MOVA

MOVA LiDAX Ultra 800/1000/1200/1600/2000 User Manual

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

Inhoudsopgave

1 Instructions de sécurité P85
2 Présentation du produit P89
3 l'installation P94
4 Préparation pour la première utilisation P97
5 Cartographiez votre jardin P102
6 Fonctionnement P108
7 Application MOVAhome P111
8 Entretien..... P113
9 Batterie P117
10 Stockage hivernal P117
11 Transport..... P117
12 Dépannage..... P118
13 Spécifications P122

Vertaling van de oorspronkelijke gebruiksaanwijzing

1 Instructions de sécurité

1.1 Instructions générales de sécurité

- Lisez attentivement et comprenez le manuel d'utilisation avant d'utiliser le produit.
- Utilisez uniquement l'équipement recommandé par MOVA avec le produit. Toute autre utilisation est incorrecte.
- Ne laissez pas les enfants s'approcher ou jouer avec le robot lorsqu'elle est en marche.
- N'utilisez pas le produit dans des zones où des personnes ne sont pas conscientes de sa présence.
- Lorsque vous utilisez le produit manuellement avec l'application MOVAhome, ne courez pas. Marchez toujours, surveillez vos pas sur les pentes et gardez votre équilibre à tout moment.
- Évitez d'utiliser le produit lorsque des personnes, en particulier des enfants ou des animaux, se trouvent dans la zone de travail.
- Si vous utilisez le produit dans des lieux publics, placez des panneaux d'avertissement autour de la zone de travail avec le texte suivant : « Attention ! Tondeuse à gazon automatique ! Ne pas s'approcher du robot ! Surveillez les enfants ! »
- Portez des chaussures robustes et des pantalons longs lorsque vous utilisez le produit.
- Pour éviter d'endommager le produit et de causer des accidents impliquant des véhicules et des personnes, ne placez pas les zones de travail ou les voies de transport sur les voies publiques.
- Ne touchez pas les pièces mobiles dangereuses, telles que le disque de coupe, avant qu'elles ne soient complètement immobilisées.
- Consultez un médecin en cas de blessure ou d'accident.
- Mettez le produit hors tension avant de dégager des obstructions, d'effectuer l'entretien ou d'examiner le produit. Si le produit vibre anormalement, inspectez-le pour détecter tout dommage avant de le redémarrer. N'utilisez pas le produit si l'une de ses pièces est défectueuse.
- N'installez pas le câble principal dans des zones où le produit pourrait le couper. Suivez les instructions fournies pour l'installation du câble.
- Utilisez uniquement la station de charge fournie dans l'emballage pour recharger le produit. Une utilisation incorrecte peut entraîner un choc électrique, une surchauffe ou une fuite de liquide corrosif provenant de la batterie. En cas de fuite d'électrolyte, rincer à l'eau/à l'agent neutralisant et consulter un médecin si le liquide corrosif entre en contact avec les yeux.
- Lors du raccordement du câble principal à la prise de courant, utilisez un appareil différentiel résiduel (RCD) avec un courant de déclenchement maximal de 30 mA.
- Utilisez uniquement des batteries d'origine recommandées par MOVA. La sécurité du produit ne peut être garantie avec des batteries non d'origine. N'utilisez pas de batteries non rechargeables.
- Tenez les rallonges électriques à l'écart des pièces mobiles dangereuses afin d'éviter tout endommagement des cordons pouvant entraîner un contact avec des pièces sous tension.
- Les illustrations utilisées dans ce document sont fournies à titre indicatif uniquement. Veuillez vous référer aux produits réels.
- Ne laissez jamais des enfants, des personnes ayant des capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, ou manquant d'expérience et de connaissances, ou des personnes qui ne sont pas familiarisées avec ces instructions utiliser le robot. La réglementation locale peut limiter l'âge de l'opérateur.
- Ne connectez pas et ne touchez pas un câble endommagé tant qu'il n'est pas débranché de la prise de courant. Si le câble est endommagé pendant le fonctionnement, débranchez la fiche de la prise de courant. Un câble usé ou endommagé augmente le risque d'électrocution et doit être remplacé par le personnel de maintenance.
- Ne poussez pas le produit avec force ou rapidement, car cela pourrait l'endommager.
- Afin de respecter les exigences en matière d'exposition aux radiofréquences, une distance de 35 cm doit être maintenue entre l'appareil et les personnes.
- Pour recharger la batterie, utilisez uniquement le bloc d'alimentation amovible fourni avec cet appareil.

1.2 Consignes de sécurité pour l'installation

- Évitez d'installer la station de charge dans des endroits où des personnes pourraient trébucher dessus.
- N'installez pas la station de charge dans des endroits où il y a un risque d'accumulation d'eau.
- N'installez pas la station de charge, y compris ses accessoires, à moins de 60 cm de tout matériau combustible. Un dysfonctionnement ou une surchauffe de la station de charge et de l'alimentation électrique peut présenter un risque d'incendie.

1.3 Consignes de sécurité pour l'utilisation

- Gardez vos mains et vos pieds à l'écart des lames rotatives. Ne placez pas vos mains ou vos pieds à proximité ou sous le produit lorsqu'il est allumé.
- Ne soulevez pas et ne déplacez pas le produit lorsqu'il est allumé.
- Stationnez le robot sur la station de charge ou mettez-le hors tension lorsque des personnes, en particulier des enfants ou des animaux, se trouvent dans la zone de travail.
- Assurez-vous qu'il n'y a pas d'objets tels que des pierres, des branches, des outils ou des jouets sur la pelouse. Sinon, les lames pourraient être endommagées lorsqu'elles entreraient en contact avec un objet.
- Ne placez pas d'objets sur le produit ou la station de charge.
- N'utilisez pas le produit si le bouton d'arrêt ne fonctionne pas.
- Évitez les collisions entre le produit et des personnes ou des animaux. Si une personne ou un animal se trouve sur le chemin du produit, arrêtez-le immédiatement.
- Mettez toujours le produit hors tension lorsqu'il n'est pas utilisé.
- N'utilisez pas le produit en même temps qu'un arroseur escamotable. Utilisez la fonction Programme pour vous assurer que le produit et l'arroseur escamotable ne fonctionnent pas en même temps.
- Évitez de placer un canal de raccordement à l'endroit où sont installés des arroseurs escamotables.
- Ne faites pas fonctionner le produit en présence d'eau stagnante dans la zone de travail, par exemple en cas de forte pluie ou d'accumulation d'eau.

1.4 Consignes de sécurité pour l'entretien

- Mettez le produit hors tension avant d'effectuer toute opération d'entretien.
- Après le lavage, assurez-vous que le produit est posé sur le sol dans sa position normale, et non à l'envers.
- Ne retournez pas le produit pour nettoyer le châssis. Si vous le retournez pour le nettoyer, veillez à le remettre dans le bon sens après. Cette précaution est nécessaire pour éviter que de l'eau ne pénètre dans le moteur et n'affecte son bon fonctionnement.
- Débranchez la fiche de la station de charge ou actionnez le appareil de désactivation avant de nettoyer ou d'effectuer l'entretien de la station de charge.
- N'utilisez ni nettoyeur haute pression ni solvants pour nettoyer le produit.

1.5 Sécurité de la batterie

Les batteries lithium-ion peuvent exploser ou provoquer un incendie si elles sont démontées, court-circuitées, exposées à l'eau, au feu ou à des températures élevées. Manipulez-les avec précaution, ne démontez pas et n'ouvrez pas la batterie, et évitez toute forme d'abus électrique/mécanique. Conservez-les à l'abri de la lumière directe du soleil.

- Utilisez uniquement le chargeur de batterie et l'alimentation fournis par le fabricant. L'utilisation d'un chargeur et d'une alimentation électrique inappropriés peut provoquer des chocs électriques et/ou une surchauffe.
- NE TENTEZ PAS DE RÉPARER OU DE MODIFIER LES BATTERIES ! Toute tentative de réparation peut entraîner des blessures corporelles graves, voire mortelles, en raison d'une explosion ou d'un choc électrique. En cas de fuite, les électrolytes libérés sont corrosifs et toxiques.
- Cet appareil contient des batteries qui ne peuvent être remplacées que par des personnes qualifiées.

1.6 Risques résiduels

Pour éviter toute blessure, portez des gants de protection lorsque vous remplacez les lames.

1.7 Symboles et autocollants

	**AVERTISSEMENT -** **Lisez le mode d'emploi avant d'utiliser le robot.**
	**AVERTISSEMENT -** **Gardez une distance de sécurité avec le robot pendant son fonctionnement.**
	**AVERTISSEMENT -** **Actionnez le appareil de mise hors service avant de travailler sur le robot ou de la soulever.**
	**AVERTISSEMENT -** **Ne montez pas sur le robot.**
	**AVERTISSEMENT -** **Il est interdit de jeter ce produit avec les déchets ménagers normaux. Veillez à ce que le produit soit recyclé conformément aux dispositions légales en vigueur.**

CE	**Ce produit est conforme aux directives CE applicables.**
III	**Classe III**
	**Avant de charger le robot, lisez les instructions.**
⎓	**Courant continu**
	**Classe II**

UTILISATION PRÉVUE

Le produit de jardinage est destiné à la tonte domestique. Il est conçu pour tondre fréquemment, afin de maintenir une pelouse plus saine et plus belle que jamais. En fonction de la taille de votre pelouse, votre tondeuse peut être programmée pour fonctionner à tout moment ou à n'importe quelle fréquence. Il est impossible de creuser, balayer ou déneiger.

CE

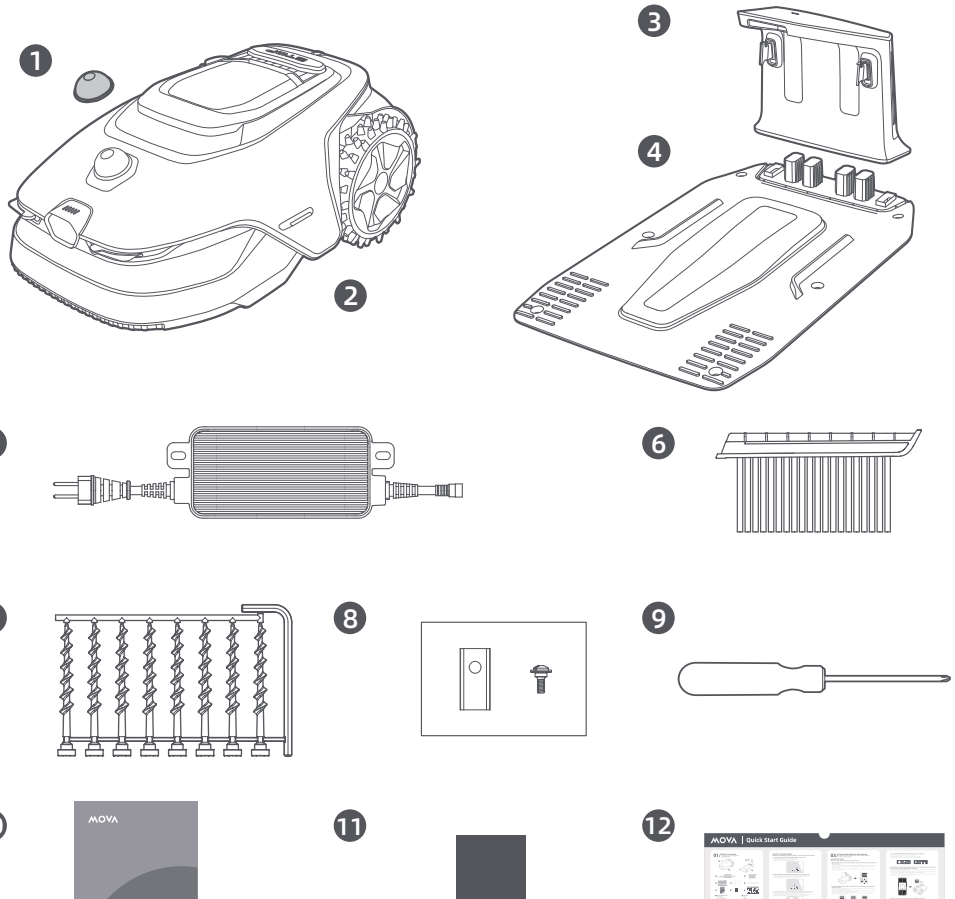
Par la présente, Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. déclare que le modèle d'équipement radio MXXM2100/MXXM3100/MXXM4100/MXXM5100/MXXM6100 Lawnmower est conforme à la directive 2014/53/UE. Le texte complet de la déclaration de conformité UE est disponible à l'adresse Internet suivante : https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity.

Le produit est conforme à la réglementation britannique PSTI ; le texte complet de la déclaration de conformité est disponible à l'adresse Internet suivante : https://www.mova.tech/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti.

Pour consulter le manuel électronique détaillé, veuillez vous rendre sur le site https://www.mova.tech/pages/user-manuals-and-faqs.

2 Présentation du produit

2.1 Contenu de la boîte



1 Couvercle de protection LiDAR

2 Le robot

3 Tour de charge
(avec un câble d'extension de 10 m)

4 Plaque de base

5 Alimentation

6 Brosse de nettoyage

7 Piquets × 8, Clé hexagonale

8 Lames et boulons de rechange x 9

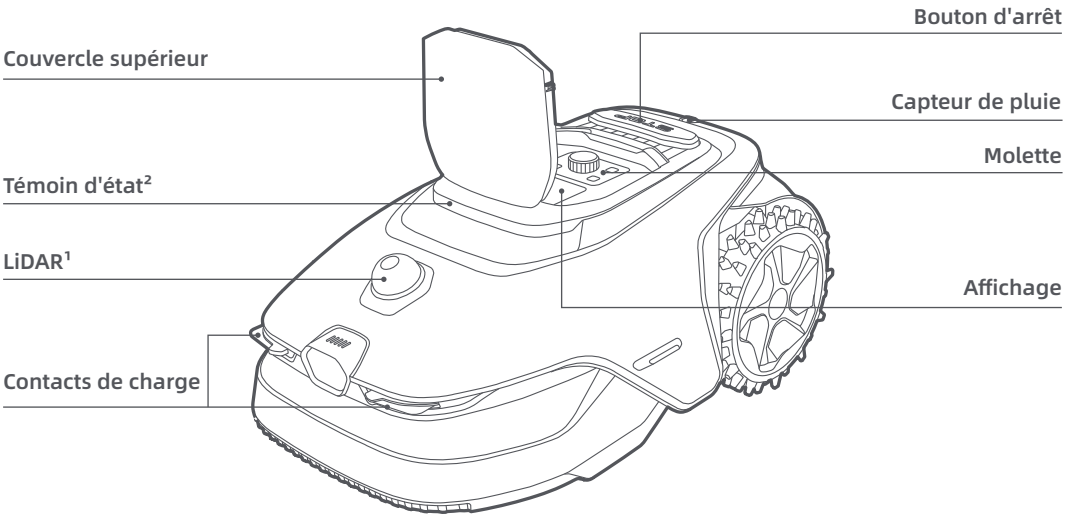
9 Tournevis

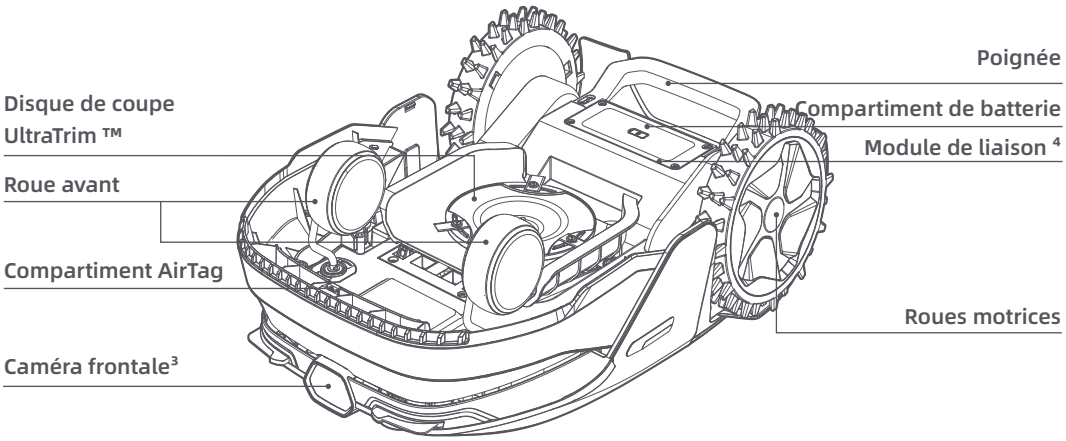
10 Manuel d'utilisation

11 Chiffon non pelucheux

12 Guide de démarrage rapide

2.2 Présentation du produit





1 : Le LiDAR aide à obtenir des informations sur l'environnement et facilite le positionnement du robot, l'évitement des obstacles et la détection de l'eau et de la saleté. La portée de détection (à 100 klx) est de 40 m avec une réflectivité de 10 % et de 70 m avec une réflectivité de 80 %. Le champ de vision est de 360° .

2 : Seul le modèle LiDAX Ultra 1200/1600/2000 est équipé du témoin d'état.

3 : La caméra frontale détecte les obstacles, les limites de la pelouse et la présence humaine. L'angle de vue est de 89° (horizontal), 58° (vertical), 97° (diagonal). La résolution est de 2 MP.

4 : Seul le modèle LiDAX Ultra 1600/2000 est équipé du module de liaison.

Témoin d'état

Couleur	Signification
Rouge fixe	Une erreur s'est produite.
Bleu fixe	Le robot est en attente.
Bleu clignotant	Le robot effectue une tâche ou est en pause.
Vert clignotant	Le robot est en cours de recharge dans la station de charge.
Vert fixe	La batterie est complètement chargée.
Jaune clignotant	• Le robot est en patrouille. • La vidéo en temps réel de la caméra avant s'affiche via l'application.

Remarque: vous pouvez personnaliser la période d'activation et les scénarios du témoin d'état dans **Page Appareil > ⋮ > Lumière**.

2.3 Présentation du module de liaison

Le module de liaison offre une connectivité au réseau cellulaire 4G et un service GPS.

- La connectivité réseau 4G vous permet de surveiller à distance l'état de votre robot et de lancer des tâches de tonte sans connexion Wi-Fi.
- Le GPS intégré vous permet de suivre la localisation en temps réel du robot dans Google Maps via l'application et de recevoir des notifications s'il sort de la zone désignée sur la carte.

2.3.1 Activer le service de liaison

Le service de liaison s'active automatiquement lorsque vous mettez votre robot sous tension. Vous verrez l'icône s'allumer sur l'écran du robot et dans l'application, confirmant la réussite de l'activation. Pour vérifier l'état et la date d'expiration du service de liaison, allez sur la **page de l'appareil > ⋮ > Connexions > Module de liaison**.

Le service de liaison est fourni gratuitement pour la période spécifiée dans la section Spécifications, à compter du moment de l'activation. Pour prolonger le service après expiration, veuillez contacter l'équipe SAV de MOVA.

Remarque :

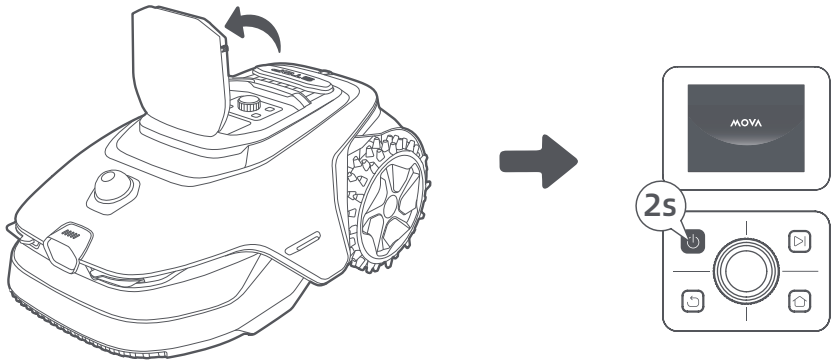
- Le module de liaison sera verrouillé si le service de liaison n'est pas renouvelé dans les trois mois suivant son expiration. Pour réactiver le service, apportez le module à un centre de service MOVA - la réactivation peut entraîner des frais.
- Le module de liaison est conçu exclusivement pour être utilisé avec les tondeuses à gazon MOVA. Tout état anormal détecté dans le service de liaison peut entraîner la suspension de votre service. Si cela se produit, veuillez contacter le service après-vente MOVA qui vous aidera à rétablir le service.

2.3.2 Retirer le module de liaison

Attention :

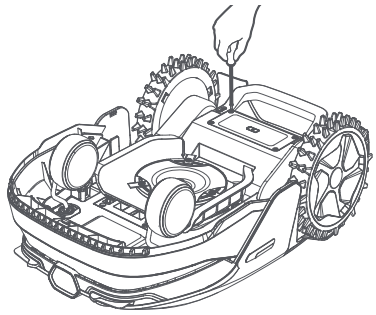
- Veuillez porter des gants de protection pour éviter toute blessure.
- Assurez-vous que le capot de protection est bien en place sur le LiDAR avant de retourner le robot.

❶ Mettez le robot hors tension.

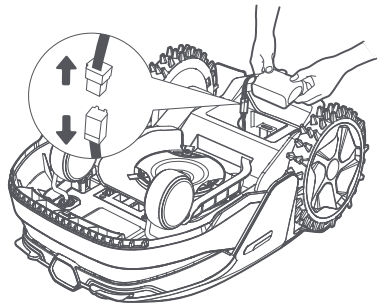


❷ Placez le robot sur une surface meuble et retournez-le.

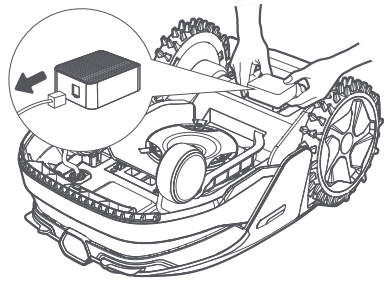
❸ Desserrez les 4 vis à l'aide d'un tournevis pour retirer le couvercle.



❹ Retirez la batterie et déconnectez le connecteur de la batterie.



❺ Débranchez le connecteur du module et retirez délicatement le module de liaison de son emplacement.



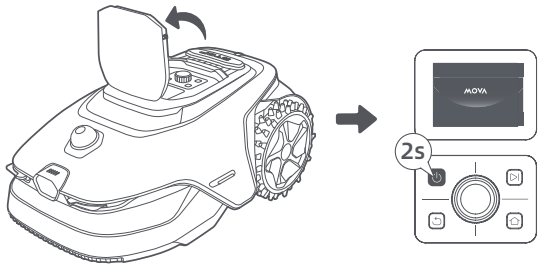
2.4 Introduction au compartiment AirTag

Le compartiment AirTag prend en charge les AirTags ou d'autres dispositifs de suivi qui vous aident à localiser et suivre votre robot.

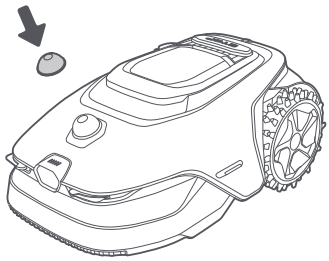
Remarque: l'AirTag n'est pas inclus. Veuillez préparer le vôtre.

Pour installer ou retirer un AirTag :

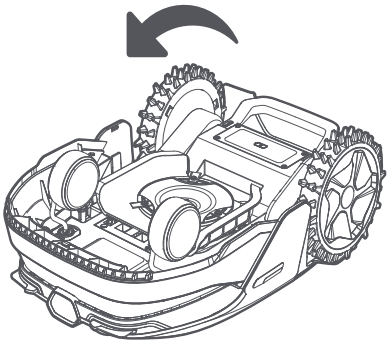
❶ Éteignez le robot.



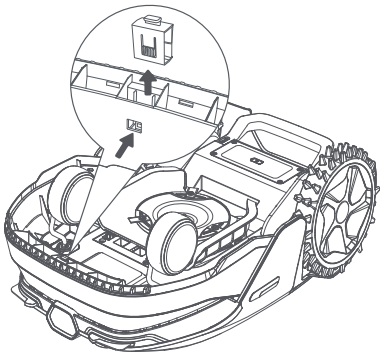
❷ Couvrez le LiDAR avec son capuchon de protection.



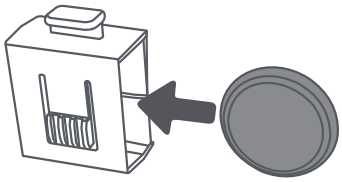
❸ Placez le robot sur une surface douce et retournez-le.



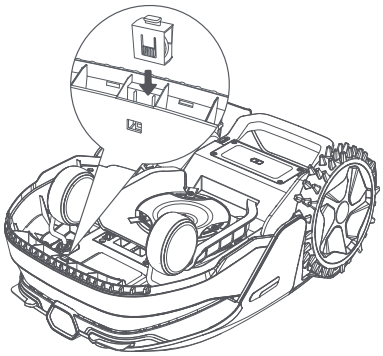
❹ Appuyez sur la boucle pour retirer le support de l'AirTag.



❺ Insérez l'AirTag dans le support ou retirez-le du support.



❻ Réinstallez le support.



3 l'installation

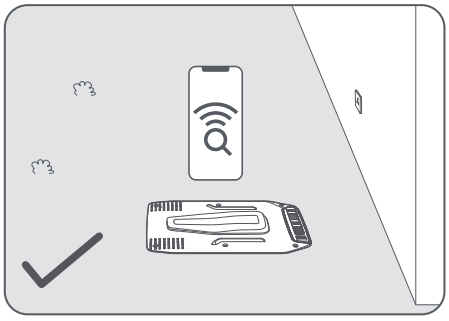
3.1 Choisissez un emplacement approprié

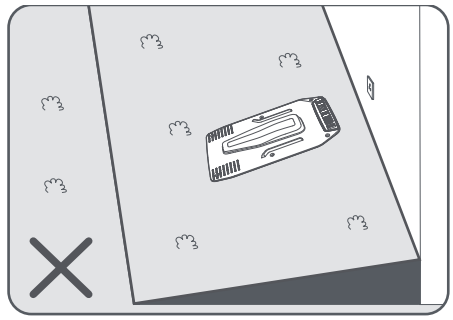
Placez la station de charge sur une surface plane près du bord de la pelouse et à proximité d'une prise de courant. Assurez-vous que l'emplacement répond aux exigences suivantes :

- La zone dispose d'un signal Wi-Fi puissant.

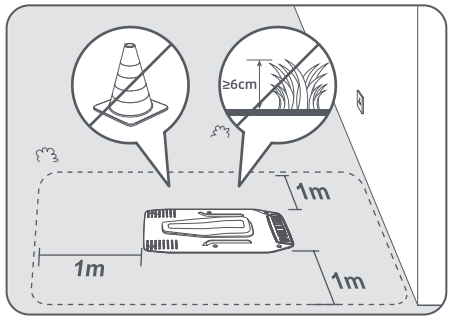
Remarque : utilisez votre appareil mobile pour vérifier la puissance du signal Wi-Fi de l'emplacement. Un signal Wi-Fi puissant garantit une connexion stable entre le robot et l'application.

- Le sol est suffisamment meuble pour permettre l'installation des piquets.
- Le terrain est plat. Toute pente peut faire glisser le robot en arrière et lui faire perdre le contact.



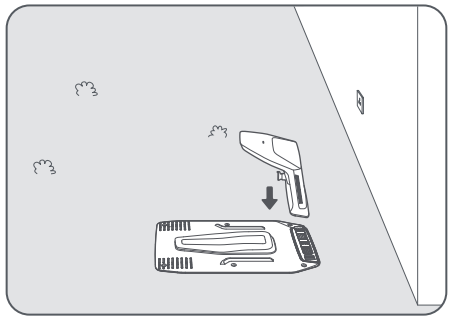


- Laissez au moins **1 m** d'espace libre sans obstacle à gauche, à droite et devant la station de charge.
- L'herbe autour de l'emplacement doit être coupée à moins de **6 cm**.
- Si l'herbe est plus haute, veuillez d'abord la tondre à l'aide d'une tondeuse à main. L'herbe haute peut empêcher le robot de retourner à la station de charge.

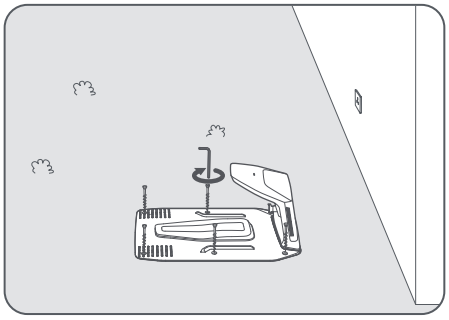


3.2 Installation de la station de charge

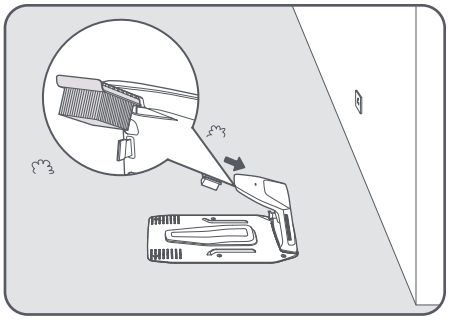
❶ Fixez la tour de charge à la plaque de base jusqu'à ce que vous entendiez un clic.



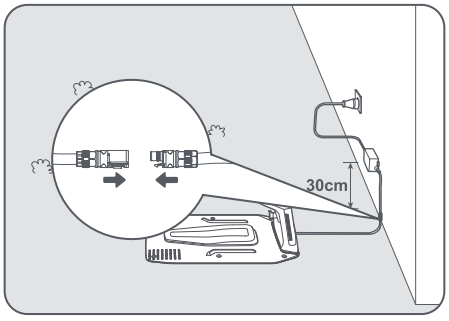
❷ Fixez la plaque de base au sol avec les piquets et la clé hexagonale fournies.



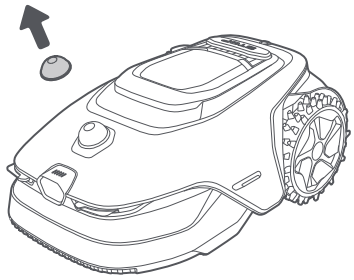
❸ Insérez la brosse de nettoyage dans la tour de chargement en alignant la languette sur la fente.



❹ Si l'herbe est plus haute, veuillez d'abord la tondre à l'aide d'une tondeuse à main. Veuillez maintenir l'alimentation électrique à au moins 30 cm au-dessus du sol.
Remarque : l L'indicateur à LED de la station de charge est constamment bleu lorsque l'appareil est sous tension.



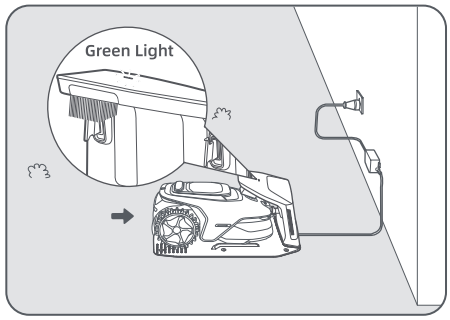
❺ 5. Retirez le couvercle de protection LiDAR.



❻ 6. Placez le robot dans la station de charge pour le recharger. Assurez-vous que les contacts de charge du robot et de la station de charge sont correctement connectés.

Remarque :

- La **lampe indicatrice clignote en vert** lorsque le robot se charge correctement dans la station de chargement.
- Si vous souhaitez ajouter un garage pour une protection supplémentaire, utilisez le garage MOVA assorti, disponible dans les magasins locaux ou en ligne. L'utilisation d'un garage autre que MOVA peut entraîner des problèmes lors de la recharge.



Indicateur LED sur la station de charge

Couleur de la lampe indicatrice à LED	Signification
Rouge clignotant/fixe	1. Il y a un problème avec la station de charge (par exemple, un problème avec le courant ou la tension de recharge).
	2. Le robot s'installe dans la station de charge, mais la charge est anormale (par exemple, les contacts de charge ont un court-circuit).
Bleu fixe	La station de charge est alimentée en électricité. Le robot n'est pas dans la station de charge.
Vert clignotant	Le robot est en cours de recharge dans la station de charge.
Vert fixe	Le robot est dans la station de charge et complètement chargé.

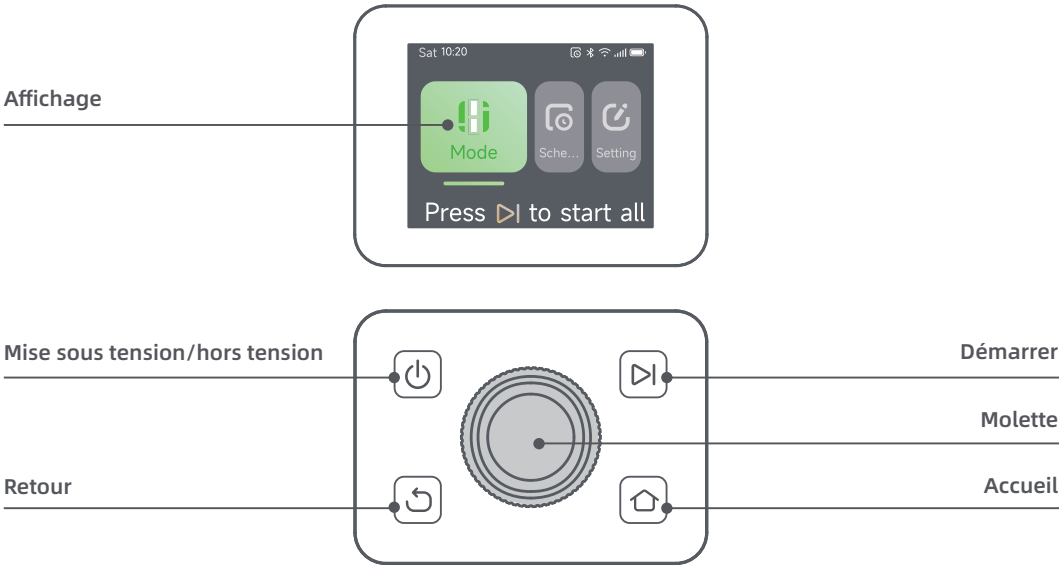
4. Préparation pour la première utilisation

4.1 Familiarisation avec le panneau de contrôle

Le panneau de contrôle situé à l'intérieur du couvercle supérieur offre les fonctions suivantes.

- **Modes :** Commutation entre la tonte de toute la surface et la tonte des bords.
- **Programme :** affichez et activez/désactivez les programmes **« Spr/Sum Schedule » (programme printemps/été) et « Aut/Win Schedule » (programme automne/hiver)**.
- **Paramètres :** accédez aux configurations de tonte telles que l'efficacité de tonte, la hauteur de tonte, la hauteur d'évitement des obstacles et la protection contre la pluie/le gel. Vous pouvez également gérer les configurations du robot, y compris le code PIN, le volume, la langue, etc.

Remarque : les fonctionnalités peuvent être mises à jour en fonction de la version du logiciel.



Affichage

Icône	Statut
	Niveau de la batterie (affiche le niveau actuel de la batterie)
	Chargement (le robot s'est correctement connecté à la station de charge)
	Bluetooth (Le robot est connecté à l'application via Bluetooth.)
	Wi-Fi (Le robot est connecté à l'application via un réseau Wi-Fi.)
	Service de liaison (Le service de liaison est activé.)
	Programmation (une tâche est programmée pour aujourd'hui et n'a pas encore commencé)

Boutons

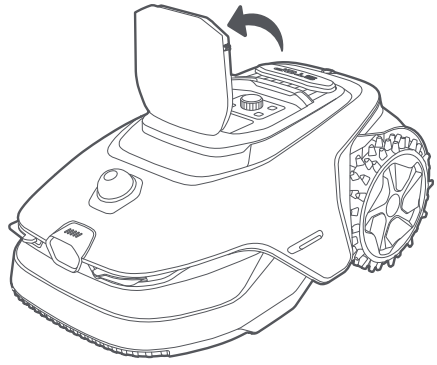
Bouton	Fonction
Puissance ⏻	Pour allumer/éteindre le robot, appuyez sur le bouton ⏻ et maintenez-le enfoncé pendant 2 secondes. Assurez-vous qu'il se trouve à l'extérieur de la station de charge.
Démarrer ⏯	Pour démarrer la tonte de toute la surface ou reprendre les tâches en pause, appuyez sur le bouton ⏯ , puis fermez le capot supérieur du robot pour confirmer.
Accueil ⌂	Pour renvoyer le robot à la station de charge, appuyez sur le bouton ⌂ et fermez le capot supérieur du robot pour confirmer.
Retour ↩	Pour remonter d'un niveau dans le menu, appuyez sur le bouton ↩ .
Molette	Pour confirmer la sélection dans les menus, appuyez sur la molette.
	Pour activer le mode d'appairage Bluetooth, appuyez sur la molette pendant 3 secondes.
	Pour naviguer dans le menu, faites pivoter la molette dans le sens horaire/antihoraire.
Démarrer + Retour	Pour réinitialiser le robot, appuyez sur le bouton ⏯ et sur le bouton ↩ et maintenez-les enfoncés pendant 3 secondes.
Accueil + Retour	Maintenez enfoncées les touches ⌂ et ↩ pendant 3 secondes pour accéder à la page À propos dans Paramètres. La page À propos disparaîtra au bout de 5 secondes.
Molette + Retour	Pour réinitialiser le code PIN, appuyez simultanément sur la molette et sur la touche ↩ pendant 3 secondes.
Arrêter	Appuyez sur le bouton Arrêter pour arrêter le robot. Le code PIN doit être saisi sur le panneau de contrôle pour reprendre l'opération.

4.2 Paramètres initiaux

Complétez les réglages de base avant que le robot ne soit prêt à fonctionner.

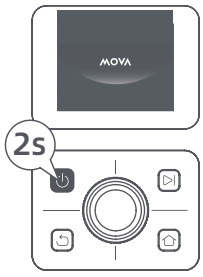
4.2.1 Réglage de la langue et du code PIN

❶ Ouvrez le capot supérieur du robot.



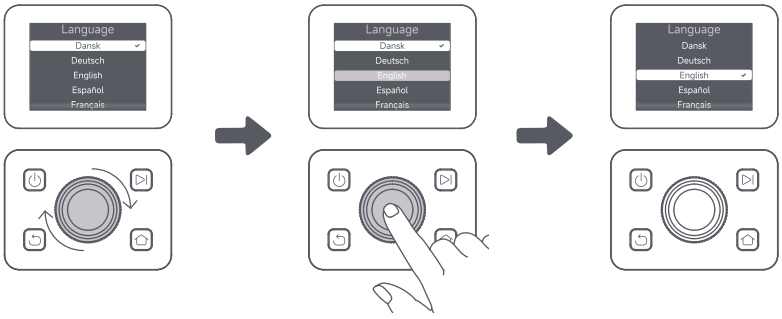
❷ Appuyez sur le bouton ⏻ du panneau de contrôle et maintenez-le enfoncé pendant 2 secondes pour allumer le robot.

Remarque : le robot s'allume automatiquement lorsqu'il se connecte à la station de charge.



❸ sélectionnez la langue de votre choix

Faites pivoter la molette dans le sens horaire pour descendre et dans le sens antihoraire pour monter afin de sélectionner votre langue. Appuyez sur la molette pour confirmer.



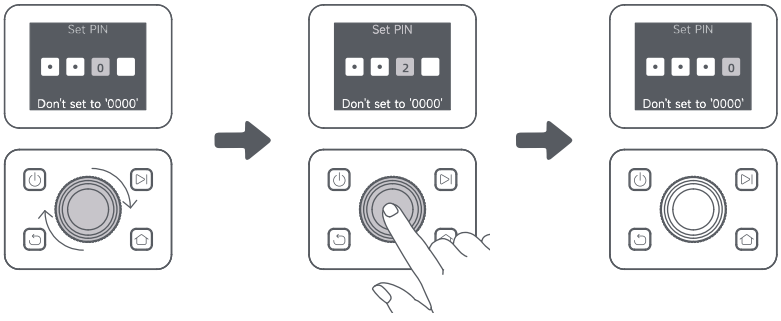
❹ Réglage du code PIN

1. Faites pivoter la molette pour sélectionner un chiffre de 0 à 9.

Faites pivoter dans le sens horaire pour augmenter le chiffre et dans le sens antihoraire pour le diminuer.

2. Appuyez sur la molette pour confirmer et régler le chiffre suivant.
3. (facultatif) Pour modifier le chiffre précédent, faites pivoter la molette dans le sens inverse des aiguilles d'une montre jusqu'à ce que le chiffre devienne 0 et continuez à le faire pivoter une fois de plus.

Important: Veuillez ne pas définir le code PIN sur « 0000 ».



4. Saisissez à nouveau le code PIN pour terminer le réglage du code PIN.

Remarque : une fois votre code PIN défini, vous pouvez le mettre à jour à tout moment en accédant à **Réglages > Modifier le code PIN** dans l'application ou en sélectionnant **Réglages > Modifier le code PIN** sur l'écran.

4.2.2 Connexion du robot à Internet

Avant la configuration du réseau :

- Assurez-vous que le robot et votre appareil mobile sont sur le même réseau Wi-Fi.
- Assurez-vous que votre appareil mobile se trouve à moins de **10 m** du robot.
- Activez la fonction Bluetooth sur votre appareil mobile.

❶ Scannez le code QR pour télécharger l'application MOVAhome sur votre appareil mobile.
Vous pouvez également télécharger l'application MOVAhome depuis l'App Store ou Google Play.

OR

Download on the App Store

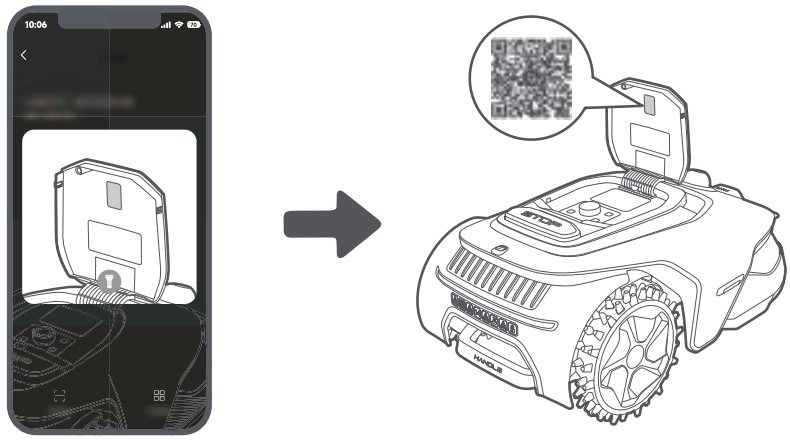
Get it on Google Play

MOVAhome

❷ Ouvrez l'application MOVAhome, créez un compte et connectez-vous.

❸ Connectez-vous via l'une des méthodes suivantes :

- **Scannez le code QR :** allez dans **Appareil** et appuyez sur **Scannez le code QR pour vous connecter**. Scannez le code QR situé à l'intérieur du couvercle du robot pour vous connecter.



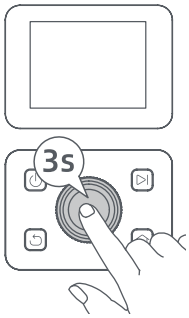
- **Ajoutez manuellement :** allez dans **Appareil** et appuyez sur **Ajouter.** Sélectionnez ensuite votre modèle de robot pour vous connecter.
- **Découverte automatique :** le robot recherche les appareils à proximité. Appuyez sur votre robot dans la liste des appareils découverts pour le connecter.

❹ suivez les instructions de l'application pour terminer la connexion au réseau Wi-Fi.

Important:

- Veuillez utiliser un réseau monobande de fréquence 2,4 GHz ou un réseau double bande de fréquence 2,4/5 GHz.
- Assurez-vous que votre réseau Wi-Fi ne dispose pas d'un pare-feu et n'est pas crypté. Sinon, la configuration du réseau pourrait échouer.

❺ Appuyez sur la molette du panneau de contrôle et maintenez-le enfoncé pendant 3 secondes. Le robot passe en mode d'appairage Bluetooth.



❻ suivez les instructions de l'application pour terminer l'appairage.

4.2.3 Autres paramètres

Dissociation du robot

Le robot est automatiquement associé au compte MOVAhome une fois l'association terminée. Chaque dispositif ne peut être associé qu'à un seul compte. Il ne peut pas être associé à un autre compte en même temps.
Pour associer le robot à un nouveau compte, vous devez d'abord le dissocier. Pour le dissocier :
1. Ouvrez l'application MOVAhome. Allez à **Appareil**.
2. Trouvez le nom de votre robot. Si vous avez plusieurs robots liés à votre compte MOVAhome, balayez vers la gauche ou la droite pour accéder à la page du robot que vous souhaitez modifier.
3. Appuyez sur ◢ à côté du nom du robot.
4. Sélectionnez **Supprimer**.

Important : Une fois que le robot est dissocié, toutes les données utilisateur associées au robot seront définitivement supprimées du serveur.

Comment partager votre robot ?
1. Appuyez sur ◢ à côté du nom du robot.
2. Sélectionnez **Partage d'appareil**.

Remarque : Vous pouvez gérer l'accès des utilisateurs à des fonctions spécifiques dans **Paramètres > Partage d'appareil**.

Comment vous déconnecter de votre compte MOVAhome ou le supprimer ?
1. Allez à **Moi** > **Compte**.
2. Sélectionnez **Se déconnecter** ou **Supprimer le compte**.

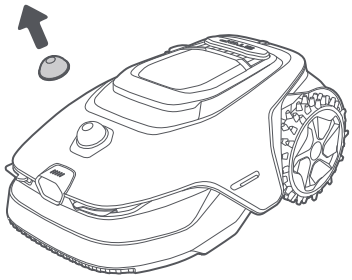
Réinitialisation de votre robot

Une fois que réinitialisez le robot aux paramètres d'usine, toutes les données enregistrées sur le robot sont effacées. Vous pouvez réinitialiser votre robot de l'une des manières suivantes :
- Appuyez simultanément sur les boutons Démarrer et Retour pendant 3 secondes sur le panneau de contrôle.
- Accédez aux paramètres et sélectionnez Réinitialiser le robot sur l'écran.

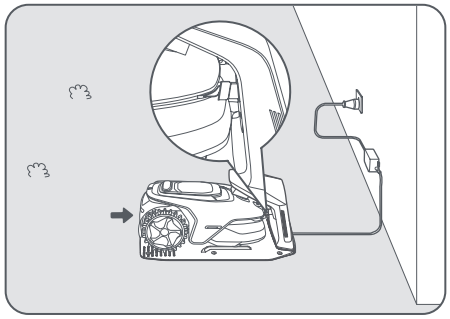
5 Cartographiez votre jardin

Important : avant de procéder à la cartographie, vérifiez les points suivants :

- Le niveau de batterie du robot est supérieur à 50 %.
- Le couvercle de protection du LiDAR est retiré.



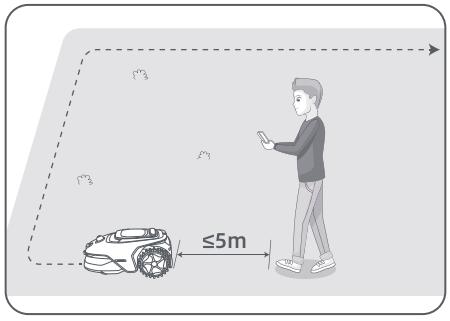
- Le couvercle supérieur est fermé.
- Le robot se connecte correctement à la station de charge.



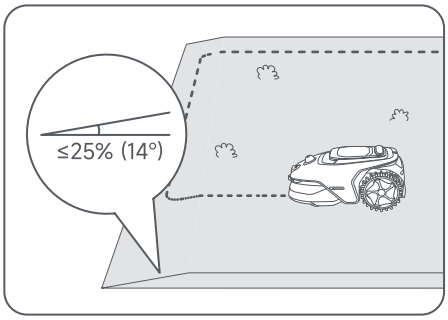
5.1 Création de frontière virtuelle

Avant de commencer le processus de cartographie, veuillez garder à l'esprit les points suivants :

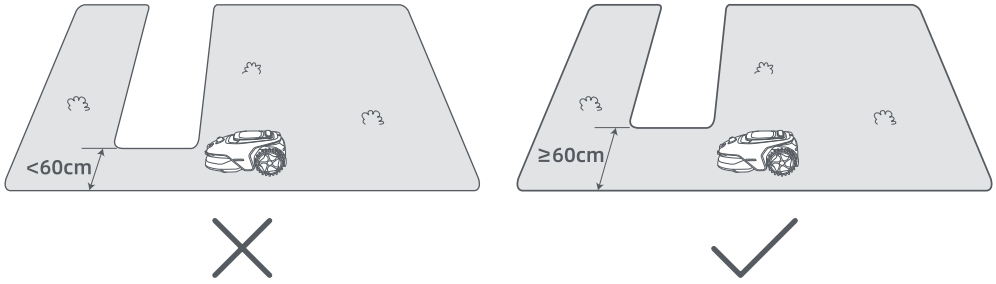
- Restez à moins de **5 m** derrière le robot pendant le processus de cartographie.



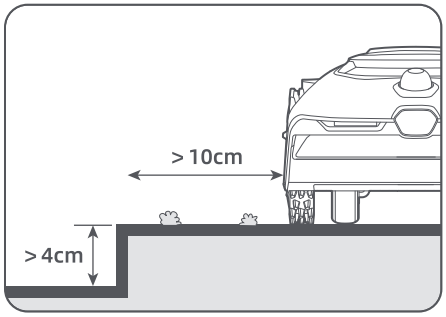
- Le robot peut naviguer sur des pentes inclinées jusqu'à **45 % (24°)**. Cependant, pour obtenir de meilleurs résultats de tonte, il est recommandé de maintenir les pentes des zones de travail en dessous de **25 % (14°)**.



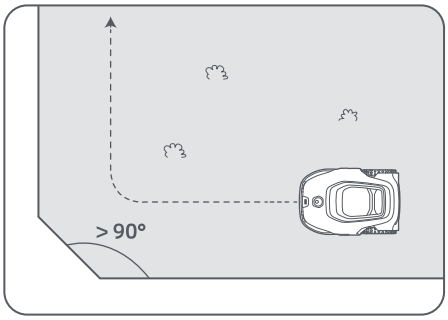
- Pour les zones plus étroites que **60 cm**, veuillez les définir comme chemins afin de permettre au robot de passer. Pour plus de détails, voir 7.1.3 : **définition d'un chemin**.



- Si votre pelouse est plus haute de plus de **4 cm** que le sol adjacent, maintenez le robot à au moins 10 cm du bord. Si votre pelouse est au même niveau que le sol adjacent, le robot peut traverser le périmètre pour obtenir des résultats de tonte optimaux le long des bords.

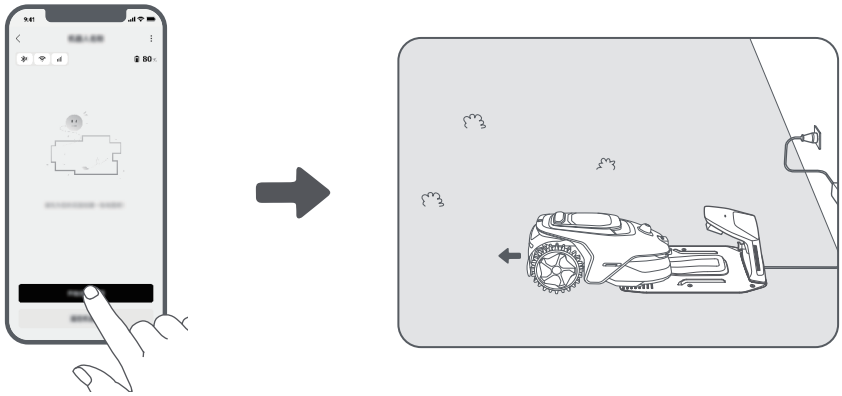


- Assurez-vous que les angles de rotation sont supérieurs à **90°** . Des angles inférieurs à 90° peuvent empêcher le robot de réaliser une coupe nette.



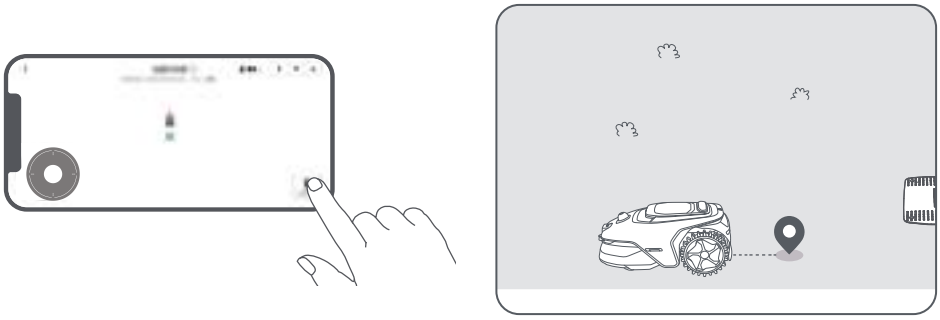
Démarrage de la cartographie :

1. Appuyez sur **Démarrer la cartographie** dans l'application. Le robot vérifiera son état et se calibrera.



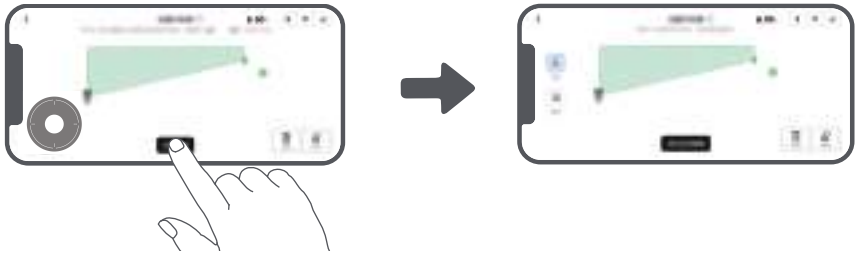
Attention : il quittera automatiquement la station de charge pour procéder à l'étalonnage. Soyez prudent.

2. Guidez le robot à distance jusqu'au bord de votre pelouse et appuyez sur **Définir le point** de départ pour établir le point de départ de la limite.



3. Cartographie de la zone de travail. Les deux méthodes suivantes sont prises en charge.

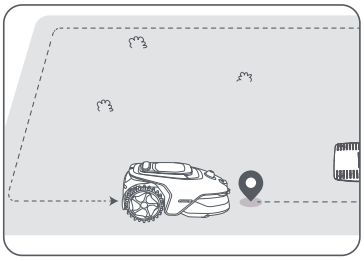
- Commandez à distance le robot pour qu'il se déplace le long du périmètre de votre pelouse afin de délimiter la zone de travail.
- Activez le mode de détection automatique des limites pour délimiter la zone de travail. Grâce à un algorithme d'IA avancé, le robot peut identifier les limites sans avoir besoin d'être guidé manuellement.



Important :

- Le mode de détection automatique des limites nécessite des limites de pelouse claires et doit être utilisé à la lumière du jour pour garantir une bonne visibilité. Évitez d'utiliser cette fonction en cas de faible luminosité ou de pluie.
- Nous vous recommandons de suivre le robot lorsque vous utilisez le mode de détection automatique des limites. Si le robot ne parvient pas à détecter les limites avec précision, vous pouvez quitter le mode de détection automatique des limites et passer à la télécommande à tout moment.
- Assurez-vous que la caméra avant du robot est propre et dégagée.

4. Lorsque le robot revient à moins de **1 m** du point de départ, vous pouvez taper sur Fermer la limite pour terminer le réglage des limites.



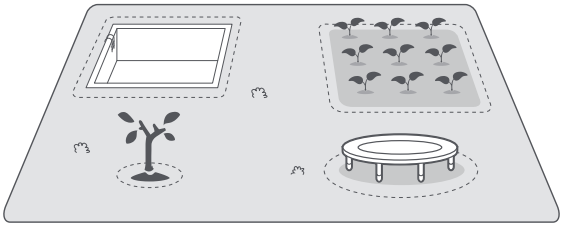


5. (facultatif) Modification de la carte.

Vous pouvez également aller à **Page de l'appareil >** **> Modifier** pour ajuster la carte une fois la cartographie terminée.

❶ Définition d'une zone interdite

Bien que le robot puisse éviter automatiquement les obstacles, il est nécessaire de définir les zones présentant un risque de chute, telles que les piscines et les bacs à sable, comme zones interdites. Pour les objets que vous souhaitez protéger (comme un parterre de fleurs, un trampoline, un potager ou une racine d'arbre exposée), veuillez les définir comme des zones interdites.

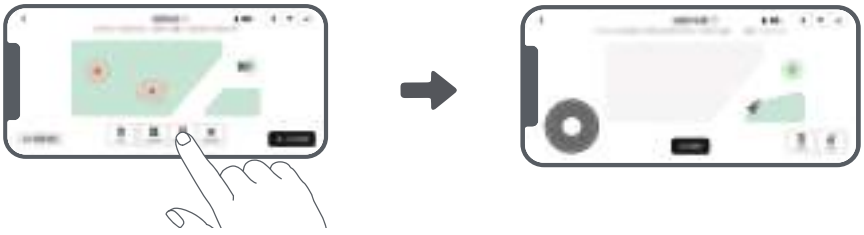


❷ Ajout ou extension des zones

• Pour créer plus de zones

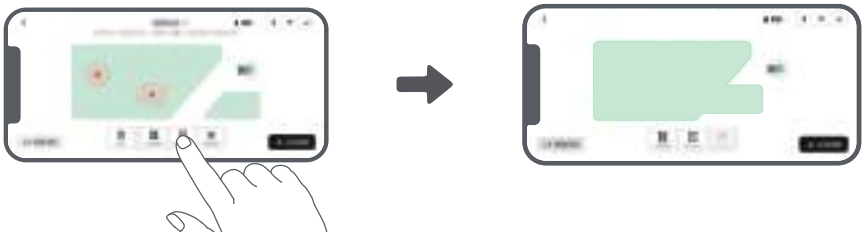
Si votre pelouse est séparée par des routes ou si vous avez plusieurs pelouses isolées, vous pouvez continuer à créer des zones de travail.

Remarque : Si votre jardin comporte des allées en pierre, délimitez-les comme des zones séparées. Tracez ensuite des chemins de liaison pour que le robot puisse naviguer entre les zones.



• Pour agrandir des zones existantes

Vous pouvez étendre une zone existante en créant la zone que vous souhaitez inclure. Si les deux zones se chevauchent, elles seront automatiquement fusionnées.

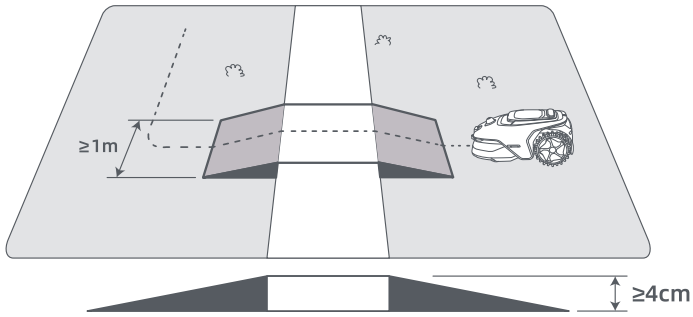


❸ Définition de chemin

Pour les zones isolées, veuillez créer un chemin pour les relier. Les zones isolées sans chemin seront inaccessibles au robot.

Remarque: par défaut, le robot se déplace uniquement le long du chemin sans tondre l'herbe.

Important : Si votre pelouse est divisée par des passages d'une hauteur supérieure à **4 cm**, placez un objet dont la pente est égale à la hauteur du passage (une rampe, par exemple).

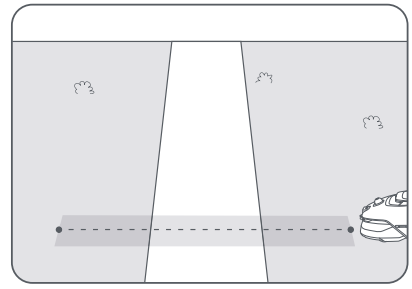


• Pour relier deux zones de travail isolées

Pour les zones isolées, veuillez créer des chemins pour les relier. Sinon, elles seront inaccessibles au robot.

Important : assurez-vous que le début et la fin du chemin se trouvent dans la zone de travail.



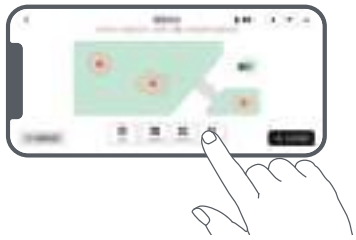


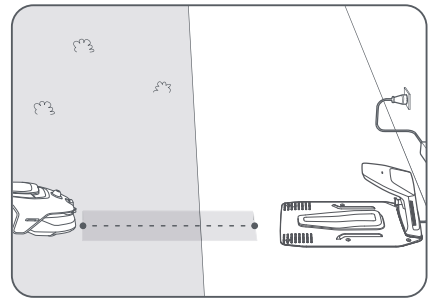
• Pour connecter la zone de travail et la station de charge

Si votre station de charge ne se trouve pas dans la zone de travail, vous devez créer un chemin pour la relier à la zone de travail.

Important :

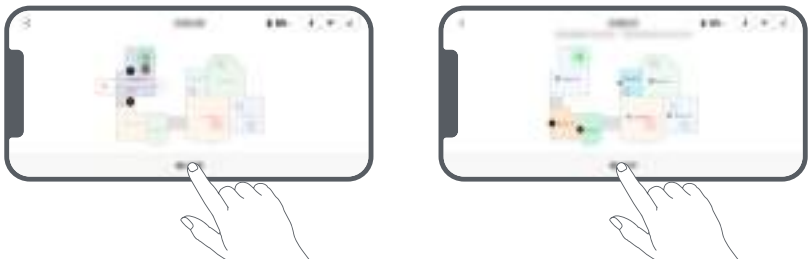
- Assurez-vous qu'une extrémité se trouve à l'intérieur de la zone de travail et que l'autre extrémité se trouve juste devant la station de charge. Il est conseillé d'aligner le chemin sur la station de charge.
- Lorsque vous créez des chemins pour relier la zone de travail et la station de charge, n'installez pas le robot à distance dans la station de charge. Dans le cas contraire, le LiDAR peut être bloqué, ce qui peut entraîner un échec de la cartographie.





❹ Séparation et combinaison des zones

Divisez une zone en zones plus petites ou fusionnez des zones qui ont été divisées en une zone plus grande.



6. Appuyez sur Terminer la carte.

Important :

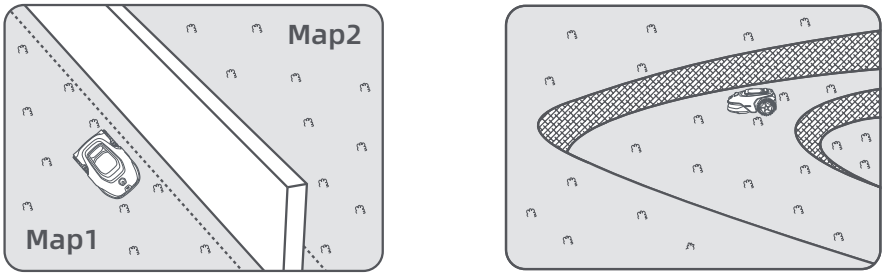
- Ne déplacez pas manuellement le robot lors de la création de la limite, car cela pourrait entraîner l'échec de la cartographie.
- Lorsque la cartographie commence, ne connectez pas le robot à distance à la station de charge avant que le processus de cartographie soit terminé. Dans le cas contraire, le LiDAR peut être bloqué, ce qui peut entraîner un échec de la cartographie.

5.2 Ajout d'une deuxième carte

La fonction Double carte est conçue pour les situations où le robot ne peut pas se déplacer de manière autonome entre des pelouses distinctes ou lorsque plusieurs cartes sont nécessaires.

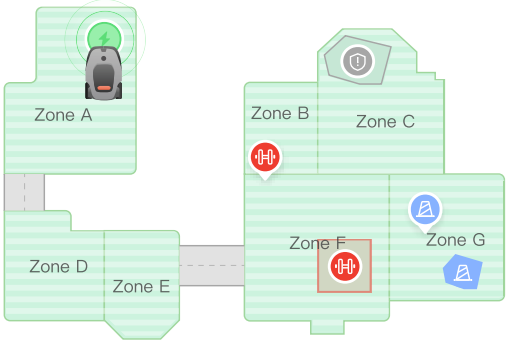
Vous devrez peut-être créer une deuxième carte si :

- Vos pelouses avant et arrière ne peuvent pas être reliées.
- Il existe une différence de hauteur importante entre les zones de pelouse.
- Vous possédez plusieurs propriétés, mais un seul robot.
- La superficie de votre pelouse est trop importante pour une seule carte.

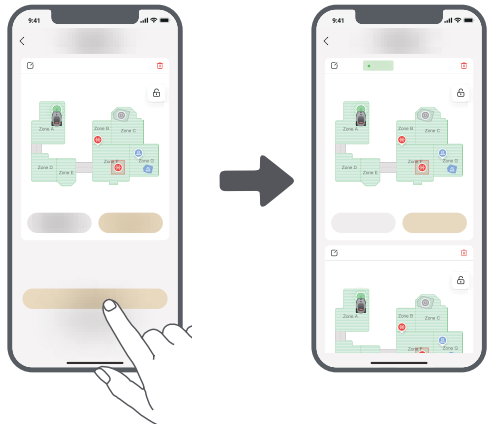


Remarque : si vos pelouses sont reliées entre elles et que leur superficie totale est inférieure à la capacité du robot, utilisez plutôt une configuration multi-zones.

Pour cartographier la deuxième pelouse :



1. Préparez la station de charge.
   • Si vous avez acheté une deuxième station de charge, installez-la sur la deuxième pelouse.
   • Sinon, déplacez manuellement le robot et sa station de charge pour commencer à cartographier la deuxième pelouse.
2. Accédez à la **Page de l'appareil >** et **appuyez sur Ajoute**r une carte dans MOVAhome pour créer la deuxième carte.
3. Une fois la deuxième carte terminée, vous pouvez basculer entre les cartes via **> Utiliser**.

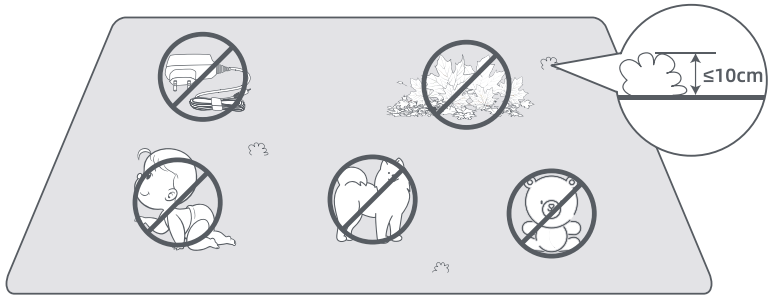


Remarque :
- Après avoir changé de carte, les programmes et les paramètres de tonte de la carte actuelle seront appliqués.
- Vous pouvez acheter une station de charge supplémentaire à installer sur la deuxième carte pour plus de commodité. Avec une station de charge séparée installée dans la deuxième carte, il vous suffit de déplacer manuellement le robot entre les deux cartes.

6 Fonctionnement

6.1 Tonte pour la première fois

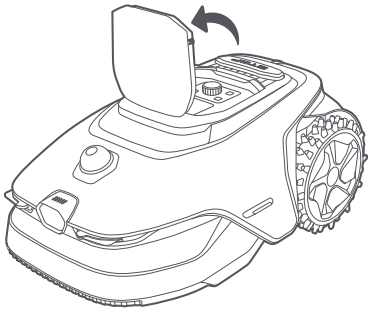
Conseils avant de tondre :
- Utilisez une tondeuse à main pour tondre l'herbe à une hauteur maximale de **10 cm**.
- Débarrassez la pelouse de tous les obstacles, notamment les débris, les tas de feuilles, les jouets, les fils et les pierres. Assurez-vous qu'aucun enfant ni animal domestique ne se trouve sur la pelouse lorsque le robot tond.
- Comblez les trous dans la pelouse.
- Définissez les préférences de tonte dans l'application à l'avance (par exemple, efficacité, hauteur et direction de tonte).



Vous pouvez choisir l'une des deux méthodes suivantes pour démarrer la tonte.

a) Démarrage via le panneau de contrôle

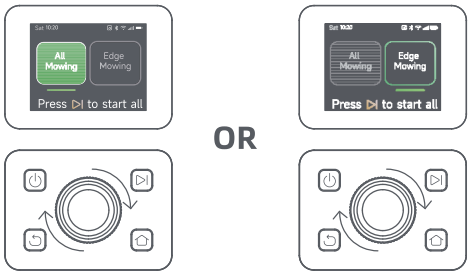
1. Ouvrez le capot supérieur du robot.



2. Sélectionnez **Modes** sur l'écran et appuyez sur la molette.



3. Faites pivoter la molette pour sélectionner le mode de tonte.



4. Appuyez sur le bouton ▷| et fermez le capot supérieur du robot pour confirmer. Le robot quittera la station de charge et commencera à tondre toute la surface.



b) Démarrage via l'application

1. Ouvrez l'application.
2. Sélectionnez un mode de tonte et appuyez sur **Démarrer** pour commencer à tondre.

6.2 Tonte avec cartes doubles

1. Déplacez manuellement le robot sur la carte que vous souhaitez tondre.
2. Sélectionnez la carte correcte dans l'application avant de commencer à tondre.

Remarque : après avoir changé de carte, les horaires et les paramètres de tonte de la carte actuelle seront appliqués.

Comment gérer les problèmes de batterie faible ou de charge ?

Pour les tâches avec une seule station de charge, si vous ne déplacez pas manuellement la station de charge avec le robot vers la deuxième carte, le robot risque d'épuiser sa batterie et d'afficher un message d'échec de chargement, car il ne pourra pas localiser la station de charge. Pour résoudre ce problème, veuillez suivre les étapes suivantes :

1. Déplacez manuellement le robot vers la carte où se trouve la station de charge pour le recharger.
2. Après le chargement, replacez le robot sur la carte d'origine. La tonte reprend automatiquement.

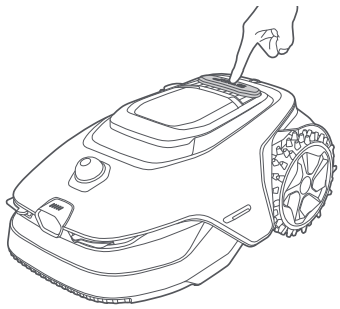
Important : ne modifiez pas la carte dans l'application au cours de cette procédure. Le robot se souvient ainsi de sa dernière position et peut reprendre là où il s'est arrêté.

3. Répéter ces étapes si nécessaire jusqu'à ce que toute la pelouse soit tondue.

6.3 Pause

Pour mettre en pause la tâche de tonte en cours, vous pouvez appuyer sur le bouton **Arrêter** du robot ou toucher **Pause** dans l'application.

Remarque: le robot ne peut pas être démarré directement via l'application après avoir appuyé sur le bouton **Arrêter** . Pour reprendre l'opération, entrez votre code PIN sur le panneau de contrôle.

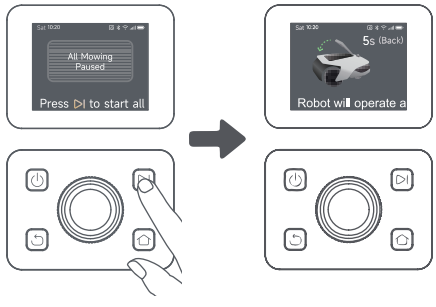


OR



6.4 Reprise

Pour reprendre la tâche lorsque le robot est en pause, appuyez sur le bouton ▷|, puis fermez le capot supérieur du robot pour confirmer. Le robot reprend la tâche de tonte précédente. Vous pouvez également appuyer sur Continuer dans l'application pour reprendre la tonte.



OR

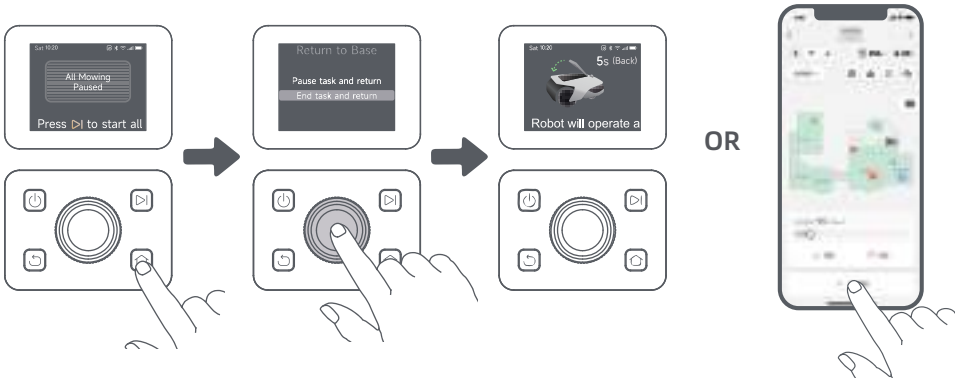


6.5 Retour à la station de charge

Pour renvoyer le robot à sa station de charge :

1. Appuyez sur l'icône ⌂ sur le panneau de contrôle.
2. Confirmez la mise en pause ou l'annulation de la tâche en cours.
3. Fermez le capot supérieur du robot pour confirmer. Le robot retournera automatiquement à la station de charge pour se recharger.

Vous pouvez également sélectionner **Démarrer le retour à la station** dans l'application pour renvoyer le robot.



7 Application MOVAhome

Où vous pouvez en savoir plus

L'application MOVAhome est bien plus qu'une télécommande. L'application vous offre de nombreuses possibilités : régler divers paramètres à distance, essayer différents modes de tonte et ajuster les programmes de tonte.

7.1 Mowing Settings

Fonction	Emplacement dans l'application	Description
Modes de tonte	**Page des appareils > Boîte de sélection du mode** dans le coin supérieur gauche	Le robot offre différents modes de tonte. Vous pouvez passer d'un mode à l'autre via l'application, notamment la tonte de toute la surface, la tonte par zone, la tonte des bords, la tonte localisée et le mode manuel.
Programme	**Page des périphériques >** ☑	Une fois la première carte établie, le robot crée automatiquement deux programmes de tonte hebdomadaire en fonction de la taille de la pelouse, à savoir**Programme printemps/été** et**Programme automne/hiver**. Grâce à la fonction de programmation, vous pouvez laisser le robot se charger entièrement de la tonte quotidienne. Il vous suffit d'entretenir régulièrement le robot. **Remarque:** si vous craignez que le robot ne vous dérange ou ne dérange vos voisins lorsqu'il fonctionne de manière autonome à certaines heures, vous pouvez aller dans **Réglages > Ne pas déranger** et définir l'heure à laquelle il **ne faut pas déranger** dans l'application.
Formes de tonte	**Page Périphérique > > Modifier > Formes**	Personnalisez votre pelouse en y ajoutant des formes. Les formes définies seront exclues de la tonte dans tous les modes de tonte. Vous pouvez modifier leur position, leur taille ou les supprimer dans **Formes**.
Disque de coupe UltraTrim ™	**Page de l'appareil > > UltraTrim ™**	Le disque de coupe **UltraTrim** ™ est conçu pour se déplacer sur le côté lorsqu'il atteint les bords de la pelouse, ce qui garantit une coupe plus nette. **Remarque:** vous pouvez configurer d'autres préférences de tonte via l'icône . Utilisez le **mode général** pour appliquer les paramètres à toutes les zones de tonte, ou passez au **mode personnalisé** pour définir des préférences de tonte individuelles pour chaque zone.

7.2 Caractéristiques de protection contre les intempéries

Si vous craignez que des conditions météorologiques défavorables n'affectent le travail de tonte, vous pouvez activer les fonctions de protection contre les intempéries suivantes dans **Page de l'appareil >** ⋮ dans l'application.

Fonction	Description
Protection contre la pluie	Lorsque cette fonction est activée, le robot interrompt automatiquement la tonte et retourne à la station de charge lorsqu'il pleut. Vous pouvez régler la durée de protection contre la pluie dans l'application. **Remarque:** tondre de l'herbe mouillée peut endommager votre pelouse. Il est conseillé de prolonger la durée de la protection pour permettre à l'herbe de sécher avant de la tondre à nouveau.
Protection contre le gel	Tondre à des températures inférieures à 6° C peut causer des dommages permanents au gazon. Par mesure de sécurité, la batterie ne se chargera pas. Pour protéger votre pelouse et votre robot, vous pouvez activer la fonction de **protection contre le gel**. Lorsque cette fonction est activée, le robot interrompt automatiquement la tonte et retourne à la station de charge lorsque la température est inférieure à **6° C**, et reprend la tonte lorsque la température est supérieure à **11° C**.

7.3 Appareils antivol et de sécurité

Cette section traite des fonctions antivol et de sécurité du robot, notamment des alarmes en cas de levage ou de déplacement hors carte, de la localisation en temps réel, des alertes en cas de présence humaine et d'un appareil de verrouillage pour enfants afin d'éviter tout fonctionnement involontaire.
Pour activer les fonctions de sécurité et d'antivol, allez sur la **page de l'appareil >** ⋮ dans l'application.

Fonction	Description
Alarme de levage	Lorsque cette fonction est activée, une alarme retentit immédiatement lorsque le robot est soulevé et celui-ci se verrouille. Pour reprendre le fonctionnement, saisissez d'abord le code PIN sur le robot.
Alarme hors carte	Lorsque cette fonction est activée, le robot est verrouillé et l'alarme se déclenche immédiatement s'il s'éloigne de la carte.
Localisation en temps réel	Lorsque cette fonction est activée, vous pouvez voir la position actuelle du robot sur Google Maps.
Alerte de détection de présence humaine	Lorsque cette fonction est activée, le robot vous avertit lorsqu'il détecte une présence humaine.
Verrouillage parental	Lorsque cette option est activée, le robot est verrouillé si aucune opération n'est effectuée pendant 5 minutes lorsque le couvercle est ouvert. Activez cette fonction si vous craignez que des enfants puissent utiliser le robot.

Remarque : les fonctions d'alarme hors carte et de localisation en temps réel ne sont disponibles que lorsque le service de liaison est activé.

7.4 Caractéristiques de TrueGuard

Ce robot vous permet de garder un œil sur votre jardin grâce à des vidéos en temps réel et des patrouilles à des endroits spécifiques via l'application.

Fonction	Description
Vidéo en temps réel	Appuyez sur pour afficher un flux vidéo en direct de la caméra avant du robot, ce qui vous permet de surveiller votre jardin à tout moment, où que vous soyez.
Patrouille	Lorsque le robot est en veille, vous pouvez l'envoyer patrouiller dans des zones ou des endroits spécifiques de votre jardin via l'application. Pour accéder à cette fonctionnalité, allez sur **> Patrouille**.

7.5 Chargement

Vous pouvez régler les paramètres de charge via **Page de l'appareil > ⋮ > Chargement** dans l'application.

7.5.1 Période de recharge personnalisée

La fonction de **Période de recharge personnalisée** vous permet de personnaliser la période de charge du robot en fonction d'heures spécifiques. Lorsque cette fonction est activée, le robot se charge lui-même pour atteindre un niveau de batterie sûr lorsque le niveau de la batterie est faible et qu'il n'y a pas de tâches de tonte, et il effectue une charge complète uniquement pendant la période de charge désignée.

7.5.2 Contrôle du niveau de la batterie

- **Niveau de batterie pour la recharge automatique :** définissez les niveaux de batterie auxquels le robot retourne automatiquement à la station de charge.
- **Niveau de batterie pour la reprise des tâches :** définissez les niveaux de batterie auxquels le robot reprend automatiquement les tâches de tonte inachevées.

Remarque: l'équipe de développement de MOVA effectuera continuellement des mises à jour OTA (en ligne) et de la maintenance sur le micrologiciel et l'application. Vérifiez les notifications de mise à jour ou activez la fonction de mise à jour automatique pour maintenir le micrologiciel et l'application à jour et profiter de plus de fonctionnalités.

8 Entretien

Pour améliorer les performances et la durée de vie du robot, nettoyez-le régulièrement et remplacez les pièces usées selon la fréquence indiquée ci-dessous :

Pièce	Fréquence de remplacement
Lames	Toutes les 6 à 8 semaines ou plus tôt
Brosse de nettoyage	Tous les 12 mois ou plus tôt

Remarque :

- Vous pouvez vérifier le temps restant pour les lames et la brosse de nettoyage en naviguant vers **Page de l'appareil > ⋮ > Consommables & Entretien dans l'application**. Après avoir remplacé les consommables comme demandé, accédez à la page de détails du consommable et appuyez sur J'ai remplacé, pour réinitialiser le minuteur.
- Si vous avez désigné des zones de votre jardin pour le nettoyage et l'entretien réguliers du robot, vous pouvez définir des points d'entretien sur la carte en accédant à la **Page de l'appareil > ⋮ > Aller au point d'entretien > Modifier le point**. Une fois les points de maintenance définis, il vous suffit d'appuyer sur Go pour diriger le robot vers les emplacements désignés afin de faciliter l'entretien.

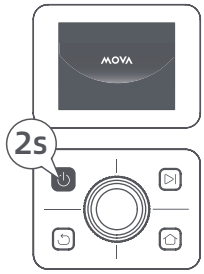
8.1 Nettoyage

Nettoyez régulièrement votre robot pour éviter que l'herbe coupée et la saleté ne s'accumulent et n'obstruent le disque de coupe et les roues motrices, ce qui peut affecter ses performances de tonte, de déplacement vers la station et de déplacement sur le terrain. Nous recommandons d'utiliser un kit de nettoyage, disponible dans les magasins locaux ou en ligne.

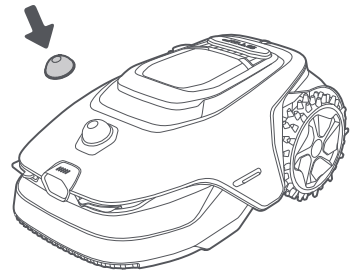
⚠ **Avertissement :** avant de procéder au nettoyage, veuillez éteindre le robot et débrancher la station de charge.
Attention : assurez-vous que le couvercle de protection LiDAR est sur le LiDAR avant de retourner le robot pour éviter d'endommager le LiDAR.

• Le boîtier, le châssis et le disque de coupe :

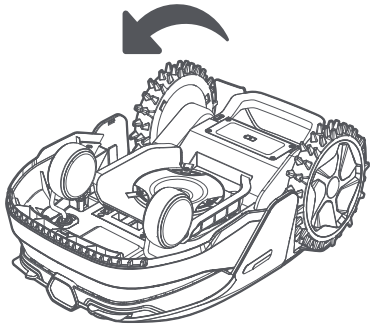
1. Éteignez le robot.



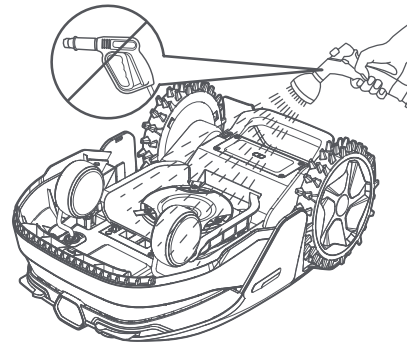
2. Recouvrez le LiDAR de son couvercle de protection.



3. Retournez le robot.

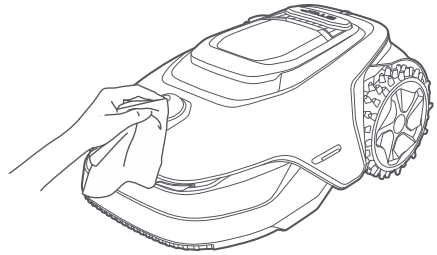


4. Nettoyez le boîtier, le disque de coupe et le châssis avec un tuyau d'arrosage.

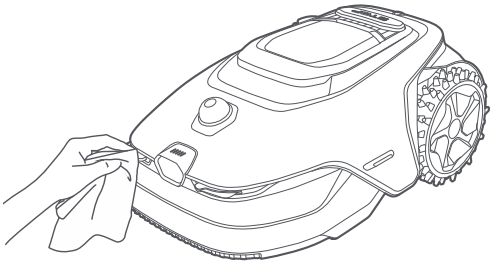


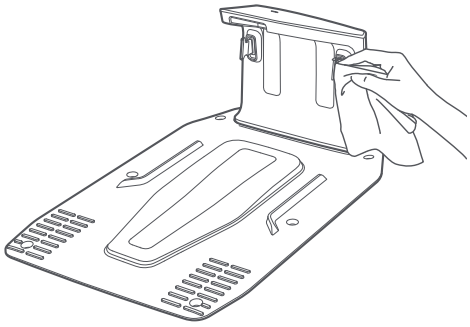
⚠ **Avertissement :** ne touchez pas les lames lors du nettoyage du châssis. Veuillez porter des gants pour le nettoyage.
Attention : Veuillez ne pas utiliser de nettoyeur haute pression pour le nettoyage. N'utilisez pas de détergents pour le nettoyage.

5. Utilisez un chiffon non pelucheux pour nettoyer soigneusement le capteur LiDAR.

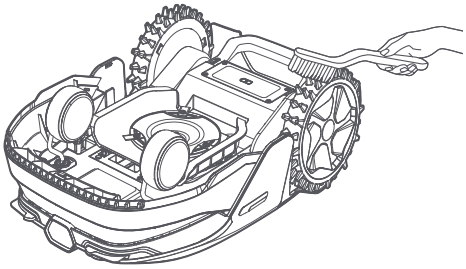


• Contacts de charge et caméra avant :
Utilisez un chiffon propre pour essuyer les contacts de charge du robot et de la station de charge, et nettoyez également la caméra frontale. Veillez à ce que les contacts de charge et la caméra avant restent secs après le nettoyage.





• Roues motrices :
Utilisez une brosse pour enlever la boue des roues afin d'assurer une bonne adhérence.

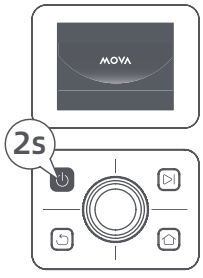


8.2 Remplacement des composants

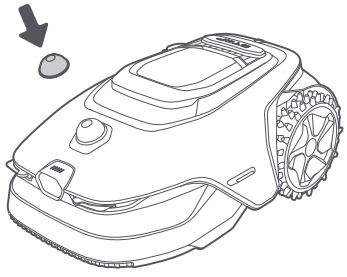
• Remplacement des lames
Pour que les lames restent bien aiguisées, il convient de les remplacer régulièrement. Il est recommandé de remplacer les lames toutes les **6 à 8 semaines** ou plus tôt. N'utilisez que des lames d'origine MOVA.

⚠ **Avertissement:** veuillez éteindre le robot. Portez des gants de protection avant de remplacer les lames.
Remarque: remplacez les trois lames en même temps afin de garantir un système de coupe équilibré.

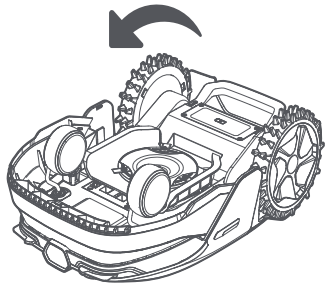
1. Mettez le robot hors tension.



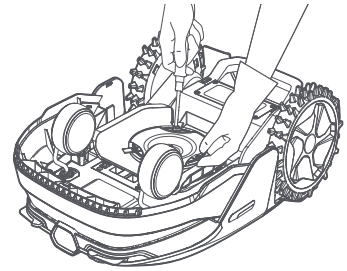
2. Recouvrez le LiDAR de son couvercle de protection.



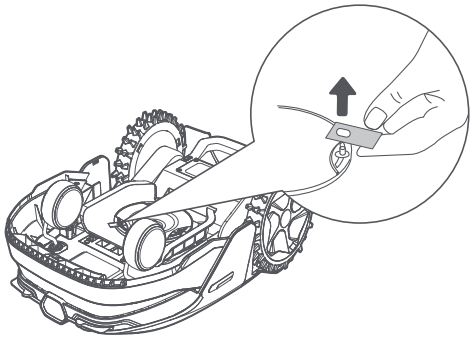
3. Placez le robot sur une surface meuble et retournez-le.



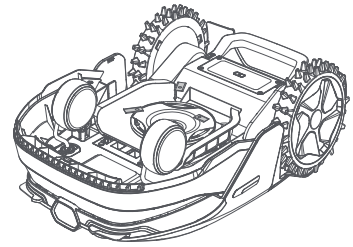
4. Desserrez les vis avec un tournevis cruciforme.



5. Retirez les trois lames et les vis.

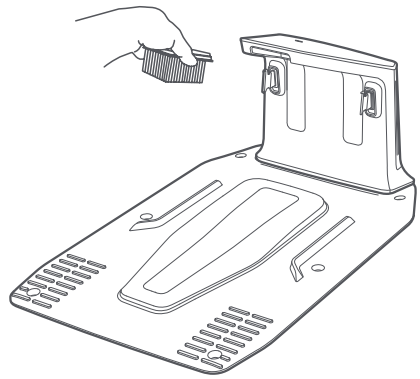


6. Alignez les nouvelles lames avec les trous du disque de coupe, puis fixez-les avec les boulons.



• Remplacement de la brosse de nettoyage

Lorsque la brosse de nettoyage du capteur LiDAR est usée, ses poils peuvent s'effilocher ou se détériorer, ce qui affecte ses performances de nettoyage. Remplacez régulièrement la brosse de nettoyage afin d'obtenir un bon résultat. Il est recommandé de remplacer la brosse de nettoyage tous les **12 mois** ou plus tôt.



9. Batterie

Pour un stockage à long terme, chargez le robot tous les **6 mois** afin de protéger la batterie. Les dommages causés à la batterie par une décharge excessive ne sont pas couverts par la garantie limitée. Ne chargez pas la batterie à une température ambiante **supérieure à 40° C** ou **inférieure à 10° C**. La température de stockage à long terme de la batterie doit être comprise **entre -10 et 35° C**. Pour minimiser les dommages, la température de stockage recommandée pour la batterie est comprise **entre 0 et 25° C**.
Remarque: la durée de vie de la batterie du robot dépend de la fréquence d'utilisation et du nombre d'heures de fonctionnement. Si la batterie est endommagée ou ne peut pas être chargée, ne vous débarrassez pas sans précaution de la batterie obsolète ou défectueuse. Veuillez respecter les réglementations locales en matière de recyclage.

Mode de chargement à faible puissance :
Lorsque le mode de chargement à faible puissance est activé, les fonctions non liées au chargement sont désactivées (l'écran et le réseau sont mis hors tension).

- Pour activer le mode de chargement à faible puissance, appuyez simultanément sur le bouton ⏯ et le bouton ⌂, puis appuyez rapidement 5 fois sur le bouton ↩. Vous entendrez un message vocal : Le mode de chargement à faible puissance est activé.
- Pour désactiver le mode de chargement à faible puissance, redémarrez le robot ou appuyez 5 fois rapidement sur le bouton ⏻.

10 Stockage hivernal

• Le robot
1. Chargez complètement la batterie avant d'éteindre le robot.
2. Nettoyez soigneusement le robot avant de le ranger en hiver.
3. Mettez en place le couvercle de protection LiDAR.
4. Rangez le robot à l'intérieur dans un endroit sec, à une température **supérieure à 0° C**.

• Station de chargement
Débranchez la station de charge et rangez-la dans un endroit sec et frais, à l'abri de la lumière directe du soleil.
Remarque : après l'hivernage, réinstallez la station de charge et placez-y le robot pour le recharger. Si vous réinstallez la station de charge à un autre endroit, le robot mettra automatiquement à jour l'emplacement de la station dès qu'il la chargera et la quittera. Si vous rencontrez des erreurs de positionnement en raison de changements majeurs dans votre jardin, il est recommandé de refaire la cartographie de la zone.

11 Transport

Pour les transports sur de longues distances, veillez à ce que le robot soit éteint. Il est recommandé d'utiliser l'emballage d'origine. Mettez en place le couvercle de protection LiDAR.

⚠ **Avertissement :**
- Veuillez éteindre le robot avant de le transporter.
- Soulevez le robot par la poignée arrière, en éloignant le disque de coupe de votre corps.

12 Dépannage

Problème	Cause	Solution
Le robot n'est pas connecté à l'application.	1. Le robot ne se trouve pas dans la zone de couverture du signal Wi-Fi ou de la portée Bluetooth. 2. Le robot est éteint ou redémarre.	1. Vérifiez que le robot a terminé le processus de mise sous tension. 2. Vérifiez si le routeur fonctionne correctement. 3. Rapprochez-vous du robot pour établir une connexion Bluetooth.
Robot soulevé.	La roue n'est pas au sol.	1. Reposez le robot sur une surface plane. 2. Saisissez le code PIN sur le robot et confirmez. 3. Le robot ne peut pas franchir des objets d'une hauteur supérieure à 4 cm. Veillez à ce que le sol soit plat à l'endroit où le robot opère.
Robot incliné.	Le robot s'incline de plus de 37° .	1. Reposez le robot sur une surface plane. 2. Saisissez le code PIN sur le robot et confirmez. 3. Le robot ne peut pas gravir des pentes supérieures à 45% (24°).
Robot coincé.	Le robot est coincé et ne parvient pas à se dégager.	1. Retirez les obstacles environnants, puis réessayez. 2. Déplacez manuellement le robot vers un endroit plat et dégagé à l'intérieur de la carte, puis essayez de relancer la tâche. Si le problème persiste, veuillez réessayer après avoir replacé le robot dans la station de charge. 3. Vérifiez s'il n'y a pas de trous dans le sol. Comblez les trous avant de tondre afin d'éviter que le robot ne reste coincé. 4. Vérifiez si l'herbe environnante ne dépasse pas 10 cm. Vous pouvez régler la hauteur d'évitement des obstacles ou utiliser une tondeuse poussée pour tondre la pelouse à l'avance afin d'éviter que le robot ne reste coincé. 5. Si le robot se retrouve souvent coincé à cet endroit, vous pouvez le définir comme zone interdite.
Erreur roue arrière gauche/droite.	La roue ne peut pas tourner ou le moteur de roue a un problème.	1. Nettoyez les roues arrière et réessayez. 2. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, essayez de redémarrer le robot. 3. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Le disque de coupe ne tourne pas.	Le disque de coupe ne peut pas tourner normalement ou le moteur de coupe a un problème.	1. Nettoyez le disque de coupe avant de réessayer. 2. Vérifiez si l'herbe environnante ne dépasse pas 10 cm. Vous pouvez utiliser une tondeuse manuelle pour tailler la pelouse à l'avance afin d'éviter que le disque de coupe ne soit bloqué par de l'herbe haute. 3. Vérifiez si de l'eau ne se trouve pas sous le disque de coupe. Si c'est le cas, déplacez le robot vers un endroit sec, puis réessayez. 4. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, essayez de redémarrer le robot. 5. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Le disque de coupe ne parvient pas à monter ou descendre.	Le disque de coupe ne parvient pas à monter ou descendre.	1. Nettoyez le disque de coupe avant de réessayer. 2. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, essayez de redémarrer le robot. 3. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.

Problème	Cause	Solution
Le disque de coupe ne peut pas se déplacer latéralement.	Le disque de coupe ne peut pas se déplacer latéralement.	1. Nettoyez le système de coupe et retirez tous les débris ou objets étrangers. 2. Si cette erreur persiste, vous pouvez d'abord désactiver la fonction UltraTrim ™. 3. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Erreur de pare-chocs.	Le capteur du pare-chocs avant est constamment déclenché.	1. Vérifiez si le robot n'est pas coincé quelque part. 2. Tapotez doucement le pare-chocs et assurez-vous qu'il rebondit. 3. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, essayez de redémarrer le robot. 4. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Erreur de chargement.	Le robot s'installe dans la station de charge, mais le courant ou la tension de chargement présente un problème.	1. Vérifiez que la station de charge est correctement connectée à l'alimentation. 2. Vérifiez que les contacts de chargement du robot et de la station de charge sont propres. 3. Une fois la vérification terminée, essayez à nouveau d'ancrer le robot dans la station de charge. 4. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
La température de la batterie est trop élevée.	La température de la batterie est ≥ 60° .	1. Utilisez le robot dans un endroit où la température ambiante est inférieure à 40° . Vous pouvez attendre que la température de la batterie diminue automatiquement. 2. Vous pouvez éteindre le robot et le redémarrer après un certain temps. 3. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
La température de la batterie est élevée.	La température de la batterie est ≥ 40° .	1. Le chargement peut échouer lorsque la température de la batterie est supérieure à 40° . 2. Utilisez le robot dans un endroit où la température ambiante est inférieure à 40° .
La température de la batterie est basse.	La température de la batterie est ≤ 6° .	1. Le chargement peut échouer lorsque la température de la batterie est inférieure à 6° . 2. Utilisez le robot lorsque la température ambiante est supérieure à 6° .
Le LiDAR est bloqué.	Le LiDAR est bloqué (par exemple, le couvercle de protection LiDAR n'est pas retiré).	1. Réessayez après avoir retiré le couvercle de protection lidar. 2. Si le lidar du robot est sale, nettoyez-le avec un chiffon non pelucheux et réessayez.
Dysfonctionnement du lidar.	Le LiDAR est très sale ou il y a une erreur de capteur.	1. Vérifiez si le lidar est sale. Nettoyez-le si nécessaire, puis réessayez. 2. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, essayez de redémarrer le robot. 3. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Le LiDAR est sale.	Le LiDAR est sale.	Essuyez le capteur LiDAR situé sur le dessus du robot avec un chiffon propre. Gardez le LiDAR sec après nettoyage.

Problème	Cause	Solution
La température du LiDAR est élevée.	La température du LiDAR est élevée. Le LiDAR s'arrêtera bientôt.	1. Le robot tentera automatiquement de retourner à la station de charge pour refroidir. 2. Assurez-vous que le robot fonctionne dans une température ambiante inférieure à 40° . 3. Placez le robot dans un endroit ombragé, frais et bien ventilé. L'alarme s'arrêtera lorsque la température reviendra à une plage normale. 4. Le robot reprendra automatiquement son fonctionnement dès que l'alarme sera arrêtée. 5. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
La température du LiDAR est trop élevée.	La température du LiDAR est trop élevée. Le LiDAR s'est arrêté.	1. Le LiDAR est éteint en raison de températures élevées. 2. Assurez-vous que le robot fonctionne dans une température ambiante inférieure à 40° . 3. Placez le robot dans un endroit ombragé, frais et bien ventilé. L'alarme s'arrêtera lorsque la température reviendra à une plage normale. 4. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Le robot est perdu.	Le positionnement est perdu.	1. Vérifiez que le LiDAR situé sur le dessus du robot n'est pas sale. La saleté affecte le positionnement. 2. Déplacez manuellement le robot vers un endroit dégagé à l'intérieur de la carte et essayez de relancer la tâche. 3. Si le positionnement n'est pas rétabli, télécommander le robot vers la station de charge via l'application, puis lancer la tâche de tonte.
Erreur de capteur.	Erreur de capteur.	1. Redémarrez le robot et réessayez. 2. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Le robot est dans la zone interdite.	Le robot est dans la zone interdite.	1. Déplacez le robot manuellement de la zone interdite, puis réessayez. 2. Utilisez l'application pour contrôler le robot à distance pour le déplacer hors de la zone interdite, puis réessayez.
Le robot est hors de la carte.	Le robot est hors de la carte.	1. Déplacez le robot à l'intérieur de la carte manuellement, puis réessayez. 2. Ramenez le robot à l'intérieur de la carte à l'aide de l'application, puis réessayez.
L'arrêt d'urgence est activé.	Le bouton d'arrêt du robot est enfoncé.	Saisissez le code PIN sur le robot et confirmez.
Batterie faible. Le robot va bientôt s'éteindre.	Le niveau de la batterie est ≤ 10 %.	Placez le robot dans la station de charge pour le recharger.
Le robot est éloigné de la carte. Risque de vol.	Le robot est éloigné de la carte.	1. Saisissez le code PIN sur le robot et confirmez. 2. Vous pouvez désactiver l'alarme hors carte dans les paramètres de l'application.

Problème	Cause	Solution
Échec du retour à la station de charge.	Le robot ne peut pas trouver la station de charge lorsqu'il retourne à la station de charge.	1. Vérifiez si des obstacles ne bloquent pas le robot. Retirez les obstacles et réessayez. 2. Télécommandez le robot jusqu'à la station de charge via l'application.
Échec de l'ancrage dans la station de charge.	Le robot trouve la station de charge mais ne parvient pas à s'ancrer.	1. Vérifiez si les films réfléchissants de la station ne sont ni sales ni obstrués. 2. Vérifiez l'absence d'obstacles devant la station. 3. Vérifiez si la station a été déplacée. 4. Vérifiez si la plaque de base n'est pas couverte de boue épaisse. 5. Vérifiez si la station n'est pas sur une pente. 6. Vérifiez si la station est alimentée. 7. Aidez le robot à s'ancrer à la station en utilisant la télécommande ou manuellement.
Le positionnement a échoué.	Le positionnement échoue lorsque le robot tente de commencer une tâche de tonte.	1. Le Lidar pourrait être obstrué. Déplacez manuellement le robot vers un endroit plat et dégagé à l'intérieur de la carte, puis essayez de relancer la tâche. 2. Si le problème persiste, veuillez réessayer après avoir replacé le robot dans la station de charge.
Espace insuffisant pour tourner devant la station.	Espace insuffisant pour tourner devant la station.	1. Si la station est placée sur le bord ou à l'intérieur de la carte, assurez-vous qu'il y a au moins 1 m d'espace libre entre la zone avant de la plaque de base de la station et la limite de la carte ; sinon, le robot pourrait ne pas pouvoir tourner. 2. Déplacez la station, ou modifiez la carte dans l'édition de la carte.
Chemin obstrué.	Chemin obstrué.	1. Vérifiez si une zone interdite n'est pas définie sur le chemin. 2. Vérifiez si des obstacles ne bloquent pas le robot. 3. Si le robot ne peut toujours pas passer, supprimez le chemin dans l'édition de la carte et définissez-en un nouveau.
La caméra frontale est sale.	La caméra frontale est sale.	Essuyez la caméra frontale avec un chiffon propre.
Il y a un problème avec la caméra frontale.	Il y a un problème avec la caméra frontale.	1. Essuyez la caméra frontale avec un chiffon propre. 2. Essayez de redémarrer le robot. 3. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Caméra frontale bloquée.	Caméra frontale bloquée.	Essuyez la caméra frontale avec un chiffon propre.
Une erreur de détection des limites se produit pendant la cartographie automatique.	Une erreur de détection des limites se produit pendant la cartographie automatique.	1. Assurez-vous que les conditions d'éclairage sont appropriées, ni trop lumineuses ni trop sombres. 2. Confirmez que le ciel est dégagé, sans brouillard ni pluie. 3. Assurez-vous que la caméra frontale est propre et non obstruée. 4. Assurez-vous que la surface du sol est plane, car les bosses peuvent affecter la détection. 5. Si la détection de la limite échoue toujours, passez en mode Télécommande pour effectuer la cartographie.

13 Spécifications

Informations de base	Nom du produit	LiDAX Ultra 800	LiDAX Ultra 1000	LiDAX Ultra 1200	LiDAX Ultra 1600	LiDAX Ultra 2000
	Marque	MOVA				
	Modèle	MXXM2100	MXXM3100	MXXM4100	MXXM5100	MXXM6100
	Dimensions	666 mm × 444 mm × 273 mm				
	Poids (batterie incluse)	13,7 kg	13,7 kg	13,8 kg	13,8 kg	13,8 kg
Tonte	Capacité de travail recommandée	800 m²	1,000 m²	1,200 m²	1,600 m²	2,000 m²
	Efficacité de la tonte [1]	Standard				
		800 m²/day	800 m²/day	1,000 m²/day	1,200 m²/day	1,200 m²/day
		Efficace				
		1,200 m²/day	1,200 m²/day	1,400 m²/day	1,600 m²/day	1,600 m²/day
	Hauteur de tonte	3~10 cm				
	Largeur de tonte	20 cm				
	Temps de chargement [2]	60 min	60 min	65 min	65 min	65 min
Émissions sonores	Niveau de puissance acoustique (LWA)	57 dB(A)				
	Incertitudes sur la puissance acoustique (KWA)	3 dB(A)				
	Niveau de pression acoustique (LpA)	49 dB(A)				
	Incertitudes de pression acoustique (KpA)	3 dB(A)				
État de fonctionnement	Température de fonctionnement	0~50° C Recommandé : 10~35° C				
	Température de stockage à long terme	-10~35° C Recommandé : 0~25° C				
	Classification IP	Robot: IPX6 Charging station: IPX4 Power supply: IP67				
	Pente maximale de la zone de tonte	45 % (24°)				
Connectivité	Gamme de fréquences Bluetooth	2400.0-2483.5 MHz				
	Puissance RF maximale	802.11b : 16±2 dBm (@11Mbps) 802.11g : 14±2 dBm (@54Mbps) 802.11n : 13±2 dBm (@HT20,HT40) Bluetooth : 7,49 dBm				
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400-2483,5M)				
	Module de liaison	Non inclus	Non inclus	Non inclus	Inclus (gratuit pendant un an à partir de l'activation)	Inclus (gratuit pendant trois ans à partir de l'activation)
	Service de liaison [3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41				
	GNSS [4]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS				

Moteur d'entraînement	Type de moteur	Moteur sans balais				
Moteur de coupe	Régime	2500 /min				
Batterie (robot)	Modèle de batterie	MBPM30	MBPM30	MBPM20	MBPM20	MBPM20
	Type de batterie	Batterie au lithium-ion				
	Capacité typique	4000 mAh	4000 mAh	5000 mAh	5000 mAh	5000 mAh
	Tension nominale	18 V DC				
Alimentation	Modèle de chargeur	MPAM20 / MPAM20(C)				
	Tension d'entrée	100~240 V CA				
	Tension de sortie	20 V CC				
	Courant de sortie	3 A				
Station de charge	Modèle de station de charge	MCM20				
	Tension d'entrée	20 V CC				
	Tension de sortie	20 V CC				
	Courant d'entrée	3 A				
	Courant de sortie	3 A				
Accessoires	Lames et vis de rechange	9				
	Modèle de lame	MBKM10				

[1] D'après les tests effectués par le laboratoire MOVA.
[2] Le temps de charge correspond au temps nécessaire pour atteindre une capacité de 85 % afin de reprendre la découpe lorsque le robot retourne automatiquement à la station de charge en raison d'une batterie faible.
[3] Nécessite l'installation du module de liaison.
[4] Nécessite l'installation du module de liaison.
Remarque : les spécifications sont susceptibles d'être modifiées en raison de l'amélioration constante de nos produits. Pour obtenir les dernières informations, veuillez consulter notre site Web à l'adresse https://www.mova.tech.