



MOVA



MOVA ViAX 500 User Manual

The illustrations in this manual are for reference only.
Please refer to the actual product for accuracy.

HUP03~P37

CSP38~P74



Scan the QR code
to view the electronic user manual.

Translation of the Original Instructions

Tartalomjegyzék

1 Biztonsági utasítások.....	04
2 A termék ismertetése	08
3 Telepítés	11
4 Első használatra való előkészületek	14
5 Kert feltérképezése	18
6 Kezelés	25
7 MOVAhome alkalmazás	28
8 Karbantartás.....	30
9 Akkumulátor	33
10 Téli tárolás	33
11 Szállítás	33
12 Hibaelhárítás	34
13 Műszaki adatok	37

1 Biztonsági utasítások

1.1 Általános biztonsági utasítások

- Olvassa el figyelmesen és értse meg a használati útmutatót a termék használata előtt.
- Csak a MOVA által a termékhez ajánlott felszerelést használja. Bármilyen más használat helytelen.
- Ne engedje, hogy gyermekek tartózkodjanak a készülék közelében vagy játsszanak vele működés közben.
- Ne használja a terméket olyan területeken, ahol az emberek nincsenek tudatában a jelenlétének.
- Amikor a terméket a MOVAhome alkalmazással manuálisan működteti, ne fusson. Mindig csak gyalogoljon és figyeljen a lépéseire lejtőkön, és mindig tartsa meg az egyensúlyát.
- Kerülje a termék használatát, ha a munkaterületen emberek, különösen gyermekek vagy állatok tartózkodnak.
- Kerülje a gép és perifériáinak használatát rossz időjárási körülmények között, különösen, ha villámlásveszély áll fenn.
- Ha a terméket nyilvános területeken használja, helyezzen ki figyelmeztető táblákat a munkaterület körül a következő szöveggel: „Figyelmeztetés! Automata fűnyíró! Maradjon távol a géptől! Figyeljen a gyermekekre!”
- Használat közben viseljen erős lábbelit és hosszú nadrágot.
- Az eszköz sérülésének és a járművekkel vagy személyekkel kapcsolatos baleseteknek a megelőzése érdekében ne állítson be munkaterületeket vagy áthaladási útvonalakat közterületi utakon és járdákon.
- Ne érintse meg a mozgó veszélyes részeket, például a pengetárcsát, amíg az teljesen meg nem állt.
- Forduljon orvoshoz sérülés vagy baleset esetén.
- Állítsa a terméket **KIKAPCSOLT** állásba az akadályok eltávolítása, karbantartás vagy a termék vizsgálata előtt. Ha a termék rendellenesen rezeg, indítás előtt ellenőrizze, nincs-e rajta sérülés. Ne használja a terméket, ha bármelyik alkatrész sérült vagy hibás.
- Ne telepítse a főkábelt olyan területeken, ahol a termék nyírni fog. Kövesse a kábelhez mellékelt utasításokat a kábel telepítéséhez.
- Csak a csomagban található töltőállomást használja a termék töltéséhez. A helytelen használat áramütést, túlmelegedést vagy maró folyadék szivárgását okozhatja az akkumulátorból. Ha elektrolit szivárog, öblítse le vízzel/semlegesítő szerrel, és kérjen orvosi segítséget, ha a maró folyadék a szemébe kerül.
- Amikor a főkábelt a konnektorhoz csatlakoztatja, használjon áramvédő kapcsolót (fi-relé), amelynek leoldóárama legfeljebb 30 mA.
- Csak az eredeti, a MOVA által ajánlott akkumulátorokat használja. A termék biztonsága nem garantálható, ha nem eredeti akkumulátorokat használ. Ne használjon nem újratölthető elemeket.
- Tartsa távol a munkaterülettől az összes tápkábelt és/vagy hosszabbítót, hogy elkerülje a kábelek sérülését, ami élő részekkel való érintkezéshez vezethet.
- A jelen dokumentumban szereplő ábrák csak tájékoztató jellegűek. A tényleges termék a mérvadó.
- Soha ne engedje, hogy gyermekek, fizikai, érzékszervi vagy szellemi képességeikben korlátozott vagy tapasztalatlan személyek, illetve az ezeket az utasításokat nem ismerő személyek használják a gépet. A helyi szabályozások korlátozhatják a kezelő életkorát.
- Ne csatlakoztasson vagy érintsen meg sérült kábelt, amíg az nincs kihúzva a hálózati aljzatból. Ha a kábel üzemeltetés közben megsérül, húzza ki a dugót a hálózati aljzatból. A kopott vagy sérült kábel növeli az áramütés kockázatát, és szakembernek kell kicserélnie.
- Ne tolja erősen vagy gyorsan a terméket, mert ez károsíthatja azt.
- Az RF-kitettségi követelmény betartása érdekében 35 cm (13,8") távolságot kell tartani az eszköz és az ember között.
- **FIGYELMEZTETÉS:** 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 megbotozhatnak benne.
- Ne telepítse a töltőállomást olyan területekre, ahol pangóvíz kialakulásának kockázata áll fenn.
- Ne telepítse a töltőállomást, beleértve a tartozékokat is, 60 cm-en (23,6") belül bármilyen gyúlékony anyagtól. 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 termék közelébe vagy alá, ha az be van kapcsolva.
- Ne emelje fel vagy mozgassa a terméket bekapcsolt állapotban.
- Állítsa a robotot a töltőállomásra, vagy kapcsolja **KI** ha emberek, különösen gyermekek vagy állatok tartózkodnak a munkaterületen.
- Győződjön meg arról, hogy a gyepon nincsenek olyan tárgyak, mint kövek, ágak, szerszámok vagy játékok. Ellenkező esetben a pengék megsérülhetnek, ha érintkezésbe kerülnek egy tárggyal.
- Ne helyezzen tárgyakat a termékre vagy a töltőállomásra.
- Ne használja a terméket, ha a **STOP** gomb nem működik.
- Kerülje el a termék és emberek vagy állatok közötti ütközéseket. Ha egy személy vagy állat kerül a termék útjába, azonnal állítsa le.
- Mindig kapcsolja **KI** a termékét, amikor nem használja.
- Ne használja a terméket egyidejűleg felugró szórófejjel. Használja az Ütemezés funkciót annak biztosítására, hogy a termék és a felugró szórófej ne működjön egyidejűleg.
- Ne helyezzen csatlakozó csatornát olyan helyre, ahol felugró szórófejek vannak telepítve.
- Ne használja a terméket állóvíz jelenlétében a munkaterületen, például erős esőzés alatt vagy pangóvíz esetén.

1.4 Biztonsági utasítások a karbantartáshoz

- Állítsa a terméket **KI** állásba karbantartás elvégzésekor.
- Mosás után ügyeljen arra, hogy a terméket normál helyzetben, ne fejjel lefelé helyezze a földre.
- Ne fordítsa meg a készüléket az alváz tisztításához. Ha tisztítás céljából megfordítja, ügyeljen arra, hogy ezután állítsa vissza a helyes tájolásba. Ez az óvintézkedés szükséges a víz motorba jutásának megakadályozásához, ami potenciálisan befolyásolhatja a normál működést.
- Húzza ki a csatlakozót a töltőállomásból, vagy kapcsolja ki az eszközt a tisztítás előtt, vagy ha a terméket a töltőállomáson tartja karban.
- Ne használjon nagynyomású 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 használjon. A nem megfelelő töltő és áramforrás használata áramütést és/vagy túlmelegedést okozhat.
- **NE PRÓBÁLJA MEGJAVÍTANI VAGY MÓDOSÍTANI AZ AKKUMULÁTOROKAT!** A javítási kísérletek robbanás vagy áramütés miatti súlyos személyi sérülést okozhatnak. Ha szivárgás lép fel, a felszabaduló elektrolitok maróak és mérgezőek.
- Ez a készülék olyan akkumulátorokat tartalmaz, amelyeket csak szakképzett személyek cserélhetnek.

1.6 Maradványkockázatok

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

1.7 Szimbólumok és matricák

	FIGYELMEZTETÉS - A gép használata előtt olvassa el a használati utasítást.
	FIGYELMEZTETÉS - Tartson biztonságos távolságot a géptől működtetés közben.
	FIGYELMEZTETÉS - Működtesse a kikapcsoló eszközt, mielőtt a gépen dolgozik vagy azt felemeli.
	FIGYELMEZTETÉS - Ne lovagoljon a gépen.
	FIGYELMEZTETÉS - Ennek a terméknek a normál háztartási hulladékként történő ártalmatlanítása nem megengedett. Győződjön meg arról, hogy a terméket a helyi jogszabályi előírásoknak megfelelően újrahasznosítják.

	Ez a termék megfelel az alkalmazandó EU-irányelveknek.
	III. osztályú berendezés
	Olvassa el a kezelői kézikönyvet
	Egyenáram
	II. osztályú berendezés

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 hóeltakarításra.



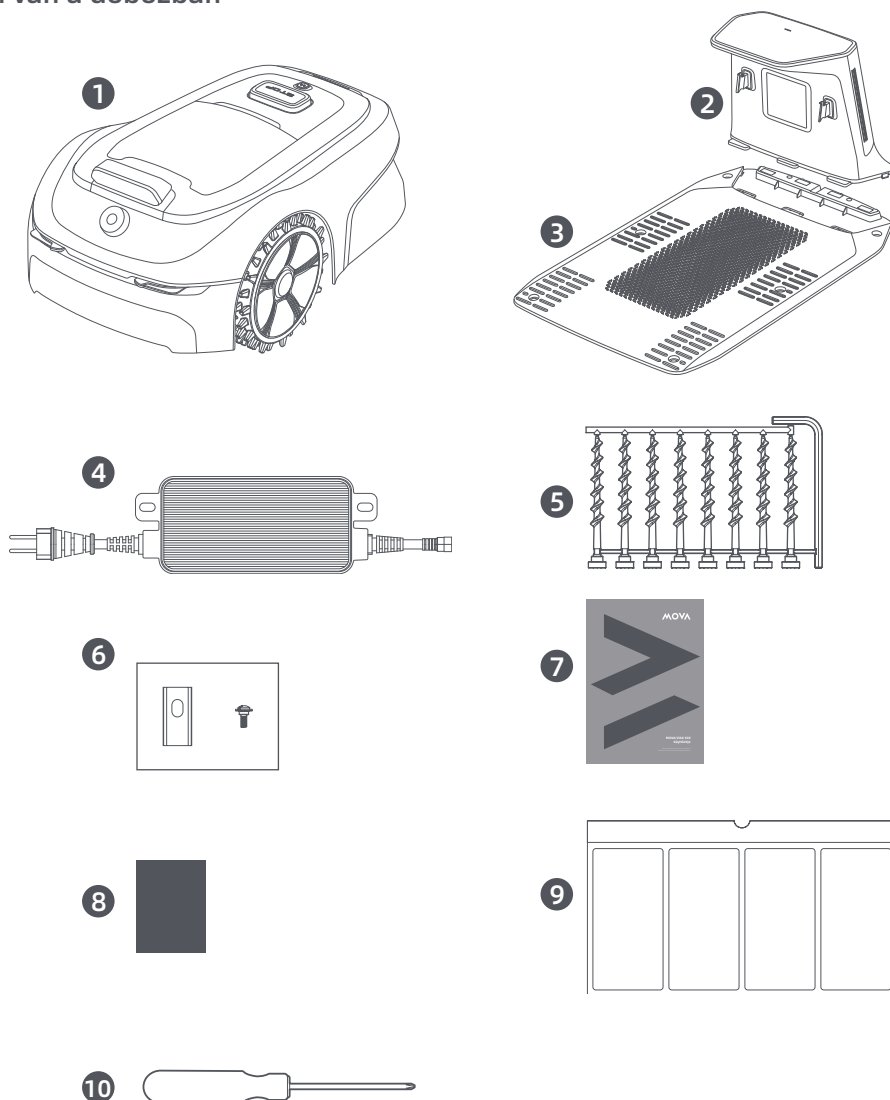
Ezennel a Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. kijelenti, hogy az MVLM2100 rádióberendezés megfelel a 2014/53/EU irányelvnek. Az EU megfeleléségi nyilatkozat teljes szövege a következő internetes címen érhető el: <https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity>.

A termék megfelel az UK PSTI előírásainak; a megfeleléségi 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 A robot

2 Töltőtorony 10 m (32,8 láb)
hosszabbítókábel

3 Alaplemez

4 Tápegység

5 8 talajcsavar, imbuszkulcs

6 Tartalékpengék és
csavarok × 9

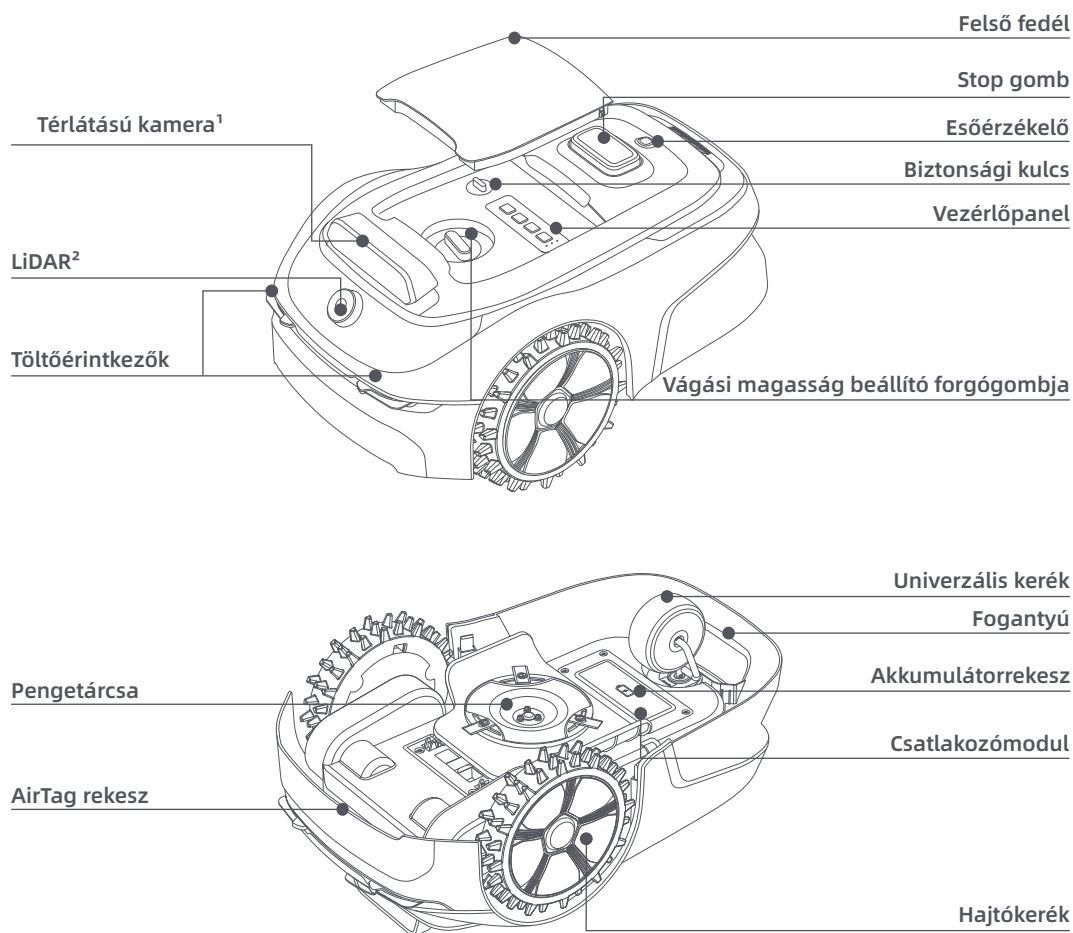
7 Használati útmutató

8 Szőszmentes kendő

9 Gyors útmutató

10 Csavarhúzó

2.2 Termékáttekintés



1: Az elülső kamera pozicionálási képességeket biztosít, és érzékeli az akadályokat, a gyep határait és az emberek jelenlétét. A látószög 110° (vízszintes), 75° (függőleges), 120° (átlós). A felbontás 2 MP.

2: A LiDAR segíti a környezeti információk megszerzését, valamint elősegíti a robot helymeghatározását és az akadályok elkerülését. A detektálási tartomány (100 klx esetén) 15 m (49,2 láb) 10%-os visszaverődésnél, illetve 40 m (131,2 láb) 90%-os visszaverődésnél. A látómező 360°.

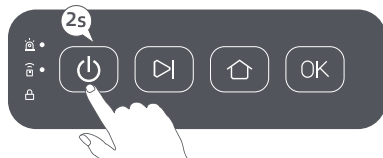
2.3 Az AirTag rekesz bemutatása

Az AirTag rekesz támogatja az AirTaget vagy más nyomkövető eszközöket, amelyek segítenek megtalálni és nyomon követni a robotot.

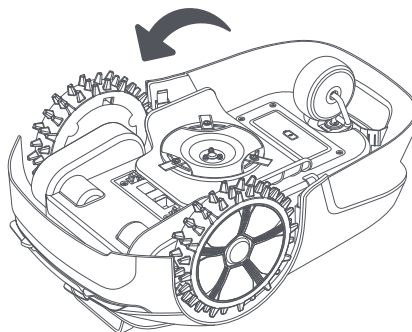
Megjegyzés: Az AirTag nem tartozék. Kérjük, biztosítson sajátot.

Az AirTagek telepítéséhez vagy eltávolításához:

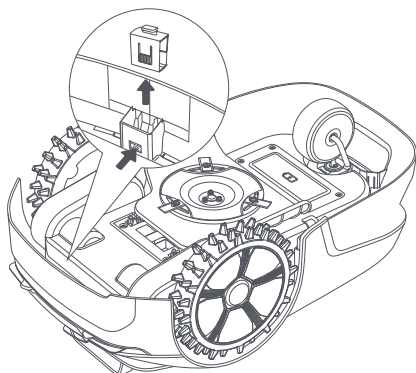
1 Kapcsolja ki a robotot.



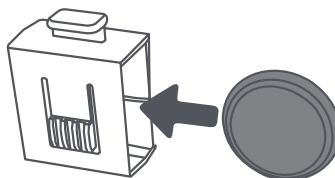
2 Helyezze a robotot egy puha felületre, és fordítsa fejjel lefelé.



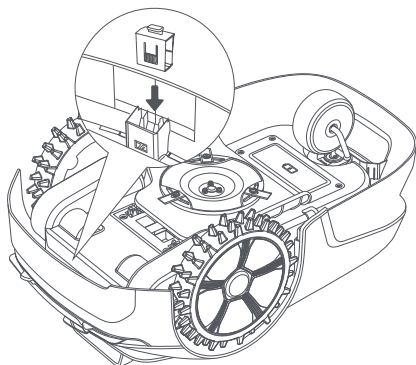
3 Nyomja meg a csatot az AirTag tartó eltávolításához.



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



5 Szerelje vissza a tartót.



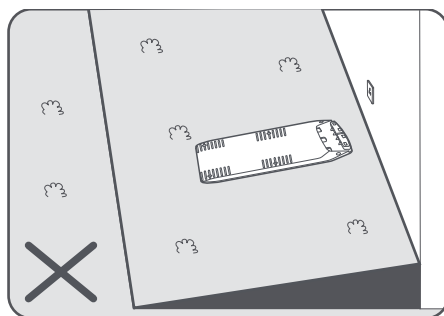
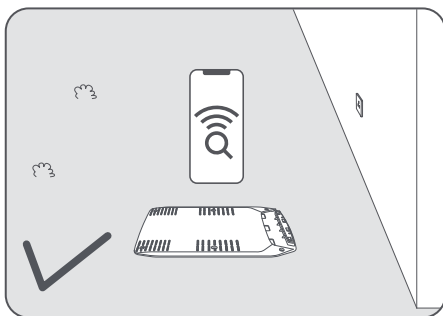
3 Telepítés

3.1 Válasszon megfelelő helyet

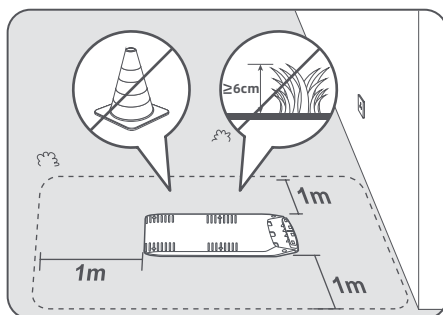
Helyezze a töltőállomást egy sík felületre a gyeep szélénél, közel egy áramforráshoz. Győződjön meg arról, hogy a helyszín megfelel a következő követelményeknek:

- A terület erős Wi-Fi jellel rendelkezik.

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

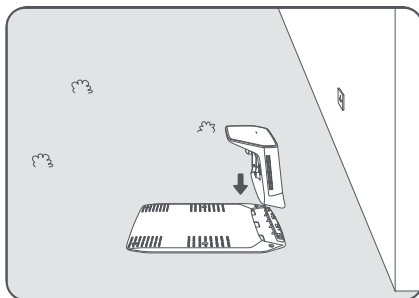


- A talaj elég puha a talajcsavaros telepítéshez.
- A talaj vízszintes. Lejtőn a robot hátrafelé gurulhat, és elveszítheti a töltőállomással való érintkezést.
- Hagyon legalább **1 m (39,4")** akadálymentes helyet a töltőállomás bal és jobb oldalán, valamint előtte.
- A helyszín körüli fű rövidebb, mint **6 cm (2.4")**.
- Ha a fű magasabb, először egy tolható fűnyíróval nyírja le. A magas fű megnehezítheti a robot számára, hogy visszatérjen a töltőállomáshoz.

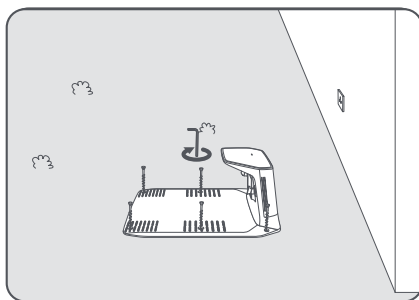


3.2 A töltőállomás telepítése

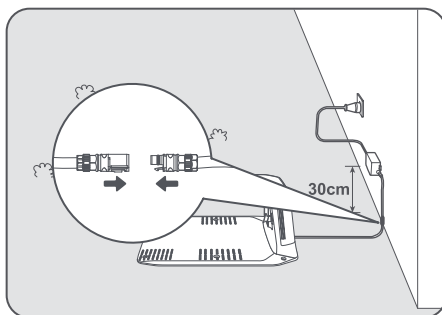
- 1 Helyezze be a töltőtornyot az alaplemezbe, amíg egy kattanást nem hall.



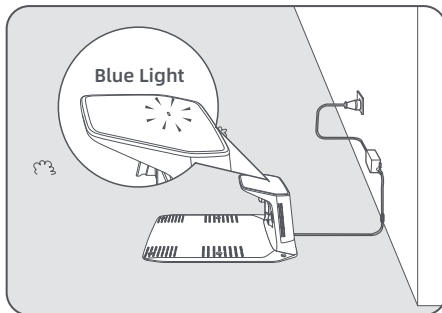
- 2 Rögzítse az alaplemez a talajhoz a mellékelt talajcsavarokkal és az imbuszkulccsal.



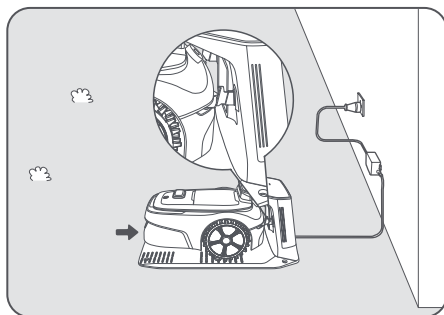
- 3 Csatlakoztassa a tápegységet a hosszabbítókábelhez, majd csatlakoztassa egy konnektorhoz. A tápegység legyen a talaj felett legalább **30 cm (11,8")** magasságban.



Megjegyzés: Ha van áram, a töltőállomás LED-je **folyamatos kék** színben világít.

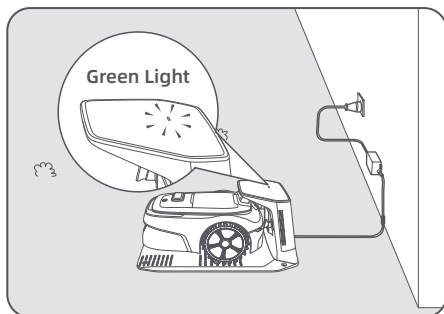


- 4 Helyezze a robotot a töltőállomásra töltéshez. Győződjön meg arról, hogy a robot és a töltőállomás töltőérintkezői helyesen vannak csatlakoztatva.



Megjegyzések

- A jelzőfény **zölden villog**, amikor a robot töltődik a töltőállomáson.



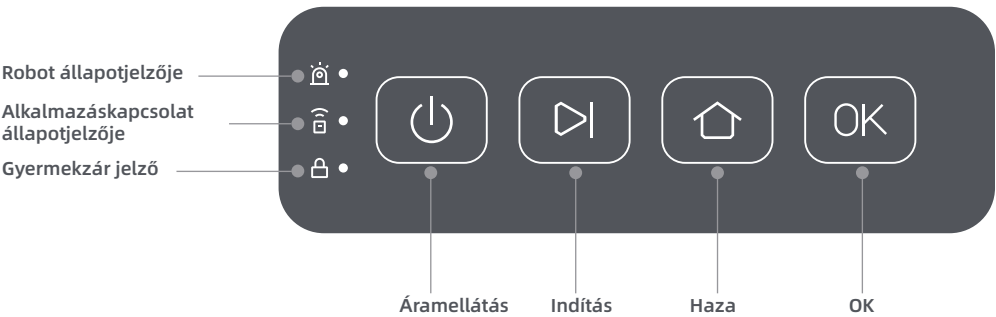
- Ha további védelmet szeretne, kérjük, használja a hozzáillő MOVA garázst, amely elérhető a helyi üzletekben vagy online. Nem-MOVA garázs használata problémákat okozhat töltés közben.

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 dokkolva van, és vagy teljesen fel van töltve, vagy a következő kijelölt töltési időszakra vár.

4 Első használatra való előkészületek

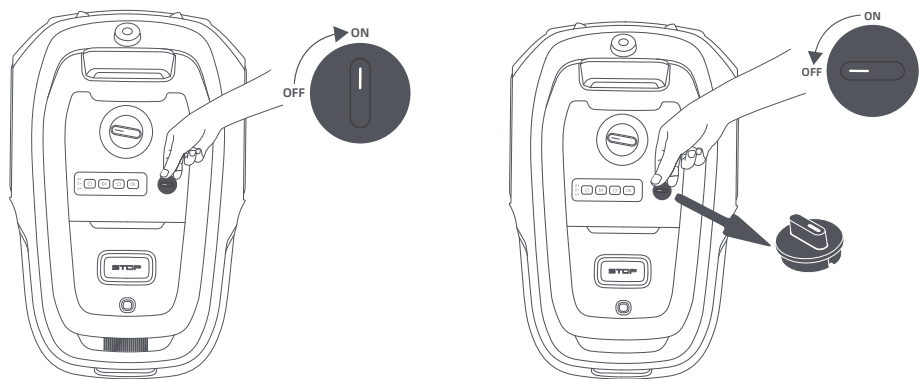
4.1 Ismerkedjen meg a vezérlőpanellel



Gombok

Gomb	Funkció
Áramellátás	A robot bekapcsolásához helyezze be a biztonsági kulcsot, és fordítsa azt ON állásba. Nyomja le és tartsa lenyomva a gombot 2 másodpercig a robot bekapcsolásához.
	A robot kikapcsolásához győződjön meg arról, hogy a robot a töltőállomáson kívül van, nyomja meg és tartsa lenyomva a gombot 2 másodpercig, majd forgassa el a biztonsági kulcsot az OFF pozícióba.
Indítás	Az egész területre kiterjedő fűnyírás indításához vagy a szüneteltetett feladatok folytatásához nyomja meg a gombot, majd 5 másodpercen belül nyomja meg az OK gombot.
Haza	A robot visszaküldéséhez a töltőállomásra töltés céljából, nyomja meg a gombot, majd 5 másodpercen belül nyomja meg az OK gombot.
OK	A biztonsági zár feloldásához és az alkalmazásvezérlés engedélyezéséhez nyomja meg kétszer az OK gombot.
	A Bluetooth párosítási mód engedélyezéséhez nyomja meg és tartsa lenyomva az OK gombot 3 másodpercig.
Indítás + OK	A robot alaphelyzetbe állításához nyomja meg és tartsa lenyomva egyszerre a és az OK gombot 3 másodpercig.
Leállítás	Nyomja meg a Stop gombot a robot leállításához és a biztonsági zár aktiválásához. Az alkalmazás vezérlése le lesz tiltva. Nyomja meg az OK Gombot kétszer a biztonsági zár deaktiválásához.
Indítás + Haza	A Gyermekzár kikapcsolásához nyomja meg egyszerre a és gombot. A robot be fogja jelenteni, hogy a Gyermekzár ki van kapcsolva.

Biztonsági kulcs



- Forgassa el a biztonsági kulcsot az **ON** állásba, mielőtt bekapcsolja a robotot.
- Forgassa el a biztonsági kulcsot az **OFF** állásba; a robot automatikusan leáll.

Megjegyzés:

- A biztonsági kulcsot ki lehet venni, amikor OFF állásban van. A robot nem kapcsolható be a kulcs nélkül.
- Ha elveszíti a biztonsági kulcsot, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni csapattal a pótlásért.

Jelzőfények a vezérlőpanelen

Jelzőfény	Szín	Jelentés
Robot állapota  •	Pulzáló zöld	A robot a töltőállomáson töltődik.
	Folyamatos zöld	Az akkumulátor teljesen fel van töltve.
	Folyamatos piros	1. Hiba történt. 2. A Stop gombot megnyomták.
	Villogó kék	1. A robot feladatot végez vagy szünetel. 2. A robot a bekapcsolás után inicializálódik.
	Folyamatos kék	A robot készenléti üzemmódban van.
Alkalmazáskapcsolat  •	Folyamatos kék	A robot csatlakoztatva van az alkalmazáshoz.
Gyermekzár  •	Folyamatos kék	A vezérlőpanel az alkalmazáson keresztül van zárolva. (Az alkalmazásban engedélyezheti a Gyermekzár funkciót.)

4.2 Kezdeti beállítások

A robot üzemeltetése előtt végezze el az alapbeállításokat.

4.2.1 A robot csatlakoztatása az internethez

A hálózat beállítása előtt:

- Győződjön meg róla, hogy a robot és a mobilkészüléke ugyanazon a Wi-Fi hálózaton van.
 - Győződjön meg arról, hogy a mobilkészüléke legfeljebb **10 m (32,8 láb)** távolságban van a robotról.
 - Engedélyezze a Bluetooth funkciót a mobilkészülékén.
1. Nyissa fel a Felső fedelet, majd fordítsa el a biztonsági kulcsot **ON** állásba.
 2. Nyomja meg és tartsa lenyomva a  gombot a vezérlőpanelen 2 másodpercig a robot bekapcsolásához.

Megjegyzés:

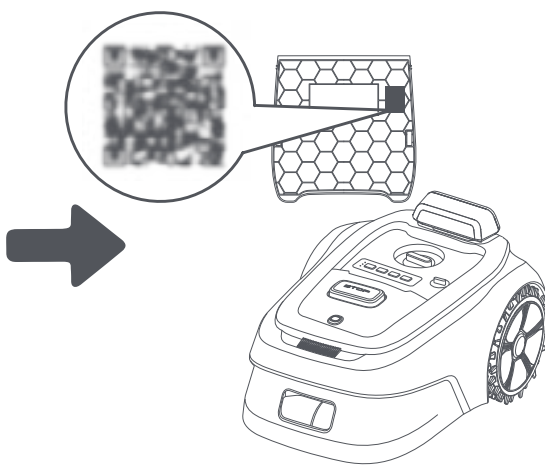
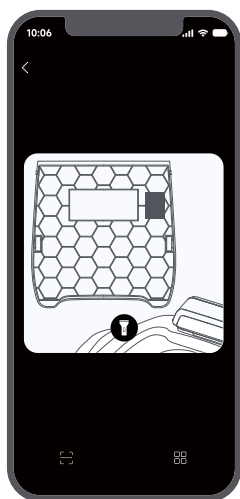
- A bekapcsolás után a robot megkezdje az inicializálást, amit egy **villogó kék** állapotjelző fény  • jelez a vezérlőpanelen. Amikor az indítási hang elhangzik, és az állapotfény  • **folyamatos kékre** vált, az inicializálás befejeződött.
 - A robot automatikusan bekapcsol, amikor a töltőállomáson dokkol.
3. Olvassa be a QR-kódot a MOVAhome alkalmazás letöltéséhez mobil eszközére.
A MOVAhome alkalmazást az App Store-ból vagy a Google Play Áruházból is letöltheti.



VAGY



4. Nyissa meg a MOVAhome alkalmazást, hozzon létre egy fiókot, és jelentkezzen be.
 5. Csatlakozzon az alábbi módszerek egyikével:
- Olvassa be a QR-kódot: Menjen az  **Eszköz** pontba, és koppintson a  **Csatlakozáshoz olvassa be a QR-kódot** elemre. Olvassa be a roboton lévő QR-kódot a csatlakozáshoz.

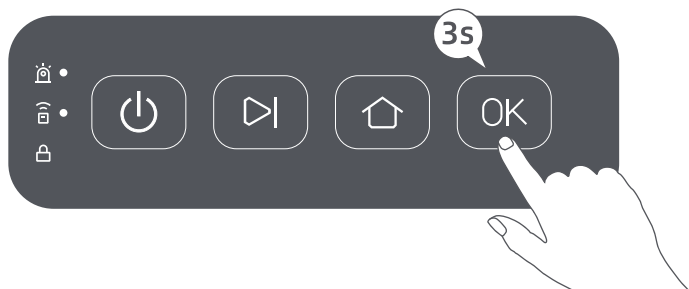


- Hozzáadás kézzel: Nyissa meg az  **Eszköz** menüt, majd érintse meg a  **Hozzáadás** gombot. Ezután válassza ki a robotmodelljét a csatlakozáshoz.
- Automatikus felismerés: A robot közeli eszközöket fog keresni. Érintse meg a robotot a megtalált eszközök listájában a csatlakoztatásához.

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

Fontos

- Használjon egysávos, 2,4 GHz-es hálózatot.
 - Győződjön meg róla, hogy a Wi-Fi hálózata nem rendelkezik tűzfallal, és nincs titkosítva. Egyébként a hálózati beállítás sikertelen lehet.
7. Nyomja meg és tartsa lenyomva az **OK** gombot 3 másodpercig. A robot Bluetooth párosítási módba lép.



8. Kövesse az alkalmazáson belüli utasításokat a párosítás befejezéséhez.

Megjegyzések

- Az alkalmazáskapcsolat jelzőfénye • a vezérlőpanelen **folyamatos kék** fényt mutat, amikor a robot sikeresen csatlakoztatva van az alkalmazáshoz.
- A csatlakozómodul lehetővé teszi a távvezérlést Wi-Fi nélkül, de a Wi-Fi-kapcsolat ajánlott a legjobb teljesítmény eléréséhez.

4.2.2 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 nevére a bal felső sarokban.
4. Válassza a **Törlés** lehetőséget.

Megjegyzés: Ha egy robotot eltávolítanak a MOVAhome fiókból, a robottól gyűjtött összes felhasználói adat törlésre kerül a szerverről.

A robot megosztása

1. Koppintson a robot nevére a bal felső sarokban.
2. Válassza az **Eszközmegosztás lehetőséget**.

Kijelentkezés és fiók törlése

1. Menjen az **ÉN** > **Beállítások** > **Általános** > **Fiók** pontba.
2. Válassza a **Kijelentkezés** vagy a **Fiók törlése** lehetőséget.

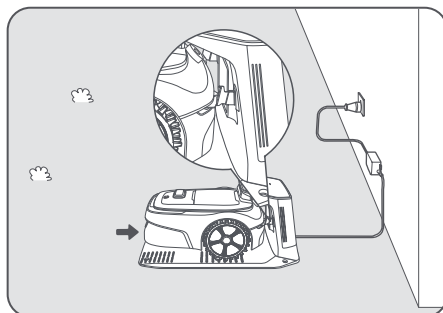
Robot alaphelyzetbe állítása

Nyomja meg és tartsa lenyomva a és az **OK** gombot egyszerre 3 másodpercig a vezérlőpanelen. Ha visszaállítja a robot gyári beállításait, a roboton található összes adat törlődni fog.

5 Kert feltérképezése

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

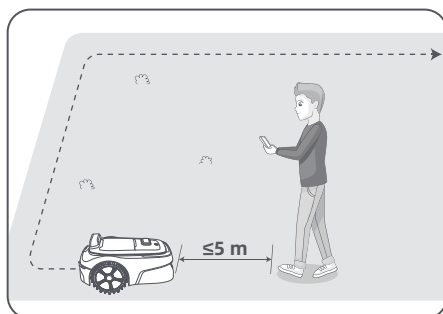
- A robot akkumulátortöltöttsége több mint 50%.
- A robot helyesen dokkol a töltőállomáson.



5.1 Virtuális határvonal létrehozása

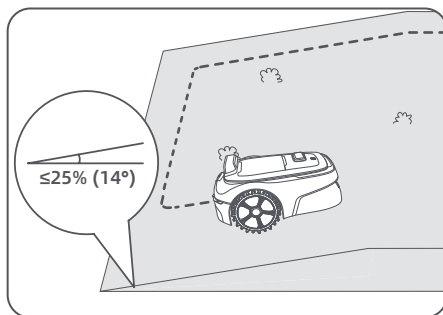
A térképezési folyamat megkezdése előtt vegye figyelembe a következőket:

- Haladjon a robot mögött **5 m (16,4 láb)** távolságban a térképezési folyamat során.

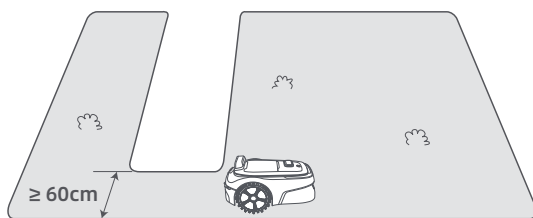


- A robot legfeljebb **40%-os (21,8°) lejtőn** képes közlekedni. Azonban a jobb nyírási eredmények érdekében ajánlott, hogy a munkaterületek lejtése ne haladja meg a **25%-ot (14°)**.

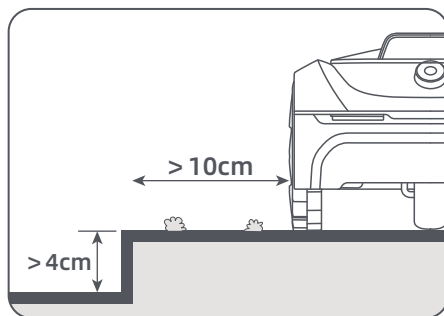
Megjegyzés: Ha a határvonalat 25%-nál (14°) meredekebb lejtőn állítják be, előfordulhat, hogy a robot kissé átsiklik a határon.



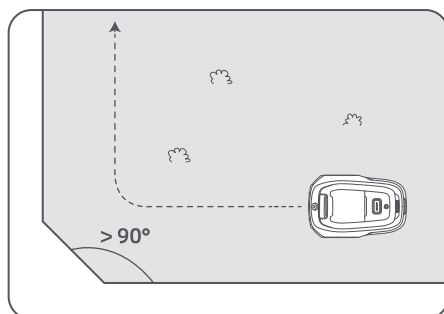
- A **60 cm-nél (23,6")** keskenyebb területek esetén útvonalként állítsa be őket, hogy a robot áthaladhasson rajtuk. A részletek, lásd: **Útvonal beállítás.**



- Ha a gyepek több mint **4 cm-rel (1,6")** magasabbak, mint a szomszédos talaj, tartsa a robotot legalább **10 cm (3,9")** távolságban a széltől. Ha a gyepek szintben vannak a szomszédos talajjal, a robot áthaladhat a határvonalon az optimális nyírás érdekében.

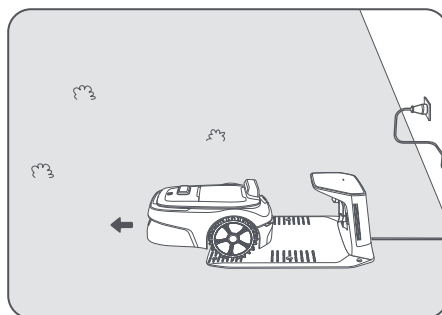
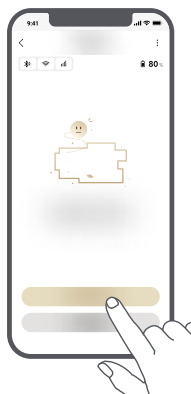


- Győződjön meg róla, hogy a fordulósögek nagyobbak, mint 90° . 90° -nál kisebb szögek esetén a robot nehezen tud tiszta vágást végezni.



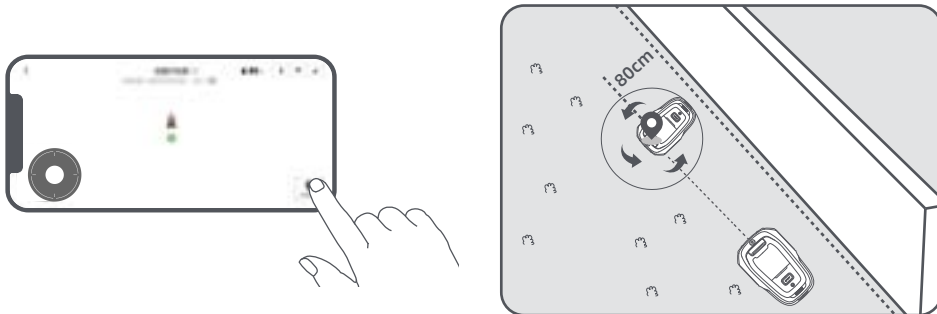
Feltérképezés indítása:

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. Irányítsa távolról a robotot a gyepterület széléhez, majd kattintson a **Kiindulópont beállítása** lehetőségre a határvonal kiindulópontjának meghatározásához. A robot helyben elfordul, hogy kalibrálja a pozícióját.



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

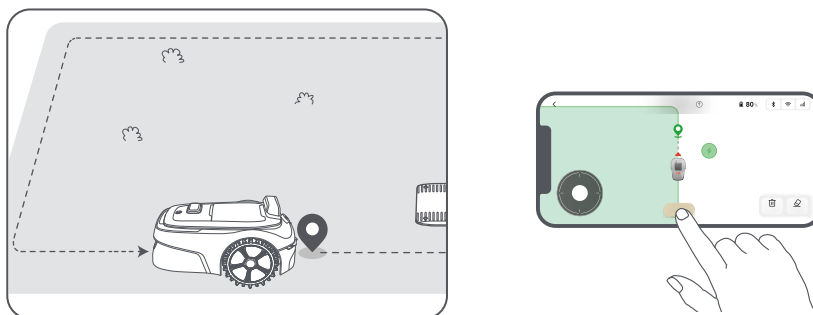
- Távolról irányíthatja a robotot, hogy a gyepterület mentén haladva feltérképezze a munkaterületet.
- Engedélyezze az Automatikus határészlelés módot a munkaterület feltérképezéséhez. A robot egy fejlett AI-algoritmus segítségével képes felismerni a határokat manuális irányítás nélkül.



Fontos:

- Az Automatikus határészlelés mód tiszta gyephatárokat igényel, és nappali fényben kell használni, hogy a robot megfelelően lásson. 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 a határok pontos észlelésére, kiléphet az Automatikus határészlelés módból, és átválthat a távvezérléses módra.
- Győződjön meg róla, hogy a robot elülső kamerája tiszta, és nem takarja semmi.

4. Amikor a robot visszatér **1 m (39,4")** távolságon belül a kiindulási ponthoz, megérinthati a **Határ lezárása** gombot a határ beállításának befejezéséhez.

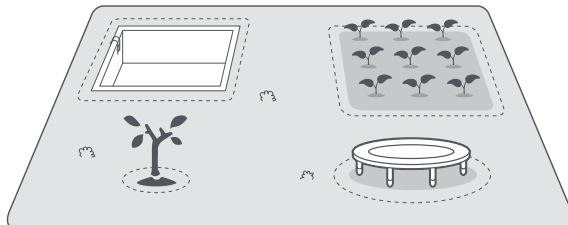


5. (Opcionális) Szerkessze a térképet.

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.

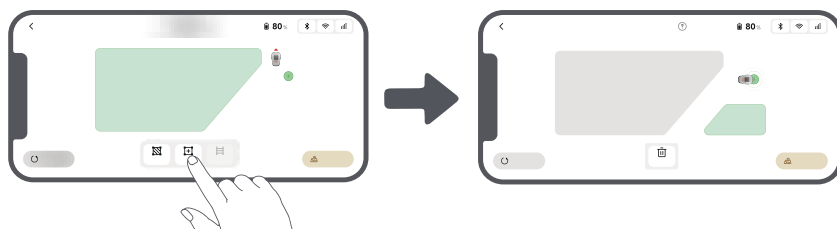


2 Zónák hozzáadása vagy bővítése

• További zónák létrehozása

Ha a gyept utak 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.

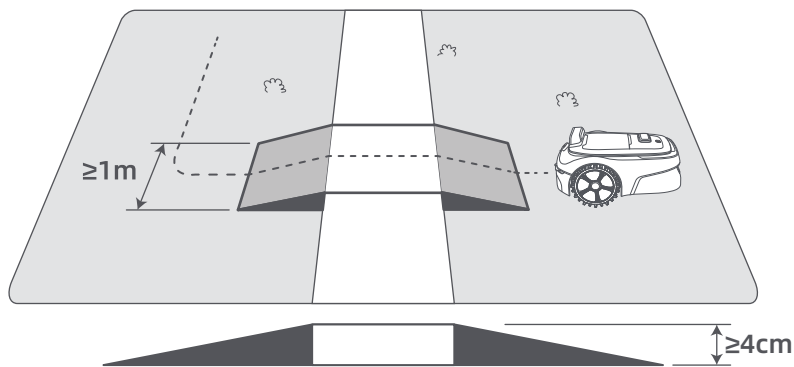


3 Útvonal beállítása

Elkülönített zónák esetén hozzon létre egy 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.

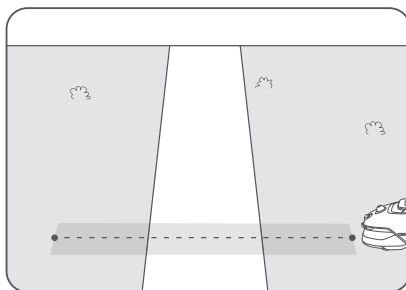
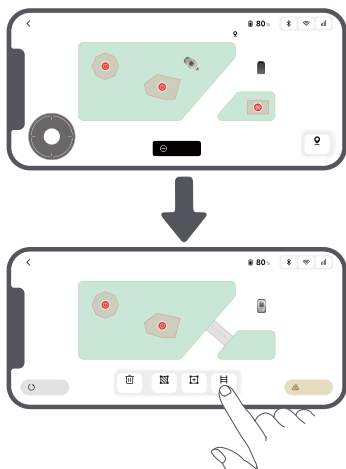
Fontos: Ha a gyept magasabb átjárók tagolják, mint **4 cm (1,6")**, helyezzen el egy olyan tárgyat, amelynek lejtése megegyezik az átjáró magasságával (például egy rámpát).



• Két elszigetelt munkaterület összekapcsolása

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

Fontos: Az útvonal kezdete és vége legyen a fűben.

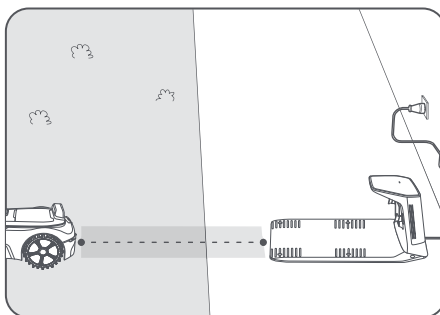
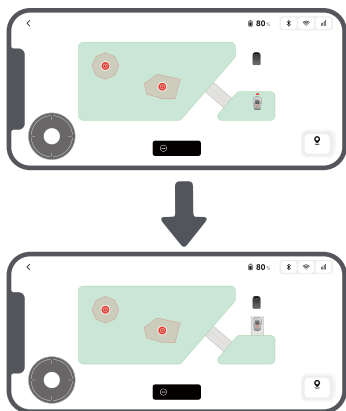


• A munkaterület és a töltőállomás összekapcsolása

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

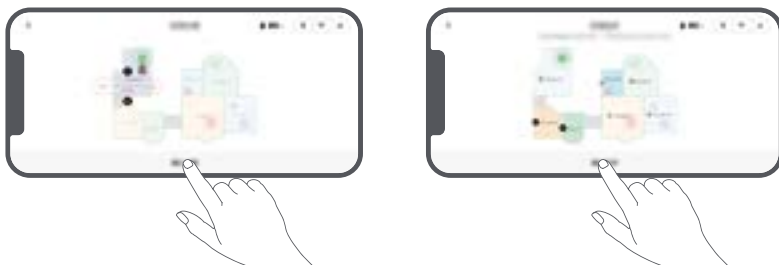
Fontos:

- Az útvonal egyik vége legyen a fűben, a másik vége pedig közvetlenül a töltőállomás előtt. Javasoljuk, hogy igazítsa az útvonalat a töltőállomáshoz.
- Amikor útvonalakat hoz létre a munkaterület és a töltőállomás összekapcsolásához, ne dokkolja a robotot távolról a töltőállomáson. Ellenkező esetben a LiDAR blokkolódhat, ami a térképezés sikertelenségét okozhatja.



4 Zónák szétválasztása és egyesítése

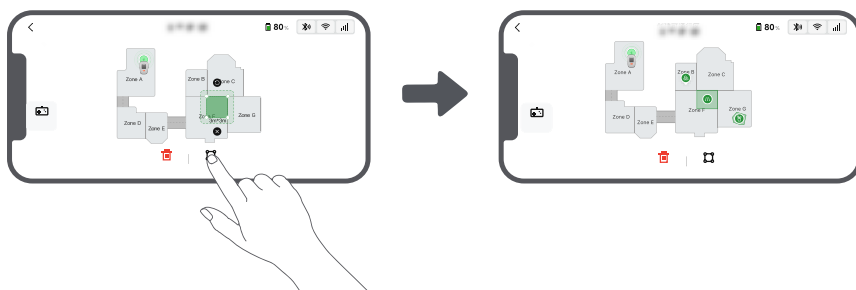
Egy zónát kisebb részekre oszthat, vagy egyesíthet különálló zónákat egy nagyobb zónává.



5 Hozzáférhető zónák beállítása

Fűnyírás közben a robot a nem fűfelületeket (pl. köves utakat) automatikusan nem elérhető zónaként kezeli, és elkerüli azokat. Ha a robotnak a munkaterületen belül gyepl nélküli felületeken is át kell haladnia, előzetesen állítsa be ezeket a területeket hozzáférhető zónaként a megszakítások elkerülése érdekében.

A hozzáférhető zónákon belül a robot figyelmen kívül hagyja a talajfelszín típusát, de továbbra is elkerüli a fizikai akadályokat.



6. Koppintson a **Térkép befejezése** gombra.

Fontos:

- Ne mozgassa kézzel a robotot a határ létrehozásakor, mert ez a térképezés sikertelenségét okozhatja.
- Amikor a feltérképezés megkezdődik, ne dokkolja távolról a robotot a töltőállomáson, amíg a feltérképezés be nem fejeződik. Ellenkező esetben a LiDAR blokkolódhat, ami a térképezés sikertelenségét okozhatja.

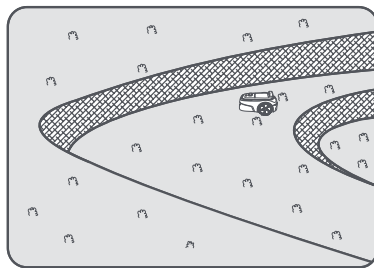
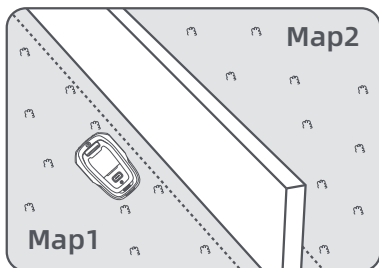
7. Koppintson a **Térképtanulás indítása** lehetőségre. A robot automatikusan felderíti és megtanulja a feltérképezett területet az első fűnyírás előtt. Nem kell a közelben várakoznia.

5.2 Második térkép hozzáadása

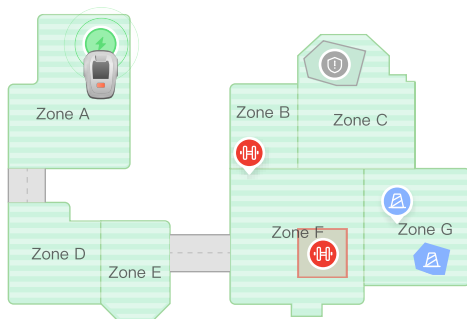
A Dupla térkép funkció olyan helyzetekre lett tervezve, amikor a robot nem tud önállóan közlekedni az elkülönült gyepterületek között, vagy amikor több térkép használata szükséges.

Második térképet kell létrehoznia, ha:

- Az előlő és a hátsó gyepterület nem csatlakoztatható.
- Jelentős magasságkülönbség van a gyepterületek között.
- Több ingatlana van, de csak egy robotja.
- A gyepterület túl nagy egyetlen térképhez.



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



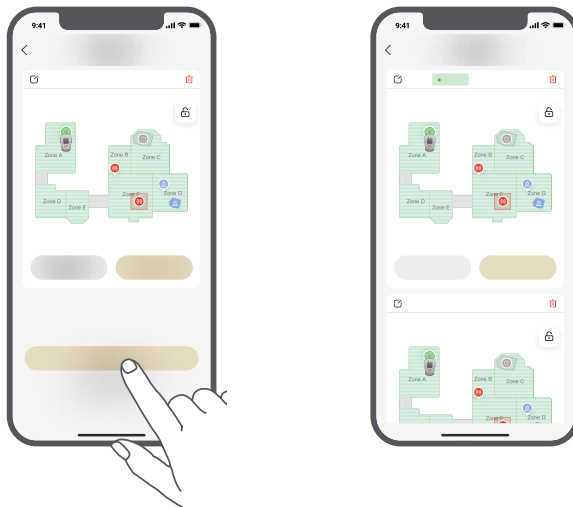
A második gyep feltérképezéséhez:

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. Nyissa meg az **Eszközoldal** >  menüpontot, majd érintse meg a **Térkép hozzáadása** lehetőséget a MOVAhome alkalmazásban a második térkép létrehozásához.

3. Miután befejezte a Második térképet, a térképek között a  > **Használat** lehetőséggel 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 külön töltőállomást telepít a második térképre, akkor csak a robotot kell kézzel átvinnie 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 (3,9") magasságig**.
- Távolítsa el az akadályokat, beleértve a törmeléket, levélkupacokat, játékokat, vezetékeket és köveket a gyepről.
Győződjön meg róla, hogy gyermekek vagy háziállatok nem tartózkodnak a gyepen, amikor a robotfűnyíró működik.
- Töltse ki a lyukakat a gyepen.
- Állítsa be előre a fűnyírási preferenciáit az alkalmazásban (pl. fűnyírás hatékonysága).



A fűnyírást két módon kezdheti meg.

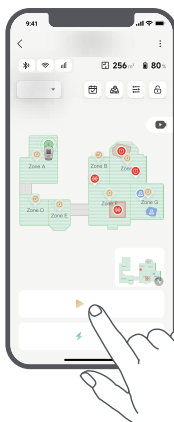
a) Indítás a vezérlőpanelen

1. Nyissa fel a felső fedelet a vezérlőpanel eléréséhez.
2. Fordítsa el a robot forgógombját a vágási magasság beállításához (20 mm – 60 mm).
3. Nyomja meg a **▶** gombot, majd nyomja meg az **OK** gombot 5 másodpercen belül. A robot elhagyja a töltőállomást, és megkezdí a teljes fűnyírást.
4. Csukja le a felső fedelet.



b) Indítás az alkalmazáson keresztül

1. Nyissa meg az alkalmazást.
2. Válassza ki a fűnyírási módot, majd koppintson a **Fűnyírás megkezdése** gombra.



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.

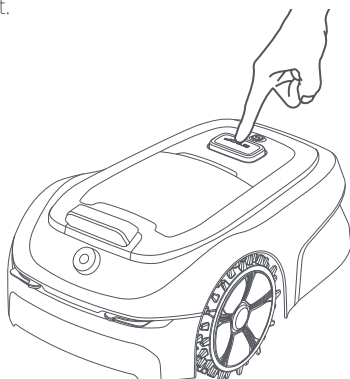
Fontos: Ne módosítsa a térképet az alkalmazásban a folyamat során. Ez biztosítja, hogy a robot megjegyezze az utolsó pozícióját, és folytatni tudja onnan, ahol abbahagyta.

3. Ismételje meg ezeket a lépéseket szükség szerint, amíg az egész gyeplé nem lesz nyírva.

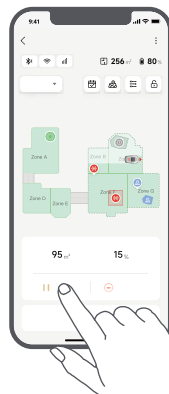
6.3 Szünet

Az aktuális fűtési feladat 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 működés folytatásához előbb nyomja meg kétszer az **OK** gombot a vezérlőpanelen, hogy deaktiválja a biztonsági zárat.

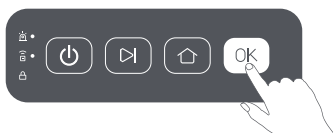
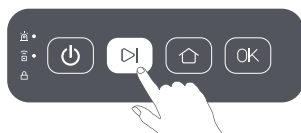


VAGY

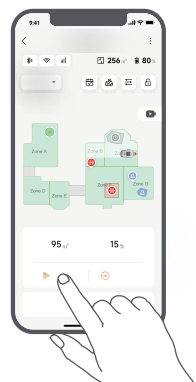


6.4 Folytatás

A feladat folytatásához nyomja meg a **▶** gombot amikor a robot szünetel, majd 5 másodpercen belül nyomja meg az **OK** gombot a megerősítéshez. A robot folytatja az előző fűtési feladatot. Alternatívaként megérintheti a **Folytatás** gombot az alkalmazásban a fűtési feladat folytatásához.



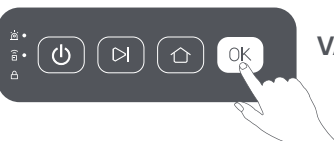
VAGY



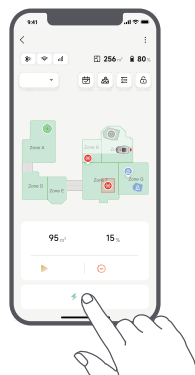
6.5 Visszatérés a töltőállomáshoz

A fűtés leállításához és a robot töltőállomásra való visszaküldéséhez nyomja meg a **🏠** gombot, majd nyomja meg az **OK** gombot a kezelőpanelen 5 másodpercen belül a megerősítéshez.

Alternatívaként kiválaszthatja a **Vissza a töltőállomásra** lehetőséget az alkalmazásban, hogy visszaküldje a robotot.



VAGY



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 fűnyírárs, Zóna fűnyírárs, Szegélynyírárs, Pontfűnyírárs és Kézi mód.
Ütemezés	Eszköz oldal > 	Az első térkép elkészülte után a robot automatikusan létrehoz két heti nyírási ütemtervet a gyepterete alapján, amelyek a Tavaszi/Nyári ütemezés és az Őszi/Téli ütemezés . Az ütemezés funkcióval a 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 gyepter alakzatok hozzáadásával. A meghatározott alakzatok ki lesznek zárva a fűnyírársból minden fűnyírási módban. Módosíthatja az alakzatok pozícióját, méretét, vagy eltávolíthatja őket az Alakzatok pontban.

7.2 Időjárás-védelmi funkciók

Ha attól tart, hogy a kedvezőtlen időjárási körülmények befolyásolhatják a fűnyírást, az alábbi Időjárás-védelmi funkciókat engedélyezheti az alkalmazás **Eszköz oldal > ** menüjében.

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 gyepter. Ajánlott meghosszabbítani a védelmi időtartamot, hogy a fű megszáradhasson a következő nyírárs előtt.
Fagyvédelem	A fűnyírárs 0 °C (32 °F) alatti hőmérsékleten tartós gyeptkárosodást okozhat. Biztonsági intézkedésként az akkumulátor nem töltődik. A gyepter és a robot védelme érdekében engedélyezheti a Fagyvédelem funkciót. Ha ez engedélyezve van, a robot automatikusan leállítja a fűnyírást és visszatér a töltőállomásra, amikor a hőmérséklet 0 °C (32 °F) alá csökken, és folytatja a fűnyírást, amint a hőmérséklet 0 °C (32 °F) fölé emelkedik, és a robot képes normálisan töltődni.

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 lopásvédelem és a biztonsági funkciók engedélyezéséhez lépjen az alkalmazásban az **Eszköz oldal** >  menübe.

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 előbb nyomja meg kétszer az OK gombot a vezérlőpanelen, hogy deaktiválja a biztonsági zárat.
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	Az Eszköz oldalon megérinthesi a  ikont. Ha ez a funkció engedélyezve van, a vezérlőpanel zárolva lesz. A kikapcsoláshoz nyomja meg egyszerre a  és a  gombokat a vezérlőpanelen.

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	A  gombra koppintva láthatja a robot első kamerájának valós idejű videóképet, így bárholonnan és bármikor megfigyelheti 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 Egyéni töltési időszak

A töltési beállításokat az **Eszköz oldal** >  > **Töltés** menüpontban állíthatja be az alkalmazásban.

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.

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

Megjegyzés:

- A pengék hátralévő idejét az alkalmazásban az Eszköz oldal > > **Fogyóeszközök és karbantartás** pontban találja. Miután az alkalmazás kérésére kicserélte a fogyóeszközt, lépjen a fogyóeszköz részletező oldalára, és koppintson a **Kicseréltem** elemre az időzítő visszaállításához.
- Ha a kertjében kijelölt területek vannak a robot rendszeres tisztítására és karbantartására, karbantartási pontokat állíthat be. Ehhez lépjen az Eszköz oldal > > **Menjen a karbantartási ponthoz** > Pont szerkesztése menüpontba. 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 fűyesedék 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.

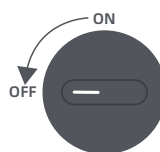
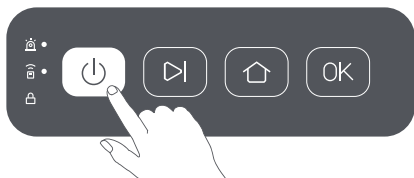
⚠ Figyelmeztetés: Tisztítás előtt kapcsolja ki a robotot, és fordítsa el a biztonsági kulcsot **OFF** pozícióba. Húzza ki a töltőállomást a konnektorból.

Figyelem: A robot megfordításakor ügyeljen arra, hogy ne karcolja meg a kamera lencséjét.

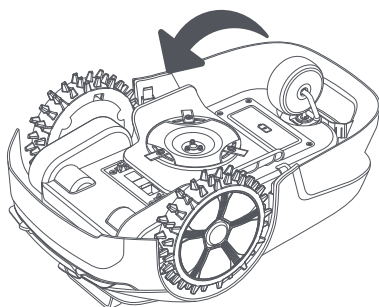
• A burkolat, az alváz és a pengetárcsa:

1. Kapcsolja ki a robotot.

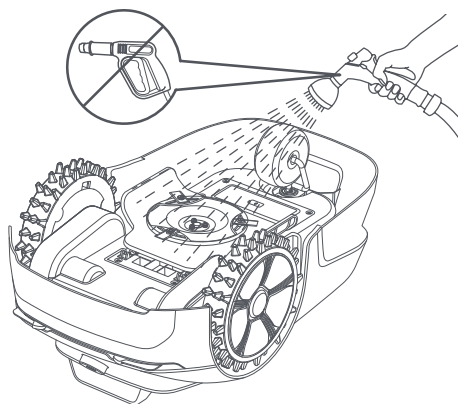
2. Forgassa el a biztonsági kulcsot **OFF** állásba.



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



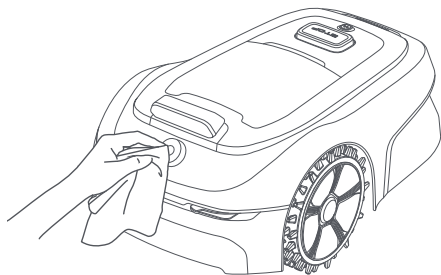
4. Tisztítsa meg a burkolatot, a pengetárcsát és az alvázat slaggal.



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

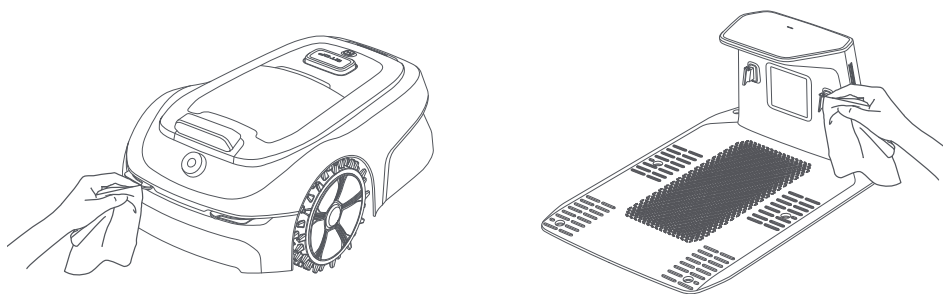
Figyelem: Ne használjon magasnyomású mosót a tisztításhoz. Ne használjon tisztítószerket a tisztításhoz.

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



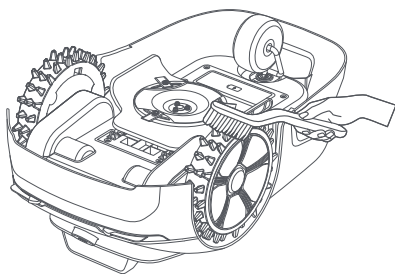
• Töltőérintkezők és elülső kamera:

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 Pengecsere

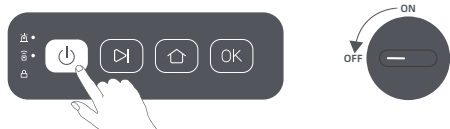
A pengék élességének megőrzése érdekében rendszeresen cserélje a pengéket. Ajánlott a pengéket **6-8 hetente** vagy gyakrabban kicserélni. Csak eredeti MOVA pengéket használjon.

⚠ Figyelmeztetés: Kapcsolja ki a robotot, és forgassa el a biztonsági kulcsot **OFF** állásba. A pengék cseréjekor viseljen védőkesztyűt.

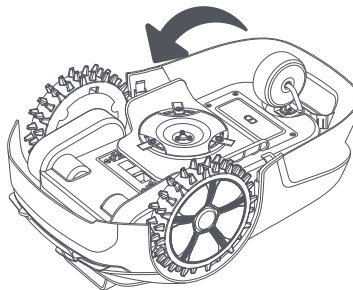
Figyelmeztetés: A kiegyensúlyozott vágórendszer biztosítása érdekében mindhárom pengét egyszerre cserélje ki.

Figyelem: A robot megfordításakor ügyeljen arra, hogy ne karcolja meg a kamera lencsáját.

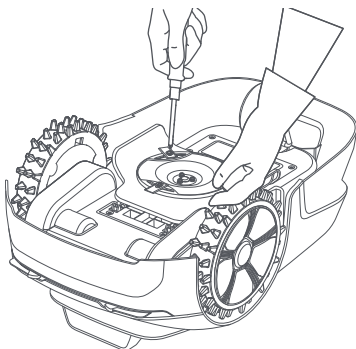
1. Kapcsolja ki a robotot, és fordítsa el a biztonsági kulcsot **OFF** pozícióba.



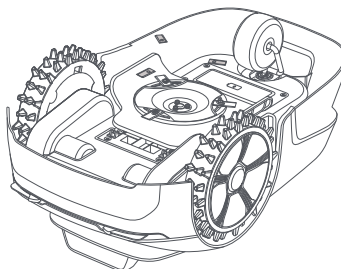
2. Helyezze a robotot egy puha felületre, és fordítsa fejjel lefelé.



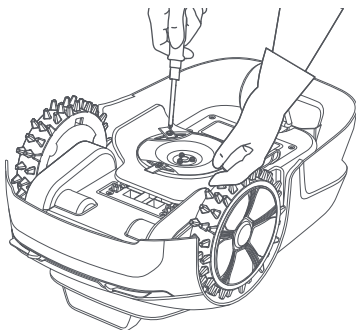
3. Lazítsa meg a csavarokat csillagcsavarhúzóval.



4. Távolítsa el a három pengét és a csavarokat.



5. Igazítsa a pengéket a pengetárcsa lyukaihoz, majd rögzítse őket a csavarokkal.



6. Győződjön meg róla, hogy a pengék szabadon foroghatnak.

9 Akkumulátor

9.1 Működési és töltési hőmérséklet

A robot normál működése akkor biztosított, ha az akkumulátor hőmérséklete **-6 °C (21 °F)** és **57 °C (135 °F)** közt van.

Ne töltsé az akkumulátort **6 °C (43 °F)** alatt vagy **50 °C (122 °F)** felett, mivel az akkumulátorvédelmi rendszer blokkolja a töltést. A töltés folytatódik, amint az akkumulátor hőmérséklete **6 °C (43 °F)** fölé emelkedik vagy **50 °C (122 °F)** alá süllyed, és az akkumulátor képes a töltés fogadására.

Megjegyzés: Minden hőmérsékleti érték **3 °C (37 °F)** eltérést enged meg.

A legjobb teljesítmény érdekében javasolt a fűnyíró **10 °C (50 °F)** és **30 °C (86 °F)** közötti tartományban üzemeltetni.

Alacsony fogyasztású töltési mód:

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

- Az alacsony fogyasztású töltési mód engedélyezéséhez tartsa lenyomva a  gombot és a  gombot egyszerre, és ugyanekkor nyomja meg az **OK** gombot ötször gyorsan egymás után. Egy hangutasítást fog hallani: Az alacsony fogyasztású töltési mód be van kapcsolva.
- Az alacsony fogyasztású töltési mód kikapcsolásához indítsa újra a robotot.

9.2 Tárolási követelmények

Hosszú távú tárolás esetén töltsé fel a robotot 6 havonta az akkumulátor védelme érdekében. Az akkumulátor túlzott lemerülése miatti károsodás nem tartozik a korlátozott jótállás hatálya alá. Az akkumulátor hosszú távú tárolási hőmérséklete **-10 °C (14 °F)** és **35 °C (95 °F)** között legyen. Az akkumulátor károsodásának minimalizálása érdekében a javasolt tárolási hőmérséklet **0 °C (32 °F)** és **25 °C (77 °F)**.

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.

10 Téli tárolás

• A robot

1. Töltsé fel teljesen az akkumulátort. Kapcsolja ki a robotot, és forgassa el a biztonsági kulcsot az **OFF** állásba.
2. Tisztítsa meg alaposan a robotot, mielőtt téli tárolásba helyezi.
3. A robotot száraz helyen, **0 °C (32 °F)** feletti hőmérsékleten tárolja.

• 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

Ha a robotot messzire szállítja, győződjön meg arról, hogy a robot ki van kapcsolva. Ajánlott az eredeti csomagolás használata.

Figyelmeztetés

- Kapcsolja ki a robotot, és fordítsa el a biztonsági kulcsot az **OFF** állásba a szállítás előtt.
- Emelje meg a robotot a hátsó fogantyúnál, ügyelve arra, hogy a pengetárcsa távol legyen a testétől.

12 Hibaelhárítás

Probléma	Ok	Megoldás
A robot nincs csatlakoztatva az alkalmazáshoz.	1. A robot nincs a Wi-Fi jel vagy a Bluetooth hatósugarán belül. 2. A robot ki van kapcsolva, vagy újraindul.	1. Ellenőrizze, hogy a robot befejezte-e a bekapcsolási folyamatot. 2. Ellenőrizze, hogy a router megfelelően működik-e. 3. Menjen közelebb a robotohoz a Bluetooth-kapcsolat létrehozásához.
Nem sikerült csatlakozni a Wi-Fi hálózathoz.	A robot csak 2,4 GHz-es hálózatokat támogat.	Győződjön meg arról, hogy egysávos, 2,4 GHz-es hálózatot használ.
Robot felemelve.	A kerék nincs a földön.	1. Tegye vissza a robotot sík talajra. 2. Nyomja meg kétszer az OK gombot a robot feloldásához. 3. A robot nem képes áthaladni 4 cm-nél (1,6") magasabb tárgyakon. Gondoskodjon róla, hogy a talaj egyenletes legyen azon a területen, ahol a robot működik.
A robot megdőlt.	A robot dőlésszöge meghaladja a 40%-ot (21,8°).	1. Tegye vissza a robotot sík talajra. 2. Nyomja meg kétszer az OK gombot a robot feloldásához. 3. A robot nem képes megmászni a 40%-nál (21,8°) meredekebb lejtőket.
A robot elakadt.	A robot elakadt, és nem tud kijutni.	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. Ha a robot gyakran elakad ezen a helyen, beállíthatja tiltott területként.
Bal/jobbs hátsó kerék hiba.	A kerék nem forog, vagy a kerék motorjával probléma van.	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.	1. Tisztítsa meg a pengetárcsát, majd próbálja újra. 2. Ellenőrizze, hogy a környező fű magasabb-e 10 cm-nél (3,9"). A gyepről előzetes lenyírásához használhat tolható fűnyírót, hogy megakadályozza a pengetárcsa elzáródását a magas fű miatt. 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.
Töltési hiba.	A robot dokkol a töltőállomáson, de a töltőárammal vagy feszültséggel probléma van.	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.
A robot hirtelen leáll	Az akkumulátor hőmérséklete $\geq 65^{\circ}\text{C}$ (149°F)	1. Használja a robotot olyan helyen, ahol az akkumulátorrekesz hőmérséklete 57°C (135°F) alatt van. 2. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szolgálattal.
	Az akkumulátor hőmérséklete $< -12^{\circ}\text{C}$ (10°F)	1. Használja a robotot olyan helyen, ahol az akkumulátorrekesz hőmérséklete -6°C (21°F) felett van. 2. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szervizzel.

Probléma	Ok	Megoldás
A robot szünetelteti a feladatokat, és visszatér az állomásra	Az akkumulátor hőmérséklete $\geq 62^{\circ}\text{C}$ (144°F)	1. Kapcsolja ki a robotot, és várja meg, amíg az akkumulátorrekesz hőmérséklete 57°C (135°F) alá csökken. A hőmérséklet egy idő után automatikusan csökken. 2. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szolgálattal.
	Az akkumulátor hőmérséklete $< -6^{\circ}\text{C}$ (21°F)	1. Használja a robotot olyan helyen, ahol az akkumulátorrekesz hőmérséklete -6°C (21°F) felett van. 2. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szervizzel.
A robot a dokkolóban van, de nem tölt	Az akkumulátor hőmérséklete $> 50^{\circ}\text{C}$ (122°F)	1. Kapcsolja ki a robotot, és várja meg, amíg az akkumulátorrekesz hőmérséklete 50°C alá csökken (122°F). A hőmérséklet egy idő után automatikusan csökken. 2. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szolgálattal.
	Az akkumulátor hőmérséklete $< 6^{\circ}\text{C}$ (43°F)	1. A robotot olyan helyen használja, ahol az akkumulátorrekesz hőmérséklete meghaladja a 6°C -ot (43°F). 2. Ha a probléma továbbra is fennáll, lépjen kapcsolatba az értékesítés utáni szervizzel.
A LiDAR hőmérséklete magas.	A LiDAR hőmérséklete magas. A LiDAR hamarosan leáll.	1. A robot automatikusan megpróbál visszatérni a töltőállomáshoz, hogy lehűljön. 2. Biztosítsa, hogy a robot környezeti hőmérséklete 40°C (104°F) 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 robot eltévedt.	A helymeghatározás megszűnt.	1. Ellenőrizze, hogy a robot tetején lévő LiDAR vagy az első kamera szennyezett-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, irányítsa az alkalmazáson keresztül távolról a robotot vissza a töltőállomásra, majd indítsa el a nyírási feladatot.
Érzékelőhiba.	Érzékelőhiba.	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.	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.	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.	Nyomja meg kétszer az OK gombot a robot feloldásához.
Alacsony akkumulátortöltés. A robot hamarosan leáll.	Az akkumulátortöltöttség $\leq 10\%$.	Dokkolja a robotot a töltőállomásra a töltéshez.

Probléma	Ok	Megoldás
A robot kívül van a térképen. Lopásveszély.	A robot kívül van a térképen.	1. Vigye vissza kézzel a robotot a munkaterületre. 2. Az alkalmazás Beállítások menüjében letilthatja a Térképen kívüli riasztást.
Nem sikerült visszatérni a töltőállomáshoz.	A robot nem találja a töltőállomást, amikor megpróbál visszatérni oda.	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. 3. Ellenőrizze, hogy a töltőállomásra vezető visszatérő útvonalon vagy a töltőállomás előtti területen található-e nem gyepterületek. Beállíthatja őket hozzáférhető zónaként a térképszerkesztési funkcióval.
Nem sikerült dokkolni a töltőállomáson.	A robot megtalálja a töltőállomást, de nem tud dokkolni.	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 alapelemzés 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 fűnyírási feladatot.	1. 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.	1. Ha az állomás a térkép szélén vagy a térképen belül van elhelyezve, ügyeljen arra, hogy legalább 1 m (39,4") szabad hely legyen az állomás alapelemzésének elülső része és a térkép határa között, különben a robot nem biztos, hogy képes lesz fordulni. 2. Helyezze át az állomást, vagy módosítsa a térképet a Térkép szerkesztése menüben.
Útvonal elzárva.	Útvonal elzárva.	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 kamerával probléma van.	Az elülső kamerával probléma van.	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.	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.
A robot fűnyírás közben rendellenesen rezeg.	Sérült vagy hiányzó pengék.	Azonnal állítsa le a robotot, és ellenőrizze a pengetárcsát, hogy nincsenek-e hiányzó, sérült vagy laza pengék.

13 Műszaki adatok

Alapinformációk	Terméknév	Robotfűnyíró
		VíAX 500
	Márka	MOVA
	Modell	MVLM2100
	Méretek	595 mm × 380 mm × 285 mm (23,4" × 15,0" × 11,2")
	Robot súlya (akkumulátorral együtt)	9,6 kg (21,2 lb)
Fűnyírás	Maximális térképezési terület	500 m ² (0,1 angol hold)
	Vágási magasság	20-60 mm (0,79"-2,36")
	Vágási szélesség	20 cm (7,9")
	Töltési idő ¹	60 perc
Zajkibocsátás	Hangteljesítmény-szint 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 (32-122 °F) Ajánlott: 10-35 °C (50-95 °F)
	Hosszú távú tárolási hőmérséklet	-10-35 °C (14-95 °F) Ajánlott: 0-25 °C (32-77 °F)
	IP-besorolás	Robot: IPX6 Töltőállomás: IPX4 Tápegység: IP67
	A fűnyírási terület maximális lejtése	40% (21,8°)
Kapcsolódás	Bluetooth frekvenciatartomány	2400,0-2483,5 MHz
	Max. RF teljesítmény	802.11b: 16±2 dBm (@11 Mbps) 802.11g: 14±2 dBm (@54Mbps) 802.11n: 13±2 dBm (@HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400-2483,5 M)
	Csatlakozómodul	Opcionális (külön vásárolható meg hivatalos csatornákon keresztül)
	Kapcsolatszolgáltatás (opcionális) ²	LTE-FDD: B1/3/5/7/8/20/28 LTE-TDD: B38/40/41 GSM: B2/3/5/8
	GNSS (opcionális) ³	GPS/GLONASS/BDS/Galileo

Vágómotor	Sebesség	2500 / perc
Akkumulátor (robot)	Akkumulátormodell	MBPM30
	Akkumulátortípus	Lítium-ion akkumulátor
	Tipikus kapacitás	4 Ah
	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	MCV30
	Bemeneti feszültség	20 V egyenáram
	Kimeneti feszültség	20 V egyenáram
	Bemeneti áramerősség	3 A
	Kimeneti áramerősség	3 A
Kiegészítők	Tartalék pengék és csavarok	9
	Pengemodell	MBKM10

1. A töltési idő akkor érvényes, amikor a robot alacsony akkumulátorszint esetén automatikusan visszatér a töltőállomásra.

2. Csatlakozómodul telepítése szükséges.

3. Csatlakozómodul telepítése szükséges.

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

Translation of the Original Instructions

Obsah

1 Bezpečnostní pokyny	str. 40
2 Představení výrobku	str. 44
3 Instalace	str. 47
4 Příprava před prvním použitím.....	str. 50
5 Zmapujte svou zahradu	str. 54
6 Provoz	str. 61
7 Aplikace MOVAhome	str. 64
8 Údržba.....	str. 66
9 Baterie	str. 69
10 Skladování v zimě	str. 69
11 Převážení	str. 69
12 Řešení problémů	str. 70
13 Specifikace	str. 73

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 ovládání výrobku pomocí aplikace MOVAhome 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.
- Vyhněte se používání stroje a jeho příslušenství za nepříznivých povětrnostních podmínek, zejména pokud hrozí nebezpečí úderu blesku.
- 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 noži, 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.
- Uchovávejte všechny napájecí a/nebo prodlužovací kabely mimo pracovní oblast, aby nedošlo k jejich poškození, které může vést ke kontaktu s částmi pod napětím.
- Obrázky použité v tomto dokumentu jsou pouze orientační. Viz konkrétní výrobky.
- Nikdy nedovolte dětem, osobám se sníženými fyzickými, smyslovými nebo duševními schopnostmi nebo nedostatkem zkušeností a znalostí nebo osobám, které nejsou s těmito pokyny obeznámeny, aby stroj používaly. Místní předpisy mohou omezovat věk obsluhy.
- Poškozený kabel nepřipojujte ani se ho nedotýkejte, dokud není odpojen ze zásuvky. V případě poškození kabelu během provozu 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 radiofrekvenčního záření, měla by být dodržena vzdálenost 35 cm (13,8") mezi zařízením a člověkem.
- **VAROVÁNÍ:** 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 (23,6") 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 nepřemisťujte, když je zapnutý.
- Když se v pracovní oblasti nacházejí lidé, zejména děti nebo zvířata, robota zaparkujte u nabíjecí stanice nebo jej **VYPNĚTE**.
- 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

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

	Tento výrobek je v souladu s příslušnými směrnicemi EU.
	Zařízení třídy III
	Přečtěte si návod k obsluze
	Stejnoseměrný proud
	Zařízení třídy 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 ji možné používat k vykopávání, zametání nebo odklízení sněhu.



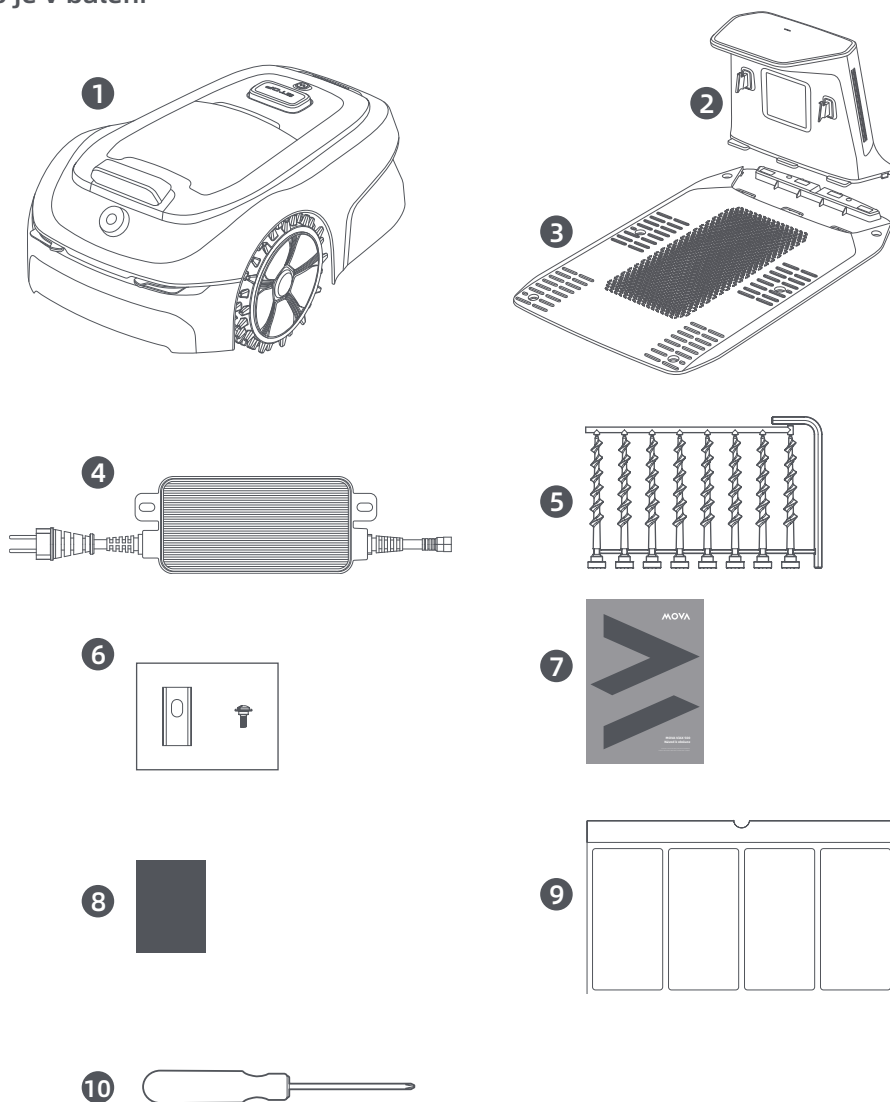
Společnost Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. tímto prohlašuje, že rádiové zařízení model MVLM2100 je v souladu se směrnicí 2014/53/EU. Úplný text prohlášení o shodě EU je k dispozici na následující internetové adrese: <https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity>.

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 Robot

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

3 Základní deska

4 Napájení

5 Uzemňovací šrouby × 8, imbusový klíč

6 Náhradní nože a šrouby × 9

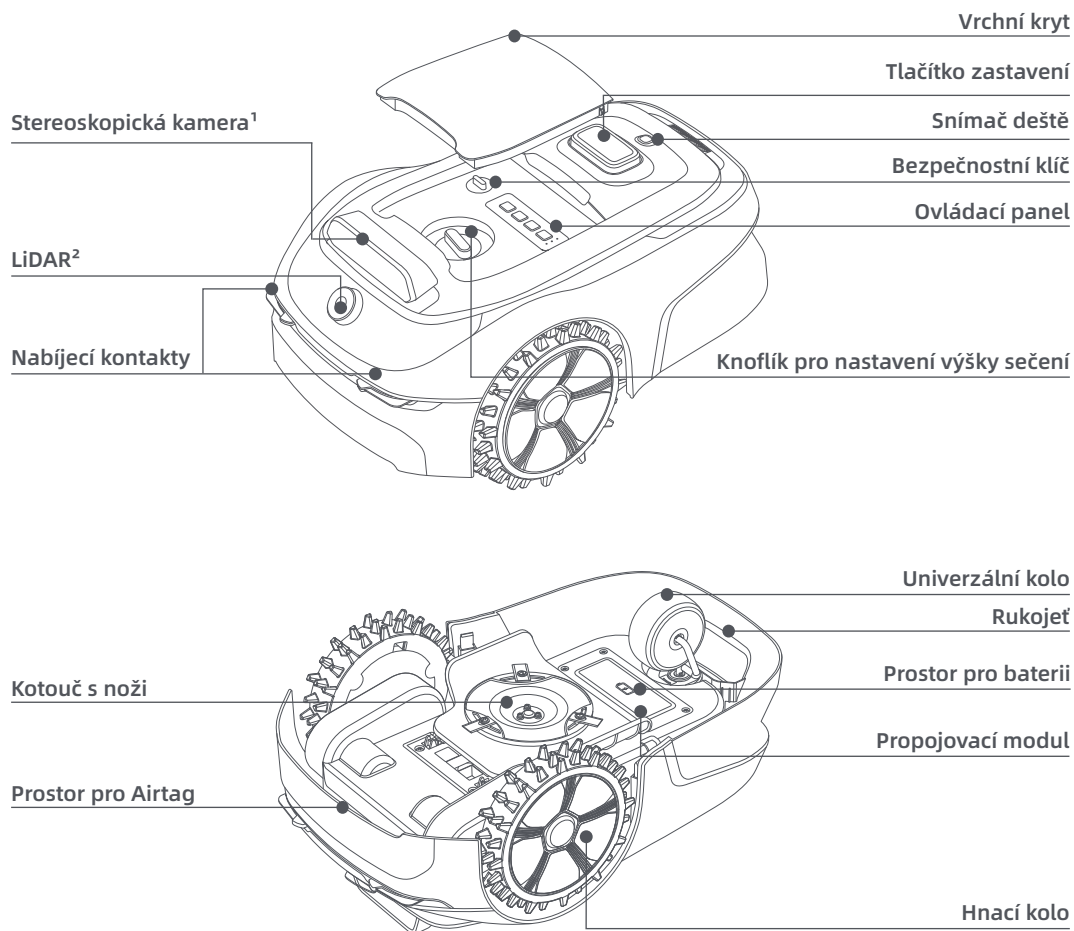
7 Návod k obsluze

8 Hadřík nepouštějící vlákna

9 Stručná příručka

10 Šroubovák

2.2 Přehled výrobku



1: Přední kamera poskytuje možnosti polohování a detekuje překážky, hranice trávníku a přítomnost lidí. Zorný úhel je 110° (horizontální), 75° (vertikální), 120° (diagonální). Rozlišení je 2 MP.

2: LiDAR pomáhá získávat informace o prostředí a usnadňuje polohování robota a vyhýbání se překážkám. Detekční dosah (při 100 klx) je 15 m (49,2 stopy) při 10 % odrazivosti a 40 m (131,2 stopy) při 90 % odrazivosti. Zorné pole je 360°.

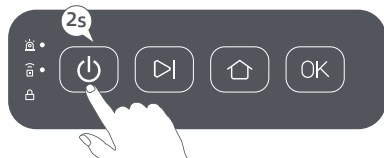
2.3 Představení prostoru pro Airtag

Prostor pro Airtag podporuje Airtag nebo jiná sledovací zařízení, která vám pomohou najít a sledovat vašeho robota.

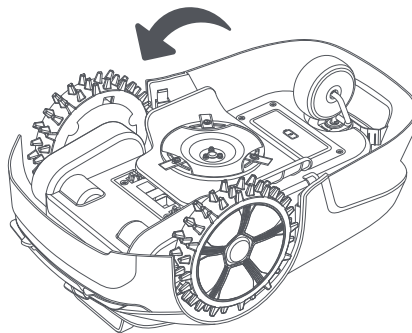
Poznámka: AirTag není součástí balení. Připravte si vlastní.

Instalace nebo vyjmutí AirTagů:

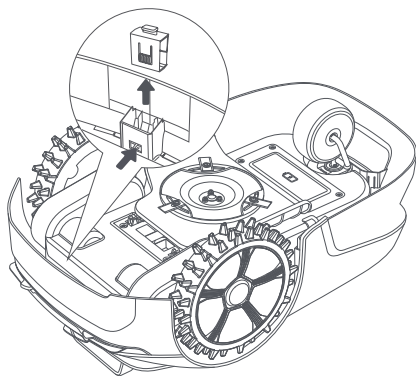
1 Vypněte robota.



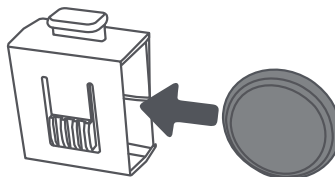
2 Umístěte robot na měkký povrch a otočte ho vzhůru nohama.



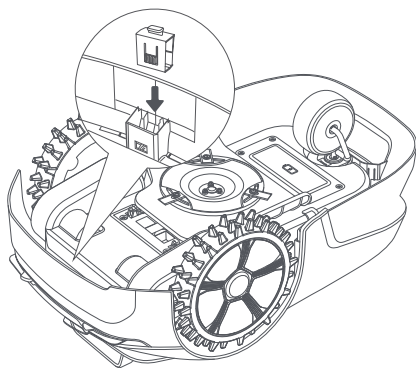
3 Stisknutím spony vyjměte držák AirTagu.



4 Vložte AirTag do držáku nebo vyjměte AirTag z držáku.



5 Znovu namontujte držák.



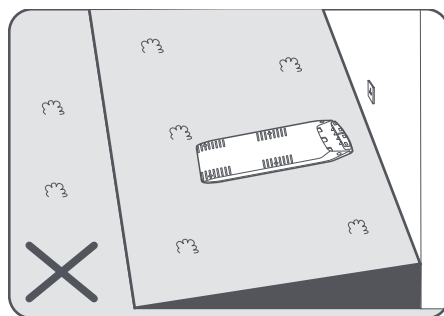
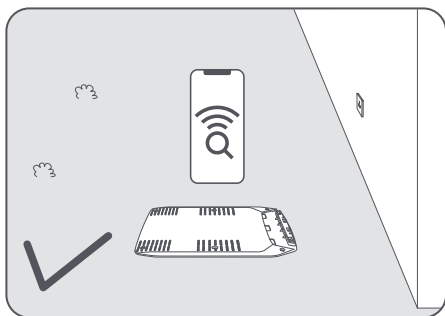
3 Instalace

3.1 Vyberte vhodné místo

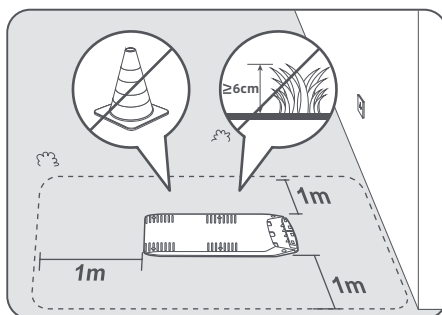
Umístěte nabíjecí stanici na rovný povrch poblíž okraje trávníku a blízko elektrické zásuvky. Zajistěte, aby místo splňovalo následující požadavky:

- 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.

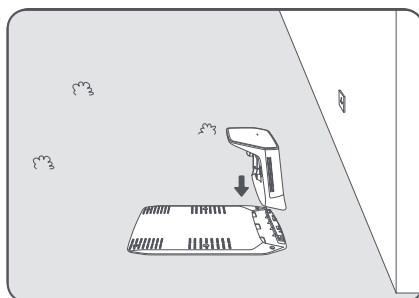


- Půda je dostatečně měkká pro instalaci uzemňovacího šroubu.
- Terén je rovný. Svah může způsobit, že se robot posune dozadu a ztratí kontakt.
- Vlevo, vpravo a před nabíjecí stanicí udržujte alespoň **1 m (39,4")** volného prostoru bez překážek.
- Tráva kolem místa je kratší než **6 cm (2,4")**.
- Pokud je tráva delší, nejprve ji posekejte ruční sekačkou. Vysoká tráva může ztížit návrat robota k nabíjecí stanici.

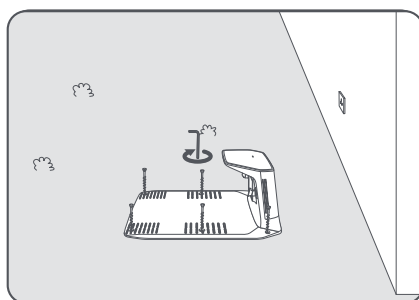


3.2 Instalace nabíjecí stanice

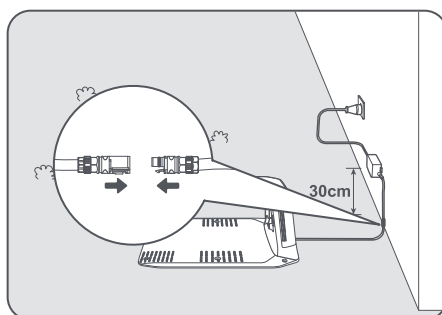
- ❶ Vložte nabíjecí věž do základní desky, dokud neuslyšíte cvaknutí.



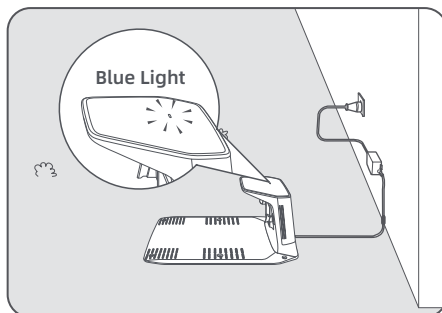
- ❷ Základní desku připevněte k zemi pomocí dodaných uzemňovacích šroubů a imbusového klíče.



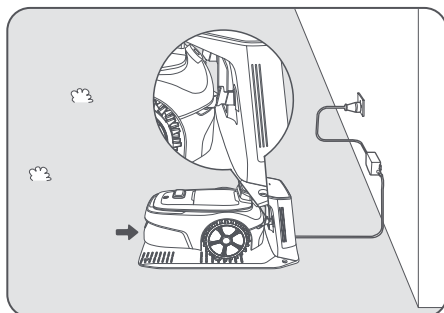
- ❸ Připojte napájení k prodlužovacímu kabelu a poté k elektrické zásuvce. Udržujte napájení alespoň **30 cm (11,8")** nad zemí.



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

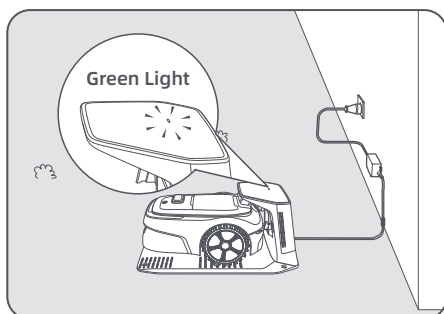


- 4 Umístěte robota do nabíjecí stanice, aby se nabil. Ujistěte se, že jsou nabíjecí kontakty na robotu a na nabíjecí stanici správně propojeny.



Poznámky

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



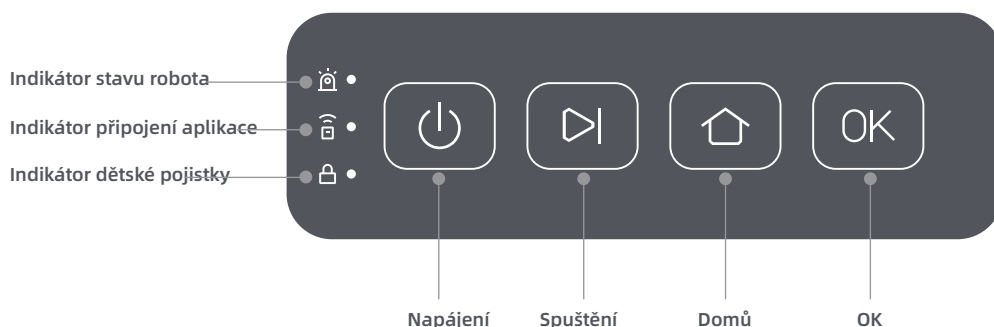
- Pokud chcete pro větší ochranu přidat garáž, použijte odpovídající garáž společnosti MOVA, která je k dispozici v místních obchodech nebo online. Použití jiné garáže než od společnosti MOVA může způsobit problémy při dobíjení.

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 dokován v nabíjecí stanici a je buď plně nabitý, nebo čeká na další určené období nabíjení.

4 Příprava před prvním použitím

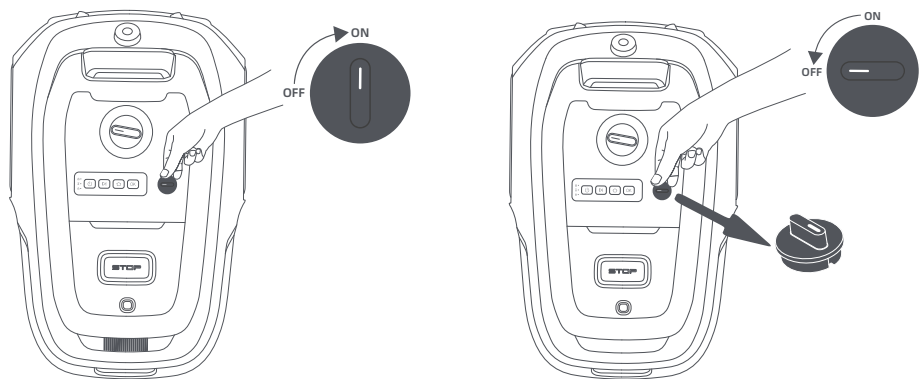
4.1 Seznámení s ovládacím panelem



Tlačítka

Tlačítko	Funkce
Napájení 	Chcete-li robota zapnout, vložte bezpečnostní klíč a otočte jej do polohy ZAPNUTO . Stisknutím a podržením tlačítka  po dobu 2 sekund robota zapnete.
	Chcete-li robota vypnout, ujistěte se, že je mimo nabíjecí stanici, stiskněte a podržte tlačítko  po dobu 2 sekund a otočte bezpečnostní klíč do polohy VYPNUTO .
Spuštění 	Chcete-li spustit sečení po celé ploše nebo obnovit pozastavené úkoly, stiskněte tlačítko  a poté do 5 sekund stiskněte tlačítko OK .
Domů 	Chcete-li robota poslat zpět do nabíjecí stanice k nabíjení, stiskněte tlačítko  , poté do 5 sekund stiskněte tlačítko OK .
OK	Chcete-li deaktivovat bezpečnostní zámek a povolit ovládání pomocí aplikace, stiskněte dvakrát tlačítko OK .
	Chcete-li povolit režim párování Bluetooth, stiskněte a podržte tlačítko OK po dobu 3 sekund.
Spuštění + OK	Chcete-li resetovat robota do továrního nastavení, stiskněte a podržte tlačítko  a tlačítko OK současně po dobu 3 sekund.
Zastavit	Stisknutím tlačítka Zastavit zastavíte robota a aktivujete bezpečnostní zámek. Ovládání pomocí aplikace bude zakázáno. Dvojitým stisknutím tlačítka OK bezpečnostní zámek deaktivujete.
Spuštění + Domů	Chcete-li vypnout dětskou pojistku, stiskněte současně obě tlačítka  a  . Robot oznámí: „Dětská pojistka je vypnuta “.

Bezpečnostní klíč



- Před zapnutím robota otočte bezpečnostní klíč do polohy **ZAPNUTO**.
- Otočte bezpečnostní klíč do polohy **VYPNUTO**; robot se automaticky vypne.

Poznámka:

- Bezpečnostní klíč můžete vyjmout, když je v poloze VYPNUTO. Robota nelze zapnout bez klíče.
- Pokud ztratíte bezpečnostní klíč, obraťte se ohledně jeho výměny na poprodejní tým.

Kontroly na ovládacím panelu

Indikátor	Barva	Význam
Stav robota  •	Pulsující zelená	Robot se nabíjí v nabíjecí stanici.
	Nepřerušovaná zelená	Baterie je plně nabitá.
	Nepřerušovaná červená	1. Došlo k chybě. 2. Nouzové tlačítko zastavení je stisknuto.
	Blikající modrá	1. Robot provádí úkol nebo je pozastaven. 2. Robot se inicializuje po zapnutí napájení.
	Nepřerušovaná modrá	Robot je v pohotovostním režimu.
Připojení aplikace  •	Nepřerušovaná modrá	Robot je připojen k aplikaci.
Dětská pojistka  •	Nepřerušovaná modrá	Ovládací panel je uzamčen prostřednictvím aplikace. (V aplikaci můžete povolit funkci Dětská pojistka.)

4.2 Počáteční nastavení

Dokončete základní nastavení, než bude robot připraven začít pracovat.

4.2.1 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 (32,8 stop)** od robota.
- Na svém mobilním zařízení povolte funkci Bluetooth.

1. Otevřete horní kryt a poté otočte bezpečnostní klíč do polohy **ZAPNUTO**.

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

Poznámka:

- Po zapnutí robot zahájí inicializaci, což je indikováno **blíkající modrou** kontrolkou stavu  ● na ovládacím panelu. Když se přehraje úvodní zvuk a kontrolka stavu se  ● rozsvítí **nepřerušovaně modře**, proces inicializace je dokončen.
 - Robot se automaticky zapne, když se připojí k nabíjecí stanici.
3. Naskenujte kód QR pro stažení aplikace MOVAhome do vašeho mobilního zařízení.
Aplikaci MOVAhome si také můžete stáhnout z obchodu App Store nebo Google Play.



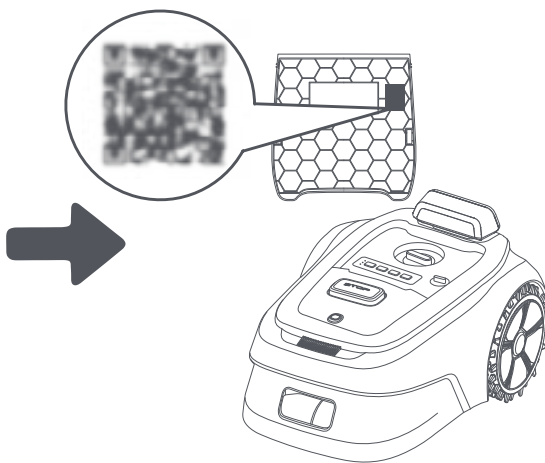
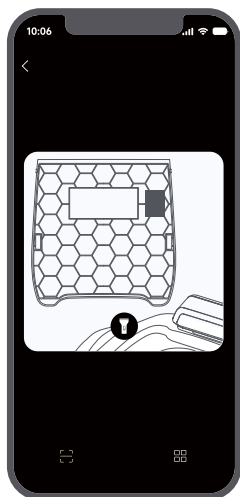
NEBO



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

5. Připojte se pomocí jedné z následujících metod:

- Naskenujte kód QR: Přejděte do nabídky  **Zařízení** a klepněte na možnost  **Naskenujte kód QR pro připojení**. Naskenujte kód QR na těle robota pro připojení.

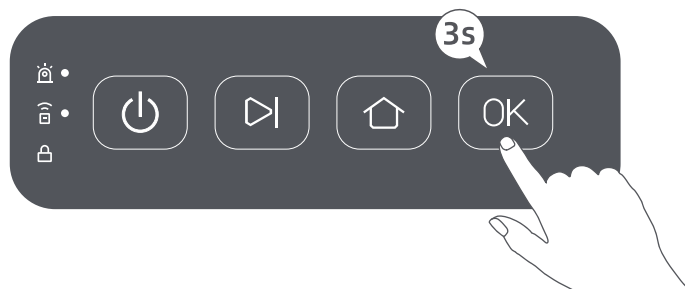


- Přidat ručně: Přejděte do nabídky  **Zařízení** a klepněte na možnost **+ Přidat**. Poté vyberte model svého robota pro připojení.
- Automatické zjišťování: Robot bude vyhledávat blízká zařízení. V seznamu zjištěných zařízení klepněte na svého robota a proveďte připojení.

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

Důležité

- Použijte jednopásmovou síť o frekvenci 2,4 GHz.
 - Ujistěte se, že vaše síť Wi-Fi nemá bránu firewall a není šifrována. Jinak může nastavení sítě selhat.
7. Stiskněte a podržte tlačítko **OK** po dobu 3 sekund. Robot přejde do režimu párování Bluetooth.



8. Postupujte podle pokynů v aplikaci pro dokončení párování.

Poznámky

- Kontrolka připojení aplikace  na ovládacím panelu bude zobrazovat **nepřerušované modré** světlo, když je robot úspěšně připojen k aplikaci.
- Propojovací modul umožňuje dálkové ovládání bez Wi-Fi, ale připojení k Wi-Fi je doporučeno pro nejlepší výkon.

4.2.2 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. Spustíte 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. V levém horním rohu klepněte na název robota.
4. Vyberte možnost **Odstranit**.

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

Sdílejte svého robota

1. V levém horním rohu klepněte na název robota.
2. Vyberte možnost **Sdílení zařízení**.

Odhlase se a odstraňte svůj účet

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

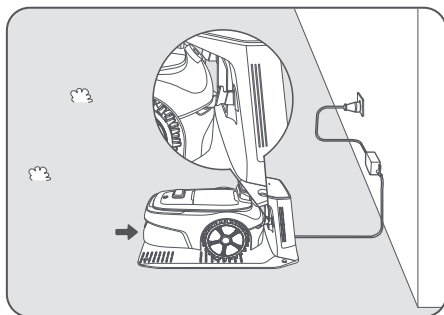
Resetujte svého robota

Na ovládacím panelu stiskněte a podržte tlačítka  a **OK** společně po dobu 3 sekund. Po resetování robota na tovární nastavení budou všechna data na robotu vymazána.

5 Zmapujte svou zahradu

Důležité: Před mapováním zkontrolujte následující:

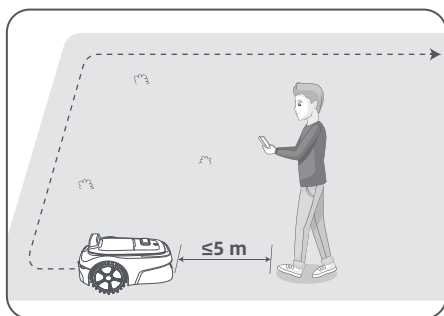
- Úroveň baterie robota je vyšší než 50 %.
- Robot se správně připojí k nabíjecí stanici.



5.1 Vytvoření virtuální hranice

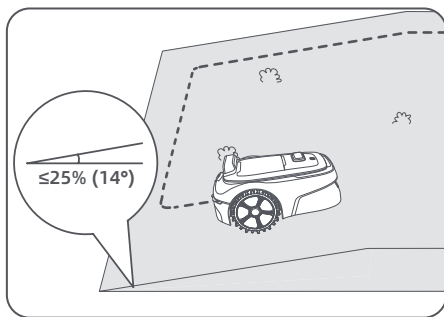
Před zahájením procesu mapování mějte na paměti následující:

- Během procesu mapování se pohybujte v zóně do **5 m (16,4 stop)** za robotem.

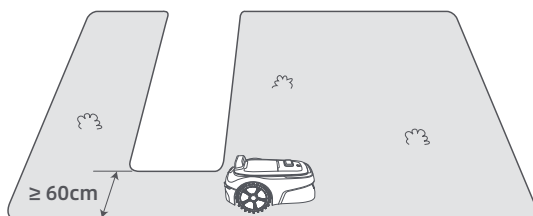


- Robot zvládne svahy se sklonem až **40 % (21,8°)**. Pro lepší výsledky sečení se však doporučuje udržovat svahy pracovních ploch pod **25 % (14°)**.

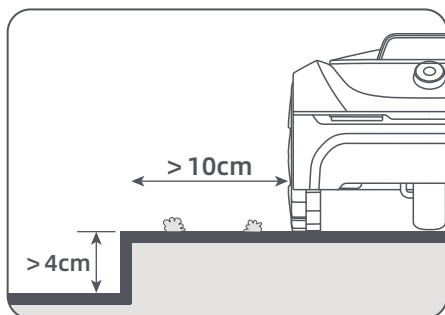
Poznámka: Pokud je hranice nastavena na svazích strmějších než 25 % (14°), může robot mírně sklouznout za hranici.



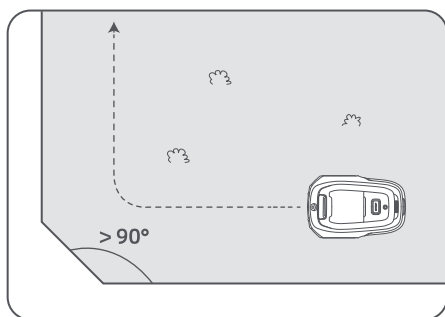
- Oblasti užší než **60 cm (23,6")** nastavte jako cesty, aby jimi robot mohl projet. Pro podrobnosti viz možnost **Nastavit trasu**.



- Pokud je vaše tráva vyšší než **4 cm (1,6")** oproti přilehlému terénu, udržujte robota alespoň **10 cm (3,9")** od okraje. Pokud je váš trávník v úrovni s přilehlým terénem, může robot překročit ohraničení, aby dosáhl optimálního sečení podél okrajů.

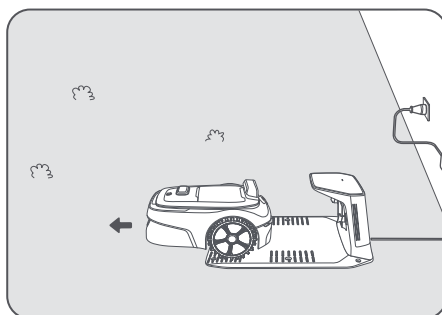
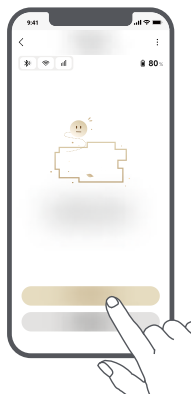


- Ujistěte se, že úhly otáčení jsou větší než 90° . Úhly menší než 90° mohou ztížit robotu dosažení čistého sečení.



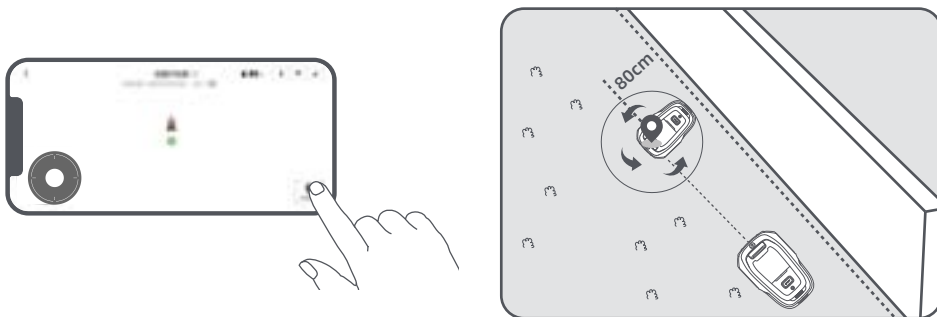
Spustit mapování:

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. Robot se bude otáčet na místě, aby kalibroval svoji polohu.



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

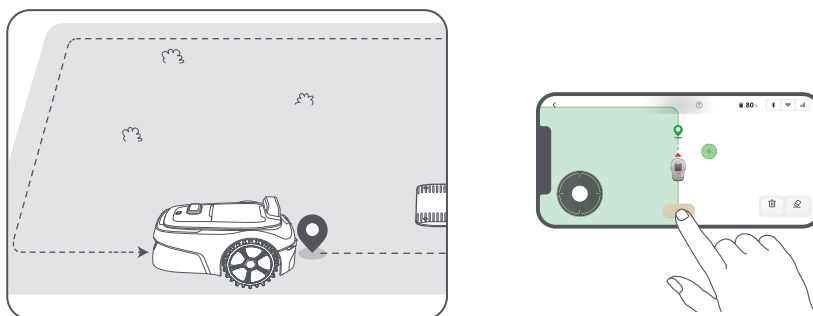
- Dálkově ovládejte robota, aby se pohyboval podél obvodu vaší zahrady a zmapoval pracovní oblast.
- Povolte režim Automatické rozpoznání hranic pro zmapování pracovní oblasti. Robot, který využívá pokročilý algoritmus umělé inteligence, dokáže rozpoznat hranice bez nutnosti ručního navádění.



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 nezablkovaná.

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

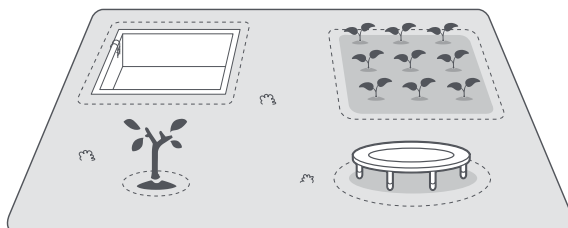


5. (Volitelně) Upravte mapu.

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.

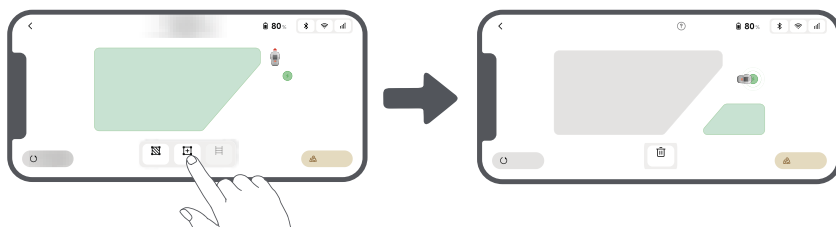


2 Přidání nebo rozšíření zón

• 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.



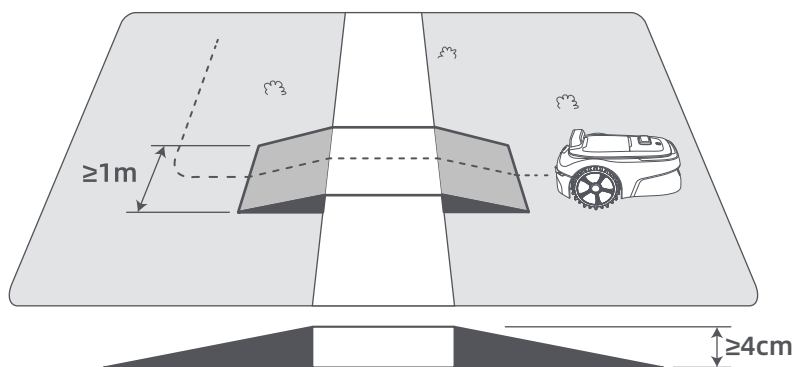
3 Nastavit trasu

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.

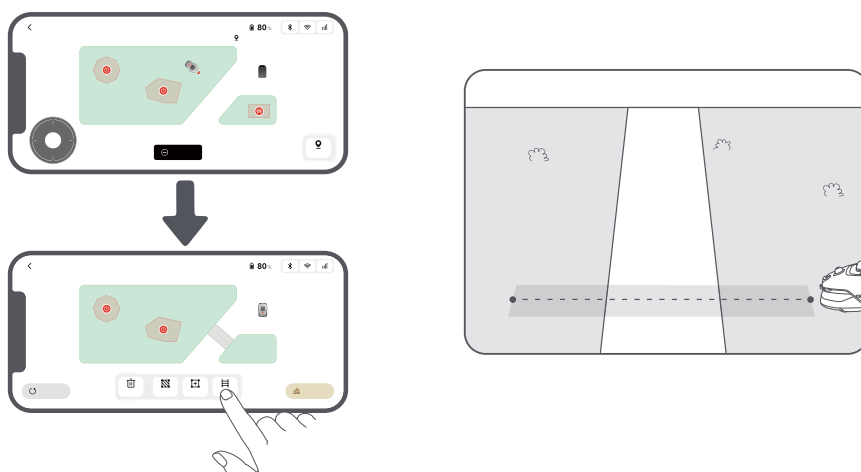
Důležité: Pokud je váš trávník rozdělen průchody vyššími než **4 cm (1,6")**, umístěte předmět se sklonem odpovídajícím výšce průchodu (například rampu).

• Postup propojení dvou izolovaných pracovních zón



Pro izolované oblasti vytvořte trasy, které je propojí. Jinak k nim robot nebude mít přístup.

Důležité: Ujistěte se, že začátek i konec cesty jsou na trávniku.

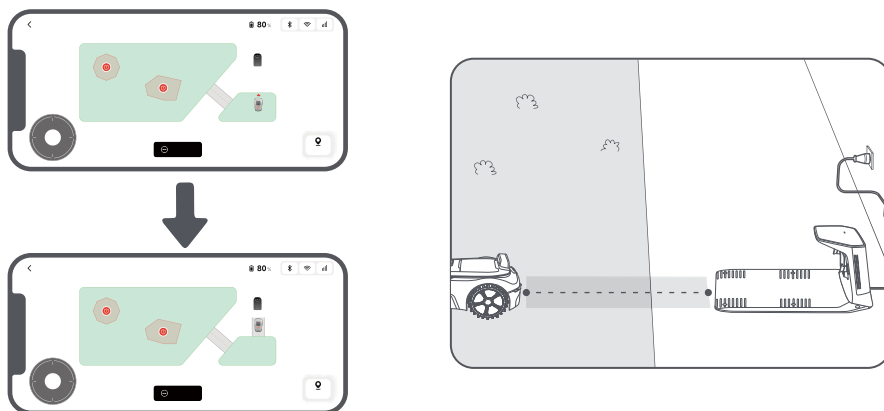


• Připojení pracovní oblasti a nabíjecí stanice

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

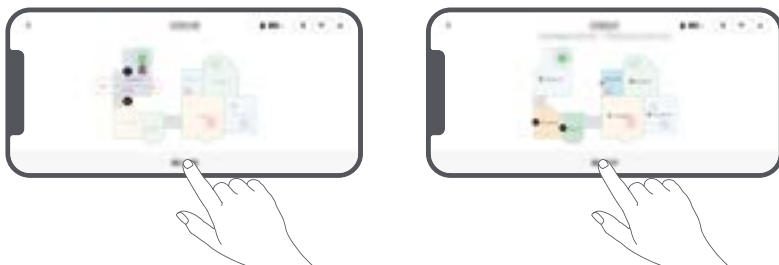
Důležité:

- Zajistěte, aby jeden konec byl na trávniku 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

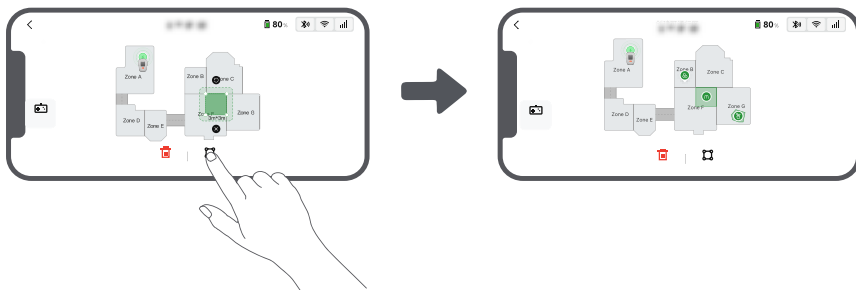
Rozdělte zónu na menší zóny nebo slučte zóny zpět do větší.



5 Nastavení přístupných zón

Při sečení robot automaticky považuje povrchy neporostlé trávou (například kamenné chodníky) za nepřístupné a vyhýbá se jim. Pokud robot musí projet po površích bez trávy v pracovní oblasti, označte je předem jako přístupné zóny, aby se předešlo přerušení.

V přístupných zónách robot ignoruje typ povrchu země, ale nadále se vyhýbá fyzickým překážkám.



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

Důležité:

- Nepřemísťte robota ručně při vytváření hranice, 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 zablokován, což může způsobit selhání mapování.

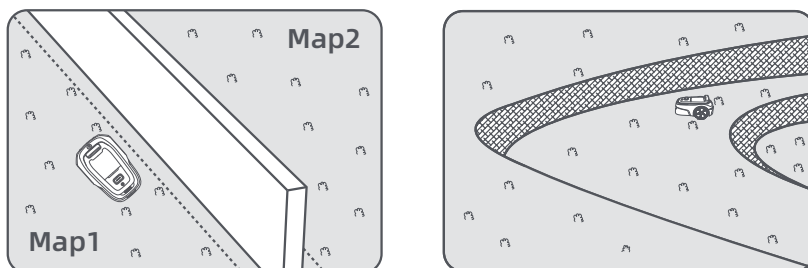
7. Klepněte na možnost **Spuštění učení mapy**. Robot před prvním sečením automaticky prozkoumá namapovanou oblast a naučí se ji. Nemusíte čekat poblíž.

5.2 Přidání druhé mapy

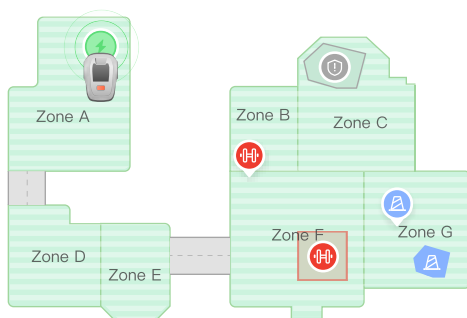
Funkce Duální mapa je navržena pro situace, kdy robot nemůže autonomně přejíždět mezi oddělenými trávíky nebo když je potřeba více map.

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.



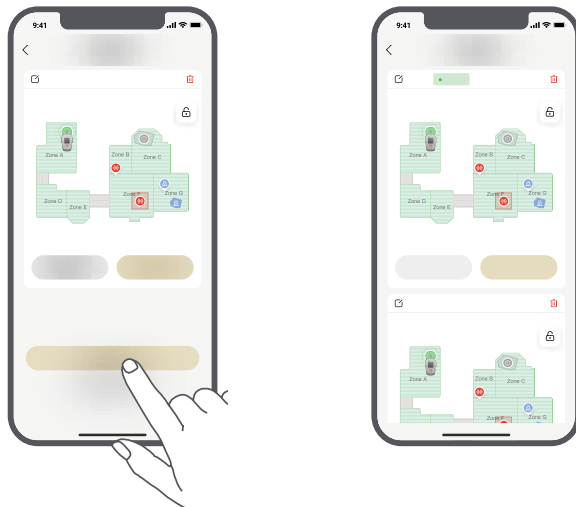
Zmapování druhého trávniku:

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 trávniku.

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 trávu na výšku nepřesahující **10 cm (3,9")**.
- 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).



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

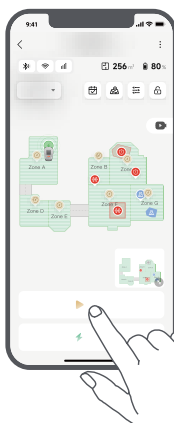
a) Spuštění prostřednictvím ovládacího panelu

1. Otevřete vrchní kryt pro přístup k ovládacímu panelu.
2. Otáčením knoflíku na robotu nastavte výšku sečení (20 mm až 60 mm).
3. Stiskněte tlačítko **▶**, poté do 5 sekund stiskněte tlačítko **OK**. Robot opustí nabíjecí stanici a zahájí sečení po celé ploše.
4. Zavřete vrchní kryt.



b) Spuštění prostřednictvím aplikace

1. Otevřete aplikaci.
2. Vyberte režim sečení a klepnutím na **Spustit sečení** 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.

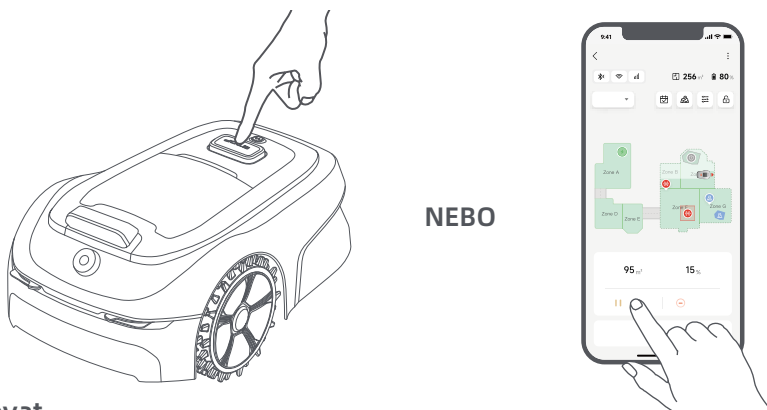
Důležité: Během tohoto procesu neměňte mapu v aplikaci. To zajišťuje, že si robot zapamatuje svou poslední pozici a může pokračovat tam, kde přestal.

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

6.3 Pauza

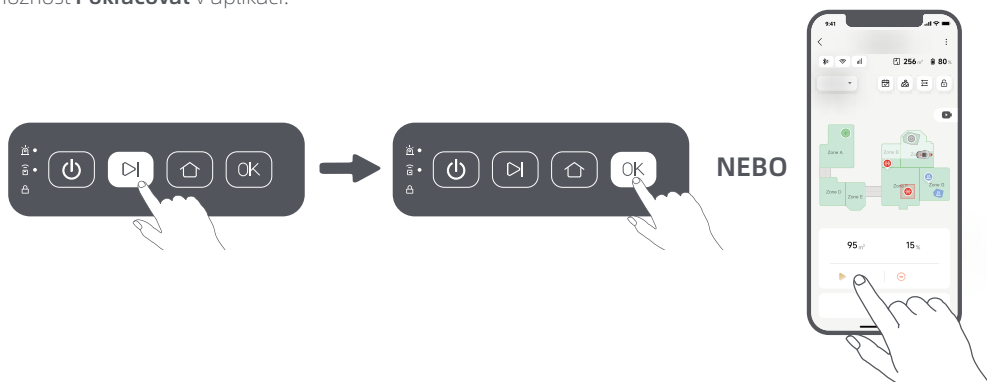
Chcete-li pozastavit aktuální úkol sečení, můžete stisknout tlačítko **Zastavit** na robotu nebo v aplikaci klepnout na možnost **Pauza**.

Poznámka: Po stisknutí tlačítka **Zastavit** nelze robota spustit přímo prostřednictvím aplikace. Chcete-li obnovit provoz, stiskněte na ovládacím panelu nejprve dvakrát tlačítko **OK**, čímž deaktivujete bezpečnostní zámek.



6.4 Pokračovat

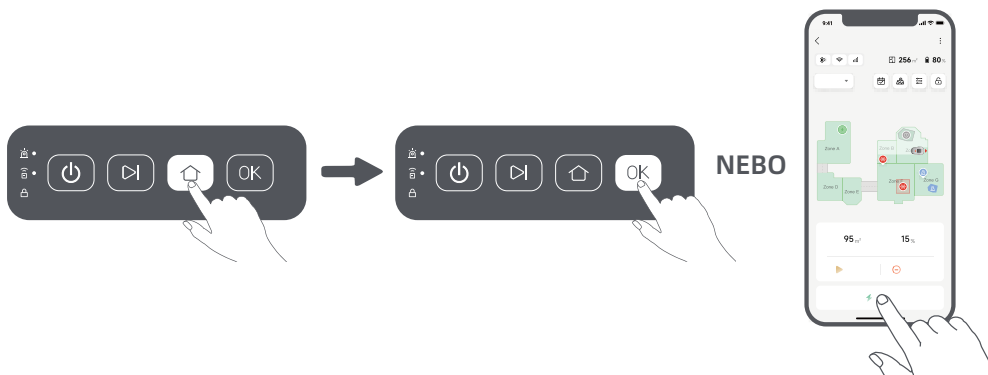
Chcete-li pokračovat v úkolu, když je robot pozastaven, stiskněte tlačítko **▶** a poté pro potvrzení stiskněte do 5 sekund tlačítko **OK**. Robot obnoví předchozí úkol sečení. Alternativně můžete sečení obnovit klepnutím na možnost **Pokračovat** v aplikaci.



6.5 Návrat do nabíjecí stanice

Chcete-li zastavit sečení a poslat robota zpět do nabíjecí stanice, stiskněte tlačítko **🏠**, poté volbu potvrďte stisknutím tlačítka **OK** na ovládacím panelu během 5 sekund.

Alternativně můžete v aplikaci vybrat možnost **Návrat 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. Robota 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 .

7.2 Ochrana proti povětrnostním vlivům

Pokud máte obavy, že nepříznivé povětrnostní podmínky mohou ovlivnit sekání, 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 0 °C (32 °F) 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 0 °C (32 °F) , a opět obnoví sečení, jakmile teplota vzroste nad 0 °C (32 °F) a robot je schopen se normálně nabíjet.

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, stiskněte na ovládacím panelu nejprve dvakrát tlačítko OK, čímž deaktivujete bezpečnostní zámek.
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	Na Stránce zařízení můžete klepnout na  . Po povolení této funkce bude ovládací panel uzamčen. Chcete-li ji deaktivovat, stiskněte na ovládacím panelu současně  a  .

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 Vlastní období nabíjení

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

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

Poznámka:

- Můžete zkontrolovat zbývající čas nožů tak, že přejdete do nabídky Stránka zařízení > **Spotřební materiál a údržba**

v aplikaci. 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 v zahradě určené oblasti 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.

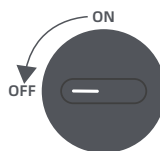
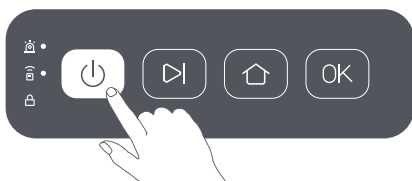
⚠ Varování: Před čištěním vypněte robota a otočte bezpečnostní klíč do polohy **VYPNUTO**. Odpojte nabíjecí stanici.

Upozornění: Při otáčení robota buďte opatrní, abyste nepoškrábali objektiv kamery.

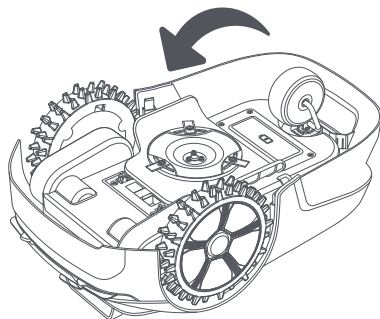
• Kryt, podvozek a kotouč s noži:

1. Vypněte robota.

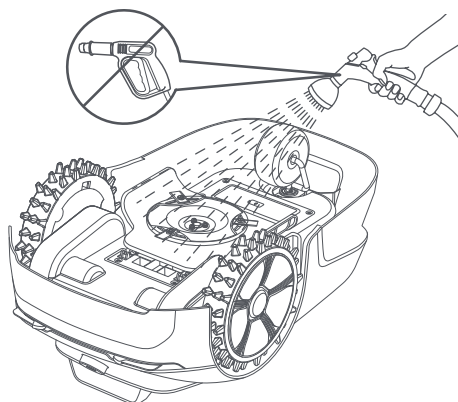
2. Otočte bezpečnostní klíč do polohy **VYPNUTO**.



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



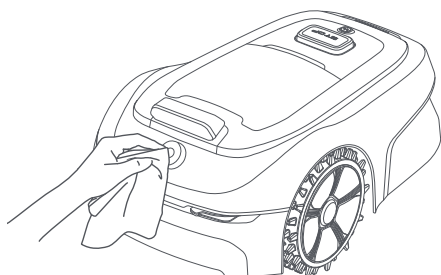
4. Vyčistěte kryt, kotouč s noži a podvozek hadicí.



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

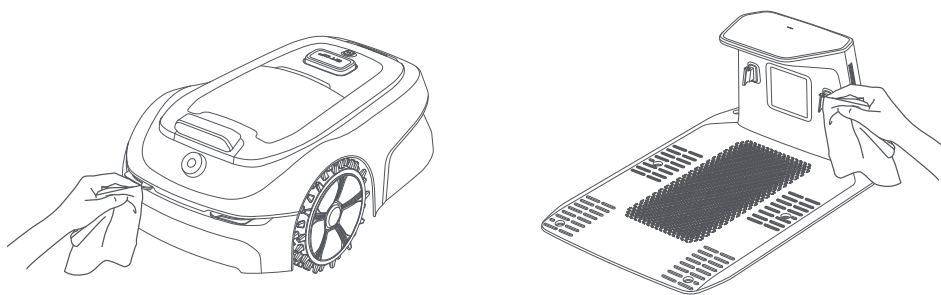
Upozornění: Nepoužívejte k čištění vysokotlaký čistič. K čištění nepoužívejte čisticí prostředky.

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



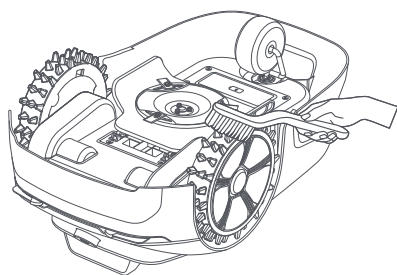
• **Nabíjecí kontakty a přední kamera:**

K otření 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 nožů

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

⚠ VAROVÁNÍ: Vypněte robota a otočte bezpečnostní klíč do **polohy VYPNUTO**. Před výměnou nožů si nasadte ochranné rukavice.

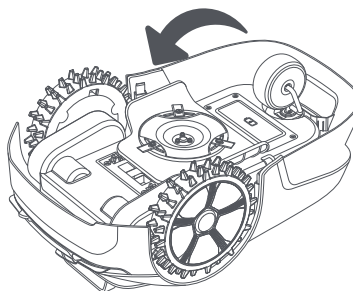
Varování: Vyměňte všechny tři nože současně, aby byl zajištěn vyvážený sekací systém.

Upozornění: Při otáčení robota buďte opatrní, abyste nepoškrábali objektiv kamery.

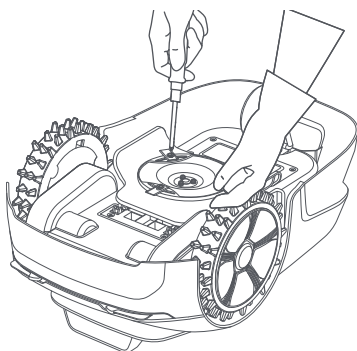
1. Vypněte robota a otočte bezpečnostní klíč do polohy **VYPNUTO**.



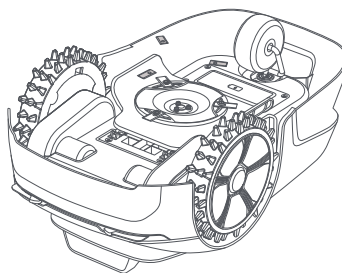
2. Umístěte robot na měkký povrch a otočte ho vzhůru nohama.



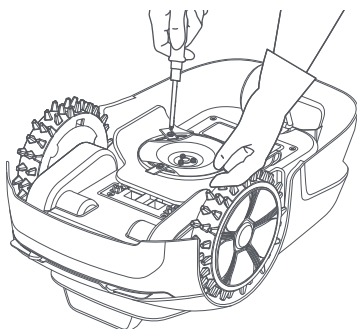
3. Povolte šrouby pomocí křížového šroubováku.



4. Odstraňte tři nože a šrouby.



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



6. Ujistěte se, že se nože mohou volně otáčet.

9 Baterie

9.1 Provozní a nabíjecí teplota

Robot podporuje normální provoz, když je teplota baterie **- 6 ° C (21 ° F)** a **57 ° C (135 ° F)**.

Nenabíjejte baterii při teplotě nižší než **6 ° C (43 ° F)** nebo vyšší než **50 ° C (122 ° F)**, protože nabíjení bude zablokováno ochranným systémem baterie. Nabíjení se obnoví, jakmile teplota baterie stoupne nad **6 ° C (43 ° F)** nebo klesne pod **50 ° C (122 ° F)** a baterie je schopná přijímat nabíjení.

Poznámka: Všechny teplotní hodnoty umožňují odchylku **3 ° C (37 ° F)**.

Pro dosažení nejlepšího výkonu se doporučuje používat sekačku v rozsahu okolní teploty od **10 ° C (50 ° F)** do **30 ° C (86 ° F)**.

Režim nabíjení s nízkou spotřebou energie:

Když je aktivován režim nabíjení s nízkou spotřebou energie, budou deaktivovány funkce nesouvisející s nabíjením (sít bude vypnuta).

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

9.2 Požadavky na skladování

Pro dlouhodobé skladování nabijte robota každých 6 měsíců, aby byla baterie chráněna. Poškození baterie způsobené nadměrným vybitím není kryto omezenou zárukou. Dlouhodobá skladovací teplota baterie by měla být **mezi - 10 ° C (14 ° F) a 35 ° C (95 ° F)**. Aby se minimalizovalo poškození, doporučená skladovací teplota baterie je **mezi 0 ° C (32 ° F) a 25 ° C (77 ° F)**.

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.

10 Skladování v zimě

• Robot

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

• 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.

Varování

- Před přepravou vypněte robota a otočte bezpečnostní klíč do polohy **VYPNUTO**.
- Zvedněte robota za zadní rukojeť, kotouč s noži držte dál od těla.

12 Řešení problémů

Problém	Příčina	Řešení
Robot není připojen k aplikaci.	1. Robot není v dosahu signálu Wi-Fi ani Bluetooth. 2. Robot je vypnutý nebo se restartuje.	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.
Nepodařilo se připojit k Wi-Fi.	Robot podporuje pouze sítě 2,4 GHz.	Ujistěte se, že používáte jednopásmovou síť o frekvenci 2,4 GHz.
Robot byl zvednut.	Kolo není na zemi.	1. Vraťte robota zpět na rovný povrch. 2. Dvojným stisknutím tlačítka OK robota odemknete. 3. Robot nemůže překročit překážky vyšší než 4 cm (1,6"). Udržujte povrch rovný tam, kde robot pracuje.
Robot se naklonil.	Robot se naklonil o více než 40 % (21,8°).	1. Vraťte robota zpět na rovný povrch. 2. Dvojným stisknutím tlačítka OK robota odemknete. 3. Robot nemůže stoupat po svazích větších než 40 % (21,8°).
Robot uvízl.	Robot uvízl a nedokáže se dostat ven.	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. 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.	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.	1. Vyčistěte kotouč s noži a poté to zkuste znovu. 2. Zkontrolujte, zda není okolní tráva vyšší než 10 cm (3,9"). 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.
Chyba nabíjení.	Robot se připojí k nabíjecí stanici, ale nabíjecí proud nebo napětí má problém.	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.
Robot se na místě vypne	Teplota baterie je $\geq 65^{\circ}\text{C}$ (149°F)	1. Robota používejte tam, kde je teplota v prostoru pro baterii nižší než 57°C (135°F). 2. Pokud problém přetrvává, obraťte se na poprodejní servis.
	Teplota baterie je $< -12^{\circ}\text{C}$ (10°F)	1. Robota používejte tam, kde je teplota v prostoru pro baterii vyšší než -6°C (21°F). 2. Pokud problém přetrvává, obraťte se na poprodejní servis.

Problém	Příčina	Řešení
Robot pozastaví úkoly a vrátí se na stanici	Teplota baterie je $\geq 62^{\circ}\text{C}$ (144°F)	1. Vypněte robota a počkejte, až teplota v prostoru pro baterii klesne pod 57°C (135°F). Teplota se po určité době automaticky sníží. 2. Pokud problém přetrvává, obraťte se na poprodejní servis.
	Teplota baterie je $< -6^{\circ}\text{C}$ (21°F)	1. Robota používejte tam, kde je teplota v prostoru pro baterii vyšší než -6°C (21°F). 2. Pokud problém přetrvává, obraťte se na poprodejní servis.
Robot je v nabíjecí stanici, ale nenabíjí se	Teplota baterie je $> 50^{\circ}\text{C}$ (122°F)	1. Vypněte robota a počkejte, až teplota v prostoru pro baterii klesne pod 50°C (122°F). Teplota se po určité době automaticky sníží. 2. Pokud problém přetrvává, obraťte se na poprodejní servis.
	Teplota baterie je $< 6^{\circ}\text{C}$ (43°F)	1. Robota používejte tam, kde je teplota v prostoru pro baterii vyšší než 6°C (43°F). 2. Pokud problém přetrvává, obraťte se na poprodejní servis.
Teplota LiDARu je vysoká.	Teplota LiDARu je vysoká. LiDAR se brzy zastaví.	1. Robot se automaticky pokusí vrátit do nabíjecí stanice, aby se ochladil. 2. Zajistěte, aby robot pracoval při okolní teplotě nižší než 40°C (104°F). 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.
Robot se ztratil.	Ztráta polohování.	1. Zkontrolujte, zda jsou LiDAR nebo přední kamera na horní části robota znečištěné. 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.	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.	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.	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.	Dvojím stisknutím tlačítka OK robota odemknete.
Vybitá baterie. Robot se brzy vypne.	Úroveň baterie je $\leq 10\%$.	Umístěte robota do nabíjecí stanice, aby se nabíjel.

Problém	Příčina	Řešení
Robot je mimo mapu. Riziko odcizení.	Robot je mimo mapu.	1. Manuálně vraťte robota zpět do pracovní oblasti. 2. V aplikaci můžete v Nastavení deaktivovat Upozornění při opuštění mapy.
Nepodařilo se vrátit do nabíjecí stanice.	Robot nemůže při návratu najít nabíjecí stanici.	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. 3. Zkontrolujte, zda cesta zpět k nabíjecí stanici nebo oblast před nabíjecí stanicí neobsahuje plochy bez trávy. Můžete je nastavit jako přístupné zóny pomocí funkce úpravy mapy.
Nepodařilo se připojit k nabíjecí stanici.	Robot najde nabíjecí stanici, ale nepodaří se mu připojit.	1. Zkontrolujte, zda nejsou reflexní fólie na stanici špinavé nebo zablokovány. 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.	1. 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.	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 (39,4") volného prostoru; jinak robot nemusí být schopen zatočit. 2. Přemístěte stanici nebo v nabídce Úprava mapy změňte mapu.
Trasa je zablokována.	Trasa je zablokována.	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.
Došlo k problému s přední kamerou.	Došlo k problému s přední kamerou.	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.	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.
Robot při sečení abnormálně vibruje.	Poškozený nebo chybějící nůž(e) na kotouči s noži.	Okamžitě vypněte robota a zkontrolujte kotouč s noži, zda na něm nechybí, nejsou poškozené nebo uvolněné nože.

13 Specifikace

Základní informace	Název výrobku	Robotická sekačka na trávu
		ViAX 500
	Značka	MOVA
	Model	MVLM2100
	Rozměry	595 mm × 380 mm × 285 mm (23,4" × 15,0" × 11,2")
	Hmotnost robota (včetně baterie)	9,6 kg (21,2 libry)
Sečení	Maximální plocha mapování	500 m ² (0,1 akru)
	Výška sečení	20 až 60 mm (0,79" až 2,36")
	Šířka sečení	20 cm (7,9")
	Doba nabíjení ¹	60 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 až 50 °C (32 až 122 °F) Doporučeno: 10 až 35 °C (50 až 95 °F)
	Teplota dlouhodobého skladování	- 10 až 35 °C (14 až 95 °F) Doporučeno: 0 až 25 °C (32 až 77 °F)
	Klasifikace IP	Robot: IPX6 Nabíjecí stanice: IPX4 Napájení: IP67
	Maximální sklon pro oblast sečení	40 % (21,8°)
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
	Sít Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400 až 2483,5 MHz)
	Propojovací modul	Volitelný (prodej samostatně prostřednictvím oficiálních kanálů)
	Propojovací služba (volitelná) ²	LTE-FDD: B1/3/5/7/8/20/28 LTE-TDD: B38/40/41 GSM: B2/3/5/8
	GNSS (volitelné) ³	GPS/GLONASS/BDS/Galileo

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

1. Doba nabíjení platí, když se robot při nízké úrovni baterie automaticky vrací do nabíjecí stanice.

2. Vyžaduje instalaci propojovacího modulu.

3. 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>.

MOVA

MADE IN CHINA