováku.



5. Odstraňte tři nože a šrouby.

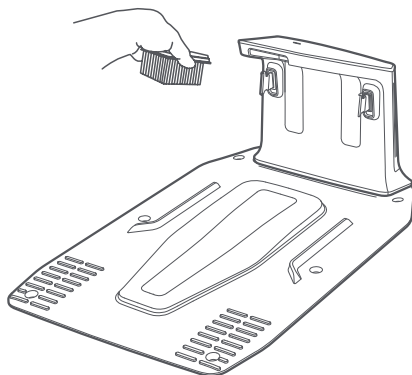


6. Zarovnejte nové nože s otvory na kotouči s noži, poté je upevněte pomocí šroubů.



• Výměna čistícího kartáče

Když se čistící kartáč senzoru LiDAR opotřebuje, jeho štětiny se mohou roztřepit nebo zhoršit, což sníží účinnost čištění. Pravidelně vyměňujte čistící kartáč, aby byl zachován dobrý výsledek čištění. Čistící kartáč doporučujeme vyměnit každých 12 měsíců nebo dříve.







9 Baterie

Pro dlouhodobé skladování nabijte robota každých 6 měsíců, aby byla baterie chráněna. Poškození baterie způsobené nadměrným vybitím není kryto omezenou zárukou. Baterii nenabíjete při okolní teplotě nad 40 ° C nebo pod 10 ° C. Dlouhodobá skladovací teplota baterie by měla být mezi - 10 a 35 ° C. Pro minimalizaci poškození je doporučená skladovací teplota baterie mezi 0 a 25 ° C.

Poznámka: Životnost baterie robota závisí na frekvenci používání a počtu hodin provozu. Pokud je baterie poškozená nebo ji nelze nabít, nevyhazujte zastaralou nebo vadnou baterii libovolně. Dodržujte místní předpisy o recyklaci.

Režim nabíjení s nízkou spotřebou energie:

Když je aktivován režim nabíjení s nízkou spotřebou energie, budou deaktivovány funkce nesouvisející s nabíjením (displej a síť budou vypnuty).

- Chcete-li povolit režim nabíjení s nízkou spotřebou energie, stiskněte a podržte současně tlačítko  a tlačítko  a zároveň 5krát rychle stiskněte tlačítko . Uслыšíte hlasovou výzvu: Režim nabíjení s nízkou spotřebou energie je zapnutý.
- Chcete-li deaktivovat režim nabíjení s nízkou spotřebou energie, restartujte robota nebo 5krát rychle stiskněte tlačítko .

10 Skladování v zimě

• Robot

1. Před vypnutím robota baterii plně nabijte.
2. Před uskladněním robota na zimu jej důkladně vyčistěte.
3. Nasaďte ochranný kryt LiDAR.
4. Robota uskladněte uvnitř na suchém místě při teplotě nad 0 ° C.

• Nabíjecí stanice

Nabíjecí stanici odpojte a uskladněte ji na suchém a chladném místě, mimo přímé sluneční záření.

Poznámka: Po skladování v zimě znovu nainstalujte nabíjecí stanici a umístěte do ní robota k nabíjení. Pokud nabíjecí stanici znovu nainstalujete na jiné místo, robot automaticky aktualizuje polohu stanice, jakmile se nabije a opustí stanici. Pokud dojde k chybám polohování kvůli zásadním změnám ve vaší zahradě, doporučujeme oblast znovu namapovat.

11 Přeprava

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

 Varování:

- Před přepravou robota jej vypněte.
- Zvedněte robota za zadní rukojeť, kotouč s noži držte dál od 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 Bluetooth. 2. Robot je vypnutý nebo se restartuje. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda robot dokončil proces zapnutí. 2. Zkontrolujte, zda směrovač funguje správně. 3. Přiblížte se k robotu, aby bylo možné navázat připojení přes Bluetooth.
Robot byl zvednut.	Kolo není na zemi.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vraťte robota zpět na rovný povrch. 2. Na robotovi zadejte kód PIN a potvrďte ho. 3. Robot nemůže překročit překážky vyšší než 4 cm. Udržujte v pracovní oblasti rovný povrch.
Robot se naklonil.	Robot se nakloní o více než 37° .	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vraťte robota zpět na rovný povrch. 2. Na robotovi zadejte kód PIN a potvrďte ho. 3. Robot nemůže stoupat po svazích větších než 45 % (24°).
Robot uvízl.	Robot uvízl a nedokáže se dostat ven.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Odstraňte okolní překážky a poté to zkuste znovu. 2. Ručně přesuňte robota na rovné a otevřené místo uvnitř mapy a zkuste úlohu spustit znovu. Pokud se problém stále vyskytuje, zkuste to znovu poté, co bude robot v nabíjecí stanici. 3. Zkontrolujte, zda se v zemi nenacházejí díry. Před sečením díry zaplňte, aby robot neuvízl. 4. Zkontrolujte, zda není okolní tráva vyšší než 10 cm. Výšku vyhýbání se překážkám můžete upravit nebo použít ruční sekačku k předchozímu posekání trávníku, aby se zabránilo uvíznutí robota. 5. Pokud robot na tomto místě často uvízne, můžete jej nastavit jako zakázanou zónu.
Chyba levého/právého zadního kola.	Kolo se nemůže otáčet nebo má motor kola problém.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vyčistěte zadní kola a poté to zkuste znovu. 2. Pokud se vám tato chyba bude nadále zobrazovat, zkuste robota restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, obraťte se na poprodejní servis.
Kotouč s noži se nemůže otáčet.	Kotouč s noži se nemůže normálně otáčet nebo je problém se sekacím motorem.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vyčistěte kotouč s noži a poté to zkuste znovu. 2. Zkontrolujte, zda není okolní tráva vyšší než 10 cm. Můžete použít ruční sekačku k předchozímu posekání trávníku, aby se kotouč s noži nezablokoval vysokou trávou. 3. Zkontrolujte, zda se pod kotoučem s noži nenachází voda. Pokud ano, přesuňte robota na suché místo a poté to zkuste znovu. 4. Pokud se vám tato chyba bude nadále zobrazovat, zkuste robota restartovat. 5. Pokud problém přetrvává, obraťte se na poprodejní servis.
Kotouč s noži se nepohybuje nahoru ani dolů.	Kotouč s noži se nepohybuje nahoru ani dolů.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vyčistěte kotouč s noži a poté to zkuste znovu. 2. Pokud se vám tato chyba bude nadále zobrazovat, zkuste robota restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, obraťte se na poprodejní servis.



Problém	Příčina	Řešení
Kotouč s noži se nemůže pohybovat do strany.	Kotouč s noži se nemůže pohybovat do strany.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vyčistěte sekací systém a odstraňte veškeré nečistoty nebo cizí předměty. 2. Pokud se vám tato chyba stále zobrazuje, můžete nejprve deaktivovat funkci UltraTrim™. 3. Pokud problém přetrvává, obraťte se na poprodejní servis.
Chyba nárazníku.	Snímač předního nárazníku je neustále aktivován.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda není robot někde zaseknutý. 2. Jemně poklepejte na nárazník a ujistěte se, že se odrazí zpět. 3. Pokud se vám tato chyba bude nadále zobrazovat, zkuste robota restartovat. 4. Pokud problém přetrvává, obraťte se na poprodejní servis.
Chyba nabíjení.	Robot se připojí k nabíjecí stanici, ale nabíjecí proud nebo napětí má problém.	<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 na nabíjecí stanici čisté. 3. Po dokončení kontroly zkuste robota znovu připojit k nabíjecí stanici. 4. Pokud problém přetrvává, obraťte se na poprodejní servis.
Teplota baterie je příliš vysoká.	Teplota baterie je $\geq 60^\circ\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Robota používejte pouze v prostředí s teplotou nižší než 40°C. Můžete počkat, až se teplota baterie automaticky sníží. 2. Robota můžete vypnout a po chvíli jej znovu spustit. 3. Pokud problém přetrvává, obraťte se na poprodejní servis.
Teplota baterie je vysoká.	Teplota baterie je $\geq 40^\circ\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nabíjení může selhat, když je teplota baterie nad 40°C. 2. Robota používejte pouze v prostředí s teplotou nižší než 40°C.
Teplota baterie je nízká.	Teplota baterie je $\leq 6^\circ\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nabíjení může selhat, pokud je teplota baterie pod 6°C. 2. Robota používejte pouze v prostředí s teplotou nad 6°C.
LiDAR je zablokován.	LiDAR je zablokován (například není odstraněn ochranný kryt LiDAR).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Odstraňte ochranný kryt LiDAR a poté to zkuste znovu. 2. Pokud je LiDAR na horní straně robota velmi znečištěný, očistěte jej hadříkem nepouštějícím vlákna a poté to zkuste znovu.
Porucha LiDARu.	LiDAR je velmi znečištěný nebo došlo k chybě snímače.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda není LiDAR znečištěný. V případě potřeby jej vyčistěte a poté to zkuste znovu. 2. Pokud se vám tato chyba bude nadále zobrazovat, zkuste robota restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, obraťte se na poprodejní servis.
LiDAR je špinavý.	LiDAR je špinavý.	Otřete LiDAR snímač na horní části robota čistým hadříkem. Po čištění 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 zastíněné, chladné a dobře větrané místo. Alarm se zastaví, když teplota klesne na normální rozsah. 4. Robot automaticky obnoví provoz, jakmile alarm přestane. 5. Pokud problém přetrvává, obraťte se na 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 zastíněné, chladné a dobře větrané místo. Alarm se zastaví, když teplota klesne na normální rozsah. 4. Pokud problém přetrvává, obraťte se na poprodejní servis.
Robot se ztratil.	Ztráta polohování.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda není LiDAR na horní části robota znečištěný. Nečistoty zhorší polohování. 2. Ručně přesuňte robota na otevřené místo uvnitř mapy a zkuste úlohu spustit znovu. 3. Pokud se polohování neobnoví, ovládejte robota na dálku přes aplikaci zpět k nabíjecí stanici a poté spusťte úkol sečení.
Chyba snímače.	Chyba snímače.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Restartujte robota a zkuste to znovu. 2. Pokud problém přetrvává, obraťte se na poprodejní servis.
Robot se nachází v zakázané zóně.	Robot se nachází v zakázané zóně.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Manuálně přesuňte robota ze zakázané zóny a poté to zkuste znovu. 2. Ovládejte robota na dálku prostřednictvím aplikace, aby se přesunul ze zakázané zóny, a poté to zkuste znovu.
Robot je mimo mapu.	Robot je mimo mapu.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Přesuňte robota ručně do mapy a zkuste to znovu. 2. Ovládejte robota na dálku zpět do mapy pomocí aplikace a poté to zkuste znovu.
Nouzové zastavení je aktivováno.	Tlačítko zastavení na robotu je stisknuto.	Na robotovi zadejte kód PIN a potvrďte ho.
Vybitá baterie. Robot se brzy vypne.	Úroveň baterie je $\leq 10\%$.	Umístěte robota do nabíjecí stanice, aby se nabíjel.
Robot je mimo mapu. Riziko odcizení.	Robot je mimo mapu.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Na robotovi zadejte kód PIN a potvrďte ho. 2. V aplikaci můžete v Nastavení deaktivovat Upozornění při opuštění mapy.

Problém	Příčina	Řešení
Nepodařilo se vrátit do nabíjecí stanice.	Robot nemůže při návratu najít nabíjecí stanici.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda v cestě robota nejsou žádné překážky. Odstraňte překážky a zkuste to znovu. 2. Dálkově ovládejte robota zpět do nabíjecí stanice prostřednictvím aplikace.
Nepodařilo se připojit k nabíjecí stanici.	Robot najde nabíjecí stanici, ale nepodaří se mu připojit.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda nejsou reflexní fólie na stanici špinavé nebo zablokované. 2. Zkontrolujte, zda se před stanicí nenacházejí překážky. 3. Zkontrolujte, zda nebyla stanice přesunuta. 4. Zkontrolujte, zda není základní deska pokryta silným blátem. 5. Zkontrolujte, zda není stanice na svahu. 6. Zkontrolujte, zda má stanice napájení. 7. Pomozte robotovi dokovat do nabíjecí stanice pomocí dálkového ovladače nebo ručně.
Polohování selhalo.	Polohování selže, když se robot pokusí o spuštění úkolu sečení.	<ol style="list-style-type: none"> 1. LiDAR může být zablokován. Ručně přesuňte robota na rovné a otevřené místo uvnitř mapy a zkuste úlohu spustit znovu. 2. Pokud se vám tato chyba stále zobrazuje, zkuste to znovu poté, co bude robot v nabíjecí stanici.
Nedostatečný prostor pro otáčení před stanicí.	Nedostatečný prostor pro otáčení před stanicí.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Pokud je stanice umístěna na okraji mapy nebo v ní, zajistěte, aby mezi přední částí základní desky stanice a hranicí mapy bylo alespoň 1 m volného prostoru; jinak robot nemusí být schopen zatočit. 2. Přemístěte stanici nebo v nabídce Úprava mapy změňte mapu.
Trasa je zablokována.	Trasa je zablokována.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda na trase není nastavena zakázaná zóna. 2. Zkontrolujte, zda v cestě robota nejsou žádné překážky. 3. Pokud robot stále nemůže projet, odstraňte trasu v nabídce Úprava mapy a nastavte novou.
Přední kamera je špinavá.	Přední kamera je špinavá.	Otřete přední kameru čistým hadříkem.
Došlo k problému s přední kamerou.	Došlo k problému s přední kamerou.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Otřete přední kameru čistým hadříkem. 2. Zkuste robota restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, obraťte se na poprodejní servis.
Přední kamera je zablokována.	Přední kamera je zablokována.	Otřete přední kameru čistým hadříkem.
Během automatického mapování dochází k chybě detekce hranice.	Během automatického mapování dochází k chybě detekce hranice.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zajistěte, aby byly vhodné světelné podmínky, ani příliš jasno, ani příliš temno. 2. Ujistěte se, že je počasí jasné; vyhněte se mlze nebo dešti. 3. Ujistěte se, že přední kamera je čistá a nezablokována. 4. Zajistěte, aby byl povrch rovný, protože nerovnosti mohou ovlivnit detekci. 5. Pokud detekce hranice stále selhává, přepněte pro mapování do režimu dálkového ovládání.



13 Specifikace

Základní informace	Název výrobku	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
Sečení	Doporučená pracovní kapacita	800 m ²	1000 m ²	1200 m ²	1600 m ²	2000 m ²
	Sečení účinnost [1]	Standardní				
		800 m ² /den	800 m ² /den	1000 m ² /den	1200 m ² /den	1200 m ² /den
		Efektivní				
	1200 m ² /den	1200 m ² /den	1400 m ² /den	1600 m ² /den	1600 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	
Emise hluku	Úroveň akustického výkonu LWA	57 dB(A)				
	Nejistoty akustického výkonu KWA	3 dB(A)				
	Úroveň akustického tlaku LpA	49 dB(A)				
	Nejistoty akustického tlaku KpA	3 dB(A)				
Pracovní stav	Provozní teplota	0–50 °C Doporučeno: 10–35 °C				
	Teplota dlouhodobého skladování	– 10–35 °C Doporučeno: 0–25 °C				
	Klasifikace IP	Robot: IPX6 Nabíjecí stanice: IPX4 Napájení: IP67				
	Maximální sklon pro oblast sečení	45 % (24°)				
Připojení	Frekvenční rozsah Bluetooth	2400,0 až 2483,5 MHz				
	Max. RF výkon	802.11b: 16 ± 2 dBm (při 11 Mb/s) 802.11g: 14 ± 2 dBm (při 54 Mb/s) 802.11n: 13 ± 2 dBm (při HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm				
	síť Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400–2483,5 MHz)				
	Propojovací modul	Není zahrnuto	Není zahrnuto	Není zahrnuto	Zahrnuto (zdarma na jeden rok od aktivace)	Zahrnuto (zdarma po dobu 3 let od aktivace)
	Propojovací služba ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41				
	GNSS ^[4]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo				

Hnací motor	Typ motoru	Bezkartáčový motor				
Sekací motor	Rychlost	2500 /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				
Napájení	Model nabíječky	MPAM20 / MPAM20(C)				
	Vstupní napětí	100 až 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 nože a držáky	9				
	Model nože	MBKM10				

[1] Na základě testování laboratoří MOVA.

[2] Doba nabíjení označuje čas potřebný k dosažení 85 % kapacity pro obnovení sečení, když se robot automaticky vrátí do nabíjecí stanice kvůli nízké úrovni baterie.

[3] Vyžaduje instalaci propojovacího modulu.

[4] Vyžaduje instalaci propojovacího modulu.

Poznámka: Specifikace se mohou měnit, protože náš výrobek neustále vylepšujeme. Nejnovější informace naleznete na našem webu na adrese <https://www.mova.tech>.



Záruka

1. Společnost MOVA odpovídá spotřebiteli za jakýkoli nedostatek shody v materiálu nebo zpracování, který při nákupu nebyl zjistitelný.

2. Záruční doba: 3 roky, počínaje dnem, kdy byl výrobek prodán spotřebiteli nebo doručen spotřebiteli (podle toho, co nastane později). Pokud na území, kde se spotřebitel nachází, platí odlišné předpisy, mají přednost místní předpisy.

3. Záruka se nevztahuje na následující případy:

a) Problémy způsobené nedbalostí, používáním nebo instalací, které nejsou v souladu s pokyny poskytnutými společností MOVA.

b) Zásahy do výrobku a/nebo jeho úpravy ze strany subjektů nebo jednotlivců, kteří k tomu nejsou výslovně oprávněni společností MOVA.

c) Poškození způsobené náhodnými příčinami a/nebo nedbalostí ze strany spotřebitele, zejména pokud se jedná o vnější součásti.

d) Součásti podléhající opotřebení, které nemají výrobní vady.

e) Není předložen platný doklad o koupi (účtenka, faktura nebo jiný), který by potvrzoval datum zakoupení výrobku.

f) Model a/nebo čísla výrobku na dokladu o koupi nejsou v souladu s modelem a/ nebo čísly uvedenými na výrobku.

4. Další informace o záruce naleznete na oficiálních webových stránkách společnosti MOVA: <https://www.mova.tech>.



EU PROHLÁŠENÍ O SHODĚ

Toto prohlášení o shodě EU je vydáno výhradně na odpovědnost výrobce.

Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd.

Room 1182, Building 3, No. 288 Jiushenggang Road, Guoxiang Street,
Wuzhong District Economic Development Zone, Suzhou City, Jiangsu Province, P.R. China

Jménem společnosti MOVA prohlašuji, že výrobek

Popis **Robotická sekačka na trávu**

Typ **Model: MXXM2100/MXXM3100/MXXM4100/MXXM5100/MXXM6100**

Funkce **Sekání trávy**

Splňuje následující směrnice

2006/42/EC, 2014/30/EU, 2014/35/EU, 2011/65/EU&(EU)2015/863,2014/53/EU

Splňuje normy,

EN60335-1:2012+A11:2014+A13:2017+A1:2019+A14:2019+A2:2019+A15:2021,

EN 50636-2-107:2015+A1:2018+A2:2020+A3:2021,

EN 62233:2008, EN IEC 62311:2020, EN 62479:2010, EN IEC 55014-1:2021,

EN IEC 55014-2:2021, EN IEC 61000-3-2:2019+A1:2021,

EN 61000-3-3:2013+A1:2019+A2:2021,EN 300 328 V2.2.2:2019,

EN 301 489-1 V2.2.3:2019, EN 301 489-17 V3.2.4:2020,

EN 301 489-19 V2.2.1:2022, EN 301 489-52 V1.2.1:2021,

EN 301 511 V12.5.1:2017, EN 301 908-1 V15.2.1:2023, EN 301 908-2 V13.1.1:2020,

EN 301 908-13 V13.2.1:2022, EN 303 413 V1.2.1:2021,

EN 18031-1:2024, EN 18031-2:2024,EN IEC 63000:2018

Autorizovaný zástupce výrobce pro EU

EUREPSTAR GmbH

Schlüterstr.3, 85057 Ingolstadt, Germany

eurep@eurep-gmbh.de

+49 841 8869 7744

Místo vydání: Suzhou

Datum vydání: 17.7.2025

Podpis vydavatele:

Jméno vydavatele: Qin Ling

Pozice vydavatele: PTD manažer

Room 1182, Building 3, No. 288 Jiushenggang Road, Guoxiang Street,
Wuzhong District Economic Development Zone, Suzhou City, Jiangsu Province, P.R. China



Preklad originálnej užívateľskej príručky

Obsah

1 Bezpečnostné pokyny	str. 45
2 Predstavenie výrobku	str. 49
3 Inštalácia	str. 54
4 Príprava na prvé použitie	str. 57
5 Zmapujte svoju záhradu	str. 62
6 Používanie	str. 68
7 Aplikácia MOVAhome	str. 71
8 Údržba.....	str. 73
9 Batéria	str. 77
10 Uskladnenie na zimu	str. 77
11 Preprava.....	str. 77
12 Rešenie problémov	str. 78
13 Technické údaje	str. 82

Autorizovaný zástupca výrobcu v EÚ:

EUREP GmbH

Unterlettenweg 1a, 85051 Ingolstadt

eurep@eurep-gmbh.com

Ilustrácie v tomto návode sú iba orientačné.
Presné informácie nájdete na skutočnom výrobku.



1 Bezpečnostné pokyny

1.1 Všeobecné bezpečnostné pokyny

- Pred použitím produktu si pozorne prečítajte používateľskú príručku a snažte sa porozumieť jej obsahu.
- S produktom používajte iba vybavenie odporúčané spoločnosťou MOVA. Akékoľvek iné použitie je nesprávne.
- Nedovoľte deťom zdržiavať sa v blízkosti stroja ani sa s ním hrať, keď je v prevádzke.
- Produkt nepoužívajte v oblastiach, kde si ľudia nie sú vedomí jeho prítomnosti.
- Pri manuálnom ovládaní produktu pomocou aplikácie MOVAhome nebežte. Vždy kráčajte, dávajte si pozor na svahoch a vždy udržiavajte rovnováhu.
- Vyhňte sa používaniu produktu, ak sa v pracovnom priestore nachádzajú ľudia, najmä deti, alebo zvieratá.
- Ak produkt používate na verejných priestranstvách, umiestnite okolo pracovného priestoru výstražné značky s nasledujúcim textom: „Varovanie! Automatická kosačka na trávu! Držte sa mimo stroja! Dohliadajte na deti!
- Pri používaní produktu noste pevnú obuv a dlhé nohavice.
- Aby ste predišli poškodeniu produktu a nehodám s vozidlami a osobami, nenastavujte pracovné oblasti ani prepravné trasy cez verejné chodníky.
- Nedotýkajte sa nebezpečných pohyblivých častí, ako je rezný kotúč, kým sa úplne nezastavia.
- V prípade úrazu alebo nehody vyhľadajte lekársku pomoc.
- Pred odstraňovaním zablokovania, vykonávaním údržby alebo kontrolou produktu nastavte produkt do polohy OFF (VYPNUTÉ). Ak produkt abnormálne vibruje, pred reštartovaním skontrolujte, či nie je poškodený. Produkt nepoužívajte, ak sú akékoľvek diely poškodené.
- Neinštalujte hlavný kábel v miestach, kde by ho produkt mohol prerezať. Pri inštalácii kábla postupujte podľa dodaných pokynov.
- Na nabíjanie produktu používajte iba nabíjajúcu stanicu, ktorá je súčasťou balenia. Nesprávne použitie môže spôsobiť zásah elektrickým prúdom, prehriatie alebo únik korozívnej kvapaliny z batérie. V prípade úniku elektrolytu postihnuté miesto opláchnite vodou/neutralizačným prostriedkom a ak sa korozívna kvapalina dostane do kontaktu s očami, vyhľadajte lekársku pomoc.
- Pri pripájaní hlavného kábla do elektrickej zásuvky použite prúdový chránič (RCD) s maximálnym vypínacím prúdom 30 mA.
- Používajte iba originálne batérie odporúčané spoločnosťou MOVA. Bezpečnosť produktu nie je možné zaručiť pri použití neoriginálnych batérií. Nepoužívajte nenabíjateľné batérie.
- Predĺžovacie káble udržiavajte mimo dosahu nebezpečných pohyblivých častí, aby ste predišli poškodeniu káblov, čo môže viesť ku kontaktu s časťami pod napätím.
- Ilustrácie použité v tomto dokumente sú len orientačné. Riadte sa skutočnými produktmi.
- Nikdy nedovoľte deťom, osobám so zníženými fyzickými, zmyslovými alebo duševnými schopnosťami alebo s nedostatkom skúseností a znalostí, ani ľuďom, ktorí nie sú oboznámení s týmito pokynmi, aby stroj používali; miestne predpisy môžu obmedzovať vek obsluhy.
- Nepripájajte poškodený kábel ani sa ho nedotýkajte, kým nie je odpojený od elektrickej zásuvky. Ak sa kábel počas používania poškodí, odpojte zástrčku z elektrickej zásuvky. Opatrebovaný alebo poškodený kábel zvyšuje riziko zásahu elektrickým prúdom a mal by ho vymeniť servisný personál.
- Netlačte na produkt silou ani rýchlo, pretože by to mohlo produkt poškodiť.
- Aby sa zachoval súlad s požiadavkami na vystavenie rádiovému žiareniu, mala by byť medzi zariadením a človekom dodržaná vzdialenosť 35 cm.
- Na dobíjanie batérie používajte iba odnímateľnú napájaciu jednotku dodanú s týmto spotrebičom.

1.2 Bezpečnostné pokyny pre inštaláciu

- Neinštalujte nabíjajúcu stanicu na miestach, kde by o ňu mohli ľudia zakopnúť.
- Neinštalujte nabíjajúcu stanicu v oblastiach, kde hrozí riziko stojatej vody.
- Nabíjajúcu stanicu vrátane akéhokoľvek príslušenstva neinštalujte vo vzdialenosti menšej ako 60 cm od akéhokoľvek horľavého materiálu. Porucha alebo prehriatie nabíjajúcej stanice a zdroja napájania môže predstavovať nebezpečenstvo požiaru.



1.3 Bezpečnostné pokyny pre používanie

- Ruky a nohy udržiavajte mimo dosahu rotujúcich čepelí. Keď je produkt zapnutý, nedávajte ruky ani nohy do jeho blízkosti alebo pod neho.
- Produkt nezdvíhajte ani nepresúvajte, keď je zapnutý.
- Ak sú v pracovnom priestore ľudia, najmä deti, alebo zvieratá, zaparkujte robota v nabíjacej stanici alebo ho nastavte do polohy OFF (VYPNUTÉ).
- Uistite sa, že na trávniku nie sú žiadne predmety, ako sú kamene, konáre, náradie alebo hračky. V opačnom prípade sa čepele môžu poškodiť, keď sa dostanú do kontaktu s predmetom.
- Na produkt ani na nabíjaciu stanicu nekladte žiadne predmety.
- Produkt nepoužívajte, ak tlačidlo STOP nefunguje.
- Zabráňte kolíziám produktu s ľuďmi alebo zvieratami. Ak sa osoba alebo zviera ocitne v dráhe produktu, okamžite ho zastavte.
- Keď produkt nepoužívate, vždy ho nastavte do polohy OFF (VYPNUTÉ).
- Produkt nepoužívajte súčasne s výsuvným zavlažovačom. Využite funkciu Plán, aby ste zabezpečili, že produkt a výsuvný zavlažovač nebudú pracovať súčasne.
- Spojovací kanál neumiestňujte tam, kde sú nainštalované výsuvné zavlažovače.
- Produkt nepoužívajte v prítomnosti stojatej vody v pracovnom priestore, napríklad počas silného dažďa alebo pri vytváraní kaluží.

1.4 Bezpečnostné pokyny pre údržbu

- Pri vykonávaní údržby nastavte produkt do polohy OFF (VYPNUTÉ).
- Po umytí sa uistite, že je produkt položený na zemi vo svojej normálnej polohe, nie obrátene.
- Produkt pri čistení podvozku neprevracajte. Ak ho prevrátite na účely čistenia, uistite sa, že ho potom vrátite do správnej polohy. Toto opatrenie je potrebné na to, aby sa zabránilo vniknutiu vody do motora a možnému narušeniu normálneho fungovania.
- Pred čistením alebo vykonávaním údržby nabíjacej stanice odpojte zástrčku z nabíjacej stanice alebo aktivujte blokovacie zariadenie.
- Na čistenie produktu nepoužívajte vysokotlakový čistič ani rozpúšťadlá.

1.5 Bezpečnosť batérie

Lítiovo-iónové batérie môžu pri rozobratí, skratovaní, vystavení vode, ohňu alebo vysokým teplotám explodovať alebo spôsobiť požiar. Zaobchádzajte s nimi opatrne, batériu nerozoberajte ani neotvárajte a vyhňte sa akémukoľvek elektrickému/mechanickému poškodeniu. Uchovávajúte ich mimo priameho slnečného žiarenia.






- Používajte iba nabíjačku batérie a zdroj napájania dodaný výrobcom. Použitie nevhodnej nabíjačky a zdroja napájania môže spôsobiť zásah elektrickým prúdom a/alebo prehriatie.
- **NEPOKÚŠAJTE SA BATÉRIE OPRAVOVAŤ ANI UPRAVOVAŤ!** Pokusy o opravu môžu viesť k vážnemu osobnému zraneniu v dôsledku výbuchu alebo zásahu elektrickým prúdom. Ak dôjde k úniku, uvoľnené elektrolyty sú korozívne a toxické.
- Toto zariadenie obsahuje batérie, ktoré môžu vymieňať iba kvalifikované osoby.

1.6 Zvyškové riziká






Aby ste predišli zraneniam, pri výmene čepelí noste ochranné rukavice.



1.7 Symboly a štítky

	<p>VAROVANIE - Pred obsluhou stroja si prečítajte návod na použitie</p>
	<p>VAROVANIE - Pri používaní udržiavajte bezpečnú vzdialenosť od stroja</p>
	<p>VAROVANIE - Pred prácou na stroji alebo jeho zdvíhaním použite blokovacie zariadenie</p>
	<p>VAROVANIE - Nejazdite na stroji</p>
	<p>VAROVANIE - Tento produkt nie je povolené likvidovať ako bežný domový odpad. Zabezpečte, aby bol produkt recyklovaný v súlade s miestnymi právnymi predpismi</p>



	Tento výrobok je v súlade s príslušnými smernicami ESĎ
	Trieda III
	Pred nabíjaním si prečítajte pokynyĎ
	Jednosmerný prúd
	Trieda II

URĎENÉ POUŽITIE

Záhradný produkt je urĎený na domáce kosenie trávniku. Je urĎený na Ďasté kosenie, Ďím udržiava trávnik zdravší a krajší než kedykoľvek predtým. Podľa veľkosti vášho trávniku môže byĎ kosaĎka naprogramovaná tak, aby pracovala kedykoľvek alebo s akoukoľvek frekvenciou. Nie je možné ho pouŕiavať na kopanie, zametanie ani odpratávanie snehu.



Spoločnosť Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. týmto vyhlasuje, ŕe rádiové zariadenie pre model kosaĎky na trávnu MXXM2100/MXXM3100/MXXM4100/MXXM5100/MXXM6100 je v súlade so smernicou 2014/53/EÚ. Úplné znenie EÚ vyhlásenia o zhode je k dispozícii na tejto internetovej adrese: <https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity>.

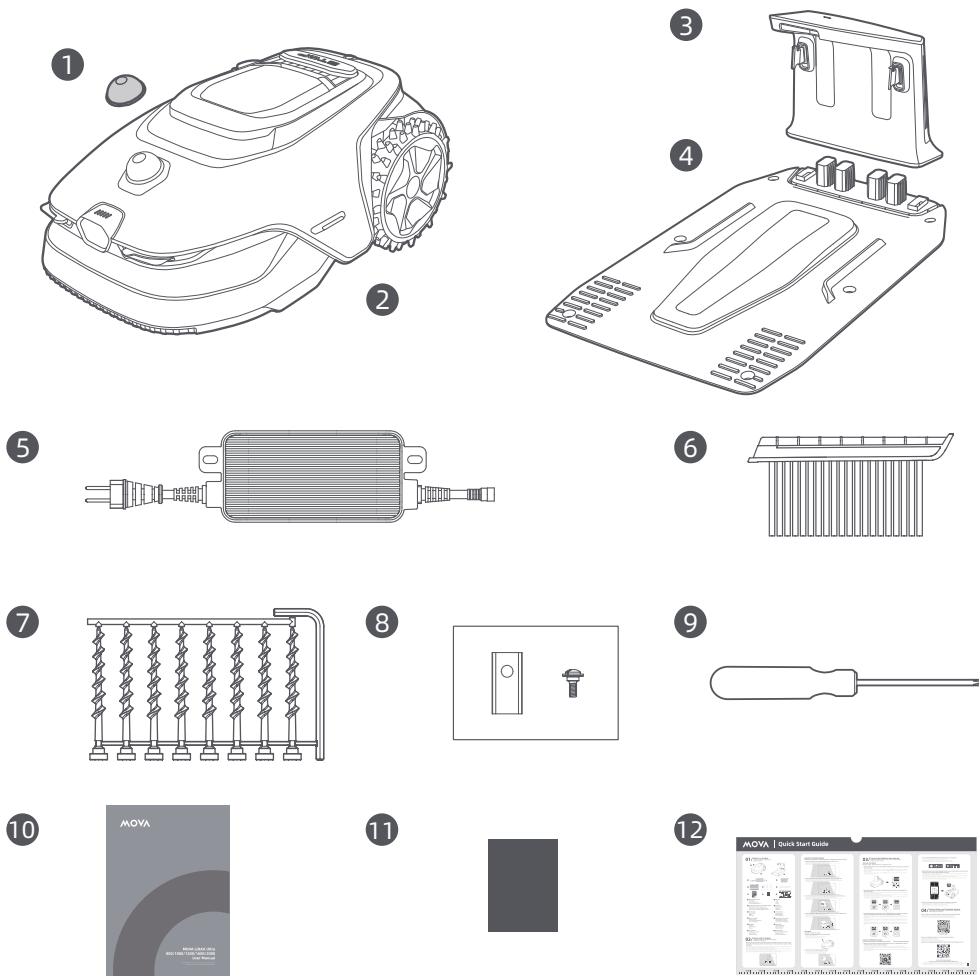
Produkt je v súlade s predpismi Spojeného kráľovstva PSTI; úplné znenie vyhlásenia o zhode je k dispozícii na tejto internetovej adrese: <https://www.mova.tech/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

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



2 Predstavenie produktu

2.1 Obsah balenia



1 Ochranný kryt LiDARu

2 Robot

3 Nabíjacia veža
(s predlžovacím káblom 10 m)

4 Základová doska

5 Zdroj napájania

6 Čistiaca kefka

7 Skrutky × 8, Imbusový kľúč

8 Náhradné čepele a skrutky × 9

9 Skrutkovač

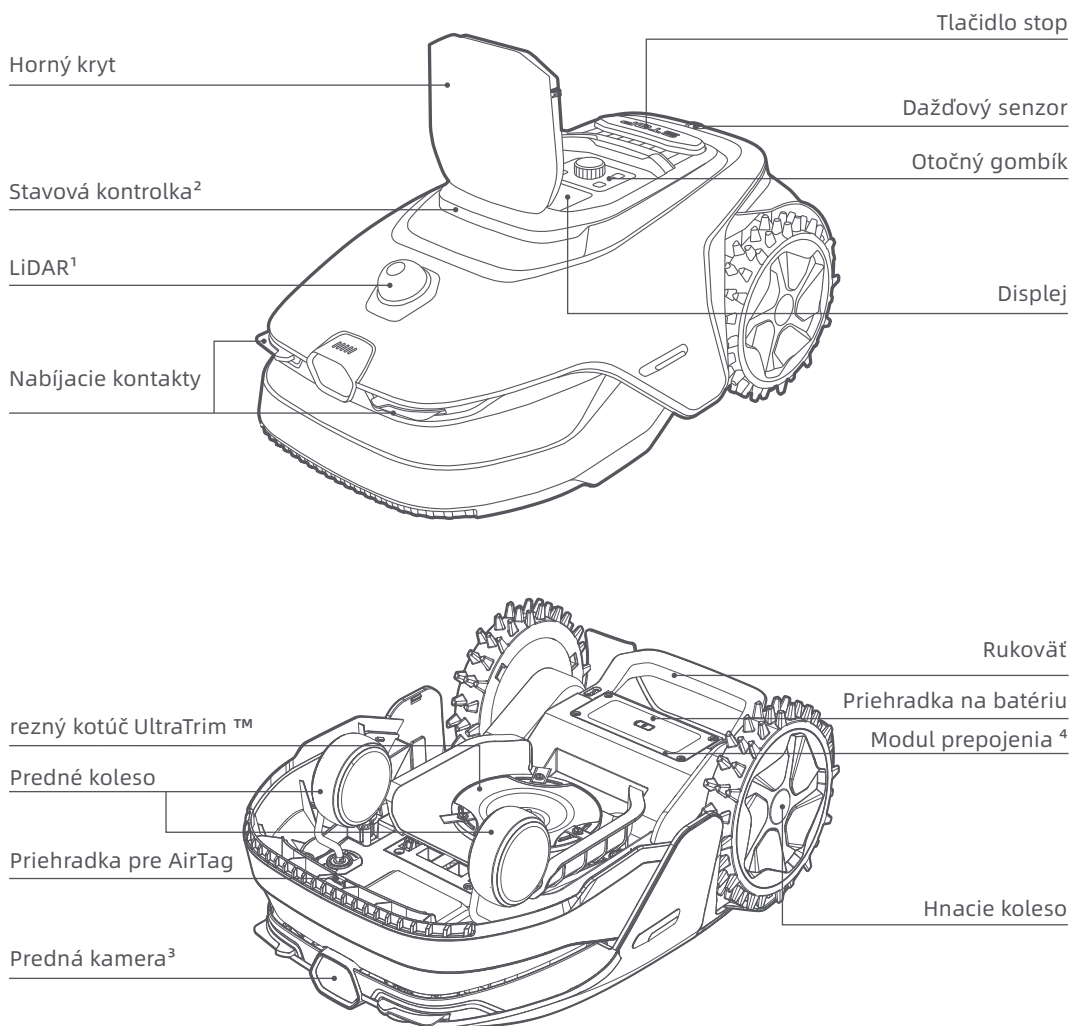
10 Používateľská príručka

11 Handrička, ktorá nepúšťa vlákna

12 Stručná príručka



2.2 Prehľad produktu



1: LiDAR pomáha získavať informácie o prostredí a uľahčuje určovanie polohy robota, vyhýbanie sa prekážkam a snímanie vody a nečistôt. Dosah detekcie (pri 100 klx) je 40 m pri 10 % odrazivosti a 70 m pri 80 % odrazivosti. Zorné pole je 360°.

2: Iba model LiDAX Ultra 1200/1600/2000 je vybavený stavovou kontrolkou.

3: Predná kamera deteguje prekážky, hranice trávnik a prítomnosť osôb. Zorný uhol je 89° (horizontálne), 58° (vertikálne), 97° (diagonálne). Rozlíšenie je 2 MP.

4: Iba model LiDAX Ultra 1600/2000 je vybavený modulom prepojenia.

Stavová kontrolka

Farba	Význam
Svieti načerveno	Vyskytla sa chyba.
Svieti namodro	Robot je v pohotovostnom režime.
Bliká namodro	Robot vykonáva úlohu alebo je pozastavený.
Bliká nazeleno	Robot sa nabíja v nabíjacej stanici.
Svieti nazeleno	Batéria je úplne nabitá.
Bliká nažltlo	<ul style="list-style-type: none">• Robot je na obchôdzke.• Video v reálnom čase z prednej kamery sa zobrazuje v aplikácii.


Poznámka: Obdobie aktivácie a scenáre stavovej kontrolky môžete prispôsobiť cez menu: Stránka zariadenia > > Kontrolka.

2.3 Úvod do modulu prepojenia

Modul prepojenia poskytuje pripojenie k 4G mobilnej sieti a službu GPS.

- Pripojenie k 4G sieti vám umožňuje na diaľku monitorovať stav robota a spúšťať úlohy kosenia bez pripojenia k Wi-Fi.
- Zabudované GPS vám umožňuje sledovať polohu robota v reálnom čase v Mapách Google prostredníctvom aplikácie a dostávať upozornenia, ak sa pohne mimo vyznačenú oblasť mapy.

2.3.1 Aktivácia služby prepojenia

Služba prepojenia sa aktivuje automaticky po zapnutí robota. Na displeji robota aj v aplikácii uvidíte rozsvietenú ikonu , čo potvrdzuje úspešnú aktiváciu. Ak chcete skontrolovať stav služby prepojenia a dátum jej vypršania, prejdite Stránka zariadenia > > Pripojenia > Modul prepojenia.

Služba prepojenia sa poskytuje bezplatne počas obdobia uvedeného v časti Technické údaje, a to od okamihu aktivácie. Ak chcete službu po vypršaní platnosti predĺžiť, kontaktujte tím popredajného servisu MOVA.

Poznámka:

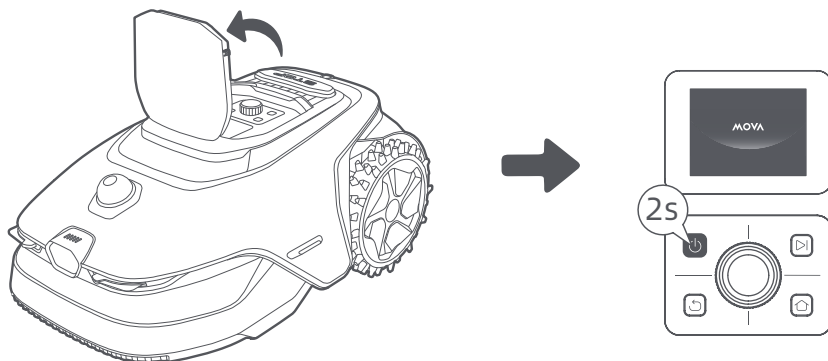
- Ak sa služba prepojenia neobnoví do troch mesiacov po vypršaní platnosti, modul prepojenia sa zablokuje. Ak máte záujem o opätovnú aktiváciu služby, prineste modul do servisného strediska MOVA – opätovná aktivácia môže byť spoplatnená.
- Modul prepojenia je určený výhradne na použitie s kosačkami MOVA. Akýkoľvek zistený abnormálny stav v službe prepojenia môže viesť k pozastaveniu vašej služby. Ak k tomu dôjde, kontaktujte tím popredajného servisu MOVA, ktorý vám pomôže službu obnoviť.

2.3.2 Odstránenie modulu prepojenia

Varovanie:

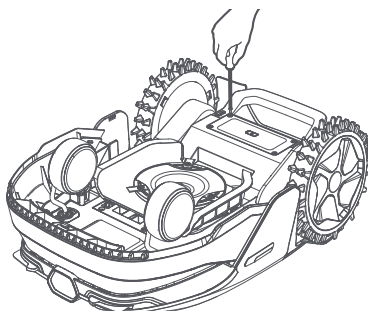
- Noste ochranné rukavice, aby ste predišli zraneniam.
- Pred prevrátením robota sa uistite, že je na LiDARe nasadený ochranný kryt.

1 Vypnite robota.

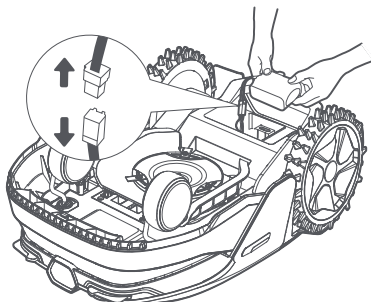


2 Položte robota na mäkký povrch a prevráťte ho hore nohami.

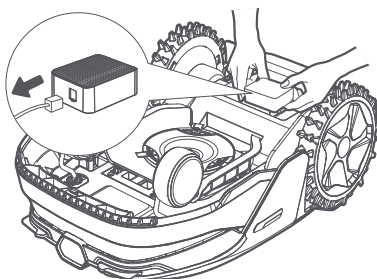
3 Pomocou skrutkovača uvoľnite 4 skrutky a odstráňte kryt.



4 Vyberte batériu a odpojte konektor batérie.



5 Odpojte konektor modulu a opatrne vyberte modul prepojenia z jeho priehradky.

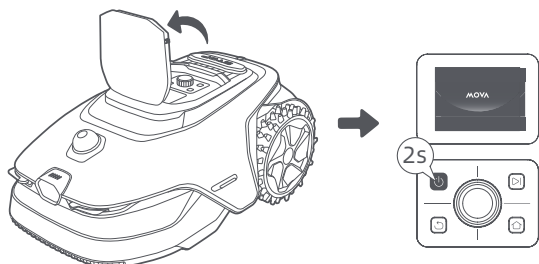


2.4 Predstavenie priehradky pre AirTag

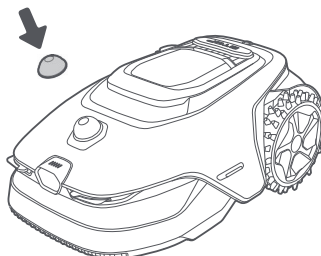
Priehradka pre AirTag podporuje AirTag alebo iné sledovacie zariadenia, ktoré vám pomôžu robota lokalizovať a sledovať. Poznámka: AirTag nie je súčasťou balenia. Pripravte si vlastný.

Na inštaláciu alebo odstránenie AirTagov:

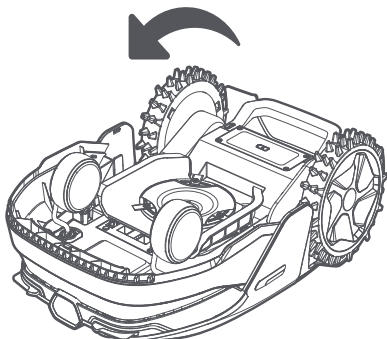
1 Vypnite robota.



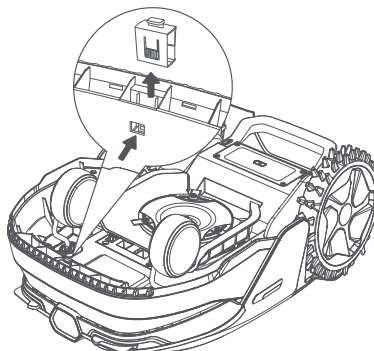
2 Na LiDAR nasadte ochranný kryt.



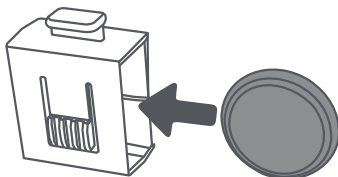
3 Položte robota na mäkký povrch a prevráťte ho hore nohami.



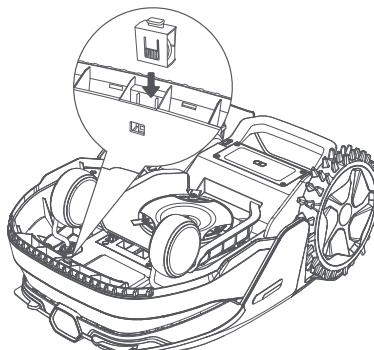
4 Stlačte západku a vyberte držiak AirTagu.



5 Vložte AirTag do držiaka alebo vyberte AirTag z držiaka.



6 Znovu nainštalujte držiak.



3 Inštalácia

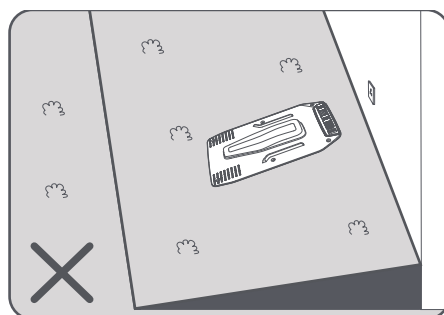
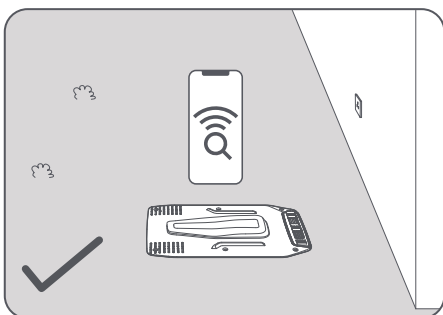
3.1 Výber vhodného miesta

Umiestnite nabíjaciu stanicu na rovinný povrch v blízkosti okraja trávnik a blízko elektrickej zásuvky. Uistite sa, že miesto spĺňa nasledujúce požiadavky:

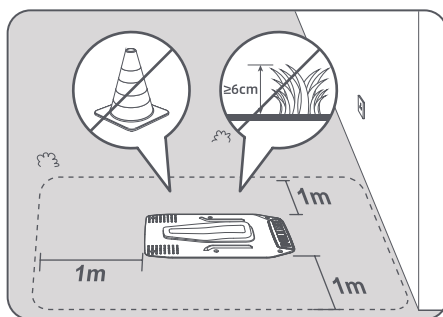
- Oblasť má silný Wi-Fi signál.

Poznámka: Pomocou mobilného zariadenia skontrolujte silu signálu Wi-Fi na danom mieste. Silný signál Wi-Fi zaisťuje stabilné pripojenie medzi robotom a aplikáciou.

- Pôda je dostatočne mäkká na inštaláciu kolíka.
- Terén je rovinný. Svah môže spôsobiť, že sa robot skotúľa dozadu a stratí kontakt.

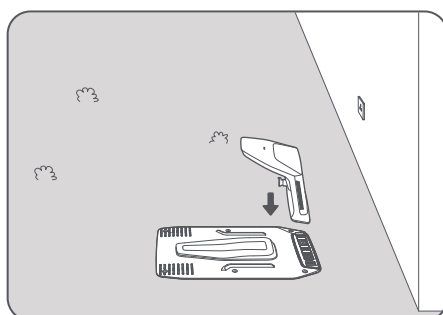


- Udržiavajte aspoň 1 m voľného priestoru bez prekážok naľavo, napravo a pred nabíjacou stanicou.
- Tráva v okolí umiestnenia je kratšia ako 6 cm.
- Ak je tráva vyššia, najprv ju pokoste kosačkou bez pojazdu. Vysoká tráva môže sťažiť návrat robota do nabíjacej stanice.

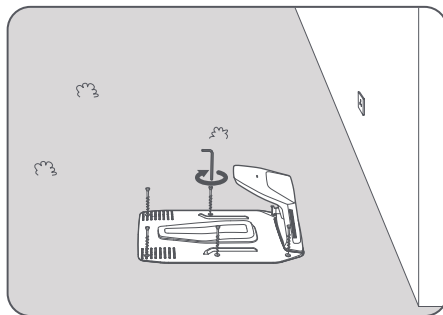


3.2 Inštalácia nabíjacej stanice

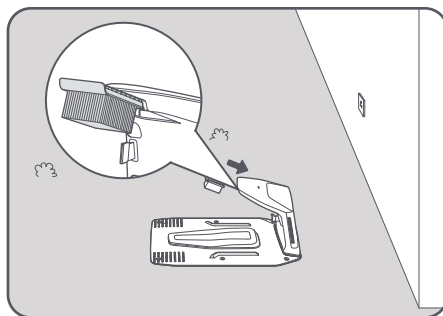
- 1 Zasuňte nabíjaciu vežu do základovej dosky, kým nebudete počuť cvaknutie.



- 2 Základovú dosku pripevnite k zemi pomocou dodaných kolíkov a imbusového kľúča.

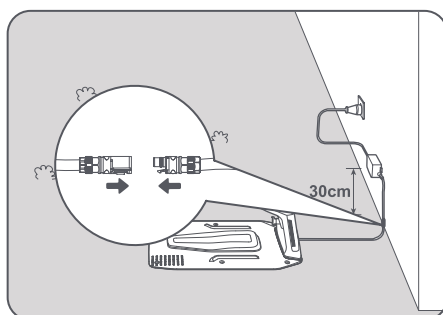


- 3 Vložte čistiacu kefku do nabíjacej veže zarovnaním výstupku s otvorom.

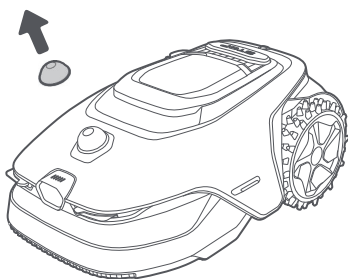


- 4 Pripojte zdroj napájania k predlžovaciemu káblu a potom ho zapojte do elektrickej zásuvky. Zdroj napájania udržiavajte aspoň 30 cm nad zemou.

Poznámka: LED indikátora nabíjacej stanice bude po pripojení napájania svietiť nepretržite namodro.



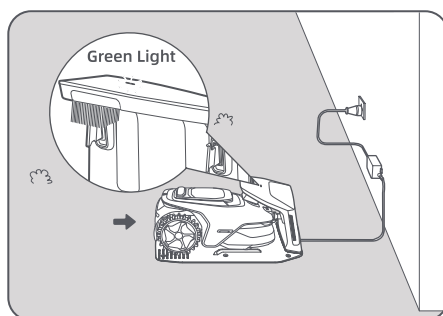
5 Odstráňte ochranný kryt LiDARu.



6 Vložte robota do nabíjacej stanice, aby sa nabil. Uistite sa, že nabíjacie kontakty na robotovi a nabíjacej stanici sú správne prepojené.

Poznámka:

- Keď sa robot úspešne nabíja v nabíjacej stanici, kontrolka bude blikať nazeleno.
- Ak chcete pridať garáž pre vyššiu ochranu, použite zodpovedajúcu garáž MOVA dostupnú v miestnych obchodoch alebo online. Použitie inej garáže ako MOVA môže spôsobiť problémy počas dobíjania.



LED indikátor na nabíjacej stanici

Farba LED indikátora	Význam
Bliká/svieti načerveno	1. Vyskytol sa problém s nabíjacou stanicou (napríklad problém s nabíjacím prúdom alebo napätím).
	2. Robot je zadokovaný v nabíjacej stanici, ale nabíjanie je abnormálne (napríklad nabíjacie kontakty sú skratované).
Svieti namodro	Nabíjacia stanica má napájanie. Robot nie je v nabíjacej stanici.
Bliká nazeleno	Robot sa nabíja v nabíjacej stanici.
Svieti nazeleno	Robot je v nabíjacej stanici a je plne nabitý.

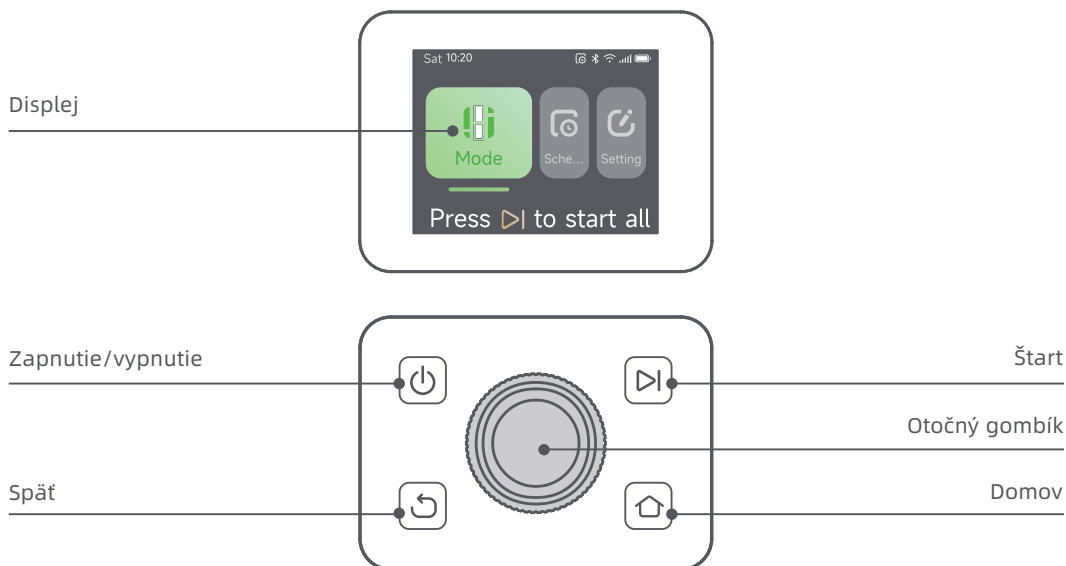
4 Príprava na prvé použitie

4.1 Oboznámte sa s ovládacím panelom

Ovládací panel vo vnútri horného krytu ponúka nasledujúce funkcie.

- Režimy: Prepínajte medzi kosením celej plochy a kosením okrajov.
- Plán: Zobrazte a zapnite/vypnite „Plán jar/leto“ a „Plán jeseň/zima“.
- Nastavenia: Otvorte si konfigurácie kosenia, ako je efektívnosť kosenia, výška kosenia, výška pre vyhýbanie sa prekážkam a ochrana pred dažďom/mrazom. Môžete tiež spravovať konfigurácie robota vrátane PIN kódu, hlasitosti, jazyka atď.

Poznámka: Funkcie môžu byť aktualizované podľa verzie softvéru.
















Displej

Ikona	Stav
	Úroveň nabitia batérie (Zobrazuje aktuálnu úroveň nabitia batérie.)
	Nabíjanie (Robot sa úspešne zadokuje v nabíjacej stanici.)
	Bluetooth (Robot je pripojený k aplikácii cez Bluetooth.)
	Wi-Fi (Robot je pripojený k aplikácii cez sieť Wi-Fi.)
	Služba prepojenia (Služba prepojenia je aktivovaná.)
	Plán (Úloha je naplánovaná na dnes a ešte sa nezačala.)



Ovládanie

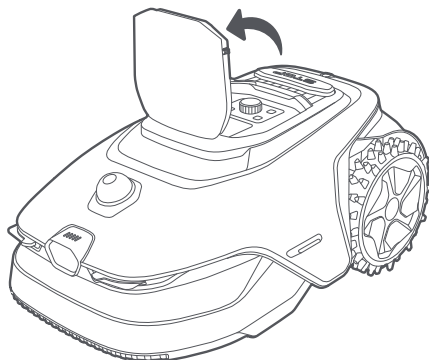
Tlačidlo	Funkcia
Napájanie 	Ak chcete robota zapnúť alebo vypnúť, stlačte a podržte tlačidlo  po dobu 2 s. Uistite sa, že je mimo nabíjacej stanice.
Štart 	Ak chcete spustiť kosenie celej plochy alebo obnoviť pozastavené úlohy, stlačte tlačidlo  a potvrdte zatvorením horného krytu robota.
Domov 	Ak chcete poslať robota späť do nabíjacej stanice, aby sa nabil, stlačte tlačidlo  a potvrdte zatvorením horného krytu robota.
Späť 	Ak chcete v ponuke prejsť o úroveň vyššie, stlačte tlačidlo  .
Otočný gombík	Ak chcete potvrdiť výber v ponukách, stlačte otočný gombík.
	Ak chcete povoliť režim párovania Bluetooth, stlačte a podržte otočný ovládač na 3 sekundy.
	Ak chcete prechádzať ponukou, otáčajte otočným ovládačom v smere alebo proti smeru hodinových ručičiek.
Štart + Späť	Ak chcete resetovať robota do výrobných nastavení, súčasne stlačte a podržte  tlačidlo a  tlačidlo súčasne na 3 sekundy.
Domov + Späť	Stlačte a podržte tlačidlo  a tlačidlo  súčasne na 3 sekundy, aby ste sa dostali na stránku O zariadení v Nastaveniach. Stránka O zariadení zmizne za 5 sekúnd.
Otočný gombík + Späť	Ak chcete resetovať PIN kód, súčasne stlačte a podržte otočný gombík a tlačidlo  na 3 sekundy.
Stop	Stlačením tlačidla Stop robota zastavíte. Na obnovenie prevádzky je potrebné zadať PIN kód na ovládacom paneli.

4.2 Počiatočné nastavenia

Dokončite základné nastavenia, aby bol robot pripravený začať pracovať.

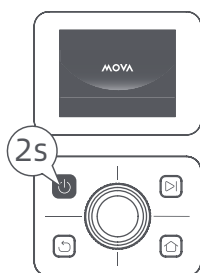
4.2.1 Nastavenie jazyka a PIN kódu

- 1 Otvorte horný kryt robota.



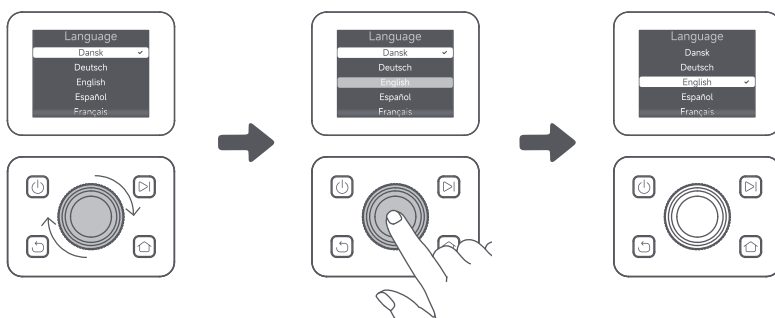
2 Stlačením a podržaním tlačidla  na ovládacom paneli na 2 sekundy robota zapnete.

Poznámka: Robot sa automaticky zapne, keď sa zadokuje do nabíjacej stanice.



3 Vyberte preferovaný jazyk

Otáčaním gombíka v smere hodinových ručičiek sa posúvate nadol a proti smeru hodinových ručičiek nahor, aby ste vybrali svoj jazyk. Výber potvrďte stlačením otočného gombíka.



4 Nastavenie PIN kódu

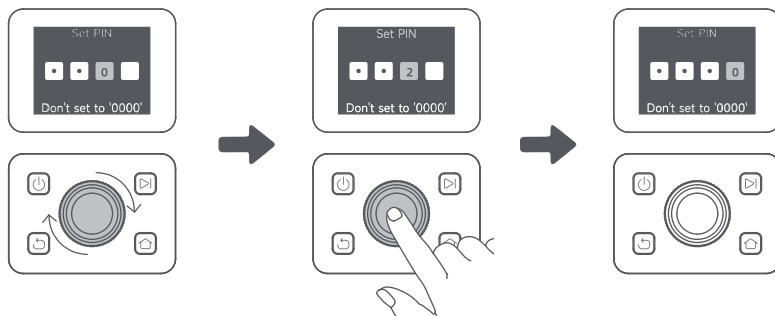
1. Otáčaním otočného ovládača vyberte číslo od 0 do 9.

Otáčaním v smere hodinových ručičiek číslo zvyšujete a proti smeru hodinových ručičiek znižujete.

2. Stlačením otočného gombíka potvrďte výber a nastavte ďalšiu číslicu.

3. (Voliteľné) Ak chcete zmeniť predchádzajúcu číslicu, otáčajte otočným ovládačom proti smeru hodinových ručičiek, kým sa číslo nezmení na 0, a potom ho otočte ešte raz.

Dôležité: Nenastavujete PIN kód na „0000“.



4. Zadajte PIN kód znova, aby ste nastavenie PIN kódu dokončili.

Poznámka: Po nastavení PIN kódu ho môžete kedykoľvek aktualizovať, keď prejdete na položku Nastavenia > Zmeniť PIN kód v aplikácii alebo vyberiete Nastavenia > Zmeniť PIN na displeji.

4.2.2 Pripojenie robota k internetu

Pred nastavením siete:

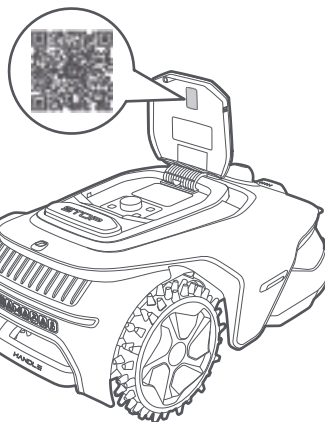
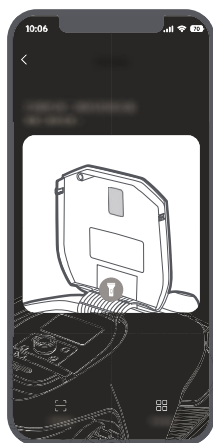
- Overte, či sú robot a vaše mobilné zariadenie v rovnakej sieti Wi-Fi.
 - Uistite sa, že vaše mobilné zariadenie je vo vzdialenosti do 10 m od robota.
 - Na mobilnom zariadení zapnite funkciu Bluetooth.
- 1 Naskenujte QR kód a stiahnite si aplikáciu MOVAhome do svojho mobilného zariadenia. Aplikáciu MOVAhome si môžete stiahnuť aj z portálu App Store alebo Google Play.



ALEBO

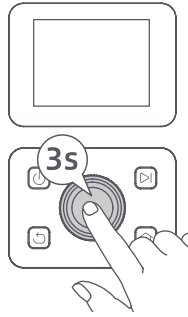


- 2 Otvorte aplikáciu MOVAhome, vytvorte si účet a prihláste sa.
- 3 Pripojte sa pomocou jednej z nasledujúcich metód:
- Naskenujte kód QR: Prejdite na Zariadenie a ťuknite na Naskenovať pre pripojenie. Pripojte sa naskenovaním QR kódu umiestneného vo vnútri horného krytu robota.



- Manuálne pridanie: Prejdite na Zariadenie a ťuknite na Pridať. Potom vyberte model svojho robota na pripojenie.
 - Automatické vyhľadávanie: Robot bude hľadať zariadenia v okolí. Ťuknite na svojho robota v zozname nájdených zariadení, aby ste sa pripojili.
- 4 Postupujte podľa pokynov v aplikácii na vytvorenie pripojenia k sieti Wi-Fi.
- Dôležité:
- Použite jednopásmovú sieť s frekvenciou 2,4 GHz alebo dvojpásmovú sieť s frekvenciou 2,4/5 GHz.
 - Uistite sa, že vaša sieť Wi-Fi nemá firewall a nie je šifrovaná. Inak môže nastavenie siete zlyhať.

- 5 Stlačte a podržte otočný gombík na ovládacom paneli na 3 sekundy. Robot vstúpi do režimu párovania Bluetooth.



- 6 Postupujte podľa pokynov v aplikácii na dokončenie párovania.

4.2.3 Ďalšie nastavenia

Zrušiť párovanie robota

Po úspešnom spárovaní sa robot automaticky naviaže na účet MOVAhome. Každé zariadenie môže byť viazané iba s jedným účtom. Nemôže byť súčasne viazané na iný účet.

Ak chcete robota spárovať s novým účtom, najprv je potrebné zrušiť viazanie. Zrušenie viazania:

1. Otvorte aplikáciu MOVAhome. Prejdite do časti 🏠 Zariadenie.
2. Nájdite názov svojho robota. Ak máte k účtu MOVAhome priradených viacero robotov, potiahnite prstom doľava alebo doprava, aby ste získali prístup na stránku robota, ktorého chcete upraviť.
3. Ťuknite na položku ▲ vedľa názvu robota.
4. Vyberte možnosť Odstrániť.

Dôležité: Po zrušení párovania robota budú všetky používateľské údaje z robota natrvalo vymazané zo servera.

Ako zdieľať robota?

1. Ťuknite na položku ▲ vedľa názvu robota.
2. Vyberte možnosť Zdieľanie zariadenia.

Poznámka: Prístup používateľov špecifickým funkciám môžete spravovať v časti Nastavenia > Zdieľanie zariadenia.

Ako sa odhlásiť z účtu MOVAhome alebo ako účet odstrániť?

1. Prejdite na položku 👤 Moje > Účet.
2. Vyberte možnosť Odhlásiť sa alebo Odstrániť účet.

Resetujte svojho robota

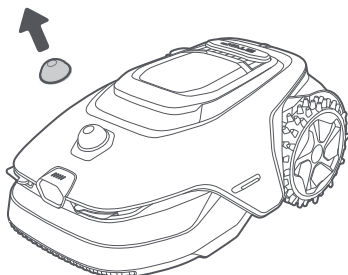
Po resetovaní robota do výrobných nastavení sa všetky údaje v robotovi vymažú. Robota môžete resetovať jedným z nasledujúcich spôsobov:

- Stlačte a podržte na ovládacom paneli tlačidlá Štart a Späť spolu súčasne na 3 sekundy.
- Prejdite na Nastavenia a vyberte Resetovať robota cez displej.

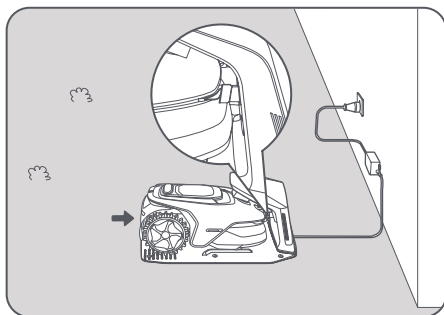
5 Zmapujte svoju záhradu

Dôležité: Pred mapovaním skontrolujte nasledujúce:

- Úroveň nabitia batérie robota je viac ako 50 %.
- Ochranný kryt LiDARu je odstránený.



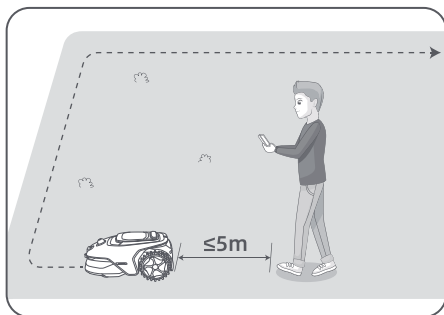
- Horný kryt je zatvorený.
- Robot je správne zadokovaný v nabíjacej stanici.



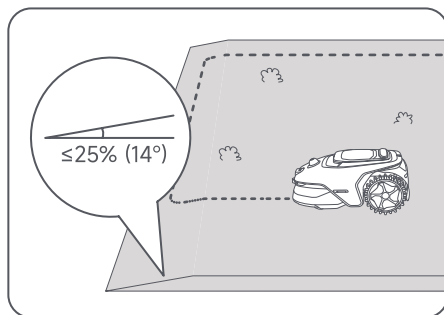
5.1 Vytvorenie virtuálnej hranice

Pred začatím procesu mapovania majte na pamäti nasledujúce:

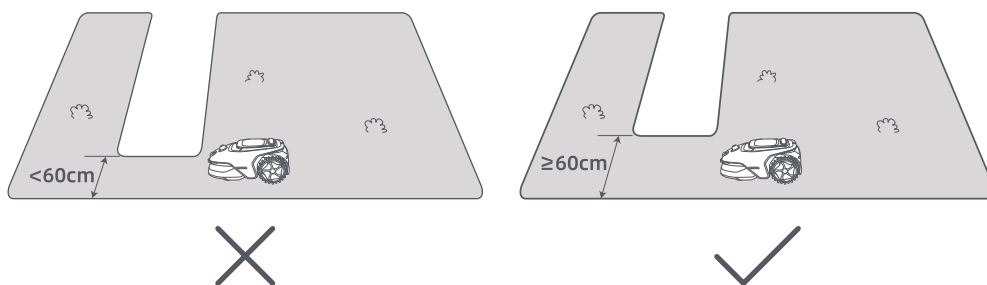
- Počas procesu mapovania kráčajte za robotom vo vzdialenosti do 5 m.



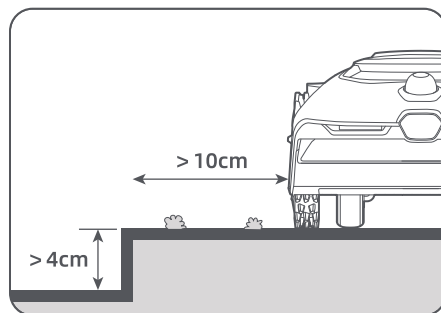
- Robot dokáže prekonávať svahy so sklonom až 45 % (24°). Pre lepšie výsledky kosenia sa však odporúča udržiavať sklon pracovných oblastí pod 25 % (14°).



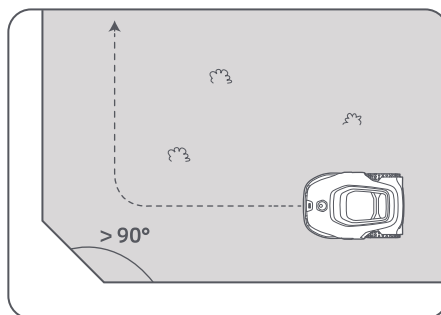
- Oblasti užšie ako 60 cm nastavte ako trasy, aby cez ne robot mohol prejsť. Podrobnosti nájdete v časti 71.3: Nastavenie trasy.



- Ak je váš trávnik viac ako 4 cm vyššie ako príľahlý terén, udržiavajte robota aspoň 10 cm od okraja. Ak je váš trávnik v rovnakej úrovni ako príľahlý terén, robot môže prejsť cez obvod, čím sa dosiahnu optimálne výsledky kosenia pozdĺž okrajov.

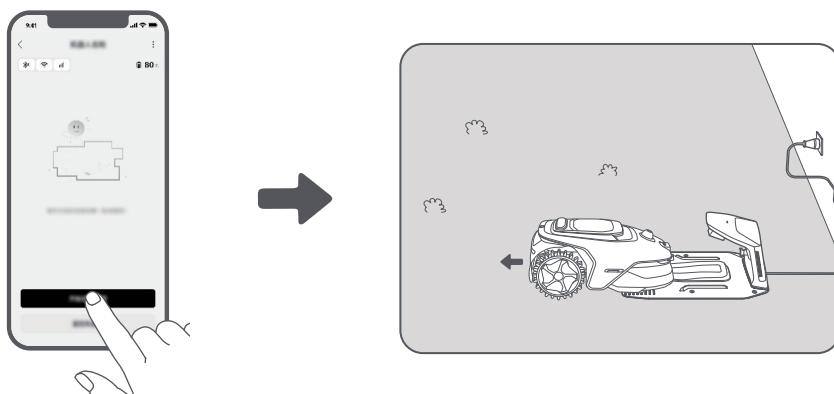


- Uistite sa, že uhly otáčania sú väčšie ako 90° . Uhly menšie ako 90° môžu robotovi sťažiť dosiahnutie čistého kosenia.



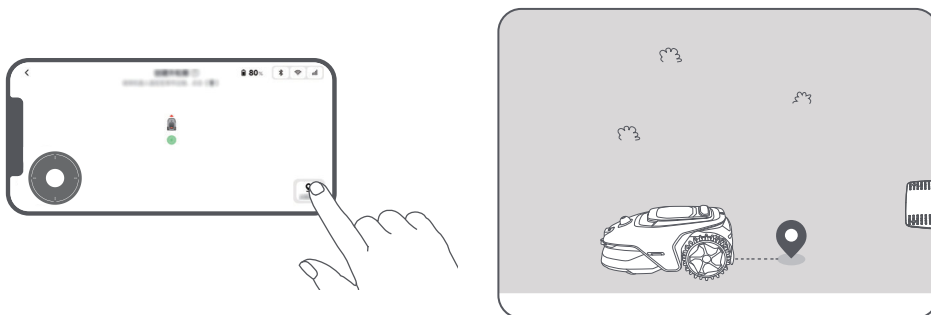
Spustenie mapovania:

1. Ťuknite na Spustiť mapovanie v aplikácii a robot skontroluje svoj stav a vykoná kalibráciu.



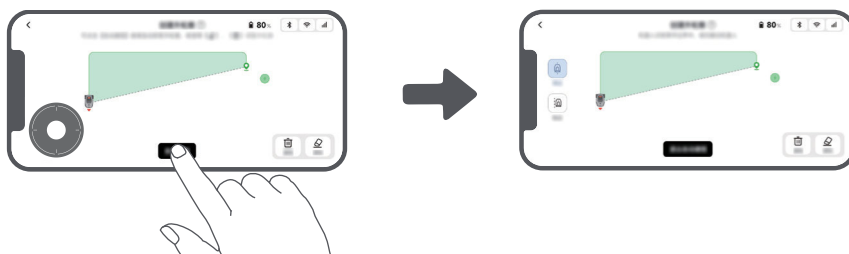
Varovanie: Automaticky opustí nabíjaciu stanicu, aby vykonal kalibráciu. Budte opatrní.

2. Pomocou diaľkového ovládania dovedte robota na okraj trávniku a ťuknutím na Nastaviť počiatkový bod vytvorte počiatkový bod hranice.



3. Zmapujte pracovnú oblasť. Podporované sú nasledujúce dve metódy.

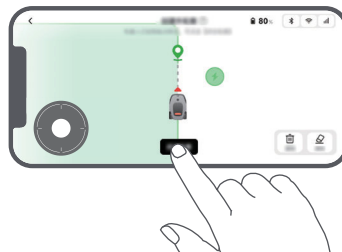
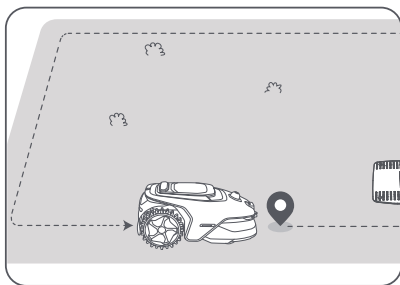
- Pomocou diaľkového ovládania navigujte robota pozdĺž obvodu trávniku, čím zmapujete pracovnú oblasť.
- Zapnite režim automatickej detekcie hraníc, aby sa zmapovala pracovná oblasť. Robot využíva pokročilý algoritmus AI, takže dokáže identifikovať hranice bez potreby manuálneho vedenia.



Dôležité:

- Režim Automatickej detekcie hraníc vyžaduje jasné hranice trávniku a mal by sa používať za denného svetla, aby sa zabezpečila správna viditeľnosť. Nepoužívajte túto funkciu pri slabom osvetlení alebo počas daždivého počasia.
- Odporúčame, aby ste pri používaní režimu automatickej detekcie hraníc kráčali za robotom. Ak robot nedokáže presne detegovať hranice, môžete kedykoľvek ukončiť režim automatickej detekcie hraníc a prepnúť na diaľkové ovládanie.
- Uistite sa, že predná kamera robota je čistá a nič jej nebráni vo výhlade.

4. Keď sa robot vráti do vzdialenosti 1 m od počítačového bodu, môžete ťuknutím na Uzavrieť hranicu dokončiť nastavenie hranice.

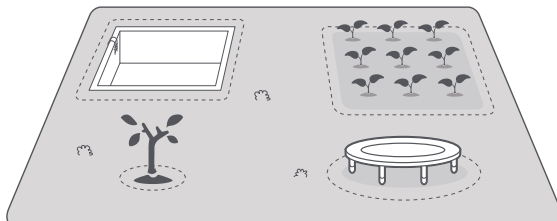


5. (Voliteľné) Upraviť mapu.

Prípadne môžete prejsť na Stránka zariadenia >  > Upraviť a mapu upraviť po dokončení mapovania.

1 Nastavenie zakázanej zóny

Hoci sa robot dokáže automaticky vyhýbať prekážkam, stále je potrebné nastaviť oblasti s rizikom pádu, ako sú bazény a pieskoviská, ako zakázané zóny. Objekty, ktoré chcete chrániť (ako je kvetinový záhon, trampolína, zeleninový záhon alebo obnažený koreň stromu), nastavte ako zakázané zóny.

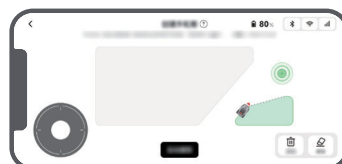


2 Pridanie alebo rozšírenie zón

• Vytvorenie ďalších zón

Ak máte trávnik oddelený cestami alebo máte niekoľko izolovaných trávnikov, môžete pokračovať vo vytváraní pracovných oblastí.

Poznámka: Ak máte v záhrade kamenné chodníky, označte ich ako samostatné zóny. Potom nakreslite spájacie trasy, aby sa robot mohol medzi zónami pohybovať.



• Rozšírenie existujúcich zón

Existujúcu zónu môžete rozšíriť vytvorením oblasti, ktorú chcete zahrnúť. Ak sa dve oblasti prekrývajú, automaticky sa zlúčia.

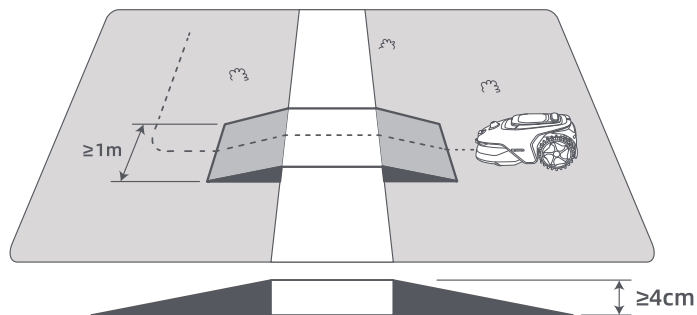


3 Nastavenie trasy

Pre izolované zóny vytvorte trasu na ich prepojenie. Izolované zóny bez trasy budú pre robota nedostupné.

Poznámka: V predvolenom nastavení sa robot po trase iba pohybuje bez kosenia trávy.

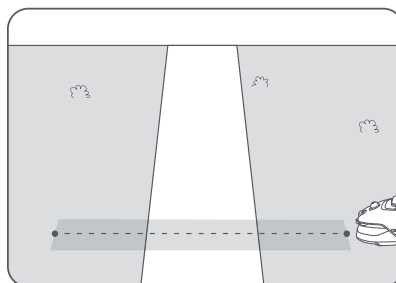
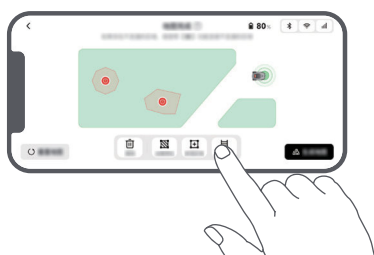
Dôležité: Ak je váš trávnik rozdelený prechodmi vyššími ako 4 cm, umiestnite objekt so sklonom v rovnakej výške ako prechod (napríklad rampu).



- Prepojenie dvoch izolovaných pracovných zón

Pre izolované oblasti vytvorte trasy na ich prepojenie. V opačnom prípade budú pre robota nedostupné.

Dôležité: Uistite sa, že začiatok a koniec trasy sú v pracovnej oblasti.

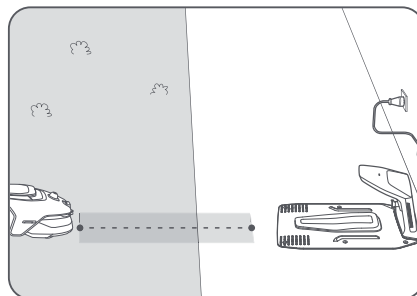


- Prepojenie pracovnej oblasti a nabíjacej stanice

Ak sa vaša nabíjacia stanica nenachádza v pracovnej oblasti, je potrebné vytvoriť trasu na jej prepojenie s pracovnou oblasťou.

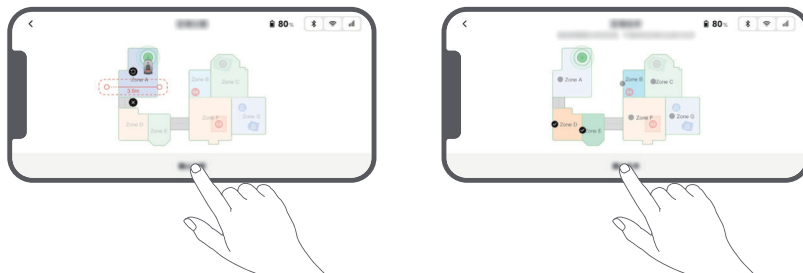
Dôležité:

- Uistite sa, že jeden koniec je vo vnútri pracovnej oblasti a druhý koniec je priamo pred nabíjacou stanicou. Odporúča sa zosúladiť trasu s nabíjacou stanicou.
- Pri vytváraní trás na prepojenie pracovnej oblasti a nabíjacej stanice nezačínajte robota do nabíjacej stanice diaľkovým ovládaním. V opačnom prípade môže byť LiDAR zablokovaný, čo môže spôsobiť zlyhanie mapovania.



4 Rozdelenie a zlúčenie zón

Rozdeľte zónu na menšie alebo zlúčte rozdelené zóny do jednej väčšej.



6. Ťuknite na Dokončiť mapu

Dôležité:

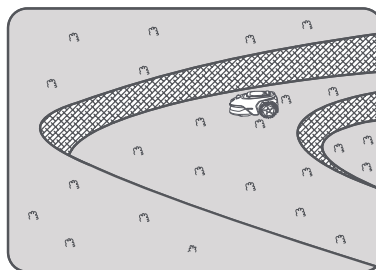
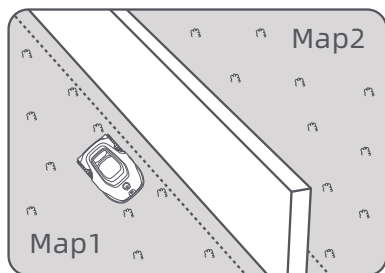
- Pri vytváraní hranice neposúvajte robota manuálne, pretože by to mohlo spôsobiť zlyhanie mapovania.
- Keď sa začne mapovanie, nezadokujte robota do nabijacej stanice diaľkovým ovládaním, kým sa proces mapovania nedokončí. V opačnom prípade môže byť LiDAR zablokovaný, čo môže spôsobiť zlyhanie mapovania.

5.2 Pridanie druhej mapy

Funkcia duálnej mapy je navrhnutá pre situácie, keď robot nemôže samostatne prechádzať medzi oddelenými trávnikmi alebo keď je potrebných viacero máp.

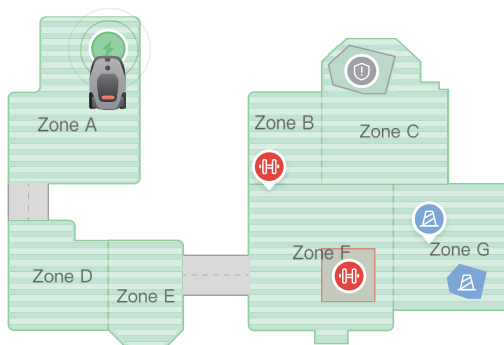
Druhú mapu možno budete musieť vytvoriť, ak:

- Nie je možné prepojiť predný a zadný trávnik.
- Medzi oblasťami trávniku je výrazný výškový rozdiel.
- Máte viacero nehnuteľností, ale iba jedného robota.
- Plocha vášho trávniku je príliš veľká pre jednu mapu.



Poznámka: Ak máte trávniky prepojené a v rámci kapacity robota, použite namiesto toho nastavenie pre viacero zón.

Na zmapovanie druhého trávniku:

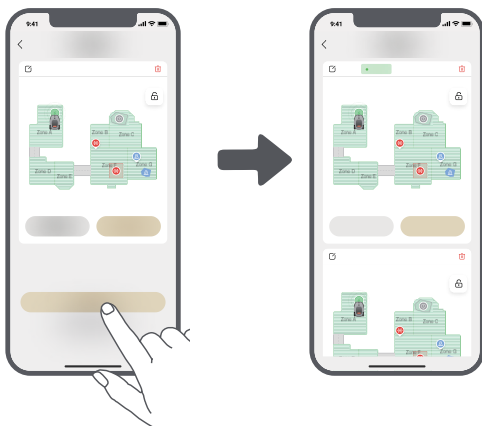


1. Pripravte nabíjaciu stanicu.

- Ak ste si kúpili druhú nabíjaciu stanicu, nainštalujte ju na druhý trávnik.
- Ak nie, presuňte robota a jeho nabíjaciu stanicu manuálne, aby ste mohli začať mapovať druhý trávnik.

2. Prejdite na Stránka zariadenia > a ťuknutím na Pridať mapu v aplikácii MOVAhome vytvorte druhú mapu.

3. Po dokončení druhej mapy môžete medzi mapami prepínať cez > Použitie.



Poznámka:

- Po prepnutí mapy sa použijú plány a nastavenia kosenia pre aktuálnu mapu.
- Pre väčšie pohodlie si môžete zakúpiť ďalšiu nabíjaciu stanicu, ktorú nainštalujete v oblasti druhej mapy. So samostatnou nabíjacou stanicou nainštalovanou v oblasti druhej mapy stačí robot medzi dvoma mapami presúvať iba manuálne.

6 Používanie

6.1 Prvé spustenie kosenia

Tipy pred kosením:

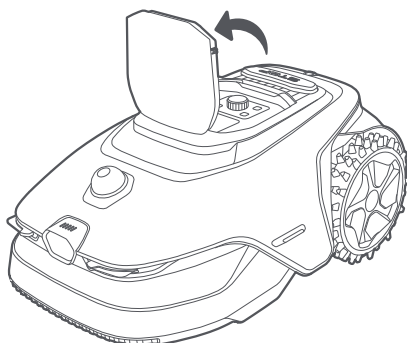
- Trávu pokoste kosačkou bez pojazdu na výšku maximálne 10 cm.
- Odstráňte z trávniku prekážky vrátane nečistôt, kôp lístia, hračiek, drôtov a kameňov. Uistite sa, že keď robot kosí, nie sú na trávniku žiadne deti ani domáce zvieratá.
- Zasypte diery v trávniku.
- Vopred si v aplikácii nastavte preferencie kosenia (napríklad efektivitu kosenia, výšku kosenia a smer kosenia).



Na spustenie kosenia môžete zvoliť jednu z nasledujúcich dvoch metód.

a) Spustenie cez ovládací panel

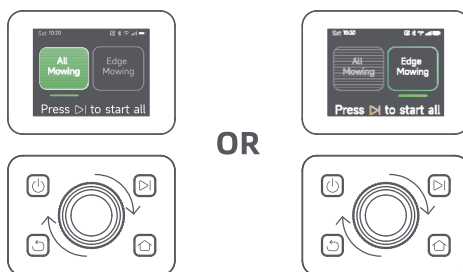
1. Otvorte horný kryt robota.



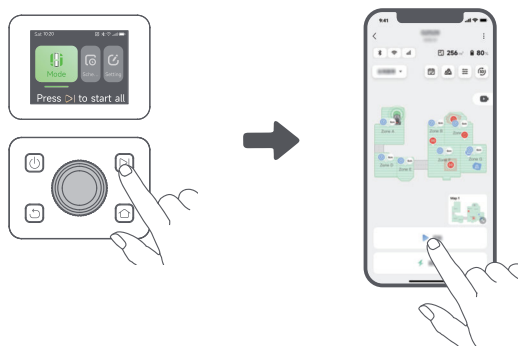
2. Na displeji vyberte Režimy a stlačte otočný gombík.



3. Otáčaním gombíka vyberte režim kosenia.



4. Stlačte tlačidlo >| a potvrdte zatvorením horného krytu robota. Robot opustí nabijaciu stanicu a začne kosiť celú plochu.



b) Spustenie cez aplikáciu

1. Otvorte aplikáciu.
2. Vyberte režim kosenia a ťuknutím na Spustiť spustíte kosenie.

6.2 Kosenie trávnik s duálnymi mapami

1. Manuálne presuňte robota na mapu, ktorú chcete kosiť.
2. Pred začatím kosenia vyberte v aplikácii správnu mapu.

Poznámka: Po prepnutí mapy sa použijú plány a nastavenia kosenia pre aktuálnu mapu.

Ako riešiť nízku úroveň nabitia batérie alebo problémy s nabíjaním?

Pri úlohách s iba jednou nabíjacou stanicou, ak manuálne nepremiestnite nabíjaciu stanicu spolu s robotom na druhú mapu, batéria robota sa môže vybiť a robot môže hlásiť zlyhanie nabíjania, pretože nedokáže nájsť nabíjaciu stanicu. Ak chcete tento problém vyriešiť, postupujte podľa týchto krokov:

1. Manuálne presuňte robota na mapu s nabíjacou stanicou, aby sa dobil.
2. Po nabití vráťte robota na pôvodnú mapu. Kosenie sa automaticky obnoví.

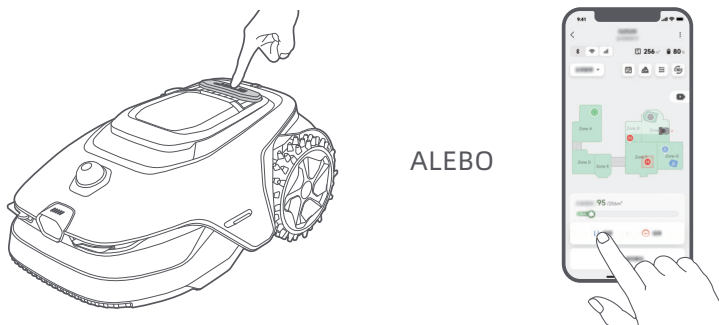
Dôležité: Počas tohto postupu nemeňte mapu v aplikácii. Tým sa zabezpečí, že si robot zapamätá svoju poslednú polohu a bude môcť pokračovať tam, kde skončil.

3. Tieto kroky opakujte podľa potreby, kým nebude pokosený celý trávnik.

6.3 Pozastavenie

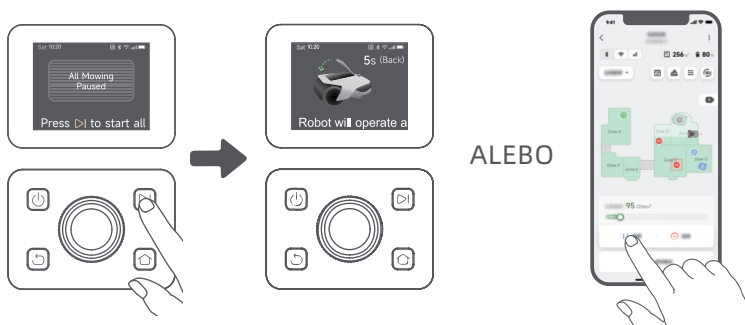
Ak chcete pozastaviť aktuálnu úlohu kosenia, môžete stlačiť tlačidlo Stop na robotovi alebo ťuknite na Pause (Pozastaviť) v aplikácii.

Poznámka: Robot sa nedá spustiť priamo cez aplikáciu po stlačení tlačidla Stop. Ak chcete obnoviť prevádzku, zadajte svoj PIN kód na ovládacom paneli.




6.4 Pokračovanie

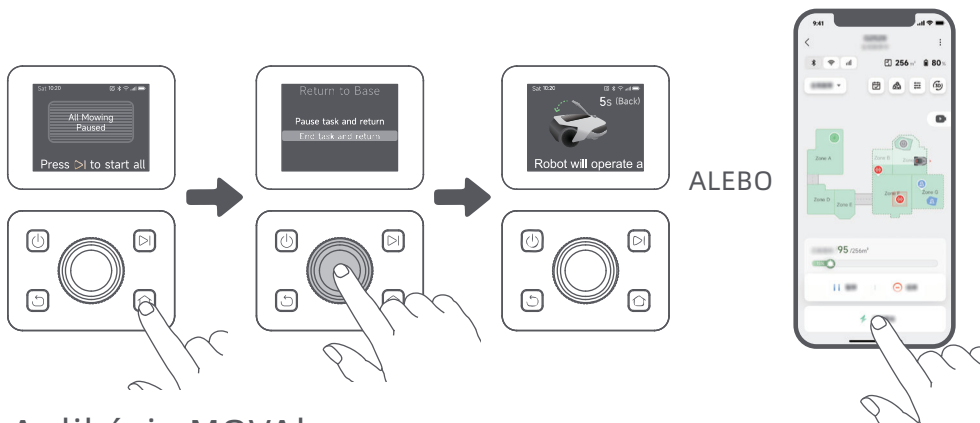
Ak chcete obnoviť úlohu, keď je robot pozastavený, stlačte tlačidlo ▶ a potvrdte zatvorením horného krytu robota. Robot obnoví predchádzajúcu úlohu kosenia. Prípadne môžete v aplikácii ťuknúť na Pokračovať a obnoviť kosenie.



6.5 Návrat k nabíjacej stanici

Ak chcete poslať robota späť do jeho nabíjacej stanice:

1. Stlačte  na ovládacom paneli.
2. Potvrďte pozastavenie alebo zrušenie aktuálnej úlohy.
3. Potvrďte zatvorením horného krytu robota. Robot sa automaticky vráti do nabíjacej stanice, aby sa dobil. Prípadne môžete v aplikácii vybrať Návrat do stanice a poslať robota späť.







7 Aplikácia MOVAhome

Kde sa môžete dozvedieť viac

Aplikácia MOVAhome je viac než diaľkové ovládanie. Cez aplikáciu môžete robiť veľa vecí: na diaľku dokončovať rôzne nastavenia, vyskúšať rôzne režimy kosenia a upravovať plány kosenia.

7.1 Nastavenia kosenia

Funkcia	Umiestnenie v aplikácii	Opis
Režimy kosenia	Stránka zariadenia > Pole pre výber režimu v ľavom hornom rohu	Robot ponúka rôzne režimy kosenia. Cez aplikáciu môžete prepínať medzi režimami vrátane kosenia celej plochy, kosenia zón, kosenia okrajov, bodového kosenia a manuálneho režimu.
Plán	Stránka zariadenia > 	Po dokončení prvej mapy robot automaticky vytvorí dva týždenné plány kosenia, podľa veľkosti trávnik, a to „Plán jar/leto“ a „Plán jeseň/zima“. Vďaka funkcii plánovania môžete každodenné kosenie úplne zveriť robotovi. Stačí, ak budete robota pravidelne udržiavať. Poznámka: Ak máte obavy, že vás alebo vašich susedov môže robot rušiť pri samostatnej práci počas určitých hodín, môžete prejsť do časti Nastavenia > Nerušiť a nastaviť v aplikácii čas režimu Nerušiť.
Tvary kosenia	Stránka zariadenia >  > Upraviť > Tvary	Prispôbte si trávnik pridaním tvarov. Zadefinované tvary budú vo všetkých režimoch kosenia vynechané. Ich polohu, veľkosť alebo odstránenie môžete upraviť v časti Tvary.
Rezný kotúč UltraTrim™	Stránka zariadenia >  > UltraTrim™	Rezný kotúč UltraTrim™ je navrhnutý tak, aby sa pri dosiahnutí okraja trávnik posunul do strany, čím zabezpečí čistejší rez. Poznámka: Ďalšie predvolby kosenia môžete nakonfigurovať cez  . Použite Všeobecný režim na uplatnenie nastavení vo všetkých zónach kosenia alebo prepnite na Vlastný režim a definujte individuálne predvolby kosenia pre každú zónu.



7.2 Funkcie ochrany pred počasím

Ak máte obavy, že nepriaznivé poveternostné podmienky môžu ovplyvniť kosenie, môžete v aplikácii povoliť nasledujúce funkcie ochrany pred počasím v časti Stránka zariadenia > ⋮.

Funkcia	Opis
Ochrana pred dažďom	Keď je táto funkcia povolená, robot automaticky pozastaví kosenie a vráti sa do nabíjacej stanice, keď prší. V aplikácii môžete nastaviť čas ochrany pred dažďom. Poznámka: Kosenie mokrej trávy môže váš trávnik poškodiť. Odporúča sa predĺžiť dobu ochrany, aby sa tráva pred ďalším kosením stihla vysušiť.
Ochrana pred mrazom	Kosenie pri teplotách nižších ako 6 ° C môže spôsobiť trvalé poškodenie trávnik. Batéria sa z bezpečnostných dôvodov nebude nabíjať. Aby ste ochránili trávnik a robota, môžete povoliť funkciu Ochrana pred mrazom. Keď je táto funkcia povolená, robot automaticky pozastaví kosenie a vráti sa do nabíjacej stanice, keď teplota klesne pod 6 ° C, a v kosení bude pokračovať, keď teplota stúpne nad 11 ° C.

7.3 Ochrana proti krádeži a bezpečnostné funkcie

Táto časť popisuje bezpečnostné funkcie a funkcie proti krádeži robota vrátane alarmov pri zdvihnutí alebo opustení mapy, sledovania polohy v reálnom čase, upozornení na prítomnosť osôb a detskej poistky na zabránenie neúmyselnej prevádzky.



Ak chcete povoliť funkcie ochrany proti krádeži a bezpečnosti, prejdite v aplikácii na Stránka zariadenia > ⋮.

Funkcia	Opis
Alarm zdvihnutia	Keď je táto funkcia povolená, pri zdvihnutí robota sa okamžite spustí alarm a robot sa uzamkne. Ak chcete obnoviť prevádzku, najprv zadajte PIN kód na robotovi.
Alarm opustenia mapy	Keď je táto funkcia povolená, robot sa uzamkne a alarm sa okamžite spustí, ak sa vzdiali z mapy.
Poloha v reálnom čase	Keď je táto funkcia povolená, môžete zobraziť aktuálnu polohu robota v Mapách Google.
Alarm prítomnosti osôb	Keď je táto funkcia povolená, robot vás po detekcii prítomnosti osôb upozorní.
Detská poistka	Keď je táto funkcia povolená, robot sa uzamkne, ak sa do 5 minút po otvorení krytu nevykonajú žiadne operácie. Túto funkciu povoľte, ak máte obavy, že by mohli robota ovládať deti.

Poznámka: Funkcie Alarm opustenia mapy a Poloha v reálnom čase sú dostupné iba vtedy, keď je aktivovaná Služba prepojenia.

7.4 Funkcie TrueGuard

Tento robot vám umožňuje sledovať vašu záhradu pomocou videa v reálnom čase a vykonávať obchôdzky špeciálnych miest cez aplikáciu.

Funkcia	Opis
Video v reálnom čase	Ťuknutím na  zobrazíte živý prenos videa z prednej kamery robota, čo vám umožní sledovať záhradu kedykoľvek a kdekoľvek.
Obchôdzka	Kým je robot v pohotovostnom režime, môžete ho cez aplikáciu poslať na obchôzku konkrétnych hraníc alebo miest vo vašej záhrade. Ak chcete získať prístup k tejto funkcii, prejdite na  > Obchôdzka.

7.5 Nabíjanie

Nastavenia nabíjania môžete upraviť v aplikácii cez Stránka zariadenia >  > Nabíjanie.

7.5.1 Vlastná doba nabíjania

Funkcia Vlastná doba nabíjania vám umožňuje prispôbiť dobu nabíjania robota na konkrétne hodiny. Keď je táto funkcia povolená, robot sa pri nízkej úrovni nabitia batérie a bez naplánovaných úloh kosenia nabije na bezpečnú úroveň nabitia batérie a plne sa nabije iba počas určenej doby nabíjania.

7.5.2 Kontrola úrovne nabitia batérie

- Úroveň nabitia batérie pre automatické dobíjanie: Nastavte úroveň nabitia batérie, pri ktorých sa robot automaticky vráti do nabíjacej stanice.
- Úroveň nabitia batérie pre obnovenie úloh: Nastavte úroveň nabitia batérie, pri ktorých robot automaticky obnoví nedokončené úlohy kosenia.



Poznámka: Vývojový tím MOVA bude neustále vykonávať OTA (bezdrôtové aktualizácie) a údržbu firmvéru a aplikácie. Skontrolujte upozornenia na aktualizácie alebo povoľte funkciu Automatická aktualizácia, aby ste udržali firmvér a aplikáciu aktuálne a mohli využívať viac funkcií.

8 Údržba

Pre lepší výkon a dlhšiu životnosť robota ho pravidelne čistite a opotrebované diely vymieňajte podľa nižšie uvedenej frekvencie:

Diel	Frekvencia výmeny
Čepele	Každých 6 - 8 týždňov alebo skôr
Čistiaca kefka	Každých 12 mesiacov alebo skôr.

Poznámka:

- Zostávajúci čas pre čepele a čistiacu kefku môžete skontrolovať v aplikácii v časti Stránka zariadenia >  > Spotrebný materiál a údržba. Po výmene akéhokoľvek spotrebného materiálu podľa výzvy prejdite na stránku s podrobnosťami o spotrebnom materiáli a ťuknutím na Vymenil som to resetujte časovač.
- Ak máte v záhrade určené oblasti pre bežné čistenie a servis robota, môžete na mape nastaviť Body údržby v časti Stránka zariadenia >  > Prejsť na miesto údržby > Upraviť bod. Po nastavení bodov údržby môžete jednoducho ťuknúť na Prejsť a nasmerovať robota na určené miesta pre jednoduchý servis.

8.1 Čistenie

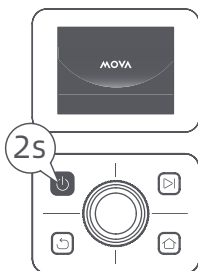
Robota pravidelne čistite, aby ste zabránili hromadeniu pokosenej trávy a nečistôt a upchatiu rezného kotúča a hnacích kolies, čo môže ovplyvniť jeho výkon pri kosení, dokovaní a pohybe. Odporúčame používať čistiacu súpravu, ktorá je dostupná v miestnych obchodoch alebo online.

⚠ Varovanie: Pred čistením robota vypnite a odpojte nabíjaciu stanicu zo zásuvky.

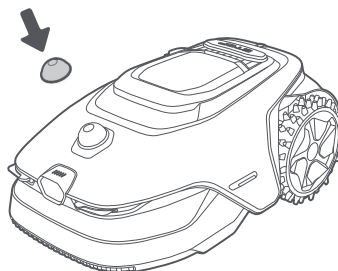
Varovanie: Pred prevrátením robota sa uistite, že je na LiDAR nasadený ochranný kryt, aby ste predišli poškodeniu LiDARu.

• Kryt, podvozok a rezný kotúč:

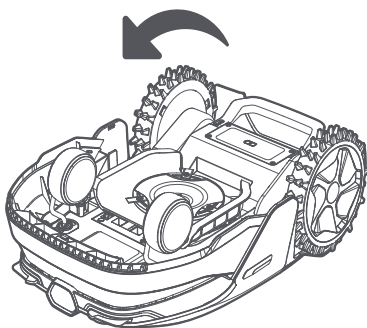
1. Vypnite robota.



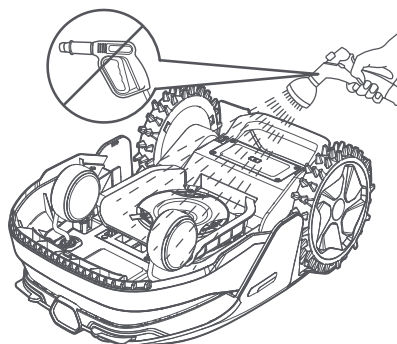
2. Na LiDAR nasadíte ochranný kryt.



3. Prevráťte robota hore nohami.



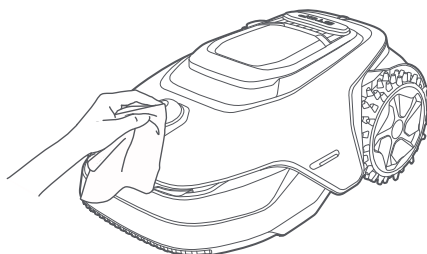
4. Kryt, rezný kotúč a podvozok vyčistíte hadicou.



⚠ Varovanie: Pri čistení podvozku sa nedotýkajte čepelí. Počas čistenia noste rukavice.

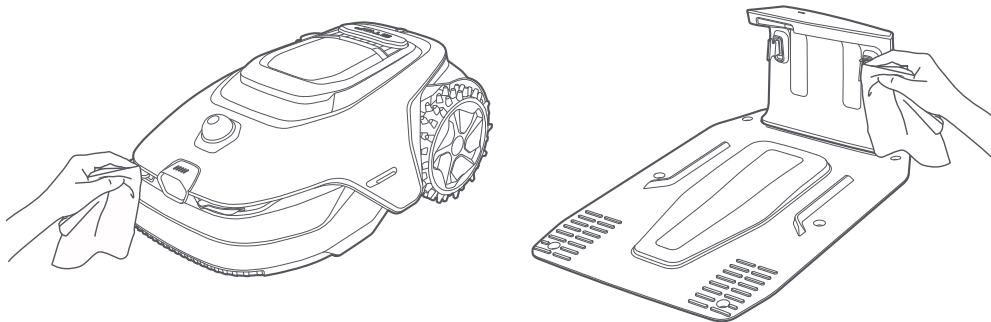
Varovanie: Na čistenie nepoužívajte vysokotlakový čistič. Na čistenie nepoužívajte čistiace prostriedky.

5. Na opatrné čistenie snímača LiDAR použite handričku, ktorá nepúšťa vlákna.



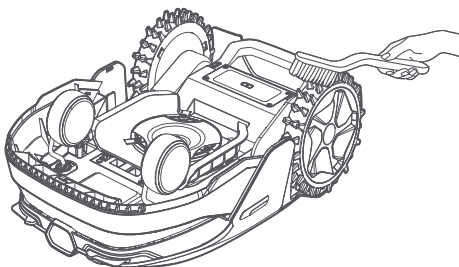
- Nabíjacie kontakty a predná kamera:

Pomocou čistej handričky utrite nabíjacie kontakty na robotovi a nabíjacej stanici a tiež vyčistite prednú kameru. Po čistení udržiavajte nabíjacie kontakty a prednú kameru suché.



- Hnacie kolesá:

Pomocou kefy odstráňte z kolies blato, aby sa zabezpečila dobrá priľnavosť.



8.2 Výmena komponentov

- Výmena čepelí

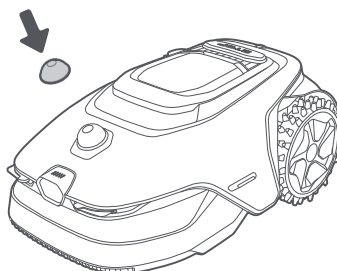
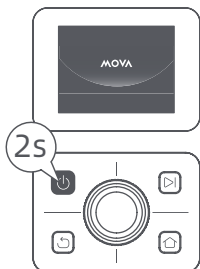
Aby čepele zostali ostré, pravidelne ich vymieňajte. Odporúča sa vymeniť čepele každých 6 - 8 týždňov alebo skôr. Používajte iba originálne čepele MOVA.

⚠ Varovanie: Vypnite robota. Pred výmenou čepelí si nasadte ochranné rukavice.

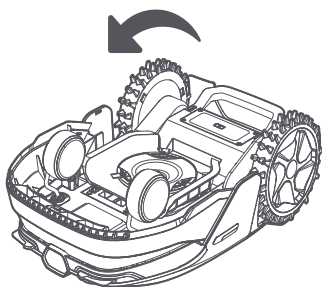
Poznámka: Vymeňte všetky tri čepele súčasne, aby bol zabezpečený vyvážený systém kosenia.

1. Vypnite robota.

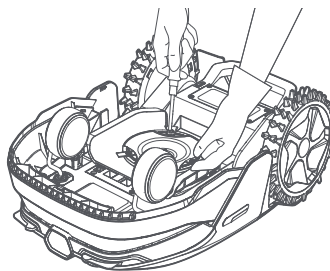
2. Na LiDAR nasadte ochranný kryt.



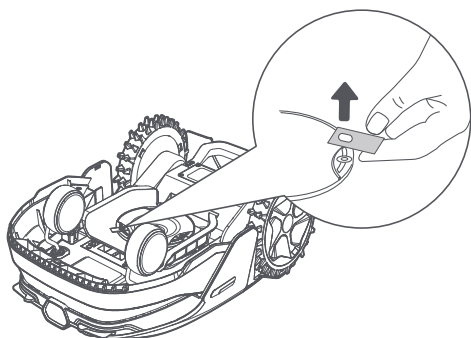
3. Položte robota na mäkký povrch a prevráťte ho hore nohami.



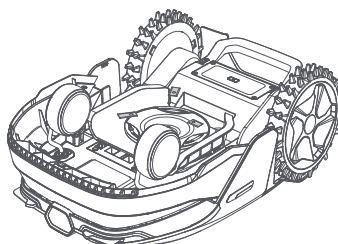
4. Pomocou krížového skrutkovača uvoľnite skrutky.



5. Odstráňte tri čepele a skrutky.

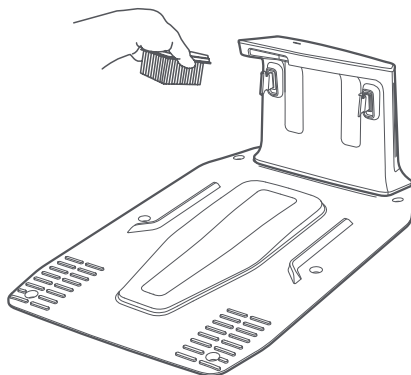


6. Zarovnajzte nové čepele s otvormi na reznom kotúči a potom ich zaistite skrutkami.



• Výmena čistiacej kefky

Keď sa čistiaca kefka snímača LiDAR opotrebuje, jej štetiny sa môžu rozstrapkať alebo poškodiť, čo ovplyvní jej čistiaci výkon. Pravidelne vymieňajte čistiacu kefku, aby ste udržali dobrý výsledok čistenia. Odporúča sa vymeniť čistiacu kefku každých 12 mesiacov alebo skôr.







9 Batéria

Pri dlhodobom skladovaní robota nabite každých 6 mesiacov, aby ste chránili batériu. Na poškodenie batérie spôsobené nadmerným vybitím sa nevzťahuje obmedzená záruka. Batériu nenabíjajte pri teplote okolia vyššej ako 40 ° C alebo nižšej ako 10 ° C. Dlhodobá teplota skladovania batérie by mala byť medzi -10 ° C a 35 ° C. Na minimalizovanie poškodenia sa odporúča teplota skladovania batérie medzi 0 ° C a 25 ° C.

Poznámka: Životnosť batérie robota závisí od frekvencie používania a prevádzkových hodín. Ak je batéria poškodená alebo sa nedá nabiť, nevyhadzujte zastaranú alebo chybnú batériu svojvoľne. Dodržiavajte miestne predpisy o recyklácii.

Režim nabíjania s nízkou spotrebou:

Keď je aktívovaný režim nabíjania s nízkou spotrebou, funkcie nesúvisiace s nabíjaním budú deaktivované (displej a sieť budú vypnuté).

- Ak chcete povoliť režim nabíjania s nízkou spotrebou, súčasne stlačte a podržte tlačidlo  a tlačidlo  , a zároveň rýchlo 5-krát stlačte tlačidlo  . Budete počuť hlasovú výzvu: Režim nabíjania s nízkou spotrebou je zapnutý.
- Ak chcete režim nabíjania s nízkou spotrebou zakázať, reštartujte robota alebo rýchlo 5-krát stlačte tlačidlo  .

10 Uskladnenie na zimu

- Robot

1. Pred vypnutím robota batériu úplne nabite.
2. Pred uskladnením na zimu robota dôkladne vyčistite.
3. Nasadte ochranný kryt LiDARu.
4. Robota skladujte vo vnútri na suchom mieste pri teplote nad 0° C.

- Nabíjacia stanica

Odpojte nabíjajúcu stanicu a uskladnite ju na suchom a chladnom mieste, mimo priameho slnečného žiarenia.

Poznámka: Po uskladnení na zimu znova nainštalujte nabíjajúcu stanicu a umiestnite do nej robota, aby sa nabil. Ak nabíjajúcu stanicu nainštalujete na inom mieste, robot automaticky aktualizuje polohu stanice hneď po tom, čo sa nabije a opustí stanicu. Ak sa vyskytnú chyby určovania polohy v dôsledku výrazných zmien vo vašej záhrade, odporúča sa oblasť znovu zmapovať.

11 Preprava

Pri preprave na dlhé vzdialenosti sa uistite, že je robot vypnutý. Odporúča sa používať originálne balenie. Nasadte ochranný kryt LiDARu.

 Varovanie:

- Pred prepravou robota vypnite.
- Robota zdvíhajte za zadnú rukoväť, pričom rezný kotúč udržiavajte ďalej od tela.

12 Riešenie problémov

Problém	Príčina	Riešenie
Robot nie je pripojený k aplikácii.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Robot nie je v dosahu signálu Wi-Fi ani v dosahu Bluetooth. 2. Robot je vypnutý alebo sa reštartuje. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Skontrolujte, či robot dokončil proces zapínania. 2. Skontrolujte, či router funguje správne. 3. Priblížte sa k robotovi, aby ste nadviazali pripojenie Bluetooth.
Robot je zdvihnutý.	Koleso nie je na zemi.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vráťte robota späť na rovný povrch. 2. Zadajte PIN kód na robotovi a potvrdte. 3. Robot nedokáže prekonať objekty vyššie ako 4 cm. Udržiavajte terén, kde pracuje, rovný.
Robot sa naklonil.	Robot sa nakláňa o viac ako 37°.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vráťte robota späť na rovný povrch. 2. Zadajte PIN kód na robotovi a potvrdte. 3. Robot nedokáže vyliezť na svahy so sklonom väčším ako 45 % (24°).
Robot uviazol.	Robot je uviaznutý a nedokáže sa dostať von.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Odstráňte prekážky v okolí a potom to skúste znova. 2. Ručne presuňte robota na rovné a otvorené miesto v rámci mapy a skúste úlohu spustiť znova. Ak sa tento problém opakuje často, skúste to znova, keď bude robot v nabíjacej stanici. 3. Skontrolujte, či sa v zemi nenachádzajú diery. Pred kosením diery zasypte, aby sa robot nezaškol. 4. Skontrolujte, či okolitá tráva nie je vyššia ako 10 cm. Môžete nastaviť výšku vyhýbania sa prekážkam alebo použiť kosačku bez pojazdu na predbežné pokosenie trávnik, aby ste predišli uviaznutiu robota. 5. Ak sa robot často zasekáva na tomto mieste, môžete ho nastaviť ako zakázanú zónu.
Chyba ľavého/právneho zadného kolesa.	Koleso sa nemôže otáčať alebo má problém motor kolesa.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vyčistite zadné kolesá a potom skúste znova. 2. Ak sa táto chyba bude naďalej vyskytovať, skúste reštartovať robota. 3. Ak problém pretrváva, kontaktujte popredajný servis.
Rezný kotúč sa nedá otáčať.	Rezný kotúč sa nemôže normálne otáčať alebo má problém rezací motor.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vyčistite rezný kotúč a potom skúste znova. 2. Skontrolujte, či okolitá tráva nie je vyššia ako 10 cm. Môžete použiť kosačku bez pojazdu na predbežné pokosenie trávnik, aby ste predišli zablokovaniu rezného kotúča vysokou trávou. 3. Skontrolujte, či pod rezným kotúčom nie je voda. Ak tam nejaká je, presuňte robota na suché miesto a potom to skúste znova. 4. Ak sa táto chyba bude naďalej vyskytovať, skúste reštartovať robota. 5. Ak problém pretrváva, kontaktujte popredajný servis.
Rezný kotúč sa nepohybuje nahor ani nadol.	Rezný kotúč sa nepohybuje nahor ani nadol.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vyčistite rezný kotúč a potom skúste znova. 2. Ak sa táto chyba bude naďalej vyskytovať, skúste reštartovať robota. 3. Ak problém pretrváva, kontaktujte popredajný servis.



Problém	Príčina	Riešenie
Rezný kotúč sa nedokáže posunúť bokom.	Rezný kotúč sa nedokáže posunúť bokom.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vyčistíte systém kosenia a odstránite všetky nečistoty alebo cudzie predmety. 2. Ak sa táto chyba objavuje naďalej, môžete najprv deaktivovať funkciu UltraTrim™. 3. Ak problém pretrváva, kontaktujte popredajný servis.
Chyba nárazníka.	Predný senzor nárazníka sa neustále spúšťa.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Skontrolujte, či robot niekde neuviazol. 2. Jemne poklepte na nárazník a uistite sa, že sa odrazí späť. 3. Ak sa táto chyba bude naďalej vyskytovať, skúste reštartovať robota. 4. Ak problém pretrváva, kontaktujte popredajný servis.
Chyba nabíjania.	Robot sa zadokuje do nabíjacej stanice, ale vyskytol sa problém s nabíjacím prúdom alebo napätím.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Skontrolujte, či je nabíjacia stanica správne pripojená k napájaniu. 2. Skontrolujte, či sú nabíjacie kontakty na robotovi a nabíjacej stanici čisté. 3. Po dokončení kontroly skúste robota znova zadokovať do nabíjacej stanice. 4. Ak problém pretrváva, kontaktujte popredajný servis.
Teplota batérie je príliš vysoká.	Teplota batérie je $\geq 60^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Používajte robota pri teplote prostredia nižšej ako 40°C. Môžete počkať, kým teplota batérie automaticky klesne. 2. Môžete robota vypnúť a po chvíli ho reštartovať. 3. Ak problém pretrváva, kontaktujte popredajný servis.
Teplota batérie je vysoká.	Teplota batérie je $\geq 40^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nabíjanie môže zlyhať, ak je teplota batérie vyššia ako 40°C. 2. Používajte robota pri teplote prostredia nižšej ako 40°C.
Teplota batérie je nízka.	Teplota batérie je $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nabíjanie môže zlyhať, ak je teplota batérie nižšia ako 6°C. 2. Používajte robota tam, kde je teplota prostredia vyššia ako 6°C.
LiDAR je zablokovaný.	LiDAR je zablokovaný (napr. ochranný kryt LiDARu nebol odstránený).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Odstráňte ochranný kryt LiDARu a potom to skúste znova. 2. Ak je LiDAR na vrchnej časti robota veľmi špinavý, očistite ho handričkou, ktorá nepúšťa vlákna, a skúste to znova.
Porucha LiDARu.	LiDAR je veľmi špinavý alebo sa vyskytla chyba senzora.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Skontrolujte, či LiDAR nie je špinavý. Podľa potreby ho očistite a skúste to znova. 2. Ak sa táto chyba bude naďalej vyskytovať, skúste reštartovať robota. 3. Ak problém pretrváva, kontaktujte popredajný servis.
LiDAR je znečistený.	LiDAR je znečistený.	Utrite senzor LiDARu na hornej časti robota čistou handričkou. Po čistení udržiavajte LiDAR suchý.

Problém	Príčina	Riešenie
Teplota LiDARu je vysoká.	Teplota LiDARu je príliš vysoká. LiDAR sa čoskoro zastaví.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Robot sa automaticky pokúsi vrátiť do nabíjacej stanice, aby sa schladil. 2. Uistite sa, že robot pracuje pri teplote prostredia nižšej ako 40 ° C. 3. Umiestnite robota na tienisté, chladné a dobre vetrané miesto. Alarm sa vypne, keď teplota klesne do normálneho rozsahu. 4. Robot automaticky obnoví prevádzku, keď sa alarm vypne. 5. Ak problém pretrváva, kontaktujte popredajný servis.
Teplota LiDARu je príliš vysoká.	Teplota LiDARu je príliš vysoká. LiDAR sa zastavil.	<ol style="list-style-type: none"> 1. LiDAR je vypnutý kvôli vysokým teplotám. 2. Uistite sa, že robot pracuje pri teplote prostredia nižšej ako 40 ° C. 3. Umiestnite robota na tienisté, chladné a dobre vetrané miesto. Alarm sa vypne, keď teplota klesne do normálneho rozsahu. 4. Ak problém pretrváva, kontaktujte popredajný servis.
Robot sa stratil.	Stratili sa údaje o polohe.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Skontrolujte, či je LiDAR na hornej časti robota znečistený. Nečistoty ovplyvnia určovanie polohy. 2. Ručne presuňte robota na otvorené miesto v rámci mapy a skúste úlohu spustiť znova. 3. Ak sa poloha neobnoví, diaľkovým ovládaním cez aplikáciu pošlite robota späť do nabíjacej stanice a potom spustíte kosenie.
Chyba senzora.	Chyba senzora.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Reštartujte robota a skúste to znova. 2. Ak problém pretrváva, kontaktujte popredajný servis.
Robot je v zakázanej zóne.	Robot je v zakázanej zóne.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ručne presuňte robota mimo zakázanej zóny a potom to skúste znova. 2. Na diaľku cez aplikáciu ovládajte robota, aby ste ho vyviedli zo zakázanej zóny, a potom to skúste znova.
Robot je mimo mapy.	Robot je mimo mapy.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ručne presuňte robota do vnútra mapy a potom to skúste znova. 2. Na diaľku cez aplikáciu ovládajte robota, aby sa vrátil do mapy, a potom to skúste znova.
Núdzové zastavenie je aktivované.	Na robotovi je stlačené tlačidlo Stop.	Zadajte PIN kód na robotovi a potvrdte.
Nízky stav batérie. Robot sa čoskoro vypne.	Úroveň nabitia akumulátora je $\leq 10\%$.	Zadokujte robota do nabíjacej stanice, aby sa nabil.
Robot je preč z mapy. Riziko krádeže.	Robot je preč z mapy.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zadajte PIN kód na robotovi a potvrdte. 2. Alarm opustenia mapy môžete vypnúť v nastaveniach aplikácie.

Problém	Príčina	Riešenie
Nepodarilo sa vrátiť k nabíjacej stanici.	Robot pri návrate k nabíjacej stanici nemôže nabíjaciu stanicu nájsť.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Skontrolujte, či robota neblokujú prekážky. Odstráňte prekážky a skúste to znova. 2. Na diaľku cez aplikáciu navigujte robota späť do nabíjacej stanice.
Nepodarilo sa zadokovať do nabíjacej stanice.	Robot nájde nabíjaciu stanicu, ale nepodarí sa mu zadokovať.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Skontrolujte, či reflexné fólie na stanici nie sú špinavé alebo zablokované. 2. Skontrolujte, či pred stanicou nie sú prekážky. 3. Skontrolujte, či nebola stanica presunutá. 4. Skontrolujte, či základová doska nie je pokrytá hrubou vrstvou blata. 5. Skontrolujte, či stanica nie je na svahu. 6. Skontrolujte, či má stanica napájanie. 7. Pomocou diaľkového ovládania alebo manuálne pomôžte robotovi zadokovať do nabíjacej stanice.
Určovanie polohy zlyhalo.	Určovanie polohy zlyhá, keď sa robot pokúsi spustiť úlohu kosenia.	<ol style="list-style-type: none"> 1. LiDAR môže byť zablokovaný. Ručne presuňte robota na rovné a otvorené miesto v rámci mapy a skúste úlohu spustiť znova. 2. Ak sa táto chyba opakuje často, skúste to znova, keď bude robot v nabíjacej stanici.
Nedostatočný priestor na otáčanie pred stanicou.	Nedostatočný priestor na otáčanie pred stanicou.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ak je stanica umiestnená na okraji mapy alebo v nej, uistite sa, že medzi prednou časťou základovej osky stanice a hranicou mapy je aspoň 1 m voľného priestoru; v opačnom prípade robot nemusí byť schopný vykonať otáčky. 2. Premiestnite stanicu alebo zmeňte mapu v časti Úprava mapy.
Trasa zablokovaná.	Trasa zablokovaná.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Skontrolujte, či nie je na trase nastavená zakázaná zóna. 2. Skontrolujte, či robota neblokujú prekážky. 3. Ak robot stále nemôže prejsť, vymažte trasu v časti Úprava mapy a nastavte novú.
Predná kamera je špinavá.	Predná kamera je špinavá.	Utrite prednú kameru čistou handričkou.
Vyskytol sa problém s prednou kamerou.	Vyskytol sa problém s prednou kamerou.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Utrite prednú kameru čistou handričkou. 2. Skúste reštartovať robota. 3. Ak problém pretrváva, kontaktujte popredajný servis.
Predná kamera zablokovaná.	Predná kamera zablokovaná.	Utrite prednú kameru čistou handričkou.
Počas automatického mapovania došlo k chybe detekcie hraníc.	Počas automatického mapovania došlo k chybe detekcie hraníc.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Uistite sa, že svetelné podmienky sú vhodné, ani príliš jasné, ani príliš tmavé. 2. Skontrolujte, či je jasné počasie, bez hmly alebo dažďa. 3. Skontrolujte, či je predná kamera čistá a nič jej nebráni vo výhlade. 4. Uistite sa, že povrch terénu je rovný, pretože hrbole môžu ovplyvniť detekciu. 5. Ak detekcia hraníc naďalej zlyháva, prepnite na režim diaľkového ovládania pre mapovanie.



13 Technické údaje

Základné informácie	Názov produktu	LiDAX Ultra 800	LiDAX Ultra 1000	LiDAX Ultra 1200	LiDAX Ultra 1600	LiDAX Ultra 2000
	Značka	MOVA				
	Model	MXXM2100	MXXM3100	MXXM4100	MXXM5100	MXXM6100
	Rozmery	666 mm × 444 mm × 273 mm				
	Hmotnosť (vrátane batérie)	13,7 kg	13,7 kg	13,8 kg	13,8 kg	13,8 kg
Kosenie	Odporúčaná pracovná kapacita	800 m ²	1 000 m ²	1 200 m ²	1 600 m ²	2 000 m ²
	Účinnosť kosenia [1]	Štandard				
		800 m ² /deň	800 m ² /deň	1 000 m ² /deň	1 200 m ² /deň	1 200 m ² /deň
		Efektívna				
		1 200 m ² /deň	1 200 m ² /deň	1 400 m ² /deň	1 600 m ² /deň	1 600 m ² /deň
	Výška kosenia	3~10 cm				
	Šírka záberu	20 cm				
Čas nabíjania [2]	60 min	60 min	65 min	65 min	65 min	
Emisie hluku	Hladina akustického výkonu LwA	57 dB(A)				
	Neistota akustického výkonu KwA	3 dB(A)				
	Hladina akustického tlaku LpA	49 dB(A)				
	Neistota akustického tlaku KpA	3 dB(A)				
Pracovné podmienky	Prevádzková teplota	0~50 °C Odporúčané: 10~35 °C				
	Teplota dlhodobého skladovania	- 10~35 °C Odporúčané: 0~25 °C				
	Stupeň krytia IP	Robot: IPX6 Nabíjacia stanica: IPX4 Zdroj napájania: IP67				
	Maximálny sklon pre oblasť kosenia	45 % (24°)				
Pripojenie	Frekvenčný rozsah Bluetooth	2400,0 - 2483,5 MHz				
	Max. RF výkon	802,11b: 16 ±2 dBm (@11 Mbps) 802,11g: 14±2 dBm (@54 Mbps) 802,11n: 13 ± 2 dBm (@ HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm				
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2 400 - 2 483,5 M)				
	Modul prepojenia	Nie je zahrnuté	Nie je zahrnuté	Nie je zahrnuté	Zahrnuté (bezplatné na 1 rok od aktivácie)	Zahrnuté (bezplatné na 3 roky od aktivácie)
	Služba prepojenia [3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41				
	GNSS [4]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS				

Hnací motor	Typ motora	Bezuhlíkový motor				
Rezací motor	Rýchlosť	2500/min				
Batéria (robot)	Model batérie	MBPM30	MBPM30	MBPM20	MBPM20	MBPM20
	Typ batérie	Litiovo-iónová batéria				
	Typická kapacita	4000 mAh	4000 mAh	5000 mAh	5000 mAh	5000 mAh
	Menovité napätie	18 V DC				
Zdroj napájania	Model nabíjačky	MPAM20 / MPAM20(C)				
	Vstupné napätie	100~240 V AC				
	Výstupné napätie	20 V DC				
	Výstupný prúd	3 A				
Nabíjacia stanica	Model nabíjacej stanice	MCM20				
	Vstupné napätie	20 V DC				
	Výstupné napätie	20 V DC				
	Vstupný prúd	3 A				
	Výstupný prúd	3 A				
Príslušenstvo	Náhradné čepele a držiaky	9				
	Model čepele	MBKM10				

[1] Na základe testovania laboratória MOVA.

[2] Čas nabíjania označuje čas potrebný na dosiahnutie kapacity 85 %, aby sa obnovilo kosenie, keď sa robot automaticky vráti do nabíjacej stanice z dôvodu vybitia batérie.

[3] Vyžaduje inštaláciu modulu prepojenia.

[4] Vyžaduje inštaláciu modulu prepojenia.

Poznámka: Technické údaje sa môžu meniť v dôsledku neustáleho zlepšovania nášho produktu. Najnovšie informácie nájdete na našej webovej stránke <https://www.mova.tech>.



EÚ VYHLÁSENIE O ZHODE

Toto vyhlásenie o zhode EÚ je vydané výhradne na zodpovednosť výrobcu.

Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd.

Room 1182, Building 3, No. 288 Jiushenggang Road, Guoxiang Street,
Wuzhong District Economic Development Zone, Suzhou City, Jiangsu Province, P.R. China

V mene spoločnosti MOVA vyhlasujem, že výrobok

Popis **Robotická sekačka na trávu**

Typ **Model: MXXM2100/MXXM3100/MXXM4100/MXXM5100/MXXM6100**

Funkcie **Sekání trávy**

Spĺňa nasledujúce smernice

2006/42/EC, 2014/30/EU, 2014/35/EU, 2011/65/EU&(EU)2015/863,2014/53/EU

Spĺňa normy,

**EN60335-1:2012+A11:2014+A13:2017+A1:2019+A14:2019+A2:2019+A15:2021,
EN 50636-2-107:2015+A1:2018+A2:2020+A3:2021,
EN 62233:2008, EN IEC 62311:2020, EN 62479:2010, EN IEC 55014-1:2021,
EN IEC 55014-2:2021, EN IEC 61000-3-2:2019+A1:2021,
EN 61000-3-3:2013+A1:2019+A2:2021,EN 300 328 V2.2.2:2019,
EN 301 489-1 V2.2.3:2019, EN 301 489-17 V3.2.4:2020,
EN 301 489-19 V2.2.1:2022, EN 301 489-52 V1.2.1:2021,
EN 301 511 V12.5.1:2017, EN 301 908-1 V15.2.1:2023, EN 301 908-2 V13.1.1:2020,
EN 301 908-13 V13.2.1:2022, EN 303 413 V1.2.1:2021,
EN 18031-1:2024, EN 18031-2:2024,EN IEC 63000:2018**

Autorizovaný zástupca výrobcu pre EÚ

EUREPSTAR GmbH

Schlüterstr.3, 85057 Ingolstadt, Germany

eurep@eurep-gmbh.de

+49 841 8869 7744

Miesto vydania: Suzhou

Dátum vydania: 17.7.2025

Podpis vydavateľa:

Meno vydavateľa: Qin Ling

Pozícia vydavateľa: PTD manažér

Room 1182, Building 3, No. 288 Jiushenggang Road, Guoxiang Street,
Wuzhong District Economic Development Zone, Suzhou City, Jiangsu Province, P.R. China



Az eredeti felhasználói kézikönyv fordítása

Tartalomjegyzék

1 Biztonsági utasítások	85
2 A termék ismertetése	89
3 Telepítés	94
4 Első használatra való előkészületek	97
5 Kert feltérképezése	102
6 Kezelés	108
7 A MOVAhome alkalmazás	111
8 Karbantartás.....	113
9 Akkumulátor	117
10 Téli tárolás	117
11 Szállítás	177
12 Hibaelhárítás	118
13 Műszaki adatok	123

A gyártó hivatalos képviselője az EU-ban:

EUREP GmbH
Unterlettenweg 1a, 85051 Ingolstadt
eurep@eurep-gmbh.com

A kézikönyvben található illusztrációk csak tájékoztató jellegűek.
A pontos információkért kérjük, tekintse meg a tényleges terméket.

1 Biztonsági utasítások

1.1 Általános biztonsági utasítások

- A termék használata előtt figyelmesen olvassa el és értse meg a Használati útmutatót.
- Csak a MOVA által a termékhez ajánlott berendezést használja. Bármilyen más használat helytelen.
- Ne engedje, hogy gyermekek a készülék közelében tartózkodjanak, vagy játszanak vele működés közben.
- Ne használja a terméket olyan területeken, ahol az emberek nincsenek tudatában a jelenlétének.
- Amikor a terméket kézzel működteti a MOVAhome alkalmazással, ne fusson. Mindig gyalogoljon, figyeljen a lépéseire a lejtőkön, és tartsa meg az egyensúlyát minden körülmények között.
- Kerülje a termék használatát, ha a munkaterületen emberek, különösen gyermekek vagy állatok tartózkodnak.
- Ha a terméket nyilvános területeken üzemelteti, helyezzen el figyelmeztető táblákat a munkaterület körül a következő szöveggel: „Figyelmeztetés! Automata fűnyíró! Maradjon távol a géptől! Figyeljen a gyermekekre!”
- A termék használata közben viseljen vastag lábbelit és hosszú nadrágot.
- A termék károsodása és a gépjárműveket, illetve személyeket érintő balesetek megelőzése érdekében ne alakítson ki olyan munkaterületeket vagy áthaladási útvonalakat, amelyek áthaladnak nyilvános útvonalakon.
- Ne érintse meg a mozgó veszélyes részeket, például a pengetárcsát, mielőtt az teljesen megállt volna.
- Sérülés vagy baleset esetén kérjen orvosi segítséget.
- Kapcsolja KI a készüléket, mielőtt eltávolítaná az eltömődéseket, karbantartást végezne vagy megvizsgálná. Ha a termék rendellenesen rezeg, indítás előtt ellenőrizze, hogy nincs-e rajta sérülés. Ne használja a terméket, ha bármelyik alkatrész hibás.
- Ne telepítse a fő kábelt olyan területeken, ahol a termék vágni fog. Kövesse a kábelek telepítésére vonatkozó utasításokat.
- Csak a csomagban található töltőállomást használja a termék töltéséhez. A helytelen használat áramütést, túlmelegedést vagy az akkumulátorból szivárgó maró folyadékot eredményezhet. Ha elektrolit szivárog, öblítse le vízzel/semlegesítő szerrel, és kérjen orvosi segítséget, ha a maró folyadék a szemébe kerül.
- A főkábel csatlakoztatásakor a hálózati aljzathoz használjon áramvédő kapcsolót (fi-relét) legfeljebb 30 mA-es kioldóárammal.
- Csak a MOVA által ajánlott eredeti akkumulátorokat használja. A termék biztonsága nem garantálható nem eredeti akkumulátorok használata esetén. Ne használjon nem újratölthető elemeket.
- Tartsa a hosszabbítókábeleket a mozgó veszélyes alkatrészekről távol, hogy elkerülje a kábelek sérülését, ami érintkezéshez vezethet feszültség alatt lévő részekkel.
- A dokumentumban szereplő illusztrációk csak tájékoztató jellegűek. A tényleges termék a mérvadó.
- Soha ne engedje, hogy gyermekek, testi, érzékszervi vagy szellemi képességeikben korlátozott személyek, illetve tapasztalat vagy ismeretek hiányában lévők, vagy az utasításokat nem ismerős személyek használják a gépet. A helyi előírások korlátozhatják a kezelő életkorát.
- Ne csatlakoztasson vagy érintsen meg sérült kábelt, amíg az nincs kihúzva az áramforrásból. Ha a kábel működés közben megsérül, húzza ki a csatlakozót a konnektorból. A kopott vagy sérült kábel növeli az áramütés kockázatát, és azt szakembernek kell kicserélnie.
- Ne tolja erősen vagy gyorsan a terméket, mivel ez károsíthatja a készüléket.
- Az RF-kitétségi követelmény betartása érdekében az eszköz és az ember között 35 cm távolságot kell tartani.
- Az akkumulátor újratöltéséhez kizárólag az ezzel a készülékkel szállított leválasztható tápegységet használja.

1.2 Biztonsági utasítások a telepítéshez

- Kerülje a töltőállomás olyan helyre történő telepítését, ahol az emberek megbotolhatnak benne.
- Ne telepítse a töltőállomást olyan területekre, ahol állóvíz kialakulásának veszélye áll fenn.
- Ne telepítse a töltőállomást (beleértve minden kiegészítőt) bármely éghető anyagtól 60 cm-nél közelebb. A töltőállomás és a tápegység meghibásodása vagy túlmelegedése tűzveszélyt jelenthet.



1.3 Biztonsági utasítások a kezeléshez

- Tartsa távol a kezét és a lábát a forgó pengéktől. Ne helyezze a kezét vagy a lábát a készülék közelébe vagy alá, amikor az be van kapcsolva.
- Ne emelje fel és ne mozgassa a terméket bekapcsolt állapotban.
- Parkolja le a robotot a töltőállomáson, vagy állítsa OFF helyzetbe ha emberek, különösen gyermekek vagy állatok tartózkodnak a munkaterületen.
- Győződjön meg arról, hogy a gyepen nincsenek olyan tárgyak, mint kövek, ágak, szerszámok vagy játékok. Ellenkező esetben a pengék megsérülhetnek, ha egy tárgyhoz érnek.
- Ne helyezzen tárgyakat a termékre vagy a töltőállomásra.
- Ne használja a terméket, ha a STOP gomb nem működik.
- Kerülje a termék és emberek vagy állatok közötti ütközéseket. Ha személy vagy állat kerül a készülék útjába, azonnal állítsa azt le.
- Mindig állítsa a terméket OFF állapotba, amikor nem használja.
- Ne használja a terméket egyidejűleg felugró szórófejjel. Használja az Ütemezés funkciót annak biztosítására, hogy a termék és a felugró szórófej ne működjenek egyszerre.
- Kerülje a csatlakozási csatornák elhelyezését ott, ahol felugró szórófejek vannak telepítve.
- Ne használja a terméket pangóvíz jelenlétében a munkaterületen, például erős esőzés vagy vízgyülem esetén.

1.4 Biztonsági utasítások a karbantartáshoz

- Kapcsolja a terméket OFF állásba karbantartás elvégzésekor.
- A mosás után győződjön meg arról, hogy a készülék a talajon a normál helyzetében van, ne legyen fejjel lefelé.
- Ne fordítsa meg a terméket az alváz tisztításához. Ha tisztítás céljából megfordítja, ügyeljen arra, hogy utána visszaállítsa a megfelelő helyzetbe. Ez az óvintézkedés szükséges annak érdekében, hogy megakadályozza, hogy víz jusson a motorba, ami potenciálisan befolyásolhatja a normál működést.
- Húzza ki a csatlakozót a töltőállomásból, vagy válassza le a leválasztó eszközzel a töltőállomás tisztítása vagy karbantartása előtt.
- Ne használjon magasnyomású mosót vagy oldószereket a termék tisztításához.

1.5 Akkumulátorbiztonság

A lítium-ion akkumulátorok felrobbanhatnak vagy tüzet okozhatnak, ha szétszerelik őket, rövidre záródnak, illetve víznek, tűznek vagy magas hőmérsékletnek vannak kitéve. Kezelje őket óvatosan. Ne szerelje szét és ne nyissa fel az akkumulátort, és kerülje az elektromos vagy mechanikai sérüléseket. Tárolja őket közvetlen napfénytől távol.






- Csak a gyártó által biztosított akkumulátortöltőt és tápegységet használja. Nem megfelelő töltő és tápegység használata áramütést és/vagy túlmelegedést okozhat.
- **NE PRÓBÁLJA MEG JAVÍTANI VAGY MÓDOSÍTANI AZ AKKUMULÁTOROKAT!** A javítási kísérletek súlyos személyi sérülést okozhatnak robbanás vagy áramütés miatt. Ha szivárgás lép fel, a felszabaduló elektrolitok maróak és mérgezőek.
- Ez a készülék akkumulátorokat tartalmaz, amelyeket csak képzett személyek cserélhetnek ki.

1.6 Maradványkockázatok

A sérülések elkerülése érdekében viseljen védőkesztyűt, amikor a pengék cseréjét végzi.

1.7 Szimbólumok és matricák

	<p>FIGYELMEZTETÉS - A gép használata előtt olvassa el a használati utasítást.</p>
	<p>FIGYELMEZTETÉS - Tartson biztonságos távolságot a géptől működtetés közben.</p>
	<p>FIGYELMEZTETÉS - Működtesse a kikapcsoló eszközt, mielőtt a gépen dolgozik vagy azt felemeli.</p>
	<p>FIGYELMEZTETÉS - Ne lovagoljon a gépen.</p>
	<p>FIGYELMEZTETÉS - Ezt a terméket nem szabad a normál háztartási hulladékkal együtt kidobni. Gondoskodjon róla, hogy a terméket újrahasznosítsák a helyi jogszabályoknak megfelelően.</p>

	Ez a termék megfelel az alkalmazandó EC irányelveknek.
	III . osztály
	Töltés előtt olvassa el az utasításokat.
	Egyenáram
	II. osztály

TERVEZETT FELHASZNÁLÁS

A kertészeti termék háztartási gyepnyírásra készült. Az eszköz gyakori nyírásra lett tervezve, így egészségesebb és esztétikusabb gyepet biztosít, mint valaha. A gyep méretétől függően a fűnyíró beprogramozható úgy, hogy bármikor vagy bármilyen gyakorisággal működjön. Nem alkalmas ásásra, seprésre vagy hőeltakarításra.



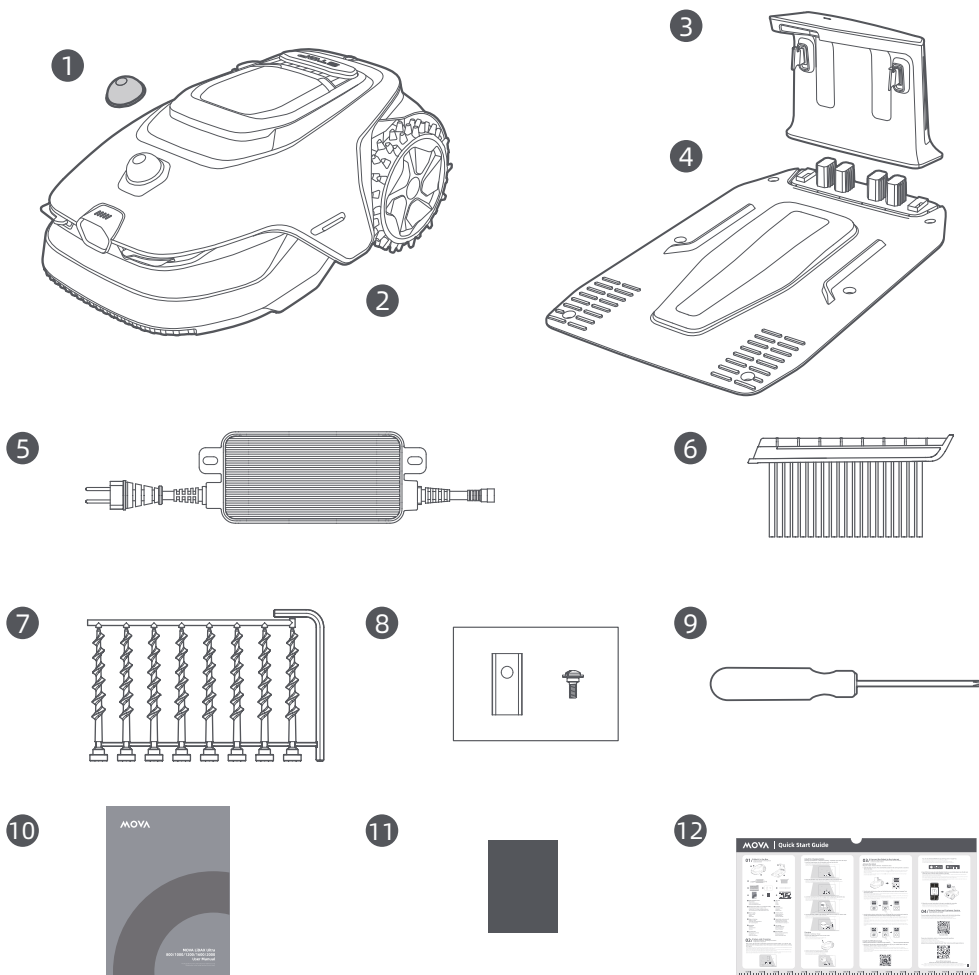
Ezennel a Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. kijelenti, hogy az MXXM2100/MXXM3100/MXXM4100/MXXM5100/MXXM6100 fűnyíró rádióberendezése megfelel a 2014/53/EU irányelvnek. Az EU megfelelőségi nyilatkozat teljes szövege a következő internetes címen érhető el: <https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity>.

A termék megfelel az UK PSTI előírásainak; a megfelelőségi nyilatkozat teljes szövege a következő internetcím alatt érhető el: <https://www.mova.tech/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

A részletes e-kézikönyvért kérjük, látogasson el a <https://www.mova.tech/pages/user-manuals-and-faqs> oldalra.

2 A termék ismertetése

2.1 Mi van a dobozban



1 LiDAR védőburkolat

2 A robot

3 Töltőtorny
(10 m hosszabbítókábelrel)

4 Alaplemez

5 Tápegység

6 Tisztítókefe

7 8 csavar, imbuszkulcs

8 Tartalékpengék és csavarok × 9

9 Csavarhúzó

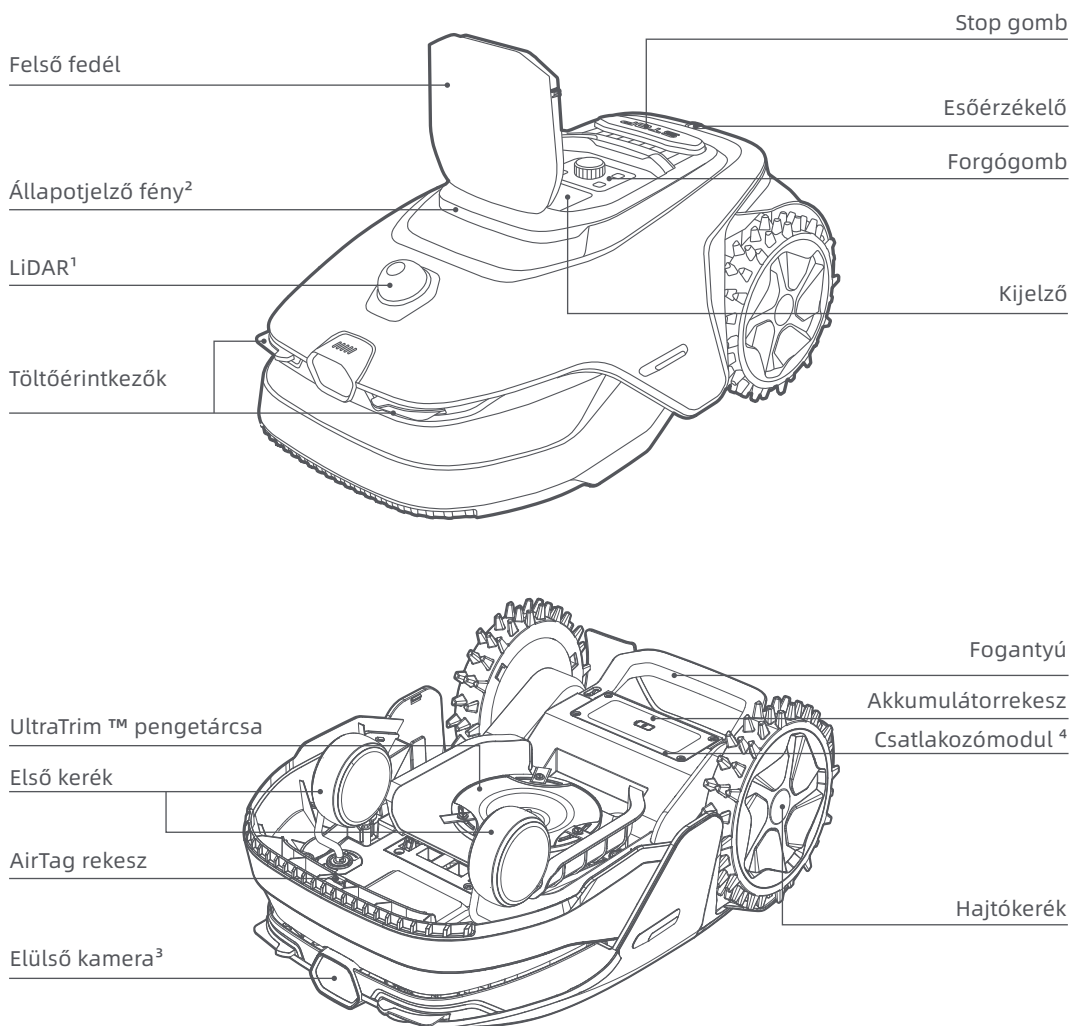
10 Használati útmutató

11 Szőszmentes kendő

12 Gyors útmutató



2.2 Termékáttekintés



1: A LiDAR segíti a környezeti információk beszerzését, valamint elősegíti a robot helymeghatározását, az akadályok elkerülését és a víz- és szennyeződéserzékelést. A detektálási tartomány (100 klx mellett) 40 m 10%-os visszaverődésnél és 70 m 80%-os visszaverődésnél. A látómező 360°.

2: Csak a LiDAX Ultra 1200/1600/2000 modell van felszerelve állapotjelző fénnel.

3: Az elülső kamera észleli az akadályokat, a gyephatárokat és az emberek jelenlétét. A látószög 89° (vízszintes), 58° (függőleges), 97° (átlós). A felbontás 2 MP.

4: Csak a LiDAX Ultra 1600/2000 modell van felszerelve a csatlakozómodullal.



Állapotjelző fény

Szín	Jelentés
Folyamatos piros	Hiba történt.
Folyamatos kék	A robot készenléti üzemmódban van.
Villogó kék	A robot feladatot végez vagy szünetel.
Villogó zöld	A robot a töltőállomáson töltődik.
Folyamatos zöld	Az akkumulátor teljesen fel van töltve.
Villogó sárga	<ul style="list-style-type: none">• A robot őrzáraton van.• Az elülső kamera valós idejű videóképe az alkalmazásban jelenik meg.

Megjegyzés: Testre szabhatja az állapotjelzőfény aktiválási időszakát és forgatókönyveit az Eszköz oldal > > Fény pontban.

2.3 A csatlakozómodul ismertetése

A Csatlakozómodul 4G mobilhálózati kapcsolatot és GPS-szolgáltatást kínál.

- A 4G hálózati kapcsolat lehetővé teszi, hogy távolról figyelje robotja állapotát, és Wi-Fi kapcsolat nélkül indítsa el a fűnyírési feladatokat.
- A beépített GPS lehetővé teszi, hogy a robot valós idejű helymeghatározását a Google Térképen keresztül az alkalmazásban kövesse, és értesítéseket kapjon, ha a robot elhagyja a kijelölt térképterületet.

2.3.1 A kapcsolatszolgáltatás aktiválása

A Kapcsolatszolgáltatás automatikusan aktiválódik, amikor a robot áramellátást kap. A robot világítani fog a robot kijelzőjén és az alkalmazásban, ezzel megerősítve a sikeres aktiválást. A kapcsolatszolgáltatás állapotának és lejáratidátumának ellenőrzéséhez lépjen az Eszköz oldal > > Kapcsolatok > Csatlakozómodul pontba.

A kapcsolatszolgáltatás a Műszaki adatok szakaszban meghatározott időtartamra ingyenesen vehető igénybe, az aktiválás időpontjától számítva. A szolgáltatás lejáratakor történő meghosszabbításhoz lépjen kapcsolatba a MOVA értékesítés utáni szervizcsapatával.

Megjegyzés:

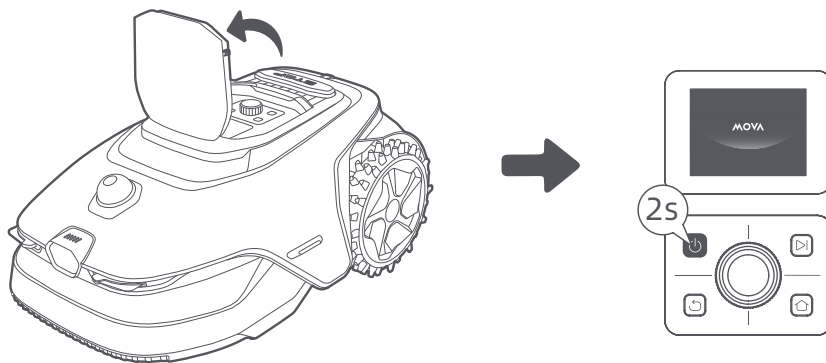
- A csatlakozómodul zárolva lesz, ha a kapcsolatszolgáltatás nem kerül megújításra a lejáratot követő három hónapon belül. A szolgáltatás újraaktiválásához vigye a modult egy MOVA szervizközpontba. Az újraaktiválás díjköteles lehet.
- A csatlakozómodul kizárólag a MOVA fűnyírókkal való használatra készült. A kapcsolatszolgáltatásban észlelt bármilyen rendellenes állapot a szolgáltatás felfüggesztéséhez vezethet. Ha ez előfordul, lépjen kapcsolatba a MOVA értékesítés utáni ügyfélszolgálati csapatával, amely segít helyreállítani a szolgáltatást.

2.3.2 A csatlakozómodul eltávolítása

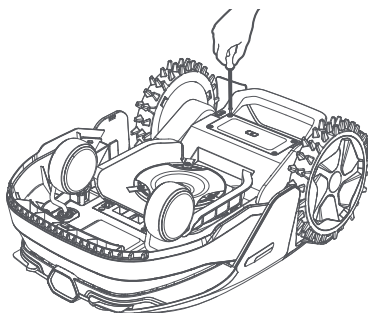
Figyelem:

- Viseljen védőkesztyűt a sérülések megelőzése érdekében.
- Győződjön meg róla, hogy a LiDAR-on rajta van a védőburkolat, mielőtt megfordítja a robotot.

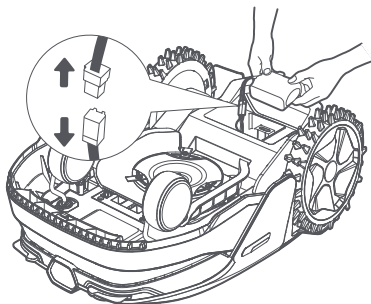
- 1 Kapcsolja ki a robotot.



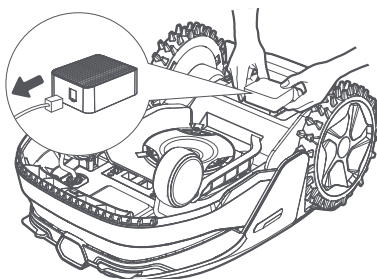
- 2 Helyezze a robotot egy puha felületre, és fordítsa fejjel lefelé.
3 Lazítsa meg a 4 csavart, és csavarhúzó segítségével távolítsa el a burkolatot.



- 4 Vegye ki az akkumulátort, és válassza le az akkumulátor csatlakozóját.



- 5 Válassza le a modul csatlakozóját, és óvatosan távolítsa el a csatlakozómodult a foglalatából.

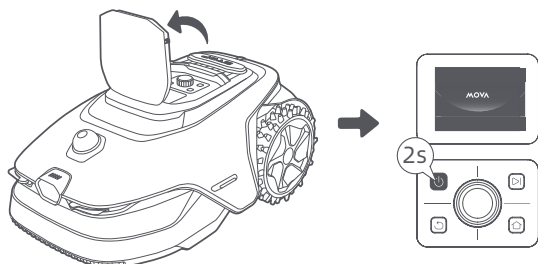


2.4 Az Airtag rekesz ismertetése

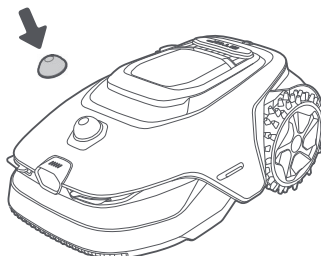
Az Airtag rekesz támogatja az Airtaget vagy más, a robot megtalálásában és nyomon követésében segítő követőeszközöket. Megjegyzés: Az AirTag nem tartozék. Kérjük, biztosítson sajátot.

Az AirTagek telepítéséhez vagy eltávolításához:

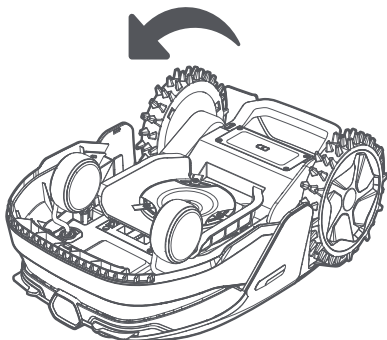
1 Kapcsolja ki a robotot.



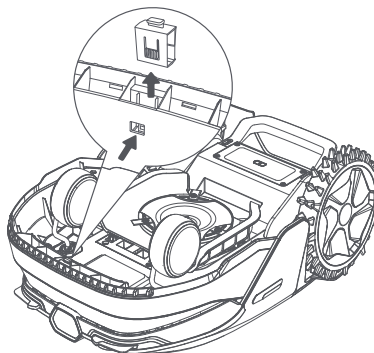
2 Fedje le a LiDAR-t a védőburkolatával.



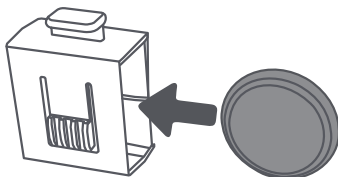
3 Helyezze a robotot egy puha felületre, és fordítsa fejjel lefelé.



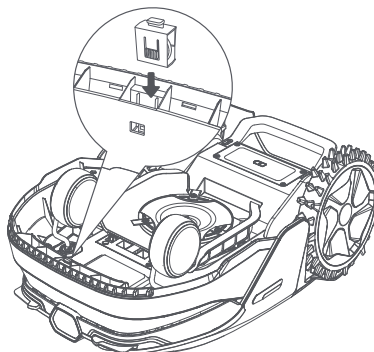
4 Nyomja meg a csatot az AirTag tartó eltávolításához.



5 Helyezze be az AirTaget a tartóba, vagy vegye ki az AirTaget a tartóból.



6 Szerelje vissza a tartót.



3 Telepítés

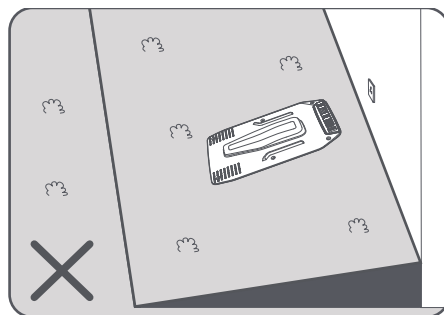
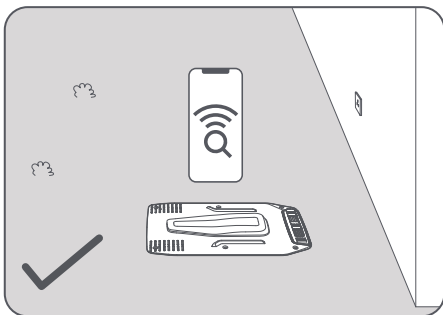
3.1 Válasszon megfelelő helyet

Helyezze a töltőállomást egy sík felületre a gyepterület szélénél, közel egy áramforráshoz. Győződjön meg arról, hogy a helyszín megfelel a következő követelményeknek:

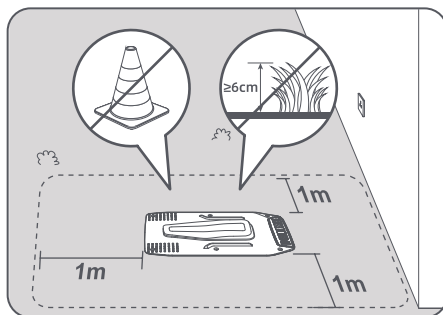
- A terület erős Wi-Fi jellel rendelkezik.

Megjegyzés: Használja mobilkészülékét a helyi Wi-Fi-jelerősségének ellenőrzéséhez. Az erős Wi-Fi-jel biztosítja a robot és az alkalmazás közötti stabil kapcsolatot.

- A talaj elég puha a talajcsavaros telepítéshez.
- A talaj vízszintes. Lejtőn a robot hátrafelé gurulhat, és elveszítheti a töltőállomással való érintkezést.

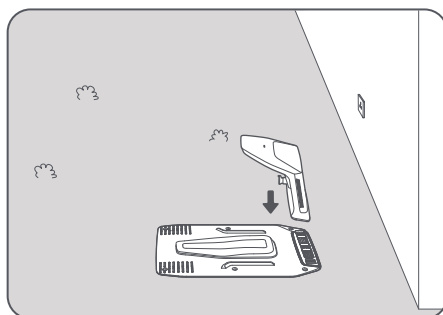


- Legyen legalább 1 m szabad, akadálymentes terület a töltőállomás előtt, illetve annak bal és jobb oldalán.
- A helyszín körüli fű legyen rövidebb, mint 6 cm.
- Ha a fű túl magas, először tolható fűnyíróval nyírja le. A magas fű megnehezítheti, hogy a robot visszatérjen a Töltőállomáshoz.

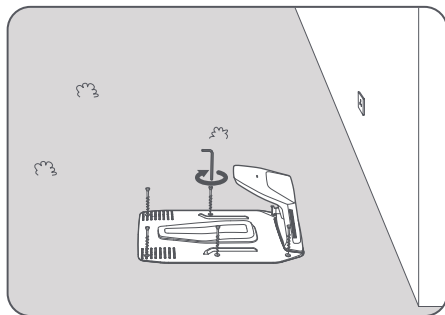


3.2 A töltőállomás telepítése

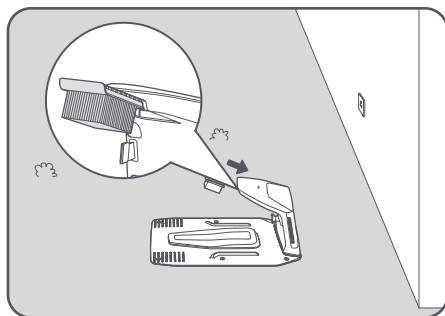
- 1 Helyezze a töltőtornyot az alaplemezbe, amíg kattanást nem hall.



- 2 Rögzítse az alaplemez a talajhoz a mellékelt talajcsavarokkal és az imbuszkulccsal.

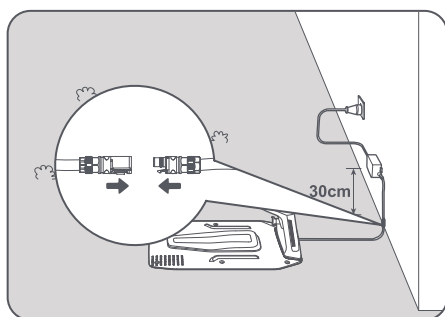


- 3 Helyezze be a tisztítókefét a töltőtoronyba úgy, hogy a fület a nyíláshoz igazítja.

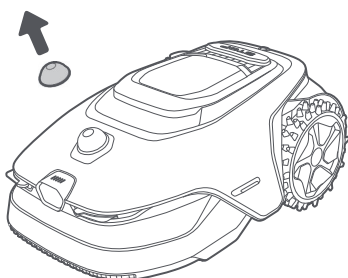


- 4 Csatlakoztassa a tápegységet a hosszabbítókábelhez, majd csatlakoztassa egy konnektorhoz. Tartsa a tápegységet legalább 30 cm magasságban a talaj felett.

Megjegyzés: Ha van áram, a töltőállomásLED-je folyamatos kék színben világít.



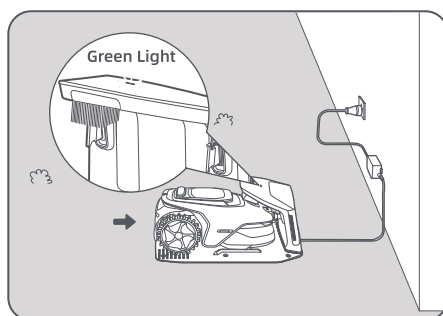
5 Távolítsa el a LiDAR védőburkolatot.



6 Helyezze a robotot a töltőállomásra tölteshez. Győződjön meg arról, hogy a robot és a töltőállomás töltőérintkezői helyesen vannak csatlakoztatva.

Megjegyzés:

- A jelzőfény zölden villog, amikor a robot töltődik a töltőállomáson.
- Ha további védelmet szeretne, kérjük, használja a helyi üzletekben vagy online elérhető, megfelelő MOVA garázst. Nem-MOVA garázs használata problémákat okozhat töltés közben.



LED jelzőfény a töltőállomáson

LED jelzőfény színe	Jelentés
Villogó/folyamatos piros	1. A töltőállomással probléma merült fel (például töltőáram- vagy feszültséghiba).
	2. A robot beáll a töltőállomásra, de a töltés rendellenes (például a töltőérintkezők rövidzárlatosak).
Folyamatos kék	A töltőállomás rendelkezik áramellátással. A robot nincs a töltőállomáson.
Villogó zöld	A robot a töltőállomáson töltődik.
Folyamatos zöld	A robot a töltőállomáson van, és teljesen fel van töltve.



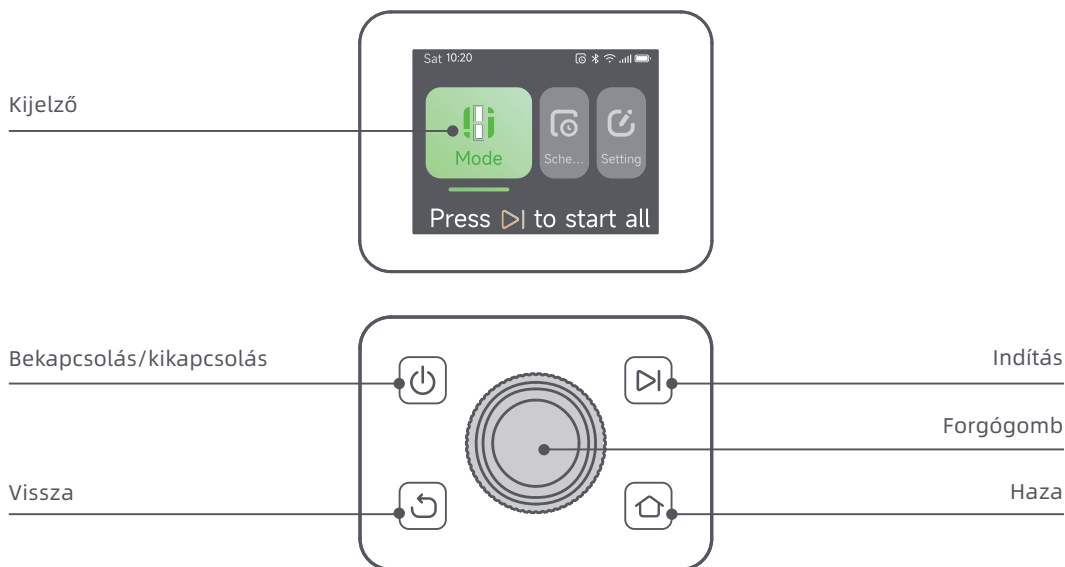
4 Első használatra való előkészületek

4.1 Ismerkedjen meg a vezérlőpanellel

A felső fedél belsejében található vezérlőpanel a következő funkciókat kínálja.

- **Módok:** Váltás a teljes fűnyírás és a szegélynyírás között.
- **Ütemezés:** Megtekintheti és ki/be kapcsolhatja a Tavaszi/Nyári ütemezés és az Őszi/Téli ütemezés funkciókat.
- **Beállítások:** Hozzáférhet a fűnyírási beállításokhoz, mint például a fűnyírási hatékonyság, a vágási magasság, az akadálykerülési magasság és az eső/fagyvédelem. Ezenkívül kezelheti a robot beállításait, beleértve a PIN-kódot, a hangerőt, a nyelvet stb.













Megjegyzés: A funkciók a szoftververziótól függően frissülhetnek.



Kijelző

Ikon	Állapot
	Akkumulátortöltöttség (Megjeleníti az akkumulátor aktuális töltöttségi szintjét.)
	Töltés (A robot sikeresen dokkol a töltőállomáson.)
	Bluetooth (A robot Bluetooth-kapcsolaton keresztül csatlakozik az alkalmazáshoz.)
	Wi-Fi (A robot Wi-Fi hálózaton keresztül csatlakozik az alkalmazáshoz.)
	Kapcsolatszolgáltatás (Kapcsolatszolgáltatás aktiválva.)
	Ütemezés (Egy feladat mára van ütemezve, de még nem kezdődött el.)

Vezérlők

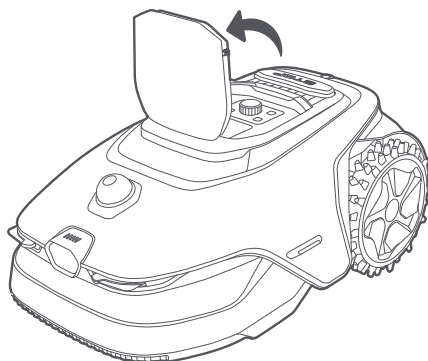
Gomb	Funkció
Áramellátás 	A robot bekapcsolásához/kikapcsolásához nyomja meg és tartsa lenyomva a  gombot 2 másodpercig. Győződjön meg róla, hogy a robot a töltőállomáson kívül van.
Indítás 	A teljes fűnyírás indításához vagy a szüneteltetett feladatok folytatásához nyomja meg a  gombot, majd zárja le a robot felső fedelét a megerősítéshez.
Haza 	A robot töltőállomásra való visszaküldéséhez töltés céljából nyomja meg a  gombot, és zárja le a robot felső fedelét a megerősítéshez.
Vissza 	Ha egy szinttel feljebb szeretne lépni a menüben, nyomja meg a  gombot.
Forgógomb	A menükben a kiválasztás megerősítéséhez nyomja meg a forgógombot.
	A Bluetooth párosítási mód engedélyezéséhez nyomja meg és tartsa lenyomva a forgógombot 3 másodpercig.
	A menüben való navigáláshoz forgassa el a forgógombot jobbra vagy balra.
Indítás + Vissza	A robot gyári beállításainak visszaállításához nyomja meg és tartsa lenyomva egyszerre a  gombot és a  gombot 3 másodpercig.
Haza + Vissza	Nyomja le és tartsa lenyomva a  gombot és a  gombot 3 másodpercig a Névjegy oldal megnyitásához a Beállítások menüben. A Névjegyoldal 5 másodperc múlva eltűnik.
Forgógomb + Vissza	A PIN-kód visszaállításához nyomja meg és tartsa lenyomva egyszerre a forgógombot és a  gombot 3 másodpercig.
Leállítás	Nyomja meg a Stop gombot a robot leállításához. A művelet folytatásához a PIN-kódot meg kell adni a vezérlőpanelen.


4.2 Kezdeti beállítások

A robot üzemeltetése előtt végezze el az alapbeállításokat.

4.2.1 Nyelv és PIN-kód beállítása

- 1 Nyissa fel a robot felső fedelét.

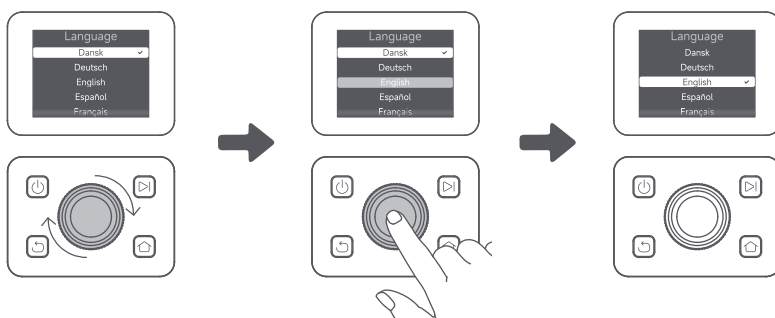


- 2 Nyomja meg és tartsa lenyomva a  gombot a vezérlőpanelen 2 másodpercig a robot bekapcsolásához. Megjegyzés: A robot automatikusan bekapcsol, amikor a töltőállomáson dokkol.



- 3 Válassza ki a kívánt nyelvet

A forgógomb forgatásával válassza ki a nyelvet. Nyomja meg a forgógombot a megerősítéshez.



- 4 A PIN-kód beállítása

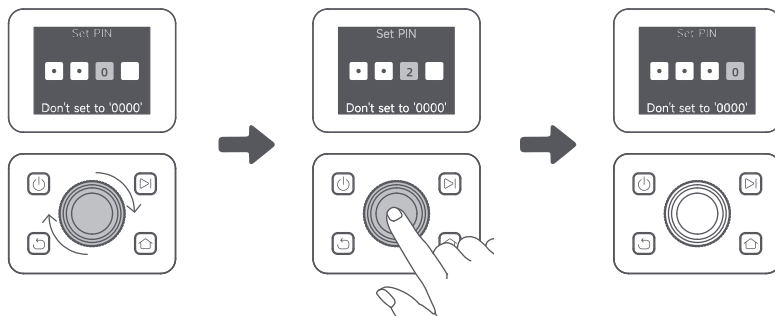
1. A forgógomb forgatásával válasszon ki egy 0-9 közötti számot.

Jobbra forgatva növelheti, balra forgatva csökkentheti a számot.

2. Nyomja meg a forgógombot a következő számjegy megerősítéséhez és beállításához.

3. (Opcionális) Az előző számjegy módosításához fordítsa a forgógombot balra, amíg a szám 0-ra nem változik, majd fordítsa el még egyszer.

Fontos: Ne állítsa be a PIN-kódot 0000-ra.



4. Adja meg újra a PIN-kódot a PIN-kód beállításának befejezéséhez.

Megjegyzés: Miután beállította a PIN-kódját, bármikor frissítheti az alkalmazás Beállítások > PIN-kód módosítása menüjében, vagy a kijelzőn a Beállítások > PIN-kód módosítása pontban.

4.2.2 A robot csatlakoztatása az internethez

A hálózat beállítása előtt:

- Győződjön meg róla, hogy a robot és a mobilkészíték ugyanazon a Wi-Fi hálózaton vannak.
- Győződjön meg arról, hogy a mobilkészítéke a robottól legfeljebb 10 méter távolságban van.
- Kapcsolja be a Bluetooth funkciót a mobilkészítékén.

1 Olvassa be a QR-kódot a MOVAhome alkalmazás letöltéséhez mobil készülékére.

A MOVAhome alkalmazást az App Store-ból vagy a Google Play Áruházból is letöltheti.



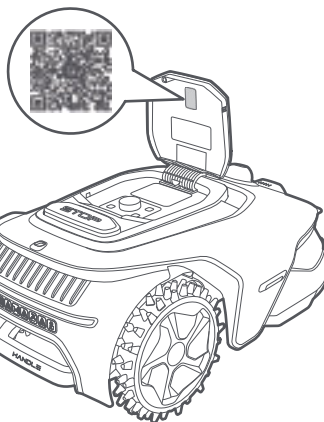
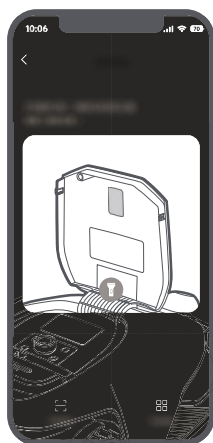
VAGY



2 Nyissa meg a MOVAhome alkalmazást, hozzon létre egy fiókot, és jelentkezzen be.

3 Csatlakozzon az alábbi módszerek egyikével:

- Olvassa be a QR-kódot: Lépjen az Eszköz menüpontba, és érintse meg a Beolvasás a csatlakozáshoz lehetőséget. A csatlakozáshoz olvassa be a robot felső fedelén belül található QR-kódot.



- Manuális hozzáadás: Lépjen az Eszköz menüpontba, és érintse meg a Hozzáadás gombot. Ezután válassza ki a robotmodelljét a csatlakozáshoz.
- Automatikus felismerés: A robot közeli eszközöket fog keresni. Érintse meg a robotot a megtalált eszközök listájában a csatlakozáshoz.

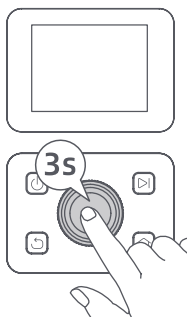
4 Kövesse az alkalmazáson belüli utasításokat a Wi-Fi hálózathoz való csatlakozás befejezéséhez.

Fontos:

- Használjon 2,4 GHz-es egysávos hálózatot vagy 2,4/5 GHz-es kétsávos hálózatot.
- Győződjön meg róla, hogy a Wi-Fi-hálózatán nincs tűzfal, és nincs titkosítva. Ellenkező esetben a hálózati beállítás sikertelen lehet.



- 5 Nyomja meg és tartsa lenyomva a vezérlőpanelen található forgógombot 3 másodpercig. A robot Bluetooth párosítási módba lép.



- 6 Kövesse az alkalmazáson belüli utasításokat a párosítás befejezéséhez.

4.2.3 Egyéb beállítások

A robot csatlakozásának megszüntetése

A robot automatikusan hozzá lesz rendelve a MOVAhome fiókhoz, amint a párosítás sikeres. Minden eszköz csak egyetlen fiókhoz köthető. Nem köthető egyszerre másik fiókhoz.

A robot új fiókkal való párosításhoz először le kell választania azt. A leválasztáshoz:

1. Nyissa meg a MOVAhome alkalmazást. Menjen az Eszköz pontba.
2. Keresse meg a robotja nevét. Ha több robot van társítva a MOVAhome fiókjához, húzza az ujját balra vagy jobbra, hogy elérje annak a robotnak az oldalát, amelyet szerkesztésre szeretne kiválasztani.
3. Koppintson a robot neve melletti elemre.
4. Válassza a Törlés lehetőséget.

Fontos: Miután a robot le lett választva, a robot összes felhasználói adata véglegesen törlésre kerül a szerverről.

Hogyan ossza meg a robotját?

1. Érintse meg a elemet a robot neve mellett.
2. Válassza az Eszközmegosztás lehetőséget.

Megjegyzés: Bizonyos funkciók felhasználói hozzáférése a Beállítások > Eszközmegosztás pontban kezelheti.

Hogyan jelentkezzen ki a MOVAhome fiókjából vagy törölje azt?

1. Lépjen az Én > Fiók pontra.
2. Válassza a Kijelentkezés vagy a Fiók törlése lehetőséget.

Robot alaphelyzetbe állítása

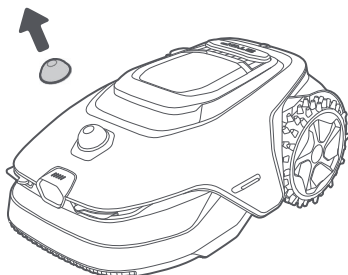
Ha visszaállítja a robot gyári beállításait, a roboton található összes adat törlődni fog. A robotot az alábbi két mód egyikén állíthatja alaphelyzetbe:

- Nyomja meg és tartsa lenyomva egyszerre az Indítás és a Vissza gombokat a vezérlőpanelen 3 másodpercig.
- Lépjen a Beállítások menüpontra, és válassza a Robot alaphelyzetbe állítása lehetőséget a kijelzőn.

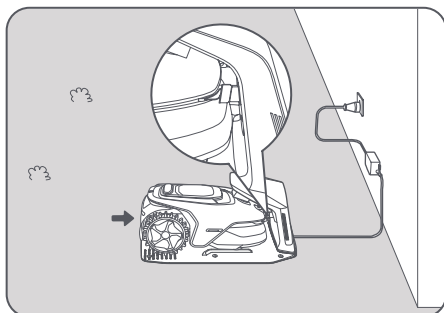
5 Kert feltérképezése

Fontos: A feltérképezés megkezdése előtt kérjük, ellenőrizze a következőket:

- A robot akkumulátortöltöttsége több, mint 50%.
- A LiDAR védőburkolatát eltávolították.



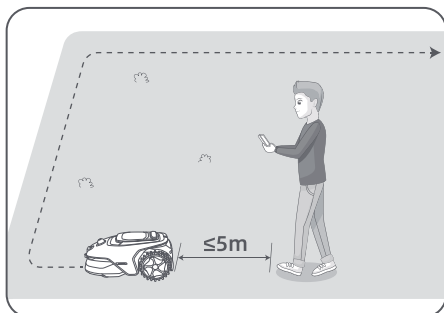
- A Felső fedél zárva van.
- A robot helyesen dokkol a töltőállomáson.



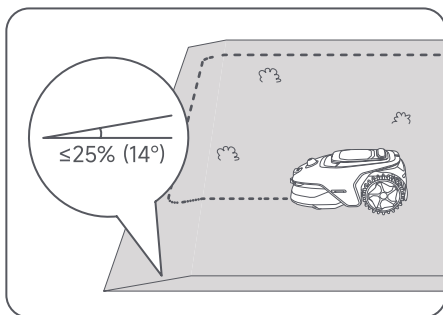
5.1 Virtuális határvonal létrehozása

A térképezési folyamat megkezdése előtt vegye figyelembe a következőket:

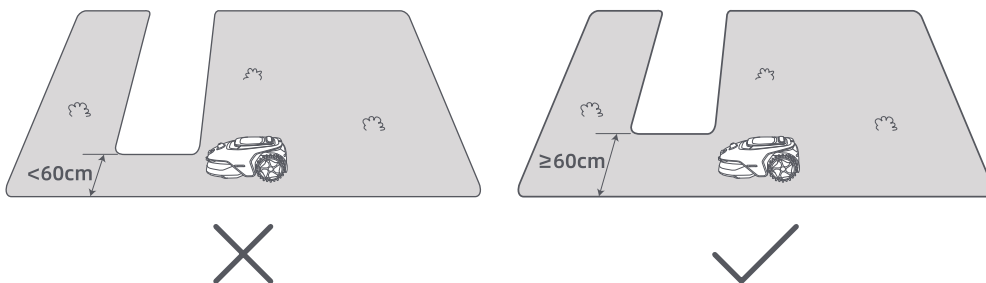
- Haladjon a robot mögött 5 m-en belül a feltérképezés során.



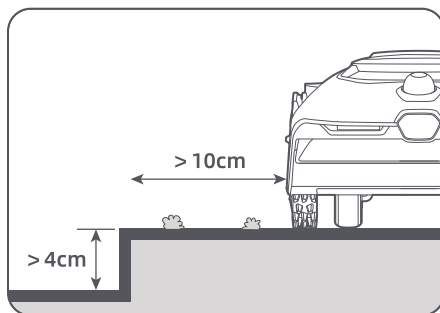
- A robot legfeljebb 45%-os (24° -os) lejtőn való haladásra képes. Azonban a jobb nyírási eredmények érdekében ajánlott, hogy a munkaterületek lejtése ne haladja meg a 25%-ot (14° -ot).



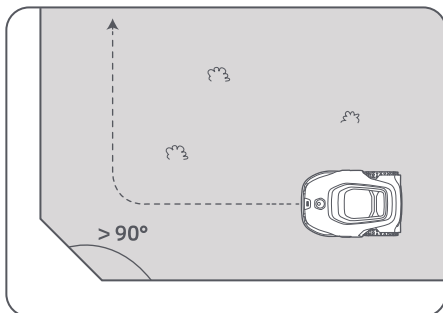
- A 60 cm-nél keskenyebb területeket állítsa be útvonalként, hogy a robot áthaladhasson rajtuk. A részletekért lásd a 7.1.3 pontot: Útvonal beállítása.



- Ha a gyep legalább 4 cm-rel magasabb a szomszédos talajnál, tartsa a robotot legalább 10 cm távolságban a szegélytől. Ha a gyep egy szinten van a szomszédos talajjal, a robot át tud haladni a peremen, hogy a széleken optimális nyírási eredményt érjen el.

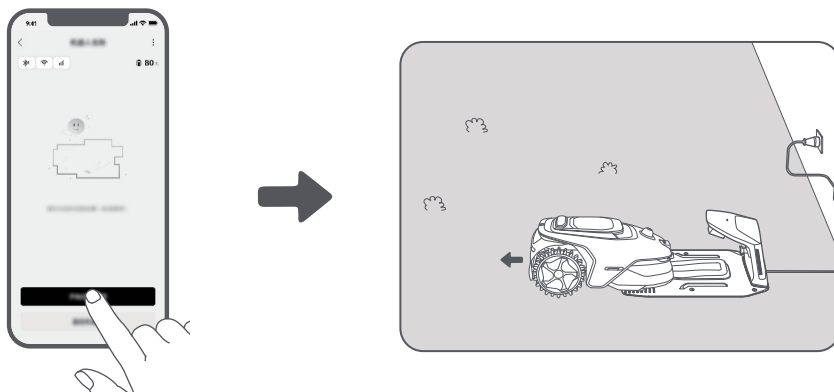


- Győződjön meg róla, hogy a fordulósögek nagyobbak, mint 90° . A 90° -nál kisebb szögek megnehezíthetik a robot számára a tiszta vágást.



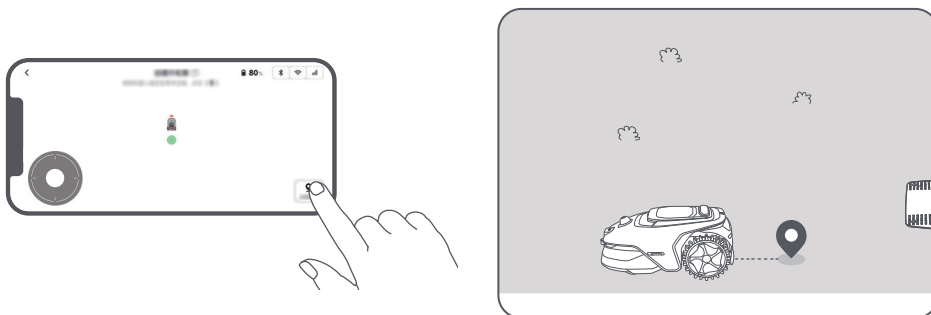
Feltérképezés indítása:

1. Koppintson a Feltérképezés indítása gombra az alkalmazásban, és a robot ellenőrzi az állapotát és kalibrál.



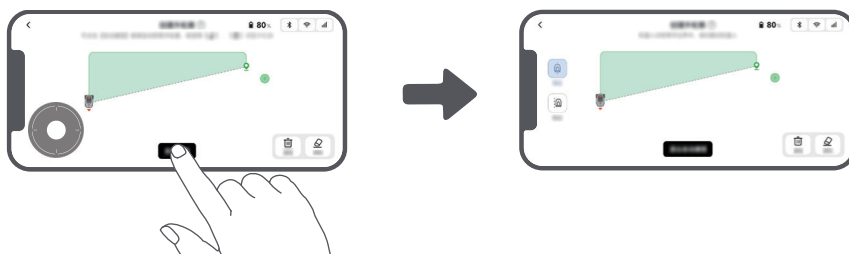
Figyelem: A robot automatikusan elhagyja a töltőállomást, hogy elvégezze a Kalibrálást. Legyen óvatos.

2. Távolról vezesse a robotot a gyep széléhez, és érintse meg a Kiindulópont beállítása lehetőséget, hogy meghatározza a határ kiindulópontját.



3. Térképezze fel a munkaterületet. A következő két módszer támogatott.

- Távolról vezesse a robotot, hogy a gyep kerülete mentén haladva feltérképezze a munkaterületet.
- Engedélyezze az Automatikus határészlelés módot a munkaterület feltérképezéséhez. Egy fejlett AI-algoritmus vezérli a robotot, amely képes felismerni a határokat kézi irányítás nélkül.

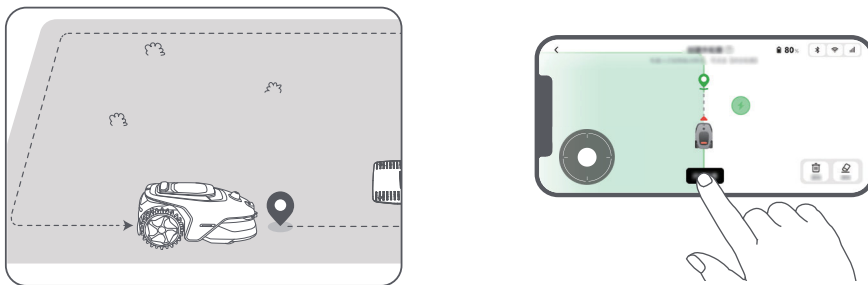


Fontos:

- Az Automatikus határészlelés mód világos gyep határokat igényel, és nappali használatra javasolt a megfelelő láthatóság biztosítása érdekében. Kerülje a funkció használatát gyenge fényviszonyok vagy esős idő esetén.
- Javasoljuk, hogy kövesse a robotot, amikor az Automatikus határészlelés módot használja. Ha a robot nem képes pontosan érzékelni a határokat, bármikor kiléphet az Automatikus határészlelés módból, és átválthat távirányításra.
- Győződjön meg arról, hogy az első kamera tiszta, és nincs eltakarva.



4. Amikor a robot visszatér 1 m távolságon belül a kiindulási ponthoz, megérintheti a **Határ lezárása** gombot a határ beállításának befejezéséhez.

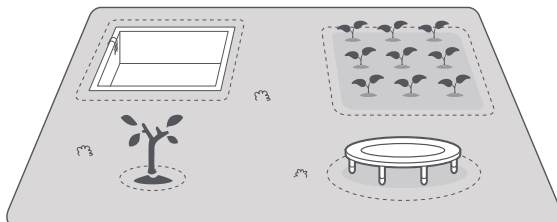


5. (Opcionális) Szerkessze a térképet.

A feltérképezés befejezése után az **Eszköz oldal** >  > **Szerkesztés** menüpontban módosíthatja a térképet.

1 Tiltott terület beállítása

Bár a robot automatikusan képes elkerülni az akadályokat, szükséges a leesés veszélyével járó területeket (például az úszómedencét és homokozókat) tiltott területként beállítani. A védeni kívánt tárgyakat (például virágágyást, trambulint, veteményeskertet vagy csupasz fagyökeret) jelölje be tiltott területként.

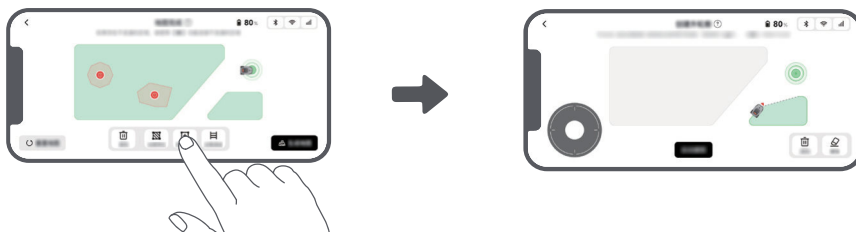


2 Zónák hozzáadása vagy bővítése

• További zónák létrehozása

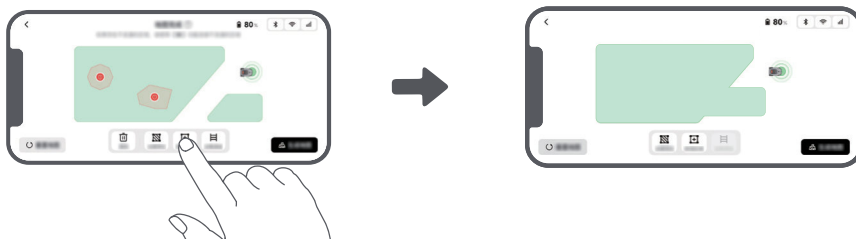
Ha a gyepterak választják el, vagy több elszigetelt gyepterülettel rendelkezik, folytathatja a munkaterületek létrehozását.

Megjegyzés: Ha a kertjében kövezett ösvények vannak, jelölje őket külön zónaként. Ezután rajzoljon összekötő útvonalakat, hogy a robot tudjon közlekedni a zónák között.



• Meglévő zónák bővítése

Egy meglévő zónát úgy bővíthet ki, hogy létrehozza a hozzáadni kívánt területet. Ha a két terület átfedi egymást, automatikusan egyesülnek.

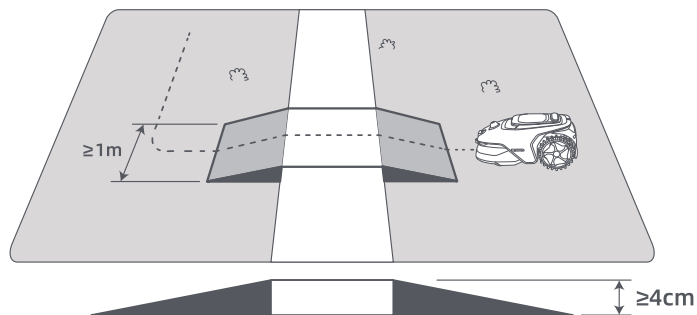


3 Útvonal beállítása

Elkülönített zónák esetén hozzon létre utat azok összekapcsolásához. Az út nélküli elszigetelt zónák a robot számára nem lesznek elérhetők.

Megjegyzés: Alapértelmezés szerint a robot csak halad az útvonalon, de nem nyírja a fűvet.

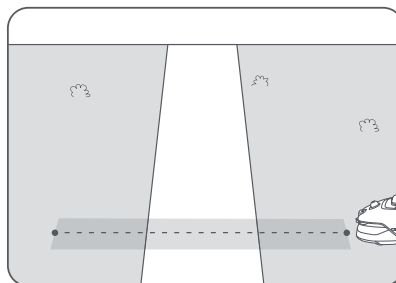
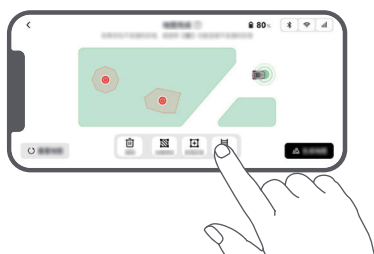
Fontos: Ha a gyepet olyan átjárók osztják meg, amelyek magassága meghaladja a 4 cm-t, helyezzen el egy, az átjáró magasságával megegyező lejtőt (például rámpát).



- Két elszigetelt munkaterület összekapcsolása

Elszigetelt területek esetén hozzon létre útvonalakat azok összekapcsolásához. Ellenkező esetben a robot számára nem lesznek elérhetők.

Fontos: Győződjön meg arról, hogy az útvonal kezdete és vége a munkaterületen belül van.

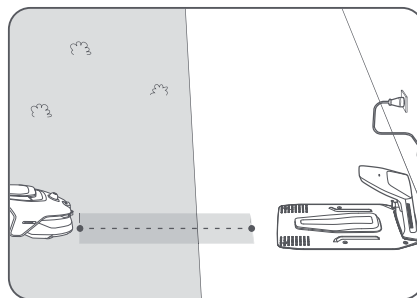


- A munkaterület és a töltőállomás összekötése

Ha a töltőállomás nincs a munkaterületen, egy útvonalat kell létrehoznia, amely összeköti azt a munkaterülettel.

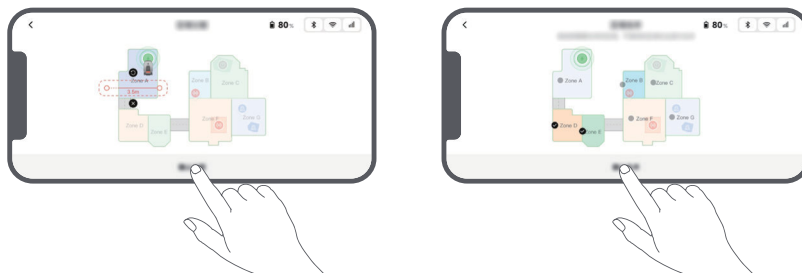
Fontos:

- Győződjön meg róla, hogy az egyik vége a munkaterületen belül van, a másik vége pedig közvetlenül a töltőállomás előtt. Ajánlott, hogy az útvonalat a töltőállomáshoz igazítsa.
- Amikor útvonalakat hoz létre a munkaterület és a töltőállomás összekapcsolásához, ne dokkolja távolról a robotot a töltőállomáson. Ellenkező esetben a LiDAR blokkolódhat, ami a térképezés sikertelenségét okozhatja.



4 Zónák szétválasztása és egyesítése

Egy zónát kisebb részekre oszthat, vagy egyesíthet különálló zónákat egy nagyobb zónává.



6. Koppintson a Térkép befejezése gombra.

Fontos:

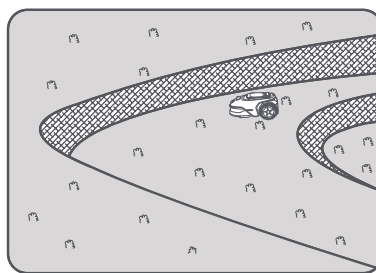
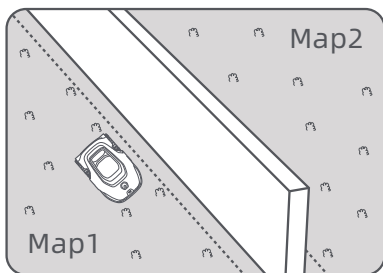
- Ne mozgassa kézzel a robotot a határvonal létrehozásakor, mivel ez a feltérképezés sikertelenségéhez vezethet.
- Amikor a feltérképezés megkezdődik, ne irányítsa távolról a robotot a töltőállomásra, amíg a feltérképezési folyamat be nem fejeződik. Ellenkező esetben a LiDAR blokkolódhat, ami a térképezés sikertelenségét okozhatja.

5.2 Második térkép hozzáadása

A Dupla térkép funkció olyan helyzetekre lett tervezve, amikor a robot nem tud önállóan közlekedni az elkülönült gyepterületek között, vagy amikor több térkép használata szükséges.

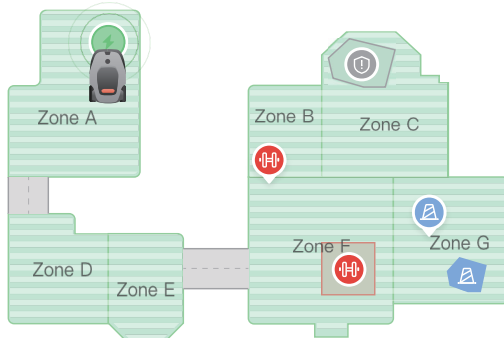
Második térképet kell létrehoznia, ha:

- Az előlő és hátsó gyepek nem csatlakoztathatók.
- A gyepterületek között jelentős magasságkülönbség van.
- Több ingatlannal rendelkezik, de csak egy robotja van.
- A gyepterület túl nagy egyetlen térképhez.



Megjegyzés: Ha a gyepek össze vannak kötve és a robot kapacitásán belül vannak, használjon inkább több zónát.

A második gyepterület feltérképezéséhez:

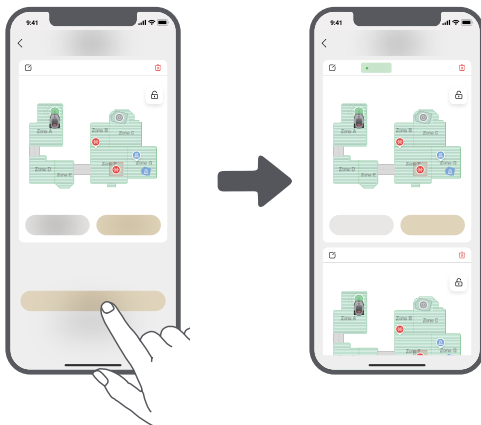


1. Készítse elő a töltőállomást.

- Ha vásárolt egy második töltőállomást, telepítse azt a második gyepre.
- Ha nem, vigye át kézzel a robotot és a töltőállomást a második gyep feltérképezésének indításához.

2. Navigáljon az Eszköz oldal > menüpontba, majd koppintson a Térkép hozzáadása lehetőségre a MOVAhome alkalmazásban a második térkép létrehozásához.

3. Miután befejezte a második térképet, a térképek között a > Használat menüben válthat.



Megjegyzés:

- A térkép váltása után az aktuális térkép ütemezései és nyírási beállításai lépnek érvénybe.
- További töltőállomást vásárolhat, amelyet a második térképen telepíthet a nagyobb kényelem érdekében. Ha a második térképen külön töltőállomás van, a robotot csak át kell vinnie kézzel a két térkép között.

6 Kezelés

6.1 Fűnyírás megkezdése első alkalommal

Fűnyírás előtti tippek:

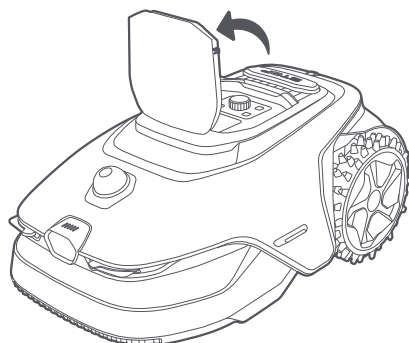
- Egy tolható fűnyíróval nyírja le a fűvet legfeljebb 10 cm-es magasságig.
- Távolítsa el a gyepről az akadályokat, beleértve a törmelékot, a levélkupacokat, a játékokat, a vezetékeket és a köveket. Győződjön meg róla, hogy a fűnyírás közben a gyepen nincsenek gyermekek vagy háziállatok.
- Tölts fel a gyepen lévő lyukakat.
- Állítsa be előre a fűnyírási beállításokat az alkalmazásban (például fűnyírási hatékonyság, vágási magasság és fűnyírási irány).



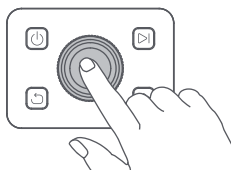
A fűnyírást két módon kezdheti meg.

a) Indítás a vezérlőpanelen

1. Nyissa fel a robot felső fedelét.



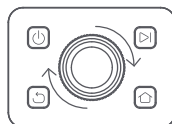
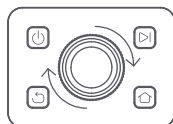
2. A kijelzőn válassza a Módok pontot, majd nyomja meg a forgógombot.



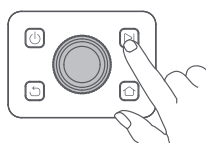
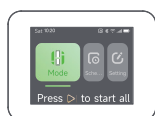
3. A forgógomb elforgatásával válassza ki a fűnyírási módot.



OR



4. Nyomja meg a >| gombot, és zárja le a robot felső fedelét a megerősítéshez. A robot elhagyja a töltőállomást, és megkezdí a teljes fűnyírást.



b) Indítás az alkalmazáson keresztül

1. Nyissa meg az alkalmazást.
2. Válasszon egy nyírási módot, majd koppintson az Indítás gombra a nyírási megkezdéséhez.

6.2 Fűnyírás két térképpel

1. Vigye kézzel a robotot arra a térképre, amelyet le szeretne nyírni.
2. Válassza ki a megfelelő térképet az alkalmazásban a fűnyírás megkezdése előtt.

Megjegyzés: A térkép váltása után az aktuális térkép ütemezései és nyírási beállításai lépnek érvénybe.

Hogyan kezelheti az alacsony akkumulátorszintet vagy a töltési problémákat?

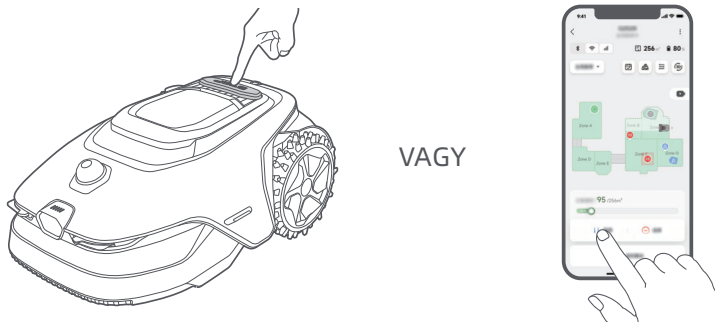
Ha csak egy töltőállomása van, és azt nem helyezi át a robottal együtt a második térképre, a robot lemerítheti az akkumulátorát és töltési hibát jelezhet, mivel nem találja a töltőállomást. A probléma megoldásához kövesse az alábbi lépéseket:

1. A robotot kézzel helyezze át a töltőállomás térképére az újratöltéshez.
 2. A töltés után vigye vissza a robotot az eredeti térképre. A robot automatikusan folytatja a fűnyírást.
- Fontos: Ne módosítsa a térképet az alkalmazásban a folyamat során. Ez biztosítja, hogy a robot megjegyezze az utolsó pozícióját, és folytatni tudja onnan, ahol abbahagyta.
3. Ismételje meg ezeket a lépéseket szükség szerint, amíg az egész gyeplé nem lesz nyírva.

6.3 Szünet

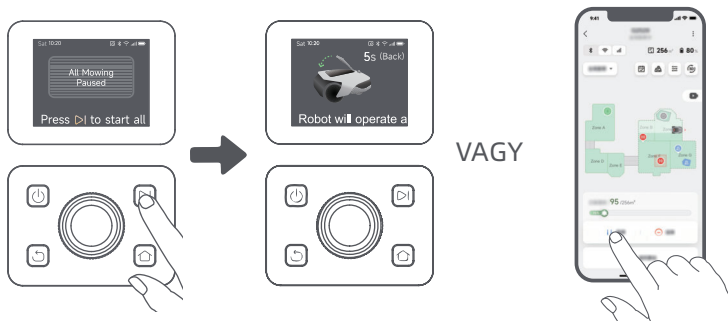
Az aktuális fűnyírási feladatot szüneteltetéséhez megnyomhatja a roboton található Stop gombot, vagy koppintson az alkalmazásban a Szünet lehetőségre.

Megjegyzés: A robot nem indítható közvetlenül az alkalmazásból, miután megnyomta a Stop gombot. A művelet folytatásához adja meg PIN-kódját a vezérlőpanelen.




6.4 Folytatás

Ha a robot szünetel, a feladat folytatásához nyomja meg a ▶ gombot, majd zárja le a robot felső fedelét a megerősítéshez. A robot folytatja az előző fűnyírási feladatot. Alternatívaként megérintheti a Folytatás gombot az alkalmazásban a fűnyírási feladat folytatásához.

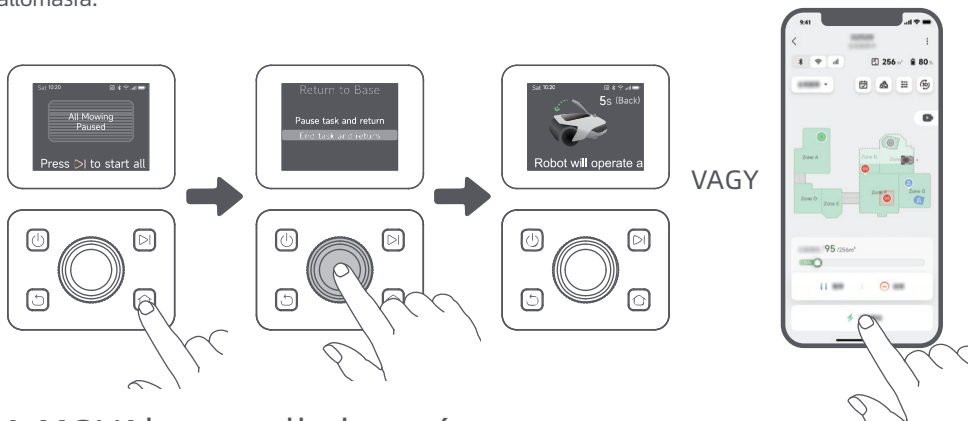


6.5 Visszatérés a töltőállomáshoz

A robot visszaküldése a töltőállomásra:

1. Nyomja meg a  gombot a vezérlőpanelen.
2. Erősítse meg, hogy szünetelteti vagy megszakítja az aktuális feladatot.
3. Zárja be a robot felső fedelét a megerősítéshez. A robot automatikusan visszatér a töltőállomáshoz, hogy feltöltődjön.

Alternatívaként kiválaszthatja az Visszatérés az állomásra opciót az alkalmazásban, hogy a robot visszaküldje az állomásra.







7 A MOVAhome alkalmazás


Ahol még több lehetőség várja

A MOVAhome alkalmazás több, mint egy távirányító. Az alkalmazáson keresztül sok mindent megtehet: különféle beállításokat végezhet el távolról, kipróbálhatja a különböző fűnyírási módokat, és beállíthatja a fűnyírási ütemezéseket.

7.1 Fűnyírási beállítások

Funkció	Hely az alkalmazásban	Leírás
Fűnyírási módok	Eszköz oldal > Módkiválasztó mező a bal felső sarokban	A robot különféle fűnyírási módokat kínál. Az alkalmazáson keresztül válthat a következő módok között: Teljes fűnyírás, Zóna fűnyírás, Szegélynyírás, Pontfűnyírás és Kézi mód.
Ütemezés	Eszköz oldal > 	Az első térkép elkészülte után a robot automatikusan létrehoz két heti nyírási ütemtervet a gyepterület mérete alapján, amelyek a Tavaszi/Nyári ütemezés és az Őszi/Téli ütemezés. Az ütemezésfunkcióvala napi fűnyírási munkát teljes mértékben a robotra bízhatja. A robotot csak rendszeresen kell karbantartani. Megjegyzés: Ha aggódik amiatt, hogy a robot autonóm működés közben bizonyos órákban zavarhatja Önt vagy a szomszédokat, akkor lépjen a Beállítások > Ne zavarjanak menüpontra, és állítsa be a Ne zavarjanak időszakot az alkalmazásban.
Fűnyírási alakzatok	Eszköz oldal >  > Szerkesztés > Alakzatok	Testre szabhatja gypét alakzatok hozzáadásával. A meghatározott alakzatok ki lesznek zárva a fűnyírásból minden fűnyírási módban. Módosíthatja az alakzatok pozícióját, méretét, vagy eltávolíthatja őket az Alakzatok pontba.
UltraTrim™ pengetárcsa	Eszköz oldal >  > UltraTrim™	Az UltraTrim™ pengetárcsa úgy van kialakítva, hogy a gyepterület széléhez érve oldalra mozduljon el, ezáltal tisztább vágást biztosít. Megjegyzés: További fűnyírási beállításokat konfigurálhatja a  segítségével. Az Általános mód lehetőséggel alkalmazhatja a beállításokat minden nyírási zónára, vagy váltson az Egyéni mód lehetőségre az egyes zónák egyedi fűnyírási beállításainak meghatározásához.

7.2 Időjárás-védelmi funkciók

Ha attól tart, hogy a kedvezőtlen időjárási körülmények befolyásolhatják a fűnyírást, engedélyezheti a következő időjárás-védelmi funkciókat az alkalmazás Eszköz oldal >  pontjában.

Funkció	Leírás
Esővédelem	Ha ez a funkció engedélyezve van, a robot eső esetén automatikusan szünetelteti a fűnyírást, és visszatér a töltőállomásra. Az esővédelmi időt az alkalmazásban állíthatja be. Megjegyzés: A nedves fű nyírása károsíthatja a gyepet. Ajánlott meghosszabbítani a védelmi időtartamot, hogy a fű megszáradhasson a következő nyírás előtt.
Fagyvédelem	A fűnyírás 6 ° C alatti hőmérsékleten tartós gyepkárosodást okozhat. Biztonsági intézkedésként az akkumulátor nem töltődik. A gyep és a robot védelme érdekében engedélyezheti a Fagyvédelem funkciót. Ha engedélyezve van, a robot automatikusan szünetelteti a fűnyírást, és visszatér a töltőállomásra, amikor a hőmérséklet csökken 6 ° C alá csökken, majd folytatja a fűnyírást, amint a hőmérséklet 11 ° C fölé emelkedik.

7.3 Lopásvédelem és biztonsági funkciók

Ez a rész a robot lopás elleni és biztonsági funkcióit ismerteti, beleértve a felemelés vagy a térképen kívülre mozgatás riasztásait, a valós idejű helymeghatározást, az emberi jelenlét figyelmeztetéseket, valamint a gyermekzárát a véletlen működtetés megakadályozására.



A lopásvédelmi és biztonsági funkciók engedélyezéséhez lépjen az Eszköz oldal >  pontba az alkalmazásban.

Funkció	Leírás
Emelésriasztás	Ha ez a funkció engedélyezve van, a riasztó azonnal megszólal, amikor a robotot felemelik, és a robot zárolva lesz. A működés folytatásához először adja meg a PIN-kódot a roboton.
Térképen kívüli riasztás	Ha ez a funkció engedélyezve van, a robot zárolva lesz, és azonnal megszólal a riasztó, ha eltávolodik a térképtől.
Valós idejű helymeghatározás	Ha ez a Funkció engedélyezve van, megtekintheti a robot jelenlegi helyét a Google Térkép alkalmazásban.
Személyészlelési riasztás	Ha engedélyezve van, a robot értesítést küld, amikor emberi jelenlétet érzékel.
Gyermekzár	Ha engedélyezve van, a robot zárolva lesz, ha a fedél nyitva van, és 5 percig nem történik művelet. Engedélyezze ezt a funkciót, ha attól tart, hogy gyermekek használhatják a robotot.

Megjegyzés: A térképen kívüli riasztás és a valós idejű helymeghatározás funkciók csak akkor érhetők el, ha a kapcsolatszolgáltatás aktiválva van.

7.4 TrueGuard funkciók

Ez a robot lehetővé teszi, hogy az alkalmazáson keresztül valós idejű videó segítségével figyelje kertjét, valamint járőrözést végezzen meghatározott helyeken.

Funkció	Leírás
Valós idejű videó	Érintse meg a  gombot, hogy megtekinthesse a robot elülső kamerájának élő videóképét, így bármikor és bárhol ellenőrizheti a kertjét.
Őrjárat	Amikor a robot készenléti állapotban van, az alkalmazáson keresztül elküldheti a kertje meghatározott határait vagy pontjaira őrjáratot. E funkció eléréséhez lépjen a  > Őrjárat.

7.5 Töltés

A töltési beállításokat az alkalmazás Eszköz oldal >  > Töltés pontjában állíthatja be.

7.5.1 Egyéni töltési időszak

Az Egyéni töltési időszak funkcióval a robot töltési időszakait meghatározott órákra állíthatja be. Ha engedélyezve van, a robot alacsony akkumulátortöltöttség esetén, amikor nincs fűnyírási feladat, biztonságos akkumulátorszintre tölti magát, és a teljes töltést csak a kijelölt töltési időszak alatt végzi el.

7.5.2 Az akkumulátortöltöttség vezérlése

- Akkumulátortöltöttség az automatikus töltéshez: Állítsa be azt az akkumulátorszintet, amelynél a robot automatikusan visszatér a töltőállomáshoz.
- Akkumulátortöltöttség a feladatok folytatásához: Állítsa be azt az akkumulátorszintet, amelynél a robot automatikusan folytatja a félbehagyott fűnyírási feladatokat.



Megjegyzés: A MOVA fejlesztőcsapat folyamatosan OTA (Over-the-Air) frissítéseket és karbantartást végez a firmware-en és az alkalmazáson. Ellenőrizze a frissítési értesítéseket, vagy engedélyezze az Automatikus frissítés funkciót a firmware és az alkalmazás naprakészen tartásához és a további funkciók használatához.

8 Karbantartás

A jobb teljesítmény és hosszabb élettartam érdekében rendszeresen tisztítsa meg a robotot, és a kopott alkatrészeket az alábbi gyakoriság szerint cserélje ki:

Alkatrész	Csere gyakorisága
Pengék	6-8 hetenként vagy gyakrabban
Tisztítókefe	12 havonta vagy gyakrabban

Megjegyzés:

- A pengék és a tisztítókefe fennmaradó idejét az alkalmazás Eszköz oldal >  > Fogyóeszközök és karbantartás pontjában ellenőrizheti. Az elhasznált alkatrészek cseréje után lépjen az alkatrész részleteit tartalmazó oldalra, és érintse meg a Kicséréltem gombot az időzítő visszaállításához.
- Ha a kertjében kijelölt területek vannak a robot rendszeres tisztításához és karbantartásához, beállíthat karbantartási pontokat a térképen az Eszköz oldal >  > Menjen a karbantartási ponthoz > Pont szerkesztése menüpontban. Miután a karbantartási pontokat beállította, egyszerűen koppintson az Indulás gombra, és irányítsa a robotot a kijelölt helyekre az egyszerű karbantartáshoz.

8.1 Tisztítás

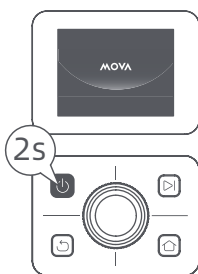
Rendszeresen tisztítsa meg a robotot, hogy megakadályozza a fűnyesedék és a szennyeződés felhalmozódását, amelyek eltömíthetik a pengetárcsát és a hajtókerekeket, és ez befolyásolhatja a fűnyírás, a dokkolás és a mozgás teljesítményét. Ajánlott tisztítókészlet használata, amely helyi üzletekben vagy online beszerezhető.

⚠ Figyelmeztetés: A tisztítás megkezdése előtt kapcsolja ki a robotot, és húzza ki a töltőállomást a konnektorból.

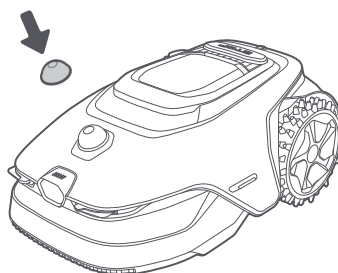
Figyelem: Győződjön meg róla, hogy a LiDAR védőburkolata a LiDAR-on van, mielőtt a robotot fejjel lefelé fordítja, hogy elkerülje a LiDAR sérülését.

• A burkolat, az alváz és a pengetárcsa:

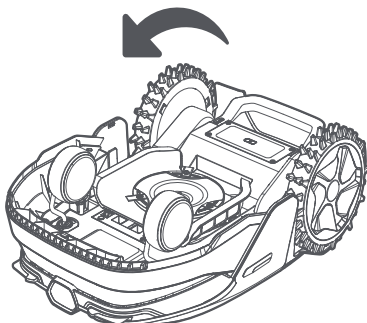
1. Kapcsolja ki a robotot.



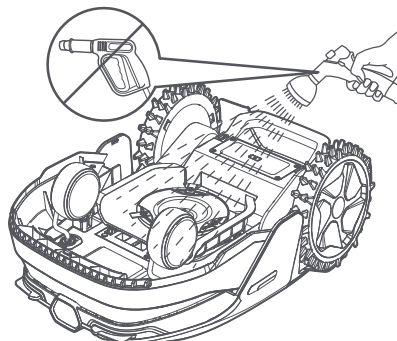
2. Fedje le a LiDAR-t a védőburkolatával.



3. Fordítsa a robotot fejjel lefelé.



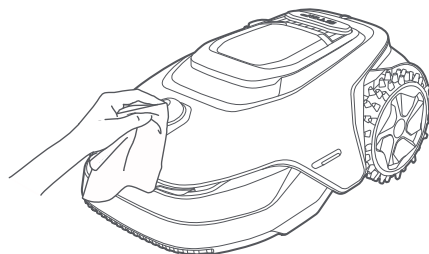
4. Tisztítsa meg a burkolatot, a pengetárcsát és az alvázat slaggal.



⚠ Figyelmeztetés: Ne érintse meg a pengéket az alváz tisztításakor. Viseljen kesztyűt a tisztítás során.

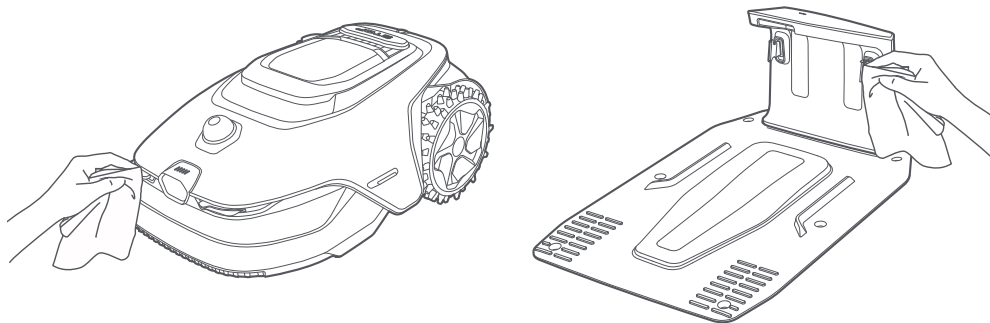
Figyelem: Ne használjon magasnyomású mosót a tisztításhoz. Ne használjon tisztítószereket a tisztításhoz.

5. Egy szőszmentes kendővel óvatosan tisztítsa meg a LiDAR-érzékelőt.



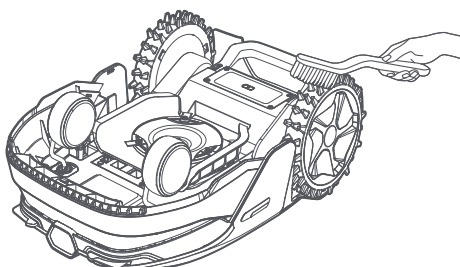
- Töltőérintkezők és elülső kamera:

Használjon tiszta ruhát a robot és a töltőállomás töltőérintkezőinek letörléséhez, valamint az elülső kamera megtisztításához. Törölje szárazra a töltőérintkezőket és az elülső kamerát a tisztítás után.



- Meghajtókerekek:

Egy kefével távolítsa el a sarat a kerekekről a jó tapadás biztosításához.



8.2 Az alkatrészek cseréje

- Pengék cseréje

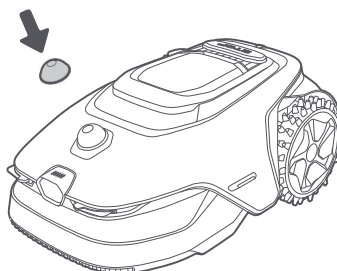
A pengék élességének megőrzése érdekében rendszeresen cserélje a pengéket. Ajánlott a pengéket 6-8 hetente vagy gyakrabban kicserélni. Csak eredeti MOVA pengéket használjon.

⚠ Figyelmeztetés: Kapcsolja ki a robotot. A pengék cseréjekor viseljen védőkesztyűt.

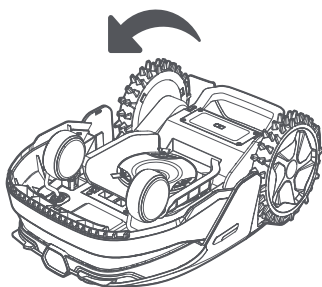
Megjegyzés: A kiegyensúlyozottvágórendszer biztosítása érdekében mindhárom pengét egyszerre cserélje ki.

1. Kapcsolja ki a robotot.

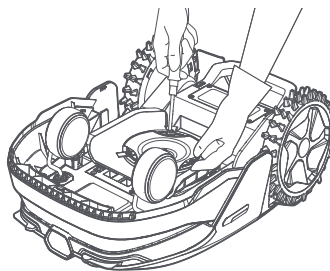
2. Fedje le a LiDAR-t a védőburkolatával.



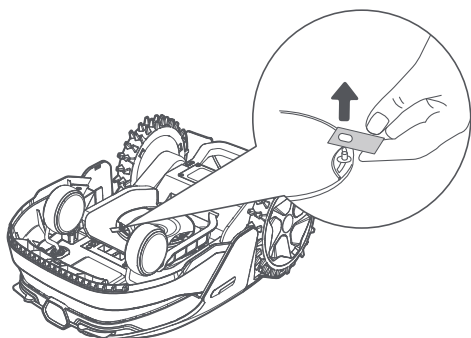
3. Helyezze a robotot puha felületre, és fordítsa fejjel lefelé.



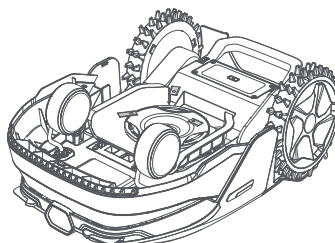
4. Lazítsa meg a csavarokat csillagcsavarhúzóval.



5. Távolítsa el a három pengét és a csavarokat.

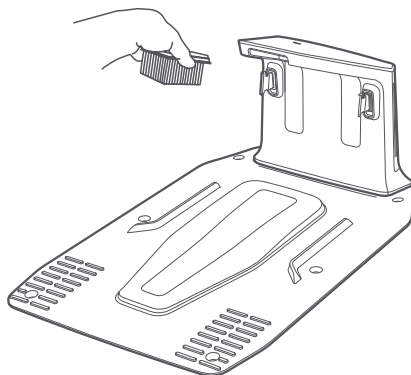


6. Igazítsa a pengéket a pengétárcsa lyukaihoz, majd rögzítse őket a csavarokkal.



• A tisztítókefe cseréje

Ha a LiDAR-érzékelő tisztítókefeje elkopik, a sörtéi fodrosodhatnak vagy elhasználódhatnak, ami rontja a tisztítási hatékonyságát. Rendszeresen cserélje a tisztítókefét a jó tisztítási eredmény érdekében. Ajánlott kicserélni a tisztítókefét 12 havonta vagy korábban.







9 Akkumulátor

Hosszú távú tárolás esetén töltsse fel a robotot 6 havonta az akkumulátor védelme érdekében. Az akkumulátor túlzott lemerülése miatti károsodás nem tartozik a korlátozott jótállás hatálya alá. Ne töltsse az akkumulátort 40 ° C-nál magasabb vagy 10 ° C-nál alacsonyabb környezeti hőmérsékleten. Az akkumulátor hosszú távú tárolási hőmérséklete -10 ° C és 35 ° C között legyen. A károsodás minimalizálása érdekében az akkumulátor ajánlott tárolási hőmérséklete 0 ° C és 25 ° C között van.

Megjegyzés: A robot akkumulátorának élettartama a használat gyakoriságától és az üzemórák számától függ. Ha az akkumulátor sérült vagy nem tölthető fel, ne dobja ki az elavult vagy hibás akkumulátort. Tartsa be a helyi újrahasznosítási előírásokat.

Alacsony fogyasztású töltési mód:

Amikor aktiválódik az alacsony fogyasztású töltési üzemmód, a töltéssel nem kapcsolatos funkciók le lesznek tiltva (a kijelző és a hálózat ki lesz kapcsolva).

- Az alacsony fogyasztású töltési mód engedélyezéséhez nyomja meg és tartsa lenyomva egyszerre a  gombot és a  gombot, majd gyorsan, egyszerre ötször nyomja meg a  gombot. Egy hangutasítást fog hallani: Az alacsony fogyasztású töltési mód be van kapcsolva.
- Az alacsony fogyasztású töltési mód kikapcsolásához indítsa újra a robotot, vagy nyomja meg gyorsan ötször a  gombot.

10 Téli tárolás

- A robot
 1. Akkumulátort teljesen töltsse fel, mielőtt kikapcsolja a robotot.
 2. Tisztítsa meg alaposan a robotot, mielőtt téli tárolásba helyezi.
 3. Helyezze fel a LiDAR védőburkolatát.
 4. Tárolja a robotot beltérben, száraz helyen, 0 ° C felett.

- Töltőállomás

Húzza ki a töltőállomást a konnektorból, és tárolja száraz, hűvös helyen, közvetlen napfénytől távol.

Megjegyzés: A téli tárolás után helyezze vissza a töltőállomást a helyére, és helyezze a robotot a töltőállomásba töltéshez. Ha áthelyezi a töltőállomást egy másik helyre, a robot automatikusan frissíti a töltőállomás helyét, amint feltöltődik és elhagyja azt. Ha a kertben jelentős változások miatt pozicionálási hibákat tapasztal, javasolt az adott terület újratérképezése.

11 Szállítás

Nagy távolságra történő szállítás esetén győződjön meg róla, hogy a robot ki van kapcsolva. Ajánlott az eredeti csomagolás használata. Helyezze fel a LiDAR védőburkolatát.

 Figyelmeztetés:

- Kapcsolja ki a robotot szállítás előtt.
- Emelje meg a robotot a hátsó fogantyúnál fogva, ügyelve arra, hogy a pengetárcsa távol legyen a testétől.

12 Hibaelhárítás

Probléma	Ok	Megoldás
A robot nincs csatlakoztatva az alkalmazáshoz.	<ol style="list-style-type: none"> 1. A robot nincs a Wi-Fi jel vagy a Bluetooth hatósugarán belül. 2. A robot ki van kapcsolva, vagy újraindul. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ellenőrizze, hogy a robot befejezte-e a bekapcsolási folyamatot. 2. Ellenőrizze, hogy a router megfelelően működik-e. 3. Menjen közelebb a robothoz a Bluetooth-kapcsolat létrehozásához.
Robot felemelve.	A kerék nincs a földön.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Tegye vissza a robotot sík talajra. 2. Adja meg a PIN-kódot a roboton, és erősítse meg. 3. A robot nem tud áthaladni 4 cm-nél magasabb akadályokon. Gondoskodjon arról, hogy a robot munkaterületén a talaj egyenletes legyen.
A robot megdőlt.	A robot dőlése több, mint 37° .	<ol style="list-style-type: none"> 1. Tegye vissza a robotot sík talajra. 2. Adja meg a PIN-kódot a roboton, és erősítse meg. 3. A robot nem tud 45%-nál (24° -nál) meredekebb lejtőn felmászni.
A robot elakadt.	A robot elakadt, és nem tud kijutni.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Távolítsa el a környező akadályokat, majd próbálja meg újra. 2. Vigye a robotot kézzel a térképen belül egy sík és nyílt helyre, majd próbálja meg újra elindítani a feladatot. Ha a probléma nem szűnik meg, próbálja meg újra, miután a robotot visszahelyezte a töltőállomásra. 3. Ellenőrizze, hogy vannak-e lyukak a talajon. Töltse fel a lyukakat a fűnyírás előtt, hogy megakadályozza a robot elakadását. 4. Ellenőrizze, hogy a környező fű magasabb-e 10 cm-nél. Beállíthatja az akadálykerülési magasságot, vagy előzetesen lenyírhatja a gyepet egy tolható fűnyíróval, hogy megakadályozza a robot elakadását. 5. Ha a robot gyakran elakad ezen a helyen, beállíthatja tiltott területként.
Bal/jobb hátsó kerék hiba.	A kerék nem forog, vagy a kerék motorjával probléma van.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Tisztítsa meg a hátsó kerekeket, majd próbálja újra. 2. Ha továbbra is tapasztalja ezt a hibát, próbálja meg újraindítani a robotot. 3. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szervizzel.
A pengetárcsa nem forog.	A pengetárcsa nem forog rendszeren, vagy a vágómotorral probléma van.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Tisztítsa meg a pengetárcsát, majd próbálja újra. 2. Ellenőrizze, hogy a környező fű magasabb-e 10 cm-nél. A gyep előzetes lenyírásához használhat tolható fűnyíró, hogy megakadályozza, hogy a pengetárcsa elakadjon a magas fűben. 3. Ellenőrizze, hogy van-e víz a pengetárcsa alatt. Ha van, helyezze a robotot száraz helyre, majd próbálja újra. 4. Ha továbbra is tapasztalja ezt a hibát, próbálja meg újraindítani a robotot. 5. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szervizzel.
A pengetárcsa nem mozog fel vagy le.	A pengetárcsa nem mozog fel vagy le.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Tisztítsa meg a pengetárcsát, majd próbálja újra. 2. Ha továbbra is tapasztalja ezt a hibát, próbálja meg újraindítani a robotot. 3. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szervizzel.

Probléma	Ok	Megoldás
A pengetárcsa nem tud oldalra mozogni.	A pengetárcsa nem tud oldalra mozogni.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Tisztítsa meg a vágórendszert, és távolítsa el minden szennyeződést vagy idegen tárgyat. 2. Ha továbbra is találkozik ezzel a hibával, először letilthatja az UltraTrim™ funkciót. 3. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szervizzel.
Ütközőhiba.	Az első ütközőérzékelő folyamatosan aktiválódik.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ellenőrizze, hogy a robot nem akadt-e el valahol. 2. Finoman koppintson az ütközőre, és győződjön meg róla, hogy az visszapattan. 3. Ha továbbra is tapasztalja ezt a hibát, próbálja meg újraindítani a robotot. 4. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szervizzel.
Töltési hiba.	A robot dokkol a töltőállomáson, de a töltőárammal vagy feszültséggel probléma van.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ellenőrizze, hogy a töltőállomás megfelelően csatlakozik-e az áramforráshoz. 2. Ellenőrizze, hogy a roboton és a töltőállomáson található töltőérintkezők tiszták-e. 3. Miután az ellenőrzés befejeződött, próbálja meg ismét a robotot a töltőállomásra dokkolni. 4. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szervizzel.
Az akkumulátor hőmérséklete túl magas.	Az akkumulátor hőmérséklete $\geq 60^\circ\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. A robotot olyan környezetben használja, ahol a környezeti hőmérséklet 40°C alatt van. Megvárhatja, amíg az akkumulátor hőmérséklete automatikusan lecsökken. 2. A robotot kikapcsolhatja, majd egy idő múlva újraindíthatja. 3. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szervizzel.
Az akkumulátor hőmérséklete magas.	Az akkumulátor hőmérséklete $\geq 40^\circ\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. A töltés sikertelen lehet, ha az akkumulátor hőmérséklete 40°C fölött van. 2. A robotot olyan környezetben használja, ahol a környezeti hőmérséklet 40°C alatt van.
Az akkumulátor hőmérséklete alacsony.	Az akkumulátor hőmérséklete $\leq 6^\circ\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. A töltés sikertelen lehet, ha az akkumulátor hőmérséklete 6°C alatt van. 2. A robotot olyan környezetben használja, ahol a környezeti hőmérséklet meghaladja a 6°C-ot.
A LiDAR el van takarva.	A LiDAR el van takarva (például a LiDAR védőburkolat nincs eltávolítva).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Távolítsa el a LiDAR védőburkolatot, majd próbálja újra. 2. Ha a robot tetején lévő LiDAR nagyon szennyezett, tisztítsa meg szöszmentes kendővel, majd próbálja újra.
LiDAR meghibásodás.	A LiDAR nagyon szennyezett, vagy érzékelőhiba lépett fel.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ellenőrizze, hogy a LiDAR szennyezett-e. Tisztítsa meg, ha szükséges, majd próbálja újra. 2. Ha továbbra is tapasztalja ezt a hibát, próbálja meg újraindítani a robotot. 3. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szervizzel.
A LiDAR piszkos.	A LiDAR piszkos.	Törölje le a robot tetején található LiDAR érzékelőt tiszta ruhával. Tisztítás után tartsa szárazon a LiDAR-t.

Probléma	Ok	Megoldás
A LiDAR hőmérséklete magas.	A LiDAR hőmérséklete magas. A LiDAR hamarosan leáll.	<ol style="list-style-type: none"> 1. A robot automatikusan megpróbál visszatérni a töltőállomáshoz, hogy lehűljön. 2. Biztosítsa, hogy a robot működési környezeti hőmérséklete 40 °C alatt legyen. 3. Helyezze a robotot árnyékos, hűvös és jól szellőző helyre. A riasztás leáll, amikor a hőmérséklet a normál tartományba csökken. 4. A robot automatikusan folytatja a működést, amint a riasztás megszűnik. 5. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szolgálattal.
A LiDAR hőmérséklete túl magas.	A LiDAR hőmérséklete túl magas. A LiDAR leállt.	<ol style="list-style-type: none"> 1. A LiDAR magas hőmérséklet miatt kikapcsolt. 2. Biztosítsa, hogy a robot működési környezeti hőmérséklete 40 °C alatt legyen. 3. Helyezze a robotot árnyékos, hűvös és jól szellőző helyre. A riasztás leáll, amikor a hőmérséklet a normál tartományba csökken. 4. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szolgálattal.
A robot eltévedt.	A helymeghatározás megszűnt.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ellenőrizze, hogy a robot tetején lévő LiDAR tiszta-e. A szennyeződés befolyásolja a helymeghatározást. 2. Vigye kézzel a robotot a térképen belül egy nyílt helyre, majd próbálja meg újra elindítani a feladatot. 3. Ha a helymeghatározás nem áll helyre, az alkalmazáson keresztül távolról irányítsa vissza a robotot a töltőállomásra, majd indítsa el a fűnyírési feladatot.
Érzékelőhiba.	Érzékelőhiba.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Indítsa újra a robotot, és próbálja meg újra. 2. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szervizzel.
A robot a tiltott területen van.	A robot a tiltott területen van.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vigye kézzel a robotot a tiltott területen kívülre, majd próbálja újra. 2. Az alkalmazással távolról vezesse ki a robotot a tiltott területről, majd próbálja újra.
A robot a térképen kívül van.	A robot a térképen kívül van.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vigye kézzel a robotot a térképen belülre, majd próbálja újra. 2. Az alkalmazással távolról vezesse a robotot a térképen belülre, majd próbálja újra.
A vészleállítás aktiválódott.	A roboton megnyomják a Stop gombot.	Adja meg a PIN-kódot a roboton, és erősítse meg.
Alacsony akkumulátortöltés. A robot hamarosan leáll.	Az akkumulátortöltöttség \leq 10%.	Dokkolja a robotot a töltőállomásra a töltéshez.
A robot kívül van a térképen. Lopásveszély.	A robot kívül van a térképen.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Adja meg a PIN-kódot a roboton, és erősítse meg. 2. Az alkalmazás Beállítások menüjében letilthatja a Térképen kívüli riasztást.

Probléma	Ok	Megoldás
A LiDAR hőmérséklete magas.	A LiDAR hőmérséklete magas. A LiDAR hamarosan leáll.	<ol style="list-style-type: none"> 1. A robot automatikusan megpróbál visszatérni a töltőállomáshoz, hogy lehűljön. 2. Biztosítsa, hogy a robot működési környezeti hőmérséklete 40 °C alatt legyen. 3. Helyezze a robotot árnyékos, hűvös és jól szellőző helyre. A riasztás leáll, amikor a hőmérséklet a normál tartományba csökken. 4. A robot automatikusan folytatja a működést, amint a riasztás megszűnik. 5. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szolgálattal.
A LiDAR hőmérséklete túl magas.	A LiDAR hőmérséklete túl magas. A LiDAR leállt.	<ol style="list-style-type: none"> 1. A LiDAR magas hőmérséklet miatt kikapcsolt. 2. Biztosítsa, hogy a robot működési környezeti hőmérséklete 40 °C alatt legyen. 3. Helyezze a robotot árnyékos, hűvös és jól szellőző helyre. A riasztás leáll, amikor a hőmérséklet a normál tartományba csökken. 4. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szolgálattal.
A robot eltévedt.	A helymeghatározás megszűnt.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ellenőrizze, hogy a robot tetején lévő LiDAR tiszta-e. A szennyeződés befolyásolja a helymeghatározást. 2. Vigye kézzel a robotot a térképen belül egy nyílt helyre, majd próbálja meg újra elindítani a feladatot. 3. Ha a helymeghatározás nem áll helyre, az alkalmazáson keresztül távolról irányítsa vissza a robotot a töltőállomásra, majd indítsa el a fűnyírési feladatot.
Érzékelőhiba.	Érzékelőhiba.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Indítsa újra a robotot, és próbálja meg újra. 2. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szervizzel.
A robot a tiltott területen van.	A robot a tiltott területen van.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vigye kézzel a robotot a tiltott területen kívülre, majd próbálja újra. 2. Az alkalmazással távolról vezesse ki a robotot a tiltott területről, majd próbálja újra.
A robot a térképen kívül van.	A robot a térképen kívül van.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vigye kézzel a robotot a térképen belülre, majd próbálja újra. 2. Az alkalmazással távolról vezesse a robotot a térképen belülre, majd próbálja újra.
A vészleállítás aktiválódott.	A roboton megnyomják a Stop gombot.	Adja meg a PIN-kódot a roboton, és erősítse meg.
Alacsony akkumulátortöltés. A robot hamarosan leáll.	Az akkumulátortöltöttség $\leq 10\%$.	Dokkolja a robotot a töltőállomásra a töltéshez.
A robot kívül van a térképen. Lopásveszély.	A robot kívül van a térképen.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Adja meg a PIN-kódot a roboton, és erősítse meg. 2. Az alkalmazás Beállítások menüjében letilthatja a Térképen kívüli riasztást.

Probléma	Ok	Megoldás
Nem sikerült visszatérni a töltőállomáshoz.	A robot nem találja a töltőállomást, amikor megpróbál visszatérni oda.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ellenőrizze, hogy nincs-e akadály, amely elzárja a robot útját. Távolítsa el az akadályokat, és próbálja újra. 2. Az alkalmazással távolról vezesse vissza a robotot a töltőállomásra.
Nem sikerült dokkolni a töltőállomáson.	A robot megtalálja a töltőállomást, de nem tud dokkolni.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ellenőrizze, hogy az állomás tükröző fóliái tiszták-e, vagy el vannak-e takarva. 2. Ellenőrizze, hogy az állomás előtt vannak-e akadályok. 3. Ellenőrizze, hogy az állomás elmozdult-e. 4. Ellenőrizze, hogy az alaplemez nincs-e vastag sárral borítva. 5. Ellenőrizze, hogy az állomás lejtőn van-e. 6. Ellenőrizze, hogy az állomás rendelkezik-e áramellátással. 7. Segítse a robotot a töltőállomáshoz való dokkolásban távirányítóval vagy kézzel.
A pozicionálás sikertelen.	A pozicionálás sikertelen, amikor a robot megpróbálja elindítani a fűnyírési feladatot.	<ol style="list-style-type: none"> 1. A LiDAR akadályozva lehet. Vigye a robotot kézzel a térképen belül egy sík és nyílt helyre, majd próbálja meg újra elindítani a feladatot. 2. Ha továbbra is találkozik ezzel a hibával, próbálja meg újra, miután a robot dokkolt a töltőállomáson.
Nincs elegendő hely a forduláshoz az állomás előtt.	Nincs elegendő hely a forduláshoz az állomás előtt.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ha az állomás a térkép szélén vagy annak belsejében van elhelyezve, ügyeljen arra, hogy legalább 1 m szabad hely legyen az állomás alaplemezének elülső része és a térkép határa között; különben a robot nem biztos, hogy képes lesz kanyarodni. 2. Helyezze át az állomást, vagy módosítsa a térképet a Térkép szerkesztése menüben.
Útvonal elzárva.	Útvonal elzárva.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ellenőrizze, hogy nincs-e tiltott terület beállítva az útvonalon. 2. Ellenőrizze, hogy nincs-e akadály, amely elzárja a robot útját. 3. Ha a robot még mindig nem tud áthaladni, törölje az útvonalat a Térkép szerkesztése menüben, és állítson be újat.
Az elülső kamera szennyezett.	Az elülső kamera szennyezett.	Törölje le az elülső kamerát tiszta ruhával.
Az elülső kamerával probléma van.	Az elülső kamerával probléma van.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Törölje le az elülső kamerát tiszta ruhával. 2. Próbálja meg újraindítani a robotot. 3. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szervizzel.
Az elülső kamera el van takarva.	Az elülső kamera el van takarva.	Törölje le az elülső kamerát tiszta ruhával.
Határészlelési hiba az automatikus feltérképezés során.	Határészlelési hiba az automatikus feltérképezés során.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Győződjön meg róla, hogy a fényviszonyok megfelelőek. Ne legyen sem túl világos, sem túl sötét. 2. Győződjön meg róla, hogy az időjárás tiszta, kerülje a ködöt vagy az esőt. 3. Győződjön meg arról, hogy az elülső kamera tiszta, és nincs letakarva. 4. Győződjön meg arról, hogy a talajfelszín egyenletes, mert a kiemelkedések befolyásolhatják az érzékelést. 5. Ha a határészlelés továbbra is sikertelen, váltson távirányítási módra a feltérképezéshez.



13 Műszaki adatok

Alapinformációk	Terméknév	LiDAX Ultra 800	LiDAX Ultra 1000	LiDAX Ultra 1200	LiDAX Ultra 1600	LiDAX Ultra 2000
	Márka	MOVA				
	Modell	MXXM2100	MXXM3100	MXXM4100	MXXM5100	MXXM6100
	Méret	666 mm × 444 mm × 273 mm				
	Súly (akkumulátorral együtt)	13,7 kg	13,7 kg	13,8 kg	13,8 kg	13,8 kg
Fűnyírás	Ajánlott munkaterület	800 m ²	1000 m ²	1200 m ²	1600 m ²	2000 m ²
	Fűnyírás hatékonyság [1]	Szabvány				
		800 m ² /nap	800 m ² /nap	1000 m ² /nap	1200 m ² /nap	1200 m ² /nap
		Hatékony				
		1200 m ² /nap	1200 m ² /nap	1400 m ² /nap	1600 m ² /nap	1600 m ² /nap
	Vágási magasság	3-10 cm				
	Vágási szélesség	20 cm				
Töltési idő [2]	60 perc	60 perc	65 perc	65 perc	65 perc	
Zajkibocsátás	Hangteljesítményszint LWA	57 dB(A)				
	Hangteljesítmény bizonytalansága KWA	3 dB(A)				
	Hangnyomásszint LpA	49 dB(A)				
	Hangnyomás bizonytalansága KpA	3 dB(A)				
Üzemeltetési körülmények	Üzemi hőmérséklet	0-50 °C Ajánlott: 10-35 °C				
	Hosszú távú tárolási hőmérséklet	-10-35 °C Ajánlott: 0-25 °C				
	IP-besorolás	Robot: IPX6 Töltőállomás: IPX4 Tápegység: IP67				
	A fűnyírási terület maximális lejtése	45% (24°)				
Kapcsolódás	Bluetooth frekvenciatartomány	2400,0-2483,5 MHz				
	Max. RF teljesítmény	802.11b: 16±2 dBm (@11 Mbps) 802.11g: 14±2dBm (@54Mbps) 802.11n: 13±2 dBm (@HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm				
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400-2483,5 MHz)				
	Csatlakozómodul	Nem tartalmazza	Nem tartalmazza	Nem tartalmazza	Tartalmazza (az aktiválástól számított egy évig ingyenes)	Tartalmazza (az aktiválástól számított három évig ingyenes)
	Kapcsolatszolgáltatás [3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41				
	GNSS [4]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo				

Hajtómotor	Motor típus	Kefementes motor				
Vágómotor	Sebesség	2500 / min				
Akkumulátor (robot)	Akkumulátormodell	MBPM30	MBPM30	MBPM20	MBPM20	MBPM20
	Akkumulátortípus	Lítium-ion akkumulátor				
	Tipikus kapacitás	4000 mAh	4000 mAh	5000 mAh	5000 mAh	5000 mAh
	Névleges feszültség	18 V egyenáram				
Tápegység	Töltőmodell	MPAM20 / MPAM20(C)				
	Bemeneti feszültség	100-240 V AC				
	Kimeneti feszültség	20 V egyenáram				
	Kimeneti áramerősség	3 A				
Töltőállomás	Töltőállomás modellje	MCM20				
	Bemeneti feszültség	20 V egyenáram				
	Kimeneti feszültség	20 V egyenáram				
	Bemeneti áramerősség	3 A				
	Kimeneti áramerősség	3 A				
Kiegészítők	Tartalékpengék és tartók	9				
	Pengemodell	MBKM10				

[1] A MOVA laboratórium tesztelése alapján.

[2] A töltési idő azt az időtartamot jelenti, amely szükséges ahhoz, hogy az akkumulátor elérje a 85%-os töltöttségi szintet, és a robot automatikusan visszatérhessen a fűnyíráshoz, miután alacsony töltöttség miatt visszatért a töltőállomásra.

[3] A csatlakozómodul telepítését igényli.

[4] Szükséges a csatlakozómodul telepítése.

Megjegyzés: A műszaki adatok változhatnak, mivel termékünket folyamatosan fejlesztjük. A legfrissebb információkért látogasson el weboldalunkra: <https://www.mova.tech>.

Jótállás

1. A MOVA felelős a fogyasztó felé minden olyan anyag- vagy kivitelezési hibáért, amely a vásárlás időpontjában nem volt észlelhető.

2. Jótállási idő: 3 év, a termék fogyasztónak történő eladásának vagy fogyasztónak történő kézbesítésének dátumától számítva (attól függően, hogy melyik következik be később). Ha a fogyasztó tartózkodási helye szerinti területen eltérő előírások vannak érvényben, a helyi szabályozások az irányadók.

3. A jótállás a következő esetekben nem érvényes:

a) Gondatlanságból vagy olyan használatból, illetve telepítésből eredő probléma, amelynél nem tartották be a MOVA utasításait.

b) A termék megbontása és/vagy módosítása olyan személyek vagy szervezetek által, akiket a MOVA kifejezetten nem jogosított fel.

c) A fogyasztó által okozott véletlen károk és/vagy gondatlanság, különös tekintettel a külső alkatrészekre.

d) Kopásnak kitett alkatrészek, amelyek nem rendelkeznek gyártási hibával.

e) Ha nincs érvényes vásárlási dokumentum (nyugta, számla vagy más), amely igazolná a termék vásárlásának dátumát.

f) A vásárlási igazoláson szereplő termék modellje és/vagy számai nem egyeznek meg a terméken feltüntetett modellel és/vagy számokkal.

4. További garanciális információkért kérjük, látogasson el a hivatalos MOVA weboldalra: <https://www.mova.tech>.





EU MEGFELELŐSÉGI NYILATKOZAT

Ezt az EU megfeleléségi nyilatkozatot a gyártó kizárólagos felelőssége mellett állítja ki.

Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd.

Room 1182, Building 3, No. 288 Jiushenggang Road, Guoxiang Street,
Wuzhong District Economic Development Zone, Suzhou City, Jiangsu Province, P.R. China

A MOVA nevében kijelentem, hogy a termék

Leírás **Robotfűnyíró**

Típus **Modell: MXXM2100/MXXM3100/MXXM4100/MXXM5100/MXXM6100**

Funkció **Fűnyírás**

Megfelel a következő irányelveknek

2006/42/EC, 2014/30/EU, 2014/35/EU, 2011/65/EU&(EU)2015/863,2014/53/EU

Megfelel a következő szabványoknak,

**EN60335-1:2012+A11:2014+A13:2017+A1:2019+A14:2019+A2:2019+A15:2021,
EN 50636-2-107:2015+A1:2018+A2:2020+A3:2021,
EN 62233:2008, EN IEC 62311:2020, EN 62479:2010, EN IEC 55014-1:2021,
EN IEC 55014-2:2021, EN IEC 61000-3-2:2019+A1:2021,
EN 61000-3-3:2013+A1:2019+A2:2021,EN 300 328 V2.2.2:2019,
EN 301 489-1 V2.2.3:2019, EN 301 489-17 V3.2.4:2020,
EN 301 489-19 V2.2.1:2022, EN 301 489-52 V1.2.1:2021,
EN 301 511 V12.5.1:2017, EN 301 908-1 V15.2.1:2023, EN 301 908-2 V13.1.1:2020,
EN 301 908-13 V13.2.1:2022, EN 303 413 V1.2.1:2021,
EN 18031-1:2024, EN 18031-2:2024,EN IEC 63000:2018**

A gyártó meghatalmazott EU képviselője

EUREPSTAR GmbH

Schlüterstr.3, 85057 Ingolstadt, Germany

eurep@eurep-gmbh.de

+49 841 8869 7744

Kiadás helye: Suzhou

Kiadás dátuma: 17.7.2025

Kiadó aláírása:

Kiadó neve: Qin Ling

Kiadó beosztása: PTD-menedzser

Room 1182, Building 3, No. 288 Jiushenggang Road, Guoxiang Street,
Wuzhong District Economic Development Zone, Suzhou City, Jiangsu Province, P.R. China



MOVA



MADE IN CHINA