MOVA

MOVA ViAX 250/300
User Manual

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

EN .....P04~P39
DE .....P40~P75
FR .....P76~P111
IT .....P112~P147
ES .....P148~P183
NL .....P184~P219

Original Instructions

Table of Contents

1 Safety Instructions P05

2 Product Introduction P09

3 Installation P11

4 Preparation for First Use P14

5 Map Your Garden P18

6 Operation P25

7 MOVAhome App P28

8 Maintenance P31

9 Battery P34

10 Winter Storage P34

11 Transport P34

12 Troubleshooting P35

13 Specifications P38

1 Safety Instructions

1.1 General Safety Instructions

• Carefully read and understand the user manual before using the product.
• Only use the equipment recommended by MOVA with the product. Any other usage is incorrect.
• Do not allow children to be in the vicinity or play with the machine when it is operating.
• Do not use the product in areas where people are unaware of its presence.
• When manually operating the product with the MOVAhome app, do not run. Always walk, watch your steps on slopes, and maintain balance at all times.
• Avoid using the product when there are people, especially children or animals, in the work area.
• If operating the product in public areas, place warning signs around the work area with the following text: "Warning! Automatic lawn mower! Keep away from the machine! Supervise children!"
• Wear sturdy footwear and long trousers when operating the product.
• To prevent damage to the product and accidents involving vehicles and individuals, do not set work areas or transport paths across public pathways.
• Do not touch moving hazardous parts, such as the blade disc, before it has come to a complete stop.
• Seek medical aid in case of injury or accidents.
• Set the product to **OFF** before clearing blockages, performing maintenance, or examining the product. If the product vibrates abnormally, inspect it for damage before restarting. Do not use the product if any parts are defective.
• Do not install the main cable in areas where the product will cut. Follow the instructions provided for cable installation.
• Only use the charging station included in the package to charge the product. Incorrect use may result in electric shock, overheating, or corrosive liquid leakage from the battery. In case of electrolyte leakage, flush with water/neutralizing agent and seek medical aid if the corrosive liquid comes into contact with your eyes.
• When connecting the main cable to the power outlet, use a residual-current device (RCD) with a maximum tripping current of 30 mA.
• Only use original batteries recommended by MOVA. The safety of the product cannot be guaranteed with non-original batteries. Do not use non-rechargeable batteries.
• Keep extension cords away from moving hazardous parts to avoid damage to the cords which can lead to contact with live parts.
• The illustrations used in this document are for reference only. Please refer to the actual products.
• Never allow children, persons with reduced physical, sensory or mental capabilities or lack of experience and knowledge or people unfamiliar with these instructions to use the machine; local regulations may restrict the age of the operator.
• Do not connect or touch a damaged cable until it is disconnected from the power outlet. If the cable becomes damaged during operation, disconnect the plug from the power outlet. A worn or damaged cable increases the risk of electrical shock and should be replaced by service personnel.
• Do not push the product forcefully or quickly, as this may damage the product.
• To maintain compliance with the RF exposure requirement, a separation distance of 35 cm between the device and the human should be maintained.
• For the purposes of recharging the battery, only use the detachable supply unit provided with this appliance.

1.2 Safety Instructions for Installation

• Avoid installing the charging station in areas where people may trip over it.
• Do not install the charging station in areas where there is a risk of standing water.
• Do not install the charging station, including any accessories, within 60 cm of any combustible material. Malfunctioning or overheating of the charging station and power supply can pose a fire hazard.

1.3 Safety Instructions for Operation

• Keep your hands and feet away from the rotating blades. Do not place your hands or feet near or below the product when it is turned on.
• Do not lift or move the product when it is turned on.
• Use the park mode or set the product to **OFF** when there are people, especially children or animals, in the work area.
• Ensure that there are no objects such as stones, branches, tools, or toys on the lawn. Otherwise, the blades may be damaged when they come into contact with an object.
• Do not put objects on top of the product or charging station.
• Do not use the product if the **STOP** button is not functioning.
• Avoid collisions between the product and people or animals. If a person or animal comes in the path of the product, stop it immediately.
• Always set the product to **OFF** when it is not in operation.
• Do not use the product simultaneously with a pop-up sprinkler. Utilize the Schedule function to ensure that the product and pop-up sprinkler do not operate at the same time.
• Avoid placing a connection channel where pop-up sprinklers are installed.
• Do not operate the product in the presence of standing water in the work area, such as during heavy rain or water pooling.

1.4 Safety Instructions for Maintenance

• Set the product to **OFF** when performing maintenance.
• After washing, ensure that the product is placed on the ground in its normal orientation, not upside down.
• Do not reverse the product to clean the chassis. If you do reverse it for cleaning purposes, make sure to restore it to its proper orientation afterward. This precaution is necessary to prevent water from entering the motor and potentially affecting normal operation.
• Disconnect the plug from the charging station or remove the disabling device before cleaning or performing maintenance on the charging station.
• Do not use a high-pressure washer or solvents to clean the product.

1.5 Battery Safety

Lithium-ion batteries can explode or cause a fire if disassembled, short-circuited, exposed to water, fire, or high temperatures. Handle them with care, do not dismantle or open the battery, and avoid any form of electrical/mechanical abuse. Store them away from direct sunlight.
1. Only use the battery charger and power supply provided by the Manufacturer. The use of an inappropriate charger and power supply can cause electric shocks and / or overheating.
2. DO NOT ATTEMPT TO REPAIR OR MODIFY BATTERIES! Repair attempts may result in severe personal injury, due to explosion or electrical shock. If a leak develops, released electrolytes are corrosive and toxic.
3. This appliance contains batteries that are only replaceable by skilled persons.

1.6 Residual Risks

To avoid injuries, wear protective gloves when replacing the blades.

1.7 Symbols and Decals

	**WARNING -** Read user instructions before operating the machine.
	**WARNING -** Keep a safe distance from the machine when operating.
	**WARNING -** **Remove the disabling device before working on or lifting the machine.**
	**WARNING -** Do not ride on the machine.
	**WARNING -** It is not permitted to dispose of this product as normal household waste. Ensure that the product is recycled in accordance with local legal requirements.

CE	This product conforms to the applicable EC Directives.
	Class III equipment
	Read operator's manual
	Direct current
	Class II equipment

INTENDED USE

The garden product is intended for domestic lawn mowing. It is designed to mow often, maintaining a healthier and better looking lawn than ever before. Depending on the size of your lawn, your mower may be programmed to operate at any time or frequency. It is impossible for digging, sweeping or snow clearing.

CE

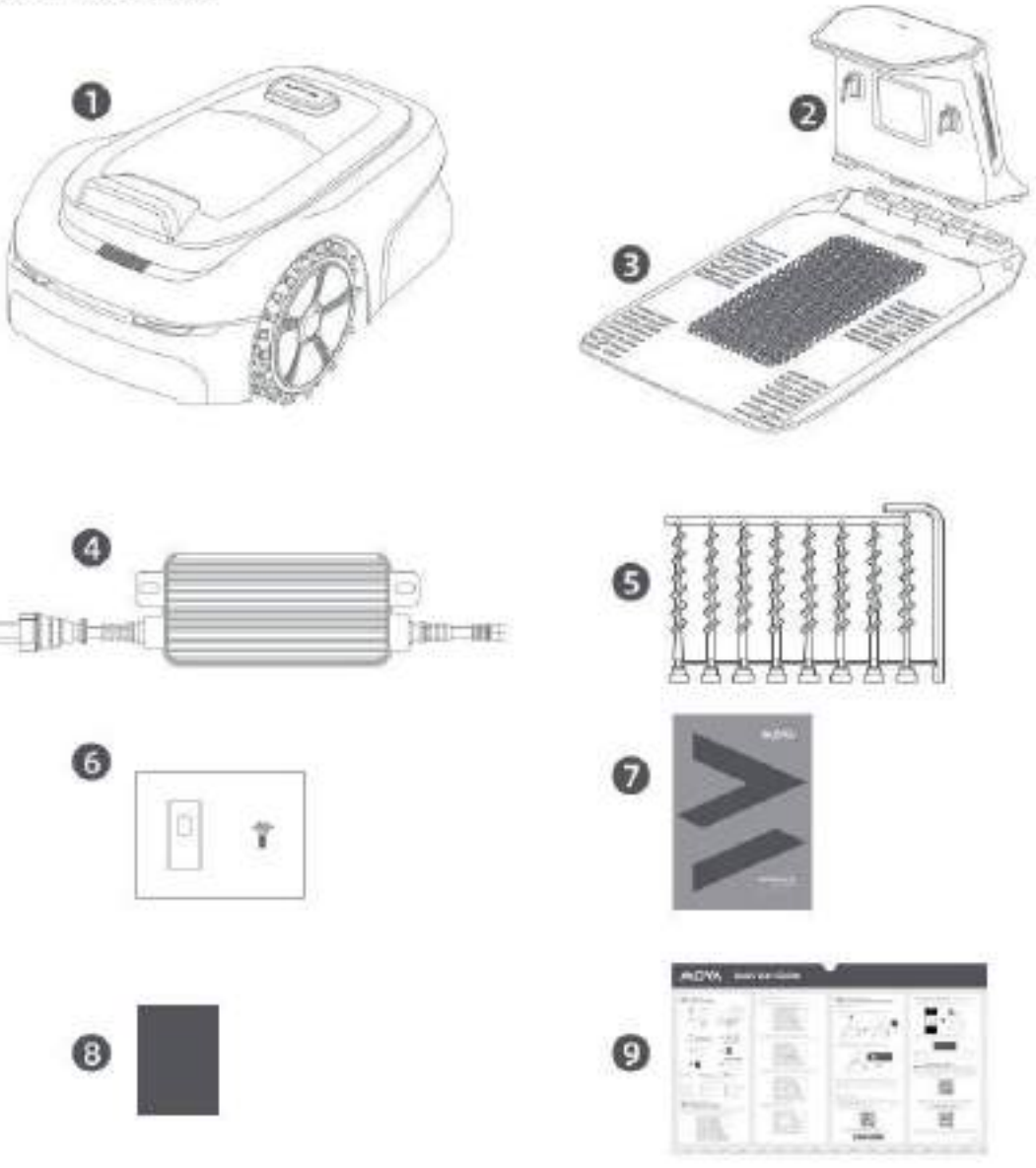
Hereby, Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. declares that the radio equipment models MOVA MVW1100/MVW1200 are in compliance with Directive 2014/53/EU. The full text of the EU declaration of conformity is available at the following internet address: https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity.

The product is in compliance with UK PSTI regulations, the full text of declaration of conformity is available at the following internet address: https://www.mova.tech/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti.

For detailed e-manual, please go to https://www.mova.tech/pages/user-manuals-and-faqs.

2 Product Introduction

2.1 What's in the Box



1 The robot

2 Charging tower (with a 10 m extension cable)

3 Baseplate

4 Power supply

5 Stakes × 8, Hex key

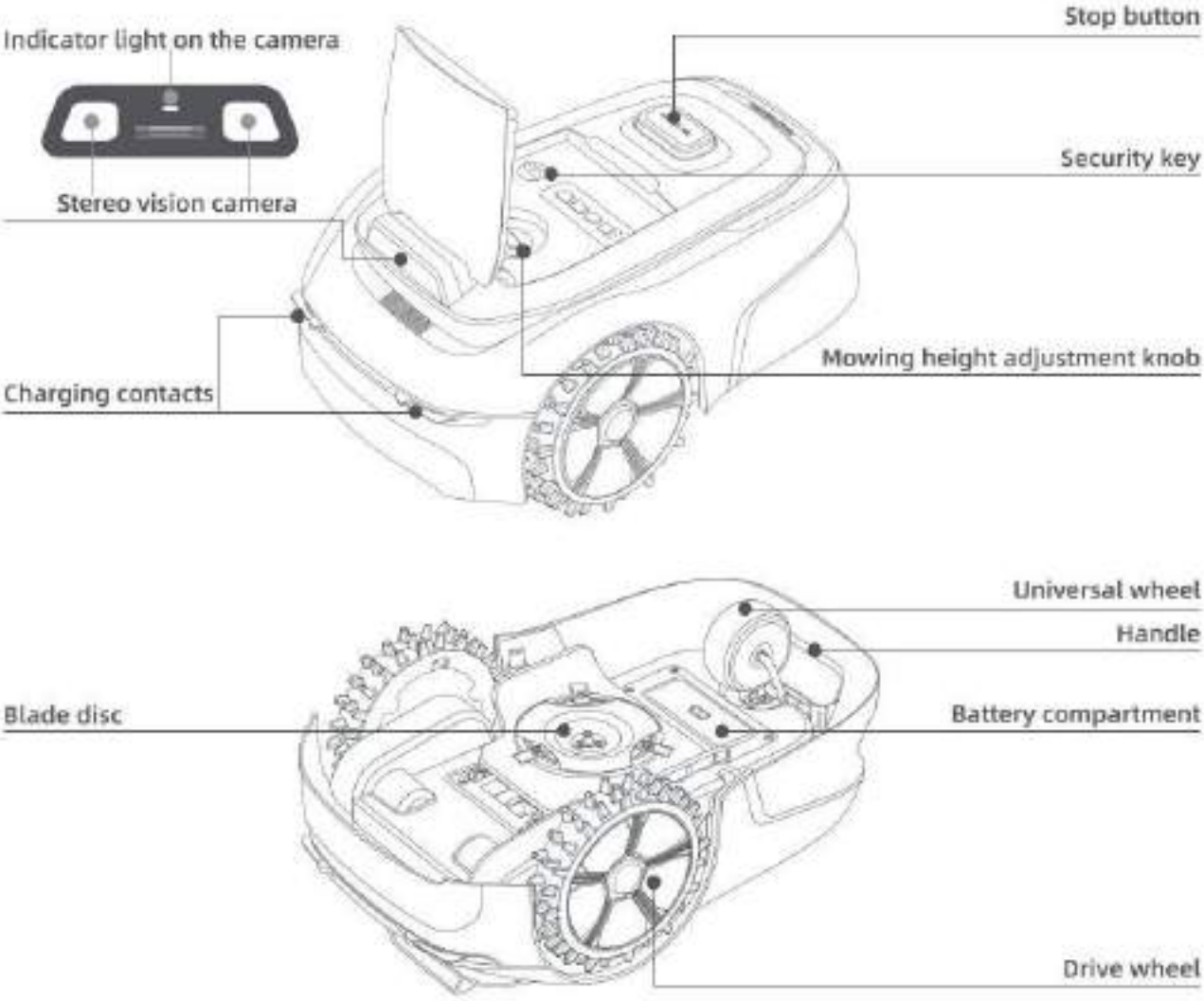
6 Spare blades and screws × 9

7 User manual

8 Lint-free cloth

9 Quick start guide

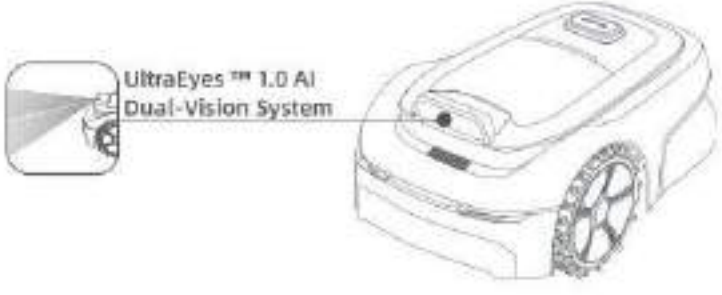
2.2 Product Overview



2.3 UltraEyes ™ 1.0 AI Dual-Vision System

UltraEyes ™ 1.0 is the core of the VIAX Series—a pioneering innovation that redefines smart lawn care with an AI-powered dual-vision system. This cutting-edge technology empowers the VIAX Series to navigate your landscape with unmatched clarity and precision.

Equipped with dual Ultra-HDR AI cameras and AI algorithms, it accurately differentiates between grass and non-grass areas while identifying various objects in the yard. Through advanced visual processing and intelligent decision-making, it ensures millimetre-level perception and positioning, truly understanding your yard in all directions.



2.4 Sensor

Name	Description
Stereo Vision Camera	Provides positioning and detects obstacles, lawn boundaries, and human presence. Angle of view: 110° (horizontal), 75° (vertical), 120° (diagonal) Resolution: 2 MP

3 Installation

3.1 Select a Suitable Location

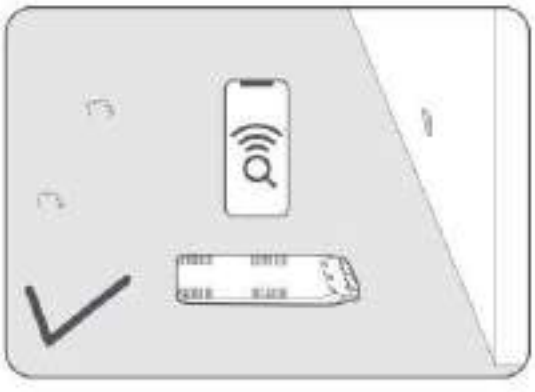
• Place the charging station on a level surface near the edge of the lawn and a power outlet. Place it in an area with a strong Wi-Fi signal.

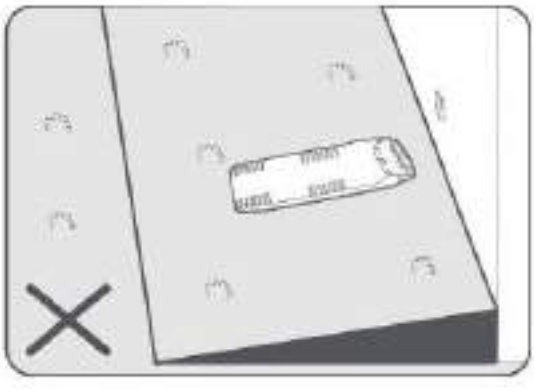
Note: Use your mobile device to help check the Wi-Fi signal strength of the location. A strong Wi-Fi signal ensures a stable connection between the robot and the app.

Important

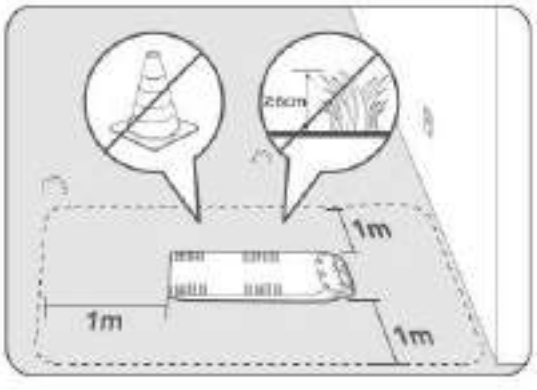
– Make sure the ground is soft enough to allow stake installation.

– Place the charging station on level terrain. Any slope may cause the robot to roll backward and lose contact.



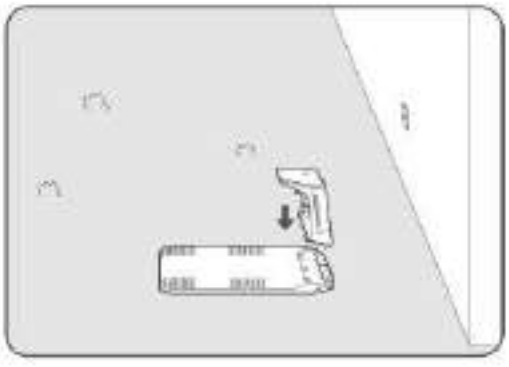


• Keep at least **1 m** of free space with no obstacles to the left, right and in front of the charging station. Make sure that the grass around the location is shorter than **6 cm**. If the grass is taller, please mow it with a push mower first. Tall grass may make it difficult for the robot to return to the charging station.

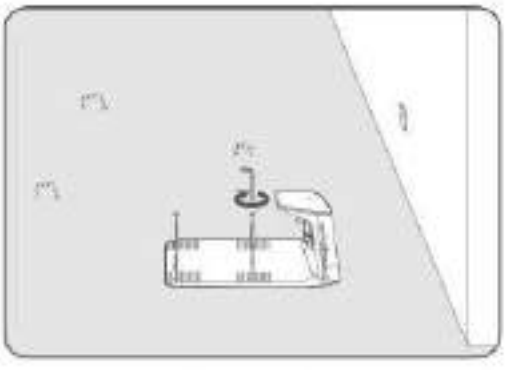


3.2 Install the Charging Station

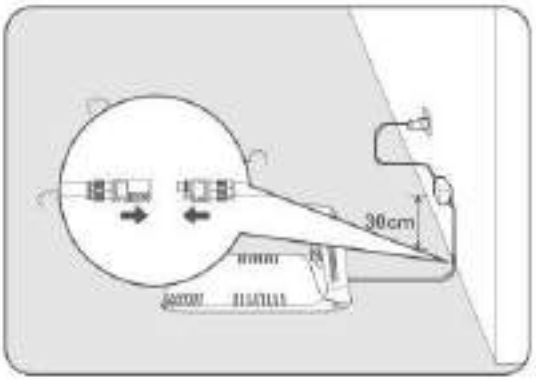
❶ Insert the charging tower into the baseplate until you hear a click.



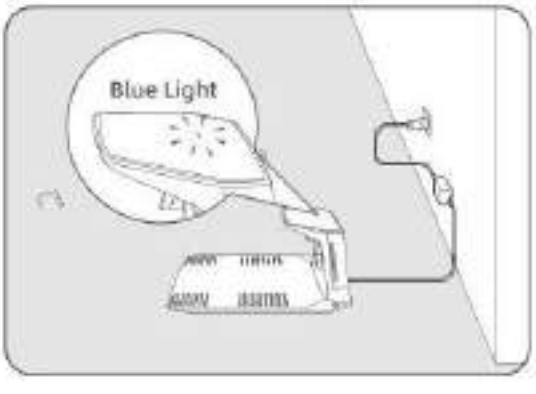
❷ Secure the baseplate to the ground with the supplied stakes and hex key.



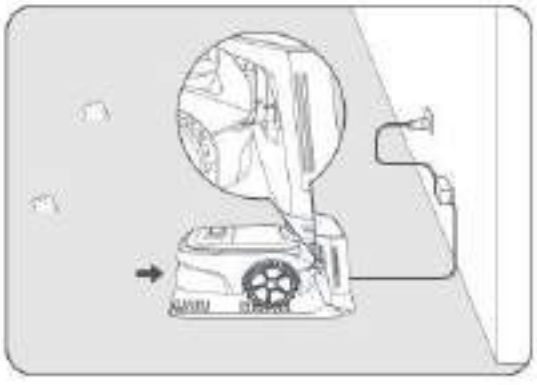
❸ Connect the power supply to the extension cable and then connect to a power outlet. Please keep the power supply at least **30 cm** above the ground.



Note: The LED indicator on the charging station will be **constant blue** when there is power.

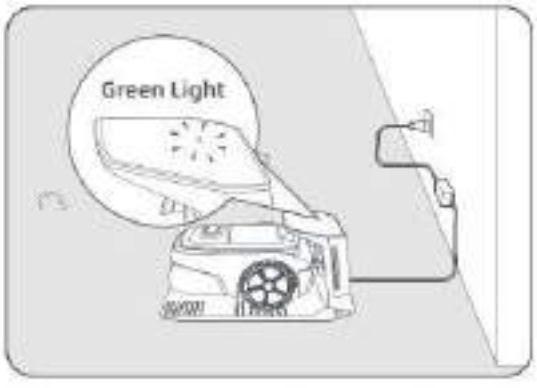


❹ Put the robot in the charging station to charge. Make sure the charging contacts on the robot and the charging station are connected correctly.



Notes

• The indicator light on the charging station will **blink green** when the robot is charging successfully in the charging station.



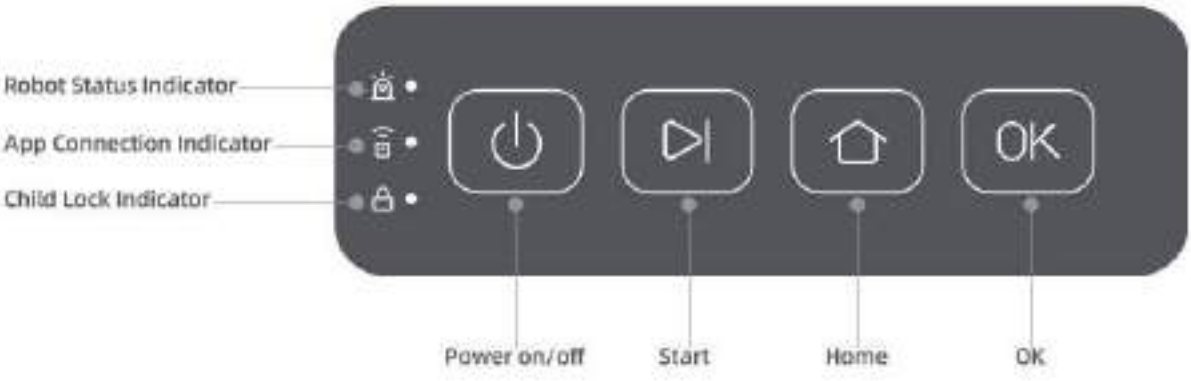
• If you're looking to add a garage for extra protection, please use the matching MOVA Garage available at local retailers or through online stores. Using a non-MOVA garage may cause issues during recharging.

LED Indicator on the Charging Station

LED Indicator Light Colour	Meaning
Blinking/solid red	1. There is an issue with the charging station (such as a problem with the charging current or voltage). 2. The robot docks in the charging station but the charging is abnormal (for example charging contacts have a short circuit).
Solid blue	The charging station has power. The robot is not in the charging station.
Blinking green	The robot is charging in the charging station.
Solid green	The robot is docked at the charging station and is either: 1. Fully charged, or 2. Not charging because the current time is outside the designated charging period.

4 Preparation for First Use

4.1 Get Familiar with the Control Panel



Controls

Button	Function
Power ⏻	To turn the robot on, install the security key and turn it to the **ON** position. Press and hold the ⏻ button for 2 seconds to turn the robot on.
	To turn off the robot, ensure the robot is outside the charging station, press and hold the ⏻ button for 2 seconds, and rotate the security key to the **OFF** position.
Start ⏭	To start all-area mowing or resume paused tasks, press the ⏭ button, then press the **OK** button in 5 seconds.
Home ⌂	To send the robot back to the charging station to charge, press the ⌂ button, then press the **OK** button in 5 seconds.
OK	To deactivate the safety lock and enable app control, press the **OK** button twice.
	To enable Bluetooth pairing mode, press and hold the **OK** button for 3 seconds.
Start + OK	To factory reset the robot, press and hold ⏭ and the **OK** button together for 3 seconds.
Stop	Press the **Stop** button to stop the robot and activate the safety lock. App control will be disabled. Press the **OK** button twice to deactivate the safety lock.
Start + Home	To turn off Child Lock, press both the ⏭ and ⌂ buttons at the same time. The robot will announce: "Child Lock is turned off".

Security Key



- Rotate the security key to the **ON** position before turning on the robot.
- Rotate the security key to the **OFF** position; the robot will shut down automatically.
- You can take out the security key when it's in the **OFF** position. The robot cannot be turned on without the key.

Note: If you lose the security key, please reach out to the after-sales team for a replacement.

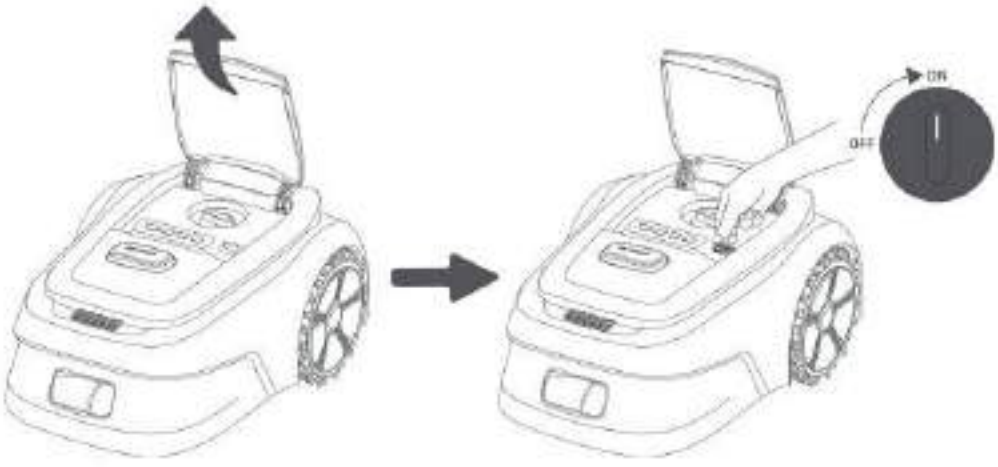
Indicator Lights on the Control Panel

Indicator	Colour	Meaning
Robot Status	Blinking green	The robot is charging in the charging station.
	Solid green	The battery is fully charged.
	Solid red	1. An error has occurred. 2. The emergency stop button is pressed.
	Blinking blue	1. The robot is performing a task or is paused. 2. The robot is initialising after power-on.
	Solid blue	The robot is on standby.
App Connection	Solid blue	The robot is connected to the app.
	Blinking blue	The robot is connecting to the app.
Child Lock	Solid blue	The control panel is locked via the app. (You can enable the "Child Lock" function in the app.)

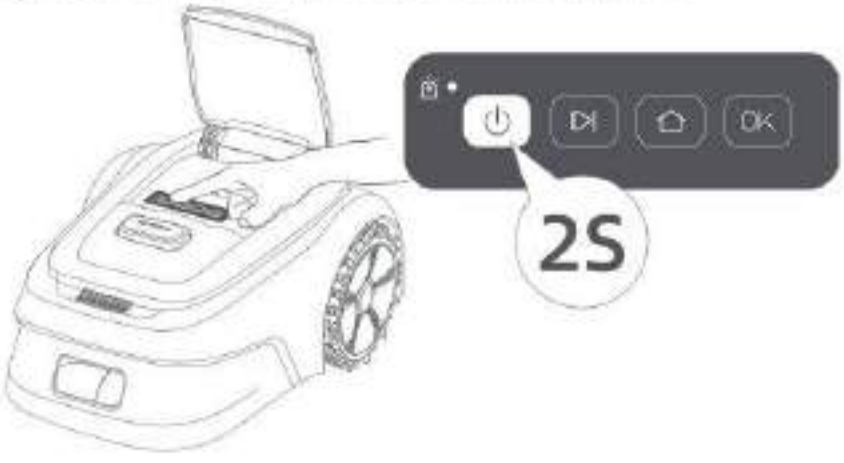
4.2 Initial Settings

Before turning the robot on for the first time, there are some basic settings to do before the robot is ready to start working.

❶ Open the top cover, then rotate the security key to the **ON** position.



❷ Press and hold ⏻ on the control panel for 2 seconds to turn on the robot.



Notes

• After power-on, the robot will begin initialisation, indicated by a **blinking blue** status light • on the control panel. When the startup sound plays and the status light • turns **solid blue**, the initialisation process is complete.

• The robot will automatically turn on when it docks in the charging station.

Important: To turn on the robot, ensure the security key is installed and set to the **ON** position. If not, the robot cannot be powered on.

❸ **Connect the Robot to the Internet**

Please scan the QR code to download the MOVAhome app on your mobile device. After the installation, please create an account and log in.

You can also download MOVAhome app from App Store or Google Play.

Download on the App Store

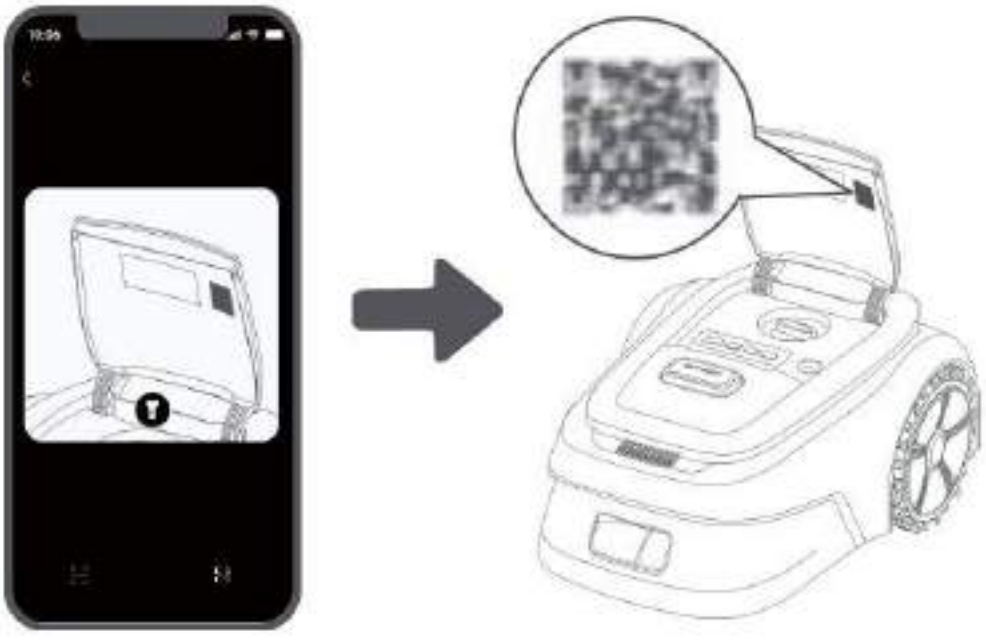
Get it on Google Play

Before network setup:

- Make sure that both the robot and your mobile device are within range of the same Wi-Fi network.
- Make sure that your mobile device is within **10 m** of the robot.
- Enable Bluetooth function on your mobile device.

1. Open the MOVAhome app.
2. You can connect via one of the following methods:

a. Scan the QR Code: Go to **Device** and tap **Scan QR code to connect**. Scan the QR code located inside the robot's top cover to connect.



b. Add Manually: Go to **Device** and tap **Add**. Then select your robot model to connect.

3. Please follow the in-app instructions to complete the Wi-Fi network connection.

Important

- Please use a single-band network of 2.4 GHz frequency or dual-band network of 2.4/5 GHz frequency.
- Make sure your Wi-Fi network doesn't have a firewall and isn't encrypted. Otherwise, the network setup may fail.

4. Press and hold the **OK** button on the control panel for 3 seconds. The robot will enter Bluetooth pairing mode.

Note: Ensure the robot has completed initialisation before pressing the **OK** button. Initialisation is complete when the startup sound plays and the status light • turns **solid blue**. Pairing cannot proceed until initialisation is complete.

5. Please follow the in-app instructions to complete the pairing.

Notes

- The App Connection indicator • on the control panel will show a **solid blue** light when the robot is successfully connected to the app.



- You can also purchase the Link Module to remotely control the robot without Wi-Fi connection.

How to unbind the robot?

The robot is automatically bound to the MOVAhome account once pairing is successful. Each device can only be bound to one account. It cannot be bound to another account at the same time.
To pair the robot with a new account, you need to unbind it first. To unbind it:

1. Open the MOVAhome app. Go to **Device**.
2. Locate your robot's name. If you have multiple robots bound to your MOVAhome account, swipe left or right to access the page of the robot you want to edit.
3. Tap next to the robot's name.
4. Select **Delete**.

Important: Once the robot is unbound, all user data from the robot will be permanently erased from the server.

How to share your robot?

1. Tap next to the robot's name.
2. Select **Device Sharing**.

Note: You can manage user access for specific functions in **Settings** > **Device Sharing**.

How to log out of your MOVAhome account or delete it?

1. Go to **Me** > **Account**.
2. Select **Log Out** or **Delete Account**.

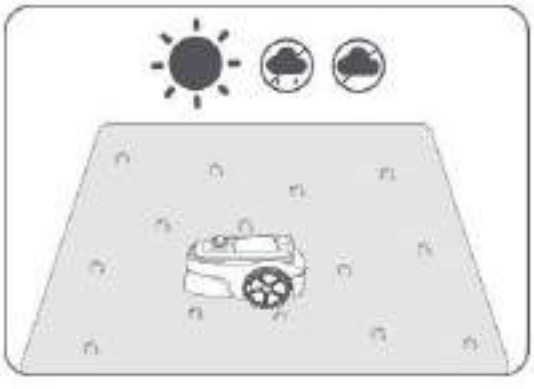
How to reset your robot?

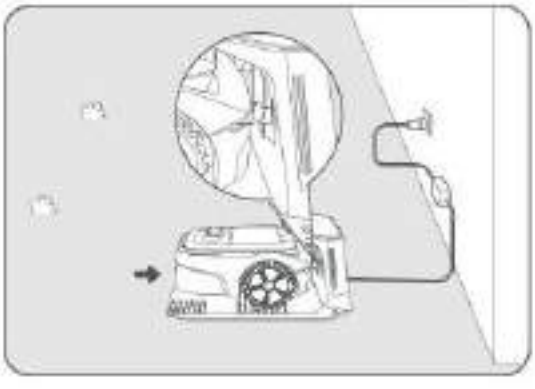
Press and hold and **OK** simultaneously for 3 seconds to factory reset the robot.
Important: All stored data on the robot will be permanently erased.

5 Map Your Garden

Before mapping, please ensure the following:

- The battery level of the robot is more than 50%.
- The weather is clear and dry, with sufficient light.
- The robot's front camera is clean and unobstructed.
- The robot correctly docks in the charging station.



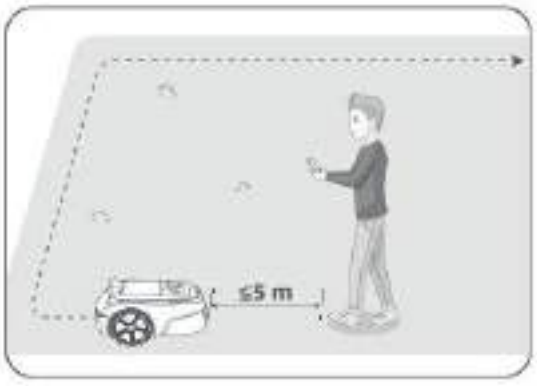


Important

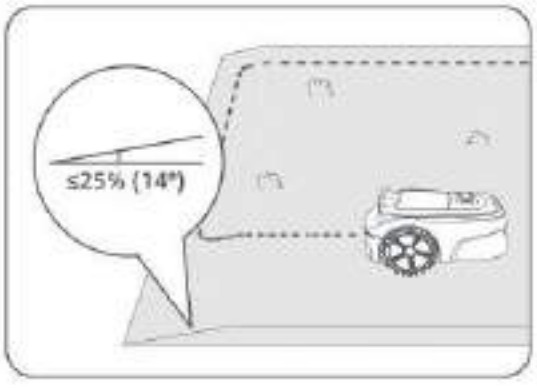
– Do not manually move the robot when creating the boundary, as this may cause the mapping to fail.

– When the mapping begins, do not remotely dock the robot in the charging station until the mapping process is complete. Otherwise, the front camera may be blocked, which can cause the mapping to fail.

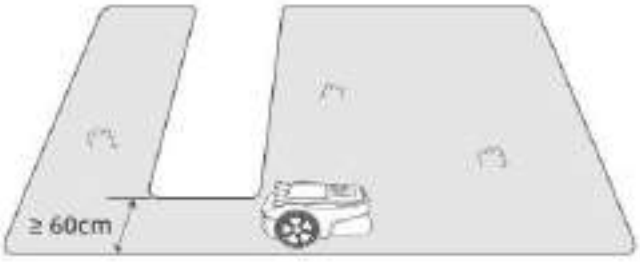
• Walk within **5 m** behind the robot during the mapping process.



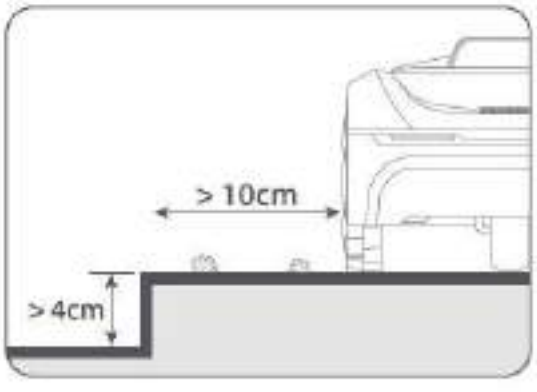
• The robot can navigate slopes with an incline up to **40% (22°)**. However, for better mowing results, it is recommended to keep the slopes of work areas below **25% (14°)**.



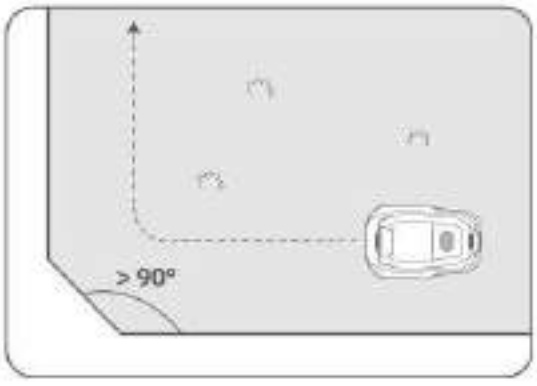
• For areas narrower than **60 cm**, please set them as paths to allow the robot to pass through (see section 5.4: ***Set Path***).



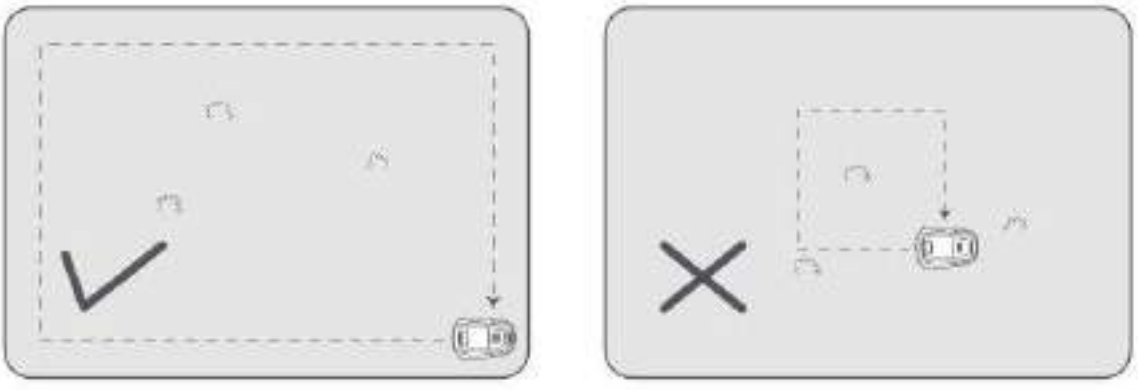
• If the lawn's perimeter is more than **4 cm** higher than the surrounding ground or has a steep slope, keep the robot at least **10 cm** away from the edge during mapping. If the perimeter is level with the surrounding ground, the robot can cross it for optimal edge mowing.



• Make sure the turning angles are greater than **90°** . Angles smaller than 90° can make it difficult for the robot to achieve a clean cut.

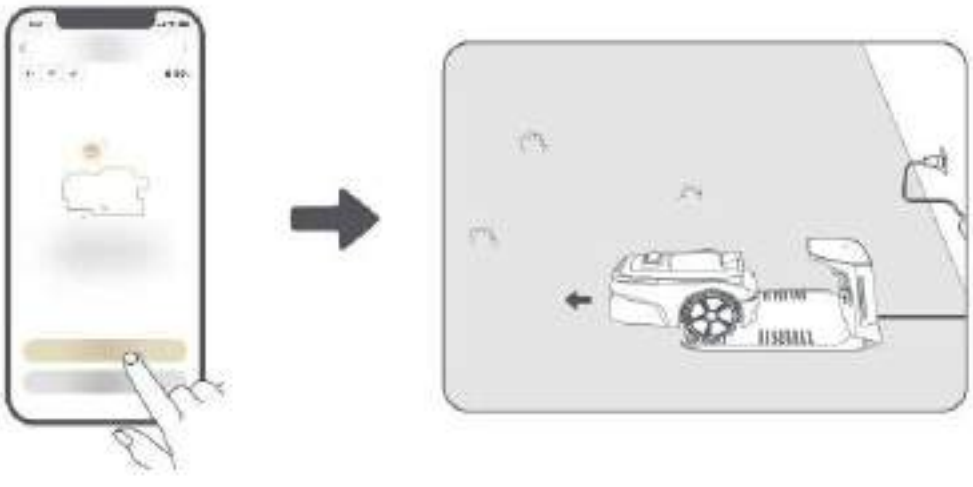


• To map the lawn boundaries correctly, always have the robot follow the outer edge of the lawn. Do not create zones in the middle of an open lawn area, as this can lead to positioning errors.



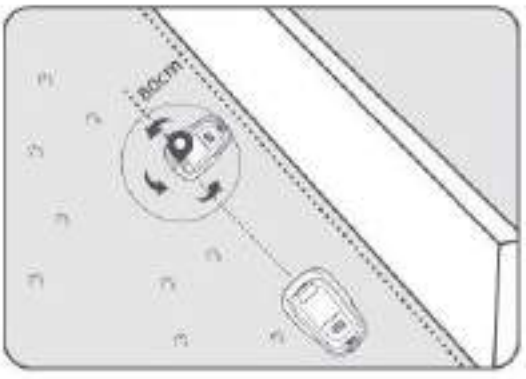
5.1 Create the Virtual Boundary

❶ Tap **Start Mapping** via the app, and the robot will check its status and calibrate. It will automatically leave the charging station to do the calibration. Please be careful.



❷ Guide the robot to the perimeter of your lawn using remote control. If the perimeter is elevated or has a steep slope, make sure to leave **80 cm** of clearance to allow space for calibration rotation. Then tap **Set Starting** Point to establish the starting point for the boundary. The robot will rotate in place to calibrate its position.





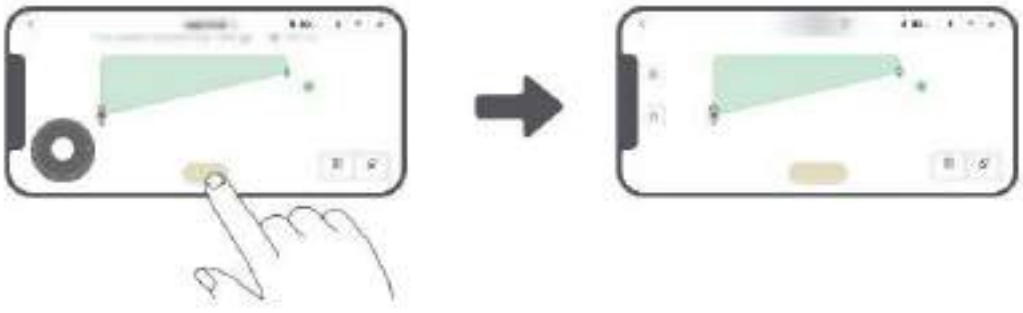
❸ Guide the robot remotely to move along the perimeter of your lawn to map out the work area.

Auto Boundary Detection

Powered by an advanced AI algorithm, the robot uses its front camera to distinguish grass from non-grass areas under proper conditions, automatically mapping the lawn perimeter without manual guidance.

After guiding the robot remotely to the lawn edge and setting the starting point, you can use **Auto Boundary Detection** mode. You can choose whether the robot should cross the perimeter for cleaner edge cutting results or stay close to it to avoid getting stuck.

We recommend following the robot during this process. If the robot fails to accurately detect the boundaries, you can exit Auto Boundary Detection mode and switch to remote control at any time.



Important: Auto Boundary Detection works best on clearly defined lawn edges. Unclear boundaries may not be recognised successfully.

❹ When the robot returns to within **1 m** of the starting point, you can tap **Close Boundary** and the boundary will automatically be completed. If the perimeter is elevated or has a steep slope, make sure to leave 80 cm of clearance to allow space for calibration rotation.

Note: If the boundary fails to close or you encounter an error, remotely guide the robot a short distance forward along the edge, then retry closing the boundary.

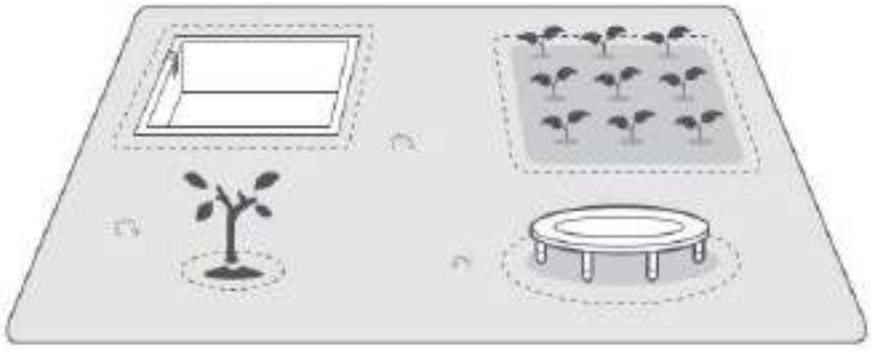




5.2 Set No-Go Zone

Though the robot can automatically avoid obstacles, it is still necessary to set areas with a risk of falling, such as swimming pools and sandpits, as no-go zones. For objects you want to protect (such as a flowerbed, a trampoline, a vegetable patch or an exposed tree root), please set them as no-go zones. You can tap **Set no-go zone** in the app to continue creating no-go zones. Alternatively, you can go to > **Map Editing** to create or delete the no-go zones after the map is finished.

Note: Areas frequently visited by animals can be designated as "Animal-Active Area" to prevent the robot from entering and ensure the safety of the animals.



5.3 Create More Zones and Expand Existing Zones

• To Create More Zones

If your lawn is separated by roads or you have several isolated lawns, you can tap **Set zone** in the app to continue creating work areas. You can also add, delete or modify the zones in > **Map Editing** when the map is finished.

Note: If your garden has stone paths, designate them as separate zones. Then draw linking paths so the robot can navigate between zones.

Important: To map the lawn boundaries correctly, always have the robot follow the outer edge of the lawn. Do not create zones in the middle of an open lawn area, as this can lead to positioning errors.



• To Expand Existing Zones

To expand an existing zone, tap **Set zone** in the app to create the area you want to include. If the two areas overlap, they will be automatically merged. Alternatively, you can go to > **Map Editing** > **Set zone** after mapping is complete to expand an existing zone.

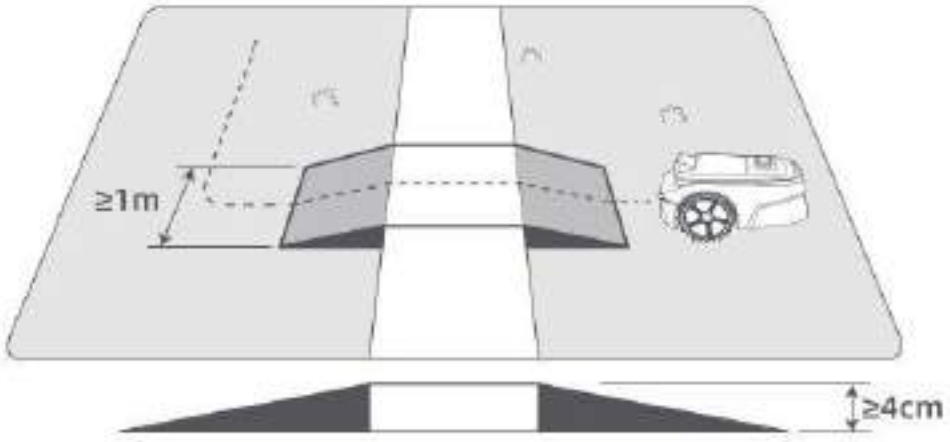


5.4 Set Path

For isolated zones, please create a path to connect them. Isolated zones without a path will be inaccessible to the robot.

Note: By default, the robot only moves along the path without mowing the grass.

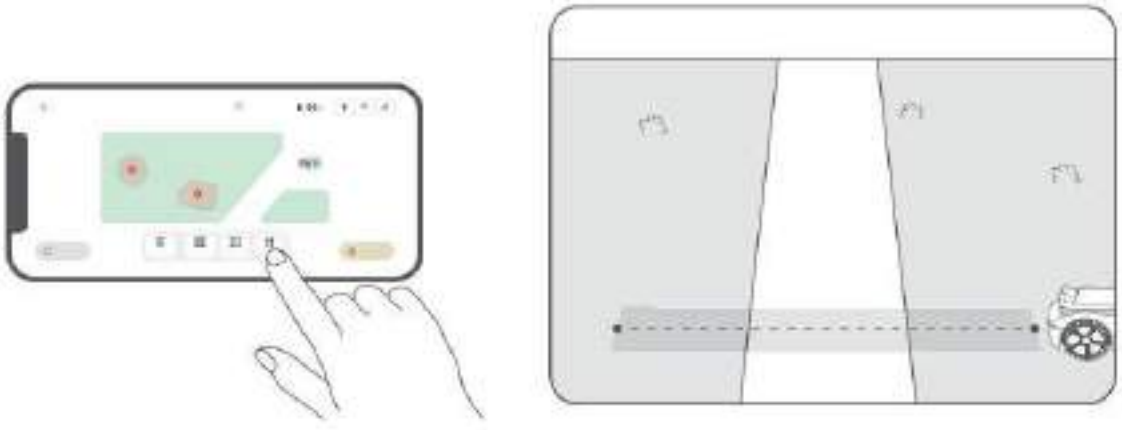
Important: If your lawn is divided by passages higher than **4 cm**, place an object with a slope equal in height to the passage (such as a ramp).



• To Connect Two Isolated Work Zones

For isolated areas, please create paths to connect them, otherwise they will be inaccessible to the robot. Tap **Set path** to create a path.

Important: Ensure the path starts and ends on grass-covered surfaces within the work area. Do not set either endpoint on non-grass surfaces.

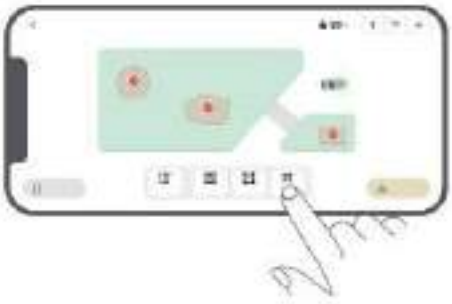


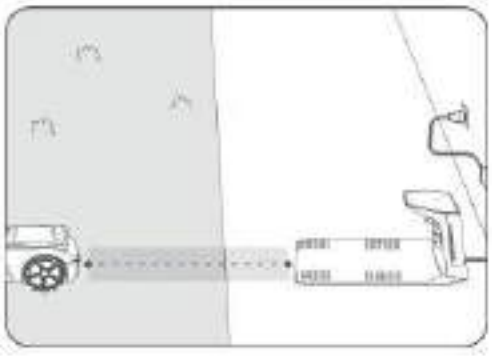
• To Connect the Work Area and the Charging Station

If your charging station is not in the work area, a path should be created to connect it to the work area. Tap **Set path** to create a path that allows the robot to return to the charging station.

Important

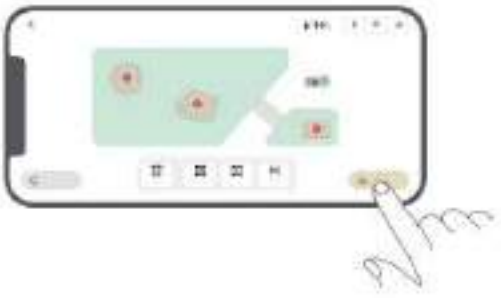
- Ensure one end of the path is on a grass-covered surface within the work area, and the other is directly in front of the charging station. It's advisable to align the path with the charging station.
- When creating paths to connect the work area and the charging station, do not remotely dock the robot in the charging station. Otherwise, the front camera may be blocked, which can cause the mapping to fail.





5.5 Finish Map

Tap **Finish Map** when work areas, paths and no-go zones are completed.



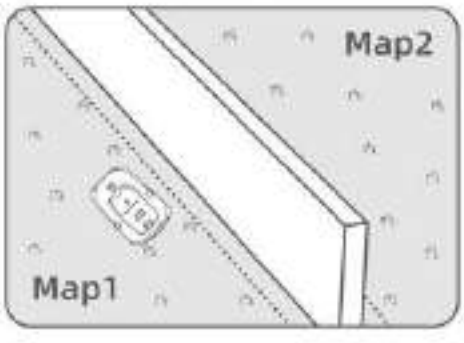
5.6 Add a Second Map

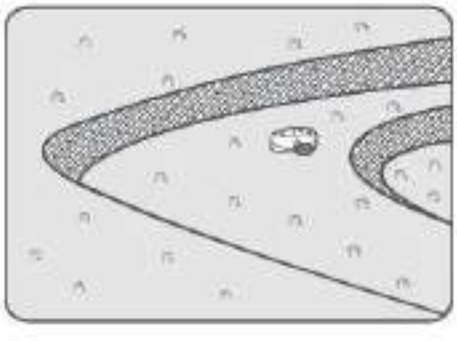
Dual Map Feature

The Dual Map feature is designed for situations where the robot cannot autonomously travel between separate lawns or when multiple maps are necessary.

You may need to create a second map if:

- Your front and back lawns can't be connected.
- There's a significant elevation difference between lawn areas.
- You have multiple properties but only one robot.
- Your lawn area is too large for a single map.





Note: If your lawns are connected and within the robot's capacity, use a Multi-Zone setup instead.



Before mapping the second lawn, please keep the following in mind:

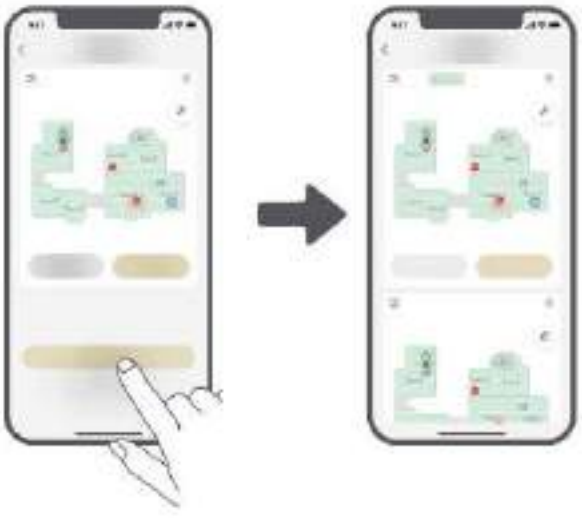
- Always start mapping from the charging station for both maps.
- Second Charging Station (Optional):

– If you have purchased a second charging station, install it on the second lawn.

– If not, move the robot and its charging station manually to start mapping the second lawn.

Map the Second Lawn

After completing the first map, tap **Add Map** to continue creating the second one. Alternatively, you can navigate to > **Map Editing** and tap **Add Map** after mapping is complete. Once you have finished the second map, you can switch between maps through > **Map Editing**.

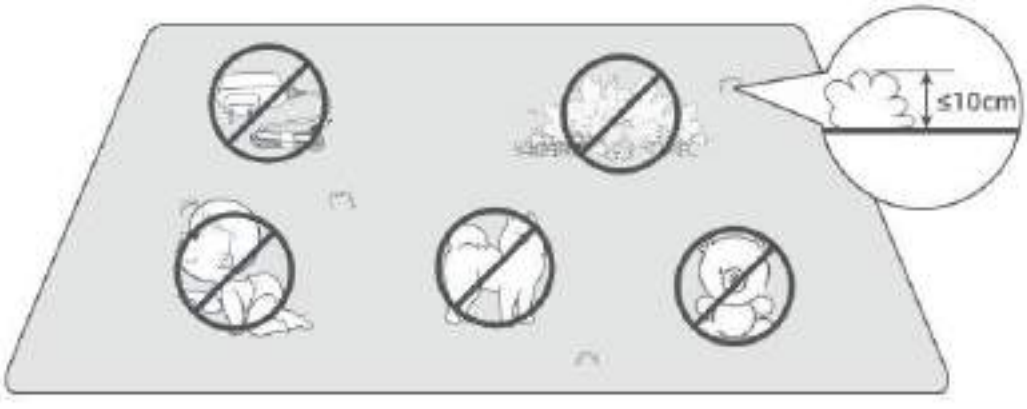


6 Operation

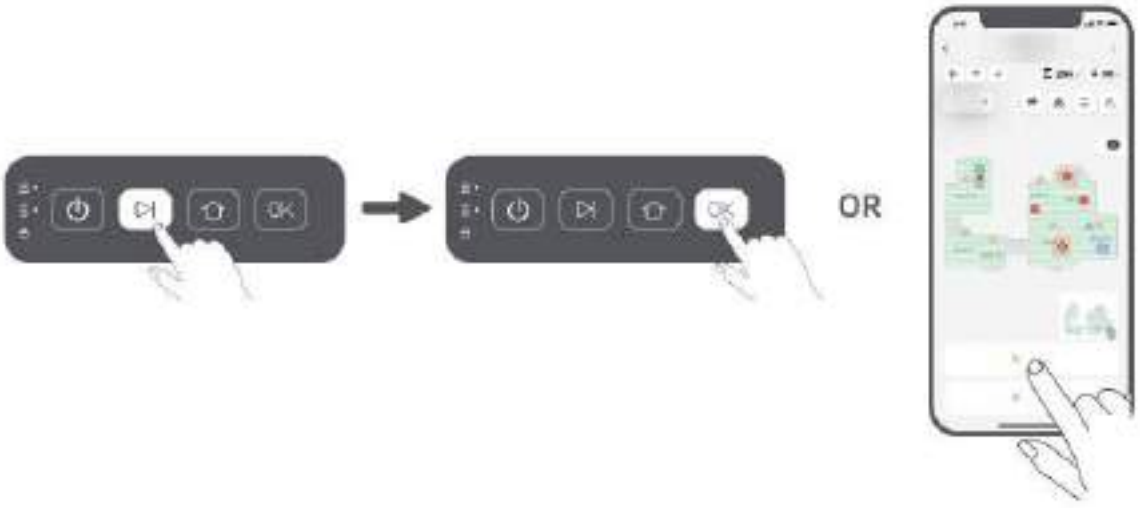
6.1 Start Mowing for the First Time

Tips before mowing:

- Use a push mower to mow the grass to a height of no more than **10 cm**.
- Clear the obstacles including debris, leaf piles, toys, wires and stones from the lawn. Make sure no children or pets are on the lawn when the robot is mowing.
- Level any depressions in the lawn.
- Set your mowing preferences in the app in advance (such as mowing efficiency).



1. Open the top cover to access the control panel.
2. Turn the knob on the robot to adjust the mowing height (20 mm–60 mm).
3. Press ⏭, then press the **OK** button in 5 seconds. The robot will leave the charging station and start all-area mowing. You can also tap **Start** in the app to start mowing.



4. Close the top cover.

Note: Before starting the mowing process, ensure that the weather is clear and dry, and that there is adequate lighting.

6.2 Mowing with Dual Maps

• With One Charging Station:

1. Always place the charging station exactly where it was during mapping. Manually move the robot to the map you want to mow.
2. Select the correct map in the app before beginning mowing tasks to ensure proper operation.

Note: After switching the map, the schedules and mowing settings of the current map will be applied.

How to Handle Low Battery or Charging Issues?

If you don't manually relocate the charging station along with the robot to the second map, the robot might deplete its battery and prompt a charging failure since it can't locate the charging station. To resolve this issue, please follow these steps:

1. Manually move the robot to the map with the charging station for recharging.
2. After charging, return the robot to the original map. It will resume mowing automatically.

Important: Do not change the map in the app during this. This ensures the robot remembers its last position and can continue where it left off.

3. Repeat these steps as needed until the entire lawn is mowed.

• With Two Charging Stations:

Relocation of the charging station is not necessary.

1. Manually move the robot to the map you want to mow.
2. Select the correct map in the app before beginning mowing tasks to ensure proper operation.

6.3 Pause

To pause the current mowing task, you can press the **Stop** button on the robot or tap **Pause** in the app.

Note: The robot cannot be started directly through the app after the **Stop** button is pressed. To resume app control, press the **OK** button twice on the control panel to deactivate the safety lock first.



OR



6.4 Resume

To resume a paused task, press ⏯, then press the **OK** button in 5 seconds. You can also tap **Continue** in the app to resume the mowing task.

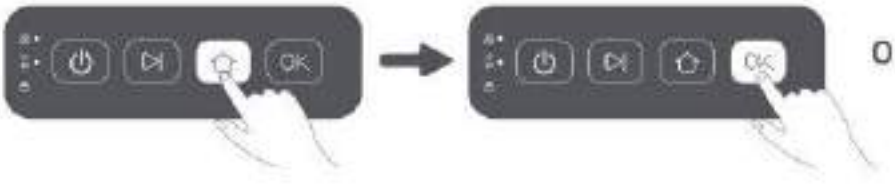


OR



6.5 Return to the Charging Station

To stop the mowing task and send the robot back to the charging station, press the ⌂ button, then press the **OK** button in 5 seconds on the control panel. You can also tap Recharge in the app to send the robot back to the charging station.



OR



7 MOVAhome App

Where You Can Explore More

MOVAhome app is more than a remote control. There are many things you can do through the app: completing various settings remotely, experiencing different mowing modes, editing the map freely and adjusting mowing schedules.

7.1 Mowing Modes

The robot offers various mowing modes. You can switch between modes through the app including All-Area Mowing, Zone Mowing, Edge Mowing, Spot Mowing and Manual Mode.



7.2 Mowing Shapes

Customise your lawn by adding shapes through > **Map Editing** > **Shapes** in the app. Defined shapes will be excluded from mowing in all mowing modes. You can modify their position, size, or remove them in **Shapes**.



7.3 Schedule

After the first map is completed, the robot automatically creates two weekly mowing schedules, which are "**Spr/Sum Schedule**" and "**Aut/Win Schedule**". You can tap in the app to do detailed schedule settings. With the schedule function, you can completely leave the daily mowing work to the robot. You only need to maintain the robot regularly.

Note: If you worry that the robot may disturb you or your neighbours when it works autonomously during certain hours, you can go to **Settings** > **Do Not Disturb** and set **Do Not Disturb** time in the app.



Schedules with Dual Maps

Since each map has its own schedule, carefully plan and set up the scheduled tasks for each map to prevent overlaps or conflicts. This ensures that the robot operates efficiently and is available as needed for each map.

7.4 Child Lock

If you worry that children may operate the robot, navigate to **Settings** and enable the **Child Lock** function in the app. Alternatively, you can tap on the mowing page. With this function enabled, the control panel will be locked. To deactivate it, press and simultaneously on the control panel.



7.5 Rain Protection

If you worry that adverse weather conditions may affect the mowing work, you can enable **Rain Protection** function in **Settings** in the app. When this function is enabled, the robot automatically pauses mowing and returns to the charging station if rain is forecast. You can set the rain delay time in the app.

Note: Mowing wet grass can damage your lawn. We recommend setting a rain delay time to keep the robot in the charging station for a period after the rain stops, allowing the grass to dry completely before mowing again.



7.6 Frost Protection

If the temperature drops below **6° C**, mowing can permanently damage the lawn. The battery will not charge as a safety measure. To prevent this, you can enable the **Frost Protection** feature in the **Settings** through the app. This will automatically pause mowing and send the robot back to the charging station when the temperature falls below **6° C**. The robot will resume mowing once the temperature rises above **11° C**.



7.7 Security Features

The robot supports multiple anti-theft features to ensure secure operation and protect against unauthorized use. Additionally, the stereo vision camera can detect human presence, making the robot an effective garden guardian.



7.7.1 Lift Alarm

With this function enabled, an alarm will go off immediately when the robot is lifted, and the robot will be locked. To resume app control, press the **OK** button twice on the control panel to deactivate the safety lock first.



7.7.2 Off-Map Alarm

With this function enabled, the robot will be locked and an alarm will go off immediately if it is away from the map. **(This function requires installation of Link Module.)**



7.7.3 Real-Time Location

With Link Module, you can view the current location of the robot in Google Maps.



7.7.4 Human Presence Detection Alert

When enabled, the robot will notify you upon detecting human presence.



7.7.5 Garden Guardian

Tap to view a live video feed from the robot's front camera, allowing you to monitor your garden anytime, anywhere.



7.7.6 Patrol

While the robot is on standby, you can send it to patrol specific boundaries or spots in your garden via the app. To access this feature, go to > **Patrol**.



Indicator Light on the Front Camera

LED Indicator Light Colour	Meaning
Blinking green	1. Live video from the front camera is being streamed to the app. 2. The robot is in patrol mode.

7.8 Custom Charging Period

To customise the robot's charging period to specific hours, you can enable the **Custom Charging Period** function through **Settings** > **Charging** in the app. When enabled, the robot keeps a safe battery level when idle and fully charges only during the designated charging period.



Note: MOVA development team will continuously conduct **OTA (Over-the-Air)** updates and maintenance on the firmware and app. Please check for update notifications or enable the **Auto-update** function to keep the firmware and app up-to-date and enjoy more features.

8 Maintenance

For better performance and lifespan of the robot, please clean it regularly and replace worn parts according to the frequency below:

Part	Replacement Frequency
Blades	Every 6-8 weeks or sooner

Notes

• You can check the remaining time for blades by navigating to **Settings** > **Consumables & Maintenance** in the app. After replacing any consumables as prompted, go to the details page for the consumable and tap **I've Replaced It** to reset the timer.

• If you have designated areas in your garden for routine robot cleaning and servicing, you can set Maintenance Points on the map by navigating to **Settings** > **Head to Maintenance Point** > **Edit Point**. Once the maintenance points are set, you can simply tap **Go** and direct the robot to the designated locations for easy servicing.

8.1 Cleaning

Regularly clean your robot to prevent grass clippings and dirt from accumulating and clogging the blade disc and drive wheels, which can affect its mowing, docking, and movement performance. We recommend using a cleaning kit, which can be purchased at local retailers or through online stores.

⚠ **Warning:** Before cleaning, please turn off the robot and rotate the security key to the **OFF** position. Unplug the charging station.

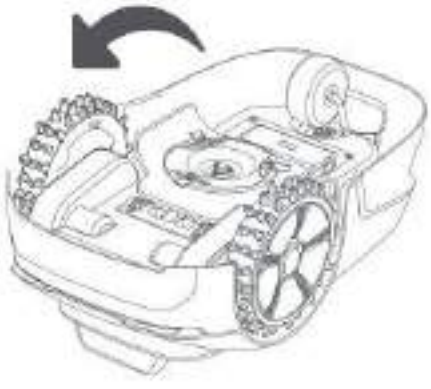
Caution: When turning the robot over, be careful not to scratch the camera lens.

• The Housing, Chassis and Blade Disc:

1. Turn the robot off and rotate the security key to the **OFF** position.

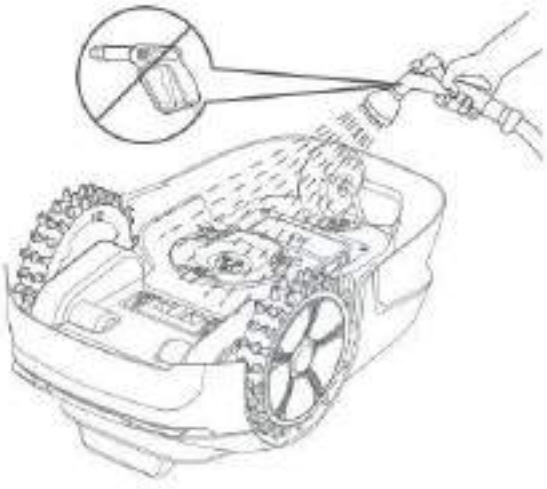


2. Put the robot on a soft surface and turn it upside down.

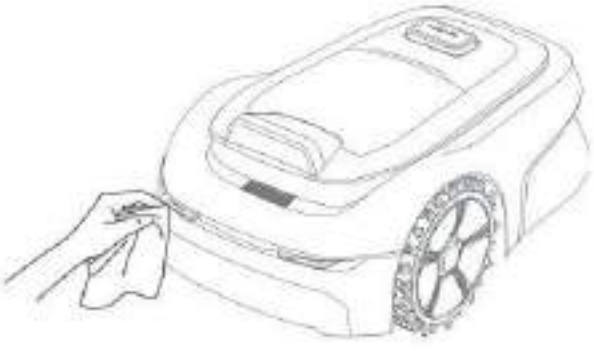


3. Clean the housing, blade disc and chassis with a hose.

⚠ **Warning:** Do not touch the blades when cleaning the chassis. Please wear protective gloves when cleaning.
Caution: Please do not use a high-pressure washer for cleaning. Do not use detergents for cleaning.

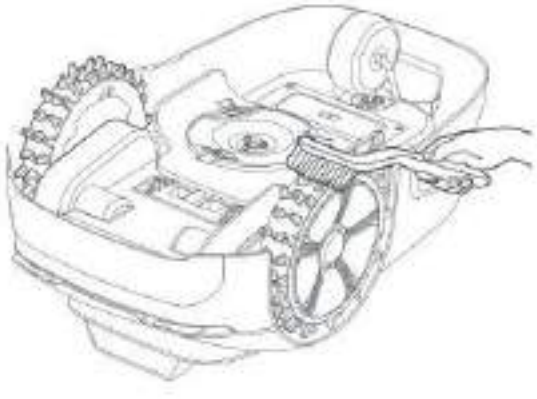


• **Charging Contacts and Front Camera:**
Use a clean cloth to wipe the charging contacts on the robot and charging station, and also clean the front camera. Keep the charging contacts and the front camera dry after cleaning.
Important: For optimal positioning and navigation, clean the front camera once every two weeks.





• **Drive Wheels:**
Use a brush to remove mud from the wheels to ensure good grip.



8.2 Replacing the Components

• Replacing the Blades

To keep the blades sharp, please replace the blades regularly. It is recommended to replace the blades every **6-8 weeks** or sooner. Please only use the MOVA genuine blades.

⚠ **Warning:** Please turn off the robot and rotate the security key to the **OFF** position. Wear protective gloves before replacing the blades.

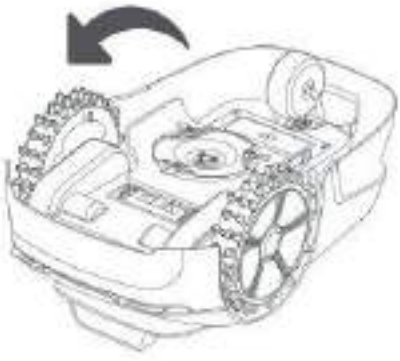
Note: Please replace all three blades at the same time to ensure a balanced cutting system.

Caution: When turning the robot over, be careful not to scratch the camera lens.

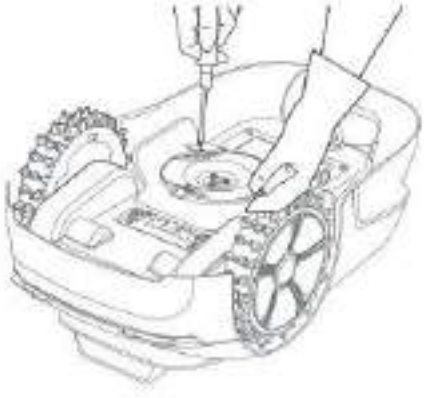
1. Turn off the robot and rotate the security key to the **OFF** position.



2. Put the robot on a soft surface and turn it upside down.



3. Loosen the screws using a Phillips screwdriver.



4. Remove the three blades and screws.



5. Align the new blades with the holes on the blade disc, then secure them with the screws.



6. Make sure the blades can rotate freely.

9 Battery

For long-term storage, charge the robot every 6 months to protect the battery. Battery damage caused by over-discharge is not covered by the limited warranty. Do not charge the battery at an ambient temperature **above 45° C** or **below 6° C**. The long-term storage temperature for the battery should be **between -10 and 35° C**. To minimise the damage, the recommended storage temperature for the battery is **between 0 and 25° C**.

Note: The lifespan of the robot's battery depends on frequency of usage and hours of operation. If the battery is damaged or cannot be charged, do not dispose of the obsolete or faulty battery arbitrarily. Please obey local recycling regulations.

Low-Power Charging Mode:

When the low-power charging mode is activated, functions unrelated to charging will be disabled (the network will be turned off).

• To enable low-power charging mode, press and hold the ▷| button and the ⌂ button simultaneously, and press the **OK** button 5 times quickly at the same time. You will hear a voice prompt: Low-power charging mode is on.

• To disable low-power charging mode, restart the robot.

10 Winter Storage

• The Robot

1. Charge the battery fully. Turn the robot off and rotate the security key to the **OFF** position.
2. Clean the robot thoroughly before putting it into storage in winter.
3. Store the robot inside in a dry place, at a temperature **above 0° C**.

• Charging Station

Unplug the charging station and store it in a dry and cool place, away from direct sunlight.

Note: After winter storage, please reinstall the charging station and place the robot in it to charge. If you reinstall the charging station in a different location, the robot will automatically update the station's location as soon as it charges and leaves the station. If you encounter positioning errors because of major changes in your garden, it's recommended to remap the area.

11 Transport

For long distance transport, ensure that the robot is turned off. It is recommended to use the original packaging.

⚠ Warning

• Please turn the robot off and rotate the security key to the **OFF** position before transporting it.

• Lift the robot by the rear handle, keeping the blade disc away from your body.

12 Troubleshooting

Issue	Cause	Solution
The robot is not connected to the app.	1. The robot is not within Wi-Fi signal coverage or Bluetooth range. 2. The robot is turned off or is restarting.	1. Check if the robot has completed the process of turning on. 2. Check if the router is working properly. 3. Move closer to the robot to establish a Bluetooth connection.
Robot lifted.	The wheel is not on the ground.	1. Put the robot back on flat ground. 2. Press the OK button twice to unlock the robot. 3. The robot can't cross objects higher than 4 cm. Please keep the ground even where it is working.
Robot tilted.	The robot tilts more than 37°.	1. Put the robot back on flat ground. 2. Press the OK button twice to unlock the robot. 3. The robot cannot climb slopes greater than 40% (22°).
Robot trapped.	The robot is trapped and fails to get out.	1. Remove the surrounding obstacles and then retry. 2. Manually move the robot to a flat and open place inside the map and try starting the task again. If you continue to encounter this problem, please retry after the robot is in the charging station. 3. Check if there are holes in the ground. Fill in the holes before mowing to prevent the robot from being trapped. 4. Check if the surrounding grass is taller than 10 cm. You can adjust the obstacle avoidance height or use a push mower to mow the lawn in advance to prevent the robot from being trapped. 5. If the robot is often trapped in this location, you can set it as a no-go zone.
Left/right drive wheel error.	The wheel cannot rotate or the wheel motor has a problem.	1. Clean the drive wheels and then retry. 2. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Blade disc can't rotate.	The blade disc cannot rotate normally or the cutting motor has a problem.	1. Clean the blade disc and then retry. 2. Check if the surrounding grass is taller than 10 cm. You can use a push mower to mow the lawn in advance to prevent the blade disc from being blocked by tall grass. 3. Check if there is water under the blade disc. If there is any, move the robot to a dry place and then retry. 4. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 5. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Charging error.	The robot docks in the charging station, but the charging current or voltage has a problem.	1. Check if the charging station is correctly connected to power. 2. Check if the charging contacts on the robot and charging station are clean. 3. After checking is finished, try docking the robot in the charging station again. 4. If the problem persists, please contact the after-sales service.

Issue	Cause	Solution
Battery temperature too high.	Battery tempelature is ≥ 60°C .	1. Use the robot where ambient temperature is below 40°C . You can wait until the battery temperature decreases automatically. 2. You can turn off the robot and restart it after a while. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Battery temperature is high.	Battery temperature is ≥ 45°C .	1. Charging may fail when battery temperature is above 45°C . 2. Use the robot where ambient temperature is below 40°C .
Battery temperature is low.	Battery temperature is ≤ 6°C .	1. Charging may fail when battery temperature is below 6°C . 2. Use the robot where ambient temperature is above 6°C .
Robot is lost.	Positioning is lost.	1. Check if the front camera of the robot is dirty. Dirt will affect the positioning. 2. Manually move the robot to an open place inside the map and try starting the task again. 3. If the positioning is not recovered, remote control the robot back to the charging station via the app, and then start the mowing task.
Sensor error.	Sensor error.	1. Restart the robot and retry. 2. If the problem persists, please contact the after-sales service.
The robot is in the no-go zone.	The robot is in the no-go zone.	1. Manually move the robot out of the no-go zone and then retry. 2. Remotely control the robot through the app to move it out of the no-go zone, and then retry.
The robot is outside the map.	The robot is outside the map.	1. Manually move the robot inside the map, and then retry. 2. Remote control the robot back inside the map via the app, and then retry.
Emergency stop is activated.	The Stop button on the robot is pressed.	Press the OK button twice to unlock the robot.
Low battery. The robot will shut down soon.	Battery level is ≤ 10%.	Dock the robot in the charging station to charge.
The robot is away from the map. Risk of being stolen.	The robot is away from the map.	1. Manually move the robot back to the work area. 2. You can disable the Off-Map Alarm in Settings in the app.
Failed to return to the charging station.	The robot cannot find the charging station when returning to the charging station.	1. Check if there are obstacles blocking the robot. Remove the obstacles and retry. 2. Ensure there is adequate lighting and that the weather is clear (i.e., no rain or fog). Adverse weather may affect the robot's ability to return. 3. Confirm that the map currently in use in the app matches the robot's operating location. If it does not, switch to the appropriate map in the "Map Editing" section. 4. Ensure that a charging station is installed within the map currently in use. 5. Remote control the robot back to the charging station via the app.
Failed to dock in the charging station.	The robot finds the charging station but fails to dock.	1. Ensure there is adequate lighting and that the weather is clear (i.e., no rain or fog). Adverse weather may affect the robot's ability to dock. 2. Check if the reflective film on the charging station is dirty or blocked. 3. Check if there are obstacles in front of the charging station.

Issue	Cause	Solution
Failed to dock in the charging station.	The robot finds the charging station but fails to dock.	4. Check if the charging station is moved. 5. Check if the baseplate is covered with thick mud. 6. Check if the charging station is on a slope. 7. Check if the charging station has power. 8. Help the robot dock in the charging station using the remote control or manually.
Positioning failed.	Positioning fails when the robot tries to start a mowing task.	1. Ensure there is adequate lighting and that the weather is clear (i.e., no rain or fog). Adverse weather may affect the robot's positioning. 2. Manually move the robot to a flat and open place inside the map and try starting the task again. 3. If you continue to encounter this error, please retry after the robot is docked in the charging station. 4. If the positioning failure continues, move the charging station to an open location and perform a remapping.
Insufficient space for turning in front of the station.	Insufficient space for turning in front of the station.	1. If the station is placed at the edge of the map or within it, ensure there is at least 1 m of free space between the front area of the station's baseplate and the boundary of the map; otherwise, the robot may not be able to make turns. 2. Relocate the station, or change the map in Map Editing.
Path obstructed.	Path obstructed.	1. Check if a no-go zone is set in the path. 2. Check if there are obstacles blocking the robot. 3. If the robot still cannot pass, delete the path in Map Editing and set a new one.
There is an issue with the front camera.	There is an issue with the front camera.	1. Wipe the front camera with a clean cloth. 2. Try restarting the robot. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Front camera blocked.	Front camera blocked.	1. Ensure the front camera is unobstructed before retrying. 2. If the camera is dirty, clean it with a soft cloth before retrying.
Weak positioning signal.	Weak positioning signal.	1. Ensure that the weather is clear. Heavy rain or low light may interfere with the robot's positioning. The robot will resume operation once the positioning signal is restored. 2. If the issue persists, use remote control mode and guide the robot back to the charging station manually before starting tasks.
Boundary detection error occurs during Auto-Mapping.	Boundary detection error occurs during Auto-Mapping.	1. Ensure that the lighting conditions are suitable, neither too bright nor too dim. 2. Confirm that the weather is clear, avoiding fog or rain. 3. Ensure that the front camera is clean and unobstructed. 4. Ensure that the ground surface is even, as bumps may affect detection. 5. If boundary detection continues to fail, switch to remote control mode for mapping.

13 Specifications

Basic information	Product name	MOVA VIAX Series	
	SKU	VIAX 250	VIAX 300
	Model	MVVV1100	MVVV1200
	Dimensions	595 × 380 × 272 mm	
	Robot weight (battery included)	9.4 kg	
Mowing	Recommended working capacity	250 m^2	300 m^2
	Mowing efficiency [1]	Standard: 300 m^2/day Efficient: 500 m^2/day	
	Mowing height	20-60 mm	
	Mowing width	20 cm	
	Charging time [2]	45 min	
	Mowing time per charge [3]	50 min	
Noise emissions	Sound power level LWA	57 dB(A)	
	Sound power uncertainties KWA	3 dB(A)	
	Sound pressure level LpA	49 dB(A)	
	Sound pressure uncertainties KpA	3 dB(A)	
Working condition	Operating temperature	0-50° C Recommended: 10-35° C	
	Long-term storage temperature	-10-35° C Recommended: 0-25° C	
	IP-classification	Robot: IPX6 Charging station: IPX4 Power supply: IP67	
	Maximum slope for mowing area	40% (22°)	
Connectivity	Bluetooth frequency range	2400.0-2483.5 MHz	
	Max. RF Power	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm	

Connectivity	Wi-Fi	Wi-Fi 2.4 GHz (2400–2483.5M)
	Link service (optional) [4]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS (optional) [5]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS
Cutting motor	Speed	2500/min
Battery (robot)	Battery model [6]	MBPM10
	Battery type	Lithium-ion battery
	Rated capacity	2.5 Ah
	Rated voltage	18 V DC
Power supply	Charger model	MPAM10/MPAM20/MPAM20(C)
	Input voltage	100–240 V AC
	Output voltage	20 V DC
	Output current	1.5 A/3 A
Charging station	Charging station model	MCV20
	Input voltage	20 V DC
	Output voltage	20 V DC
	Input current	1.5 A/3 A
	Output current	1.5 A/3 A
Accessories	Spare blades and screws	9
	Blade model	MBKM10 (MOVA)
Drive wheels	Wheel type	Off-road

1. Based on testing by MOVA Laboratory.
2. Charging time applies when the robot automatically returns to the charging station at low battery.
3. Based on testing by MOVA Laboratory.
4. Requires the installation of Link module.
5. Requires the installation of Link module.
6. The VIAX 250 and VIAX 300 are compatible with both the MBPM10 (2.5 Ah) and MBPM20 (5 Ah) batteries.

Note: The specifications are subject to change as we continually improve our product. For the latest information, please visit our website at https://www.mova.tech.

Übersetzung der Originalbetriebsanleitung

Inhaltsverzeichnis

1 Sicherheitshinweise P41

2 Produkteinführung P45

3 Installation P47

4 Vorbereitung zur Inbetriebnahme P50

5 Karte Ihres Gartens erstellen P54

6 Bedienung P61

7 MOVAhome App P64

8 Wartung P67

9 Akku P70

10 Einlagerung in der Winterzeit P70

11 Transport P70

12 Fehlersuche und -behebung P71

13 Technische Daten P74

1 Sicherheitshinweise

1.1 Allgemeine Sicherheitshinweise

• Lesen Sie die Originalbetriebsanleitung sorgfältig durch, bevor Sie das Produkt verwenden.
• Verwenden Sie mit dem Produkt nur die von MOVA empfohlenen Zubehörteile. Andere Verwendungen sind nicht zulässig.
• Kinder dürfen sich nicht in der Nähe des Geräts aufhalten oder mit diesem spielen, wenn es in Betrieb ist.
• Verwenden Sie das Gerät nicht in Bereichen, wo sich Personen der Anwesenheit des Geräts nicht bewusst sind.
• Laufen Sie nicht schnell, wenn Sie das Gerät manuell mit der MOVAhome App bedienen. Gehen Sie immer zu Fuß, achten Sie auf Ihre Schritte an Steigungen, und achten Sie stets auf das Gleichgewicht.
• Verwenden Sie das Gerät nicht, wenn sich Personen, insbesondere Kinder oder Tiere, im Arbeitsbereich aufhalten.
• Wenn Sie das Gerät in öffentlichen Bereichen einsetzen, stellen Sie Warnschilder mit folgendem Text um den Arbeitsbereich auf: „Warnung! Automatischer Rasenmäher! Abstand zum Gerät halten! Kinder beaufsichtigen! "
• Tragen Sie bei der Bedienung des Geräts festes Schuhwerk und lange Hosen.
• Legen Sie Arbeitsbereiche oder Fahrwege nicht über öffentliche Verkehrs- oder Gehwege, um Schäden am Gerät und Unfälle mit Fahrzeugen und Personen zu vermeiden.
• Berühren Sie bewegliche, gefährliche Teile, wie z. B. den Schneidkopf, nicht, bevor er zum Stillstand gekommen ist.
• Bei Verletzungen oder Unfällen ärztliche Hilfe aufsuchen.
• Schalten Sie das Gerät **AUS**, bevor Sie Blockaden beseitigen, Wartungsarbeiten durchführen oder das Gerät untersuchen. Wenn das Gerät ungewöhnlich vibriert, überprüfen Sie es vor der Wiederinbetriebnahme auf Schäden. Verwenden Sie das Gerät nicht, wenn Komponente(n) defekt ist/sind.
• Verlegen Sie das Hauptkabel nicht an Stellen, an denen sich das Gerät mähen könnte. Befolgen Sie die Anweisungen für die Kabelinstallation.
• Laden Sie das Gerät nur mit der im Lieferumfang enthaltenen Ladestation auf. Bei unsachgemäßer Verwendung besteht die Gefahr eines Stromschlags, einer Überhitzung oder des Austretens von ätzender Flüssigkeit aus dem Akku. Im Falle des Austretens von Elektrolyt spülen Sie die betroffene Stelle mit Wasser/Neutralisierungsmittel aus und suchen Sie einen Arzt auf, wenn die ätzende Flüssigkeit in Ihre Augen gelangt ist.
• Beim Anschluss des Hauptkabels an die Steckdose ist ein Fehlerstromschutzschalter (RCD) mit einem maximalen Auslösestrom von 30 mA zu verwenden.
• Benutzen Sie nur von MOVA empfohlene Original-Akkus. Die Gerätesicherheit kann mit nicht originalen Akkus nicht gewährleistet werden. Verwenden Sie keine nicht wiederaufladbaren Batterien.
• Halten Sie Verlängerungskabel von beweglichen, gefährlichen Teilen fern, um Beschädigungen an den Kabeln zu vermeiden, die zum Kontakt mit stromführenden Elementen führen können.
• Die Abbildungen in dieser Anleitung dienen nur als Referenz. Bitte beziehen Sie sich auf die tatsächlichen Produkte.
• Lassen Sie niemals Kinder, Personen mit eingeschränkten körperlichen, sensorischen oder geistigen Fähigkeiten oder mangelnder Erfahrung und Kenntnissen sowie Personen, die mit diesen Anweisungen nicht vertraut sind, das Gerät benutzen.
• Schließen Sie ein beschädigtes Kabel nicht an und berühren Sie es nicht, bevor Sie es nicht aus der Steckdose gezogen haben. Wenn das Kabel während des Betriebs beschädigt wird, ziehen Sie den Netzstecker aus der Steckdose. Ein abgenutztes oder beschädigtes Kabel erhöht die Gefahr eines Stromschlags und sollte von Fachpersonal ausgetauscht werden.
• Schieben Sie das Gerät nicht mit Gewalt oder zu schnell, da dies das Gerät beschädigen kann.
• Um die Einhaltung der Anforderungen an die RF-Exposition zu gewährleisten, sollte ein Abstand von 35 cm zwischen dem Gerät und dem Menschen eingehalten werden.
• Benutzen Sie zum Aufladen des Akkus nur das mit diesem Gerät mitgelieferte abnehmbare Netzteil.

1.2 Sicherheitshinweise für die Installation

• Installieren Sie die Ladestation nicht in Bereichen, in denen Personen darauf stoßen könnten.
• Installieren Sie die Ladestation nicht in Bereichen, in denen die Gefahr von stehendem Wasser besteht.
• Installieren Sie die Ladestation (einschließlich des Zubehörs) nicht in einem Umkreis von 60 cm von brennbarem Material. Eine Fehlfunktion oder Überhitzung der Ladestation und des Netzteils kann eine Brandgefahr darstellen.

1.3 Sicherheitshinweise für den Betrieb

• Halten Sie Ihre Hände und Füße von den rotierenden Schneidmessern fern. Halten Sie Ihre Hände und Füße nicht in die Nähe oder unter das Gerät, wenn es eingeschaltet ist.
• Heben oder bewegen Sie das Gerät nicht, wenn es eingeschaltet ist.
• Aktivieren Sie den Parkmodus oder schalten Sie das Gerät **AUS**, wenn sich Personen, insbesondere Kinder oder Tiere, im Arbeitsbereich aufhalten.
• Achten Sie darauf, dass sich keine Gegenstände wie z. B. Steine, Äste, Gartenwerkzeuge oder Spielzeug auf dem Rasen befinden. Andernfalls können die Schneidmesser beschädigt werden, wenn sie mit einem Gegenstand in Berührung kommen.
• Legen Sie keine Gegenstände auf das Gerät oder die Ladestation.
• Betreiben Sie das Gerät nicht, wenn die **STOPP**-Taste nicht funktioniert.
• Verhindern Sie Zusammenstöße zwischen dem Gerät und Menschen oder Tieren. Wenn eine Person oder ein Tier in den Laufweg des Geräts gerät, halten Sie es sofort an.
• Schalten Sie das Gerät immer **AUS**, wenn es nicht in Betrieb ist.
• Verwenden Sie das Gerät nicht gleichzeitig mit einem Versenkregner. Verwenden Sie die Zeitplanfunktion, um sicherzustellen, dass das Produkt und der Versenkregner nicht gleichzeitig in Betrieb sind.
• Platzieren Sie den Verbindungskanal nicht dort, wo Versenkregner installiert sind.
• Betreiben Sie das Gerät nicht bei stehendem Wasser im Arbeitsbereich, wie z. B. bei starkem Regen oder Wasseransammlungen.

1.4 Sicherheitshinweise für die Wartung

• Schalten Sie das Gerät bei Wartungsarbeiten **AUS**.
• Stellen Sie sicher, dass das Gerät nach dem Waschen in seiner normalen Ausrichtung auf den Boden gestellt wird und nicht verkehrt herum.
• Drehen Sie das Gerät nicht um, um das Gehäuse zu reinigen. Wenn Sie es zu Reinigungszwecken umdrehen, achten Sie darauf, dass Sie es anschließend wieder in die richtige Ausrichtung bringen. Diese Vorsichtsmaßnahme ist notwendig, um zu verhindern, dass Wasser in den Motor eindringt und den normalen Betrieb beeinträchtigt.
• Trennen Sie den Stecker von der Ladestation oder entfernen Sie die Sperrvorrichtung, bevor Sie die Ladestation reinigen oder warten.
• Verwenden Sie zum Reinigen des Geräts weder einen Hochdruckreiniger noch Lösungsmittel.

1.5 Sicherheit des Akkus

Lithium-Ionen-Akkus können bei Zerlegung, Kurzschluss, Einwirkung von Wasser, Feuer oder hohen Temperaturen explodieren oder einen Brand verursachen. Behandeln Sie sie mit Vorsicht, zerlegen oder öffnen Sie den Akku nicht, und vermeiden Sie jede Form von elektrischer/mechanischer Fehlbedienung. Bewahren Sie den Akku vor direktem Sonnenlicht geschützt auf.
1. Verwenden Sie nur das vom Hersteller mitgelieferte Akku-Ladegerät und -Netzteil. Die Verwendung eines ungeeigneten Ladegeräts bzw. einer ungeeigneten Stromversorgung kann zu Stromschlag und/oder Überhitzung führen.
2. VERSUCHEN SIE NICHT, AKKUS ZU REPARIEREN ODER ZU MODIFIZIEREN! Reparaturversuche können zu schweren Verletzungen aufgrund von Explosionen oder Stromschlag führen. Die bei einem Leck austretenden Elektrolyte sind ätzend und giftig.
3. Dieses Gerät enthält Akkus, die nur von Fachpersonal ausgetauscht werden können.

1.6 Restrisiken

Tragen Sie beim Auswechseln der Schneidmesser stets Schutzhandschuhe, um Verletzungen zu vermeiden.

1.7 Symbole und Aufschriften

	**WARNUNG -** Lesen Sie die Bedienungsanleitung, bevor Sie das Gerät in Betrieb nehmen.
	**WARNUNG -** Halten Sie während des Betriebs einen sicheren Abstand zum Gerät ein.
	**WARNUNG -** **Vor Arbeiten am oder Anheben des Geräts muss die Sperrvorrichtung entfernt werden.**
	**WARNUNG -** Nicht auf dem Gerät mitfahren.
	**WARNUNG -** **Dieses Produkt darf nicht über den normalen Hausmüll entsorgt werden. Sorgen Sie dafür, dass das Produkt in Übereinstimmung mit den örtlichen gesetzlichen Vorschriften recycelt wird.**

CE	**Dieses Produkt entspricht den geltenden EU-Richtlinien.**
	**Geräte der Klasse III**
	**Betriebsanleitung lesen**
⎓	**Gleichstrom**
	**Geräte der Klasse II**

GEEIGNETE VERWENDUNG

Das Gartenprodukt ist für den Einsatz im häuslichen Bereich zur Rasenpflege bestimmt. Es ist so konzipiert, dass es häufig mäht und einen gesünderen und schöneren Rasen als je zuvor erhält. Je nach Größe Ihres Rasens kann Ihr Mäher so programmiert werden, dass er jederzeit oder in beliebiger Häufigkeit arbeitet. Es ist nicht für das Graben, Fegen oder Schneeräumen geeignet.

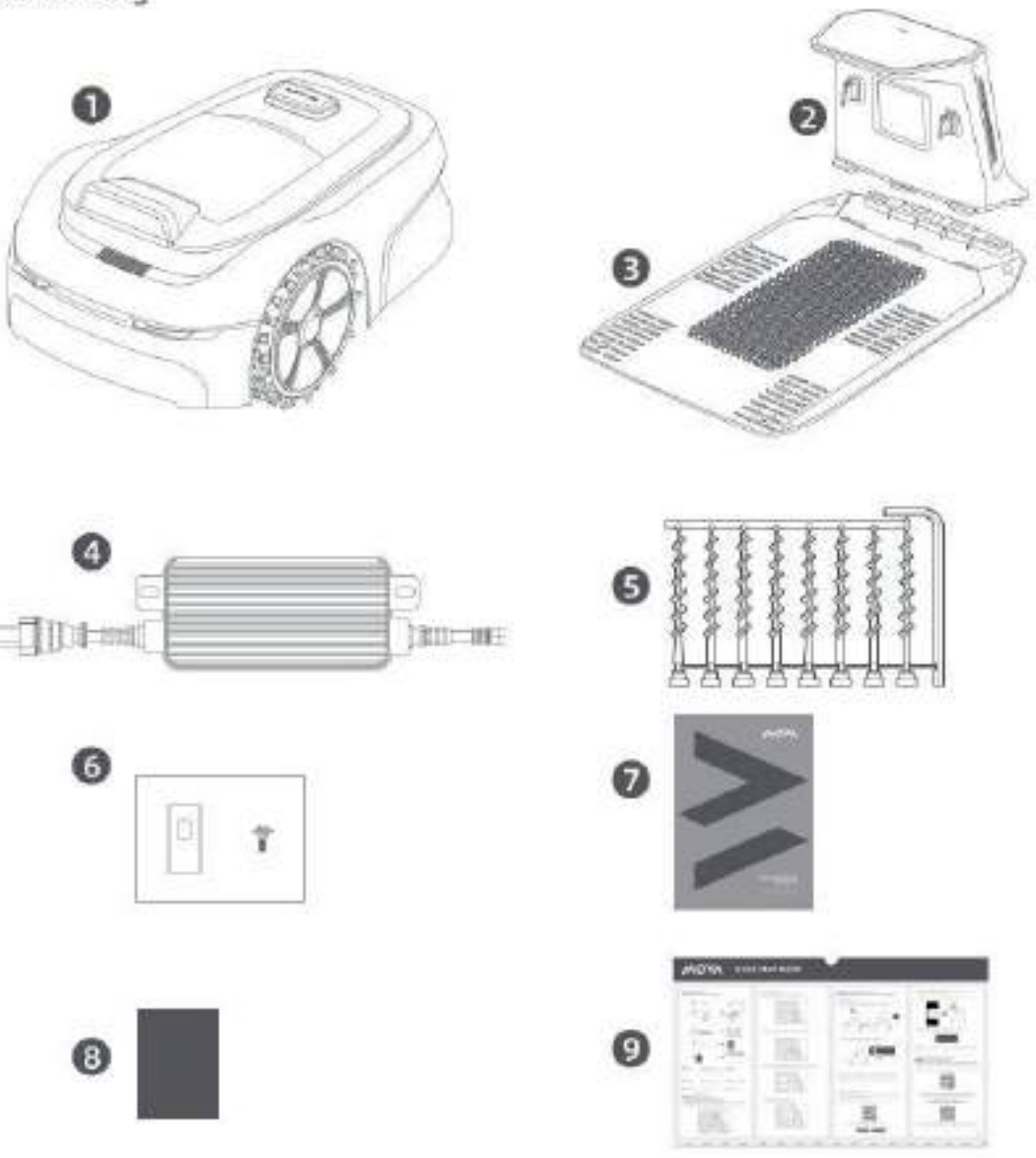
CE

Hiermit erklärt Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd., dass die geräte MOVA MVVV1100/MVVV1200 den wesentlichen Anforderungen und den entsprechenden Bestimmungen der Richtlinie 2014/53/EU entsprechen. Der vollständige Text der EU-Konformitätserklärung ist unter der folgenden Internetadresse verfügbar: https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity.

Das ausführliche elektronische Handbuch finden Sie unter https://www.mova.tech/pages/user-manuals-and-faqs.

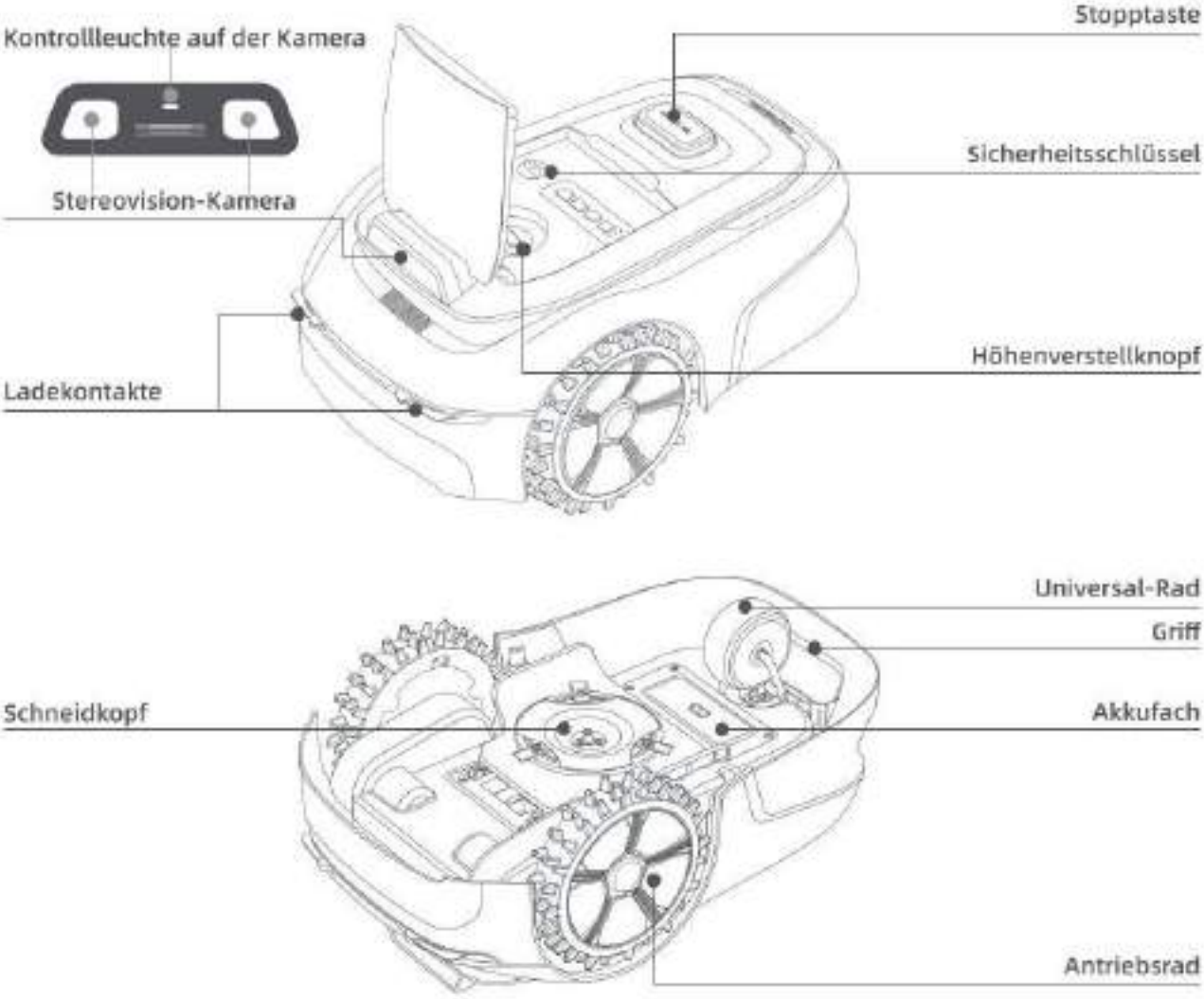
2 Produkteinführung

2.1 Lieferumfang



❶ Der Roboter
❷ Ladesäule (mit einem 10 m Verlängerungskabel)
❸ Basisplatte
❹ Netzteil
❺ Erdnägel × 8, Sechskantschlüssel
❻ Ersatzklingen und Schrauben × 9
❼ Bedienungsanleitung
❽ Fusselfreies Tuch
❾ Schnellstartanleitung

2.2 Produktübersicht



2.3 UltraEyes ™ 1.0 KI-Dual-Vision-System

UltraEyes ™ 1.0 ist das Herzstück der VIAX-Serie – diese bahnbrechende Innovation definiert die intelligente Rasenpflege mit einem KI-gestützten Dual-Vision-System neu. Mit dieser wegweisenden Technologie kann die VIAX-Serie Ihr Gelände mit unvergleichlicher Klarheit und Präzision navigieren.
Ausgestattet mit zwei Ultra-HDR-KI-Kameras und KI-Algorithmen erfolgt eine präzise Unterscheidung zwischen Gras- und Nicht-Grasflächen und es werden verschiedene Objekte im Garten erkannt. Es ist der fortschrittlichen visuellen Verarbeitung und intelligenten Entscheidungsfindung zu verdanken, dass eine millimetergenaue Erfassung und Positionierung möglich ist und Ihr Garten in alle Richtungen wirklich verstanden wird.



2.4 Sensor

Name	Beschreibung
Stereovision-Kamera	Ermöglicht die Positionierung und die Erkennung von Hindernissen, Rasenbegrenzungen und die Anwesenheit von Personen. Blickwinkel: 110° (horizontal), 75° (vertikal), 120° (diagonal) Auflösung: 2 MP

3 Installation

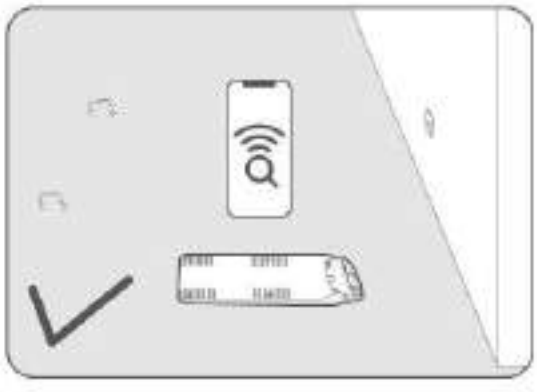
3.1 Einen geeigneten Standort auswählen

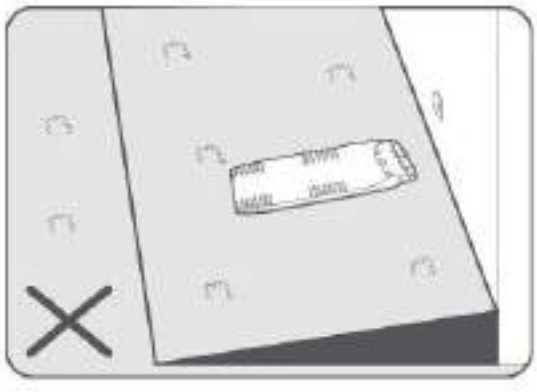
• Stellen Sie die Ladestation auf eine ebene Fläche nahe der Rasenkante und einer Steckdose. Es wird empfohlen, die Ladestation in einem Bereich mit guter WLAN-Signalstärke aufzustellen.

Hinweis: Prüfen Sie mit Ihrem Mobilgerät die WLAN-Signalstärke am Standort. Mit einer guten WLAN-Signalstärke wird die Stabilität der Verbindung zwischen dem Roboter und der App verbessert.

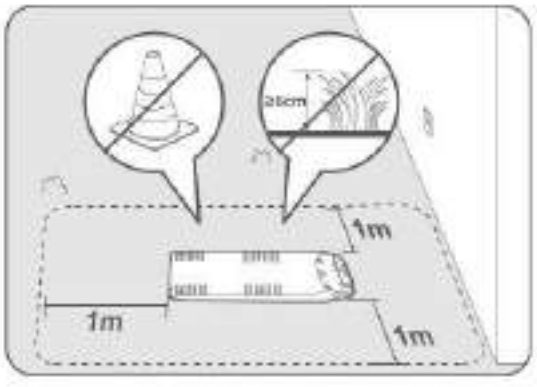
Wichtig

- Vergewissern Sie sich, dass der Boden weich genug ist, um die Verschraubung zu ermöglichen.
- Stellen Sie die Ladestation auf ebenem Untergrund auf. Jede Neigung kann dazu führen, dass der Roboter zurückrollt und den Kontakt verliert.



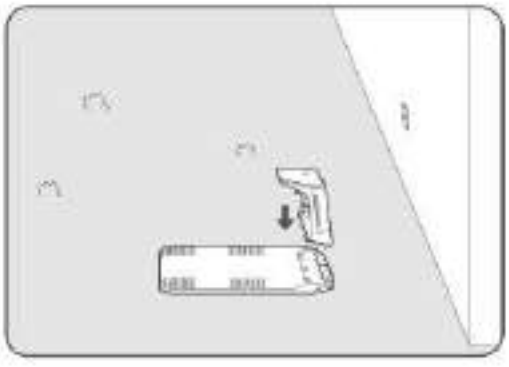


• Halten Sie links, rechts und im Vorderbereich der Ladestation einen Freiraum von mindestens **1 m** ohne Hindernisse ein. Sorgen Sie dafür, dass das Gras rund um den Standort kürzer als **6 cm** ist. Wenn das Gras höher ist, mähen Sie es bitte zuerst mit einem Schubmäher. Zu hohes Gras kann die Rückkehr des Roboters zur Ladestation erschweren.

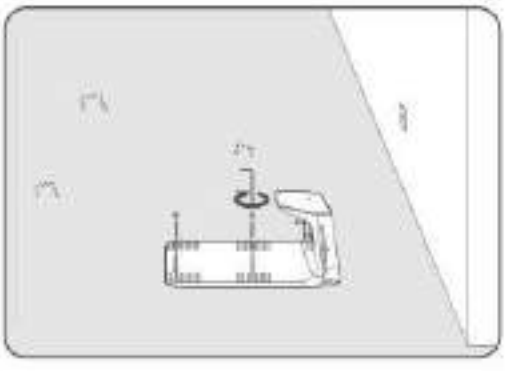


3.2 Installation der Ladestation

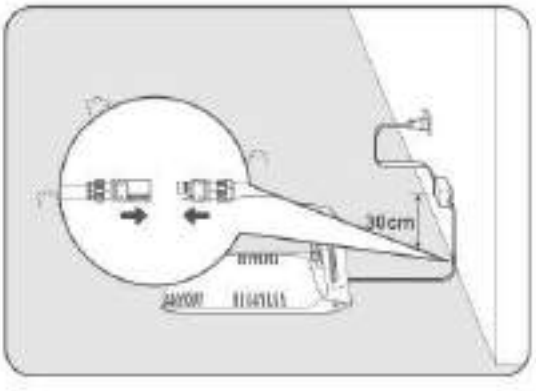
❶ Setzen Sie die Ladesäule in die Basisplatte ein, bis Sie ein Klickgeräusch hören.



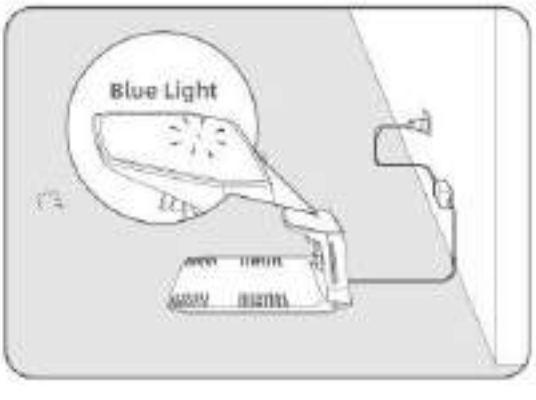
❷ Befestigen Sie die Basisplatte mit den mitgelieferten Erdnägeln und dem Sechskantschlüssel auf dem Boden.



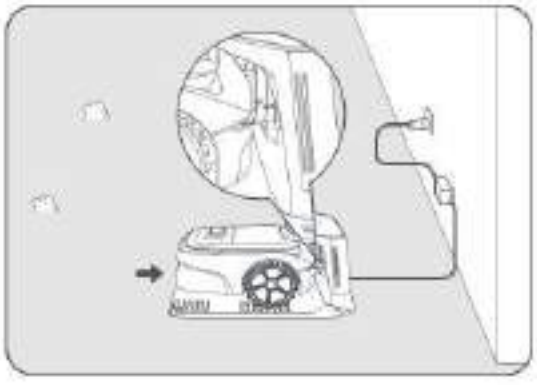
❸ Verbinden Sie das Netzteil mit dem Verlängerungskabel und schließen Sie es an eine Steckdose an. Bitte halten Sie das Netzteil mindestens **30 cm** über dem Boden.



Hinweis: Die LED-Anzeige an der Ladestation leuchtet **konstant blau**, wenn die Station mit Strom versorgt wird.

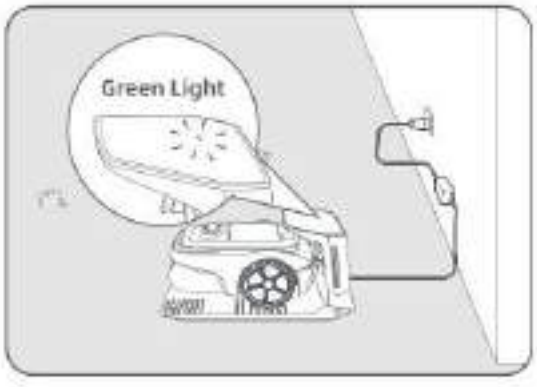


❹ Setzen Sie den Roboter zum Aufladen in die Ladestation. Stellen Sie sicher, dass die Ladekontakte des Roboters und der Ladestation richtig miteinander verbunden sind.



Hinweise

• Die Anzeigeleuchte wird **grün blinken**, wenn der Roboter erfolgreich in der Ladestation geladen wird.



• Wenn Sie eine Garage für zusätzlichen Schutz hinzufügen möchten, verwenden Sie bitte die passende MOVA-Garage, die in Geschäften vor Ort oder online erhältlich ist. Die Verwendung einer nicht-MOVA-Garage kann beim Aufladen Probleme verursachen.

LED-Anzeige an der Ladestation

Farbe der LED-Anzeigeleuchte	Bedeutung
Blinkt/Leuchtet rot	1. Die Ladestation weist ein Problem auf (wie z. B. ein Problem mit dem Ladestrom oder der Spannung). 2. Der Roboter dockt an die Ladestation an, aber der Ladevorgang ist nicht normal (z. B. ein Kurzschluss bei den Ladekontakten).
Leuchtet blau	Die Ladestation ist mit Strom versorgt. Der Roboter befindet sich nicht in der Ladestation.
Blinkt grün	Der Roboter wird in der Ladestation geladen.
Leuchtet grün	Der Roboter ist an der Ladestation angedockt und entweder: 1. Ist er vollständig aufgeladen, oder 2. Lädt nicht, weil der aktuelle Zeitpunkt außerhalb des festgelegten Ladezeitraums liegt.

4 Vorbereitung zur Inbetriebnahme

4.1 Das Bedienfeld kennenlernen



Steuerelemente

Taste	Funktion
Einschalten ⏻	Um den Roboter einzuschalten, stecken Sie den Sicherheitsschlüssel ein und drehen Sie ihn auf die Position **EIN**. Halten Sie die ⏻ Taste 2 Sekunden lang gedrückt, um den Roboter einzuschalten.
	Um den Roboter auszuschalten, stellen Sie sicher, dass er sich außerhalb der Ladestation befindet. Halten Sie dann die ⏻ Taste 2 Sekunden lang gedrückt. Das Drehen des Sicherheitsschlüssels auf die Position **AUS** schaltet den Roboter ebenfalls aus.
Starten ▷|	Um das Mähen des gesamten Bereichs zu starten oder unterbrochene Aufgaben fortzusetzen, drücken Sie die ▷| Taste und dann innerhalb von 5 Sekunden die **OK**-Taste.
Zurück zur Ladestation ⌂	Um den Roboter zur Ladestation zurückzusenden, drücken Sie die ⌂ Taste und dann innerhalb von 5 Sekunden die **OK**-Taste.
OK	Um die Sicherheitsverriegelung zu deaktivieren und die App-Steuerung zu ermöglichen, drücken Sie zweimal die **OK**-Taste.
	Um den Bluetooth-Kopplungsmodus zu aktivieren, halten Sie die **OK**-Taste 3 Sekunden lang gedrückt.
Starten + OK	Um den Roboter auf Werkseinstellungen zurückzusetzen, halten Sie die ▷| Taste und die **OK**-Taste zusammen 3 Sekunden lang gedrückt.
Stopp	Drücken Sie die **Stopp**-Taste, um den Roboter zu stoppen und die Sicherheitsverriegelung zu aktivieren. Die Steuerung über die App wird deaktiviert. Drücken Sie zweimal die **OK**-Taste, um die Sicherheitsverriegelung zu deaktivieren.
Starten + Zurück zur Ladestation	Um die Kindersicherung zu deaktivieren, drücken Sie gleichzeitig ▷| und ⌂. Der Roboter verkündet: „Die Kindersicherung ist deaktiviert.".

Sicherheitsschlüssel



• Drehen Sie den Sicherheitsschlüssel in die Position **EIN**, bevor Sie den Roboter einschalten.
• Drehen Sie den Sicherheitsschlüssel in die Position **AUS**, der Roboter wird automatisch heruntergefahren.
• Sie können den Sicherheitsschlüssel herausnehmen, wenn er sich in der Position **AUS** befindet. Der Roboter kann ohne den Schlüssel nicht eingeschaltet werden.
Hinweis: Wenn Sie den Sicherheitsschlüssel verlieren, wenden Sie sich bitte an das After-Sales-Team, um einen Ersatz zu erhalten.

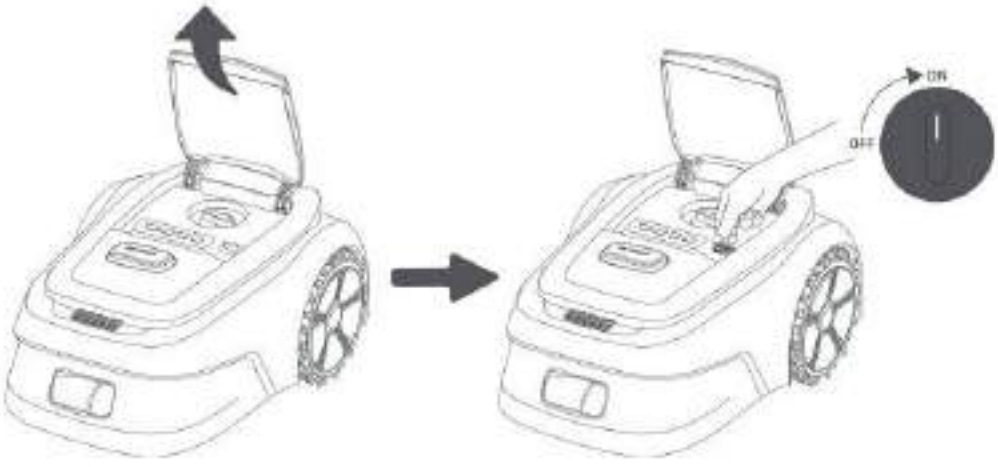
Anzeigeleuchten auf dem Bedienfeld

Anzeige	Farbe	Bedeutung
Roboterstatus	Blinkendes Grün	Der Roboter lädt in der Ladestation.
	Stetiges Grün	Der Akku ist vollständig geladen.
	Stetiges Rot	1. Ein Fehler ist aufgetreten. 2. Die Not-Aus-Stopptaste ist gedrückt.
	Blinkendes Blau	1. Der Roboter führt eine Aufgabe aus oder ist pausiert. 2. Der Roboter initialisiert sich nach dem Einschalten.
	Stetiges Blau	Der Roboter ist im Standby-Modus.
App-Verbindung	Stetiges Blau	Der Roboter ist mit der App verbunden.
	Blinkend blau	Der Roboter stellt eine Verbindung mit der App her.
Kindersicherung	Stetiges Blau	Das Bedienfeld ist über die App gesperrt. (Sie können die Funktion „Kindersicherung " in der App aktivieren.)

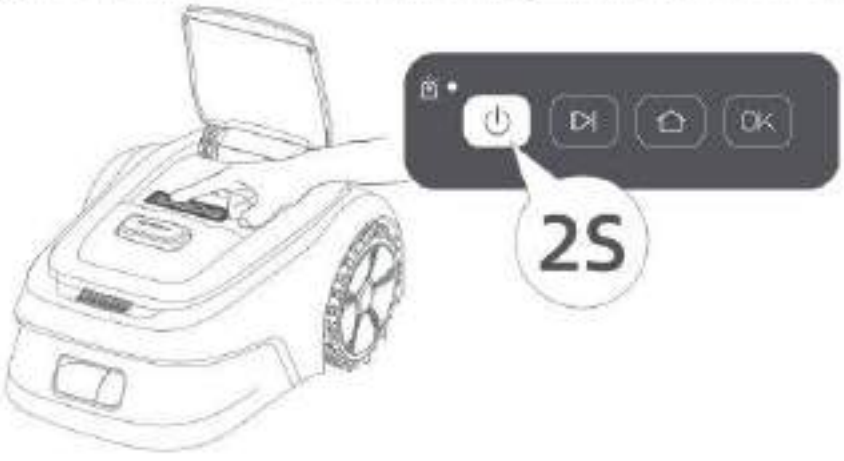
4.2 Ersteinstellungen

Vor dem ersten Einschalten des Roboters müssen einige grundlegende Einstellungen vorgenommen werden, bevor der Roboter eingesetzt werden kann.

❶ Öffnen Sie die obere Abdeckung und drehen Sie den Sicherheitsschlüssel in die **EIN**-Position.



❷ Halten Sie die ⏻ Taste auf dem Bedienfeld 2 Sekunden lang gedrückt, um den Roboter einzuschalten.



Hinweise

• Nach dem Einschalten startet der Roboter die Initialisierung, erkennbar an der **blinkenden blauen** Statusleuchte • auf dem Bedienfeld. Wenn der Startton abgespielt wird und die Statusleuchte • **durchgehend blau** leuchtet, ist der Initialisierungsvorgang abgeschlossen.

• Der Roboter schaltet sich automatisch ein, wenn er in der Ladestation andockt.

Wichtig: Um den Roboter einzuschalten, stellen Sie sicher, dass der Sicherheitsschlüssel installiert und auf die **EIN**-Position gestellt ist. Andernfalls kann der Roboter nicht eingeschaltet werden.

❸ **Den Roboter mit dem Internet verbinden**

Bitte scannen Sie den QR-Code, um die MOVAhome App auf Ihr mobiles Gerät herunterzuladen. Nach der Installation erstellen Sie bitte ein Konto und melden sich an.

Sie können die MOVAhome App auch im App Store oder bei Google Play herunterladen.

Download on the App Store

Get it on Google Play

Vor der Netzwerkeinrichtung:

• Vergewissern Sie sich, dass sich der Roboter und Ihr Mobilgerät in Reichweite desselben WLAN-Netzwerks befinden.

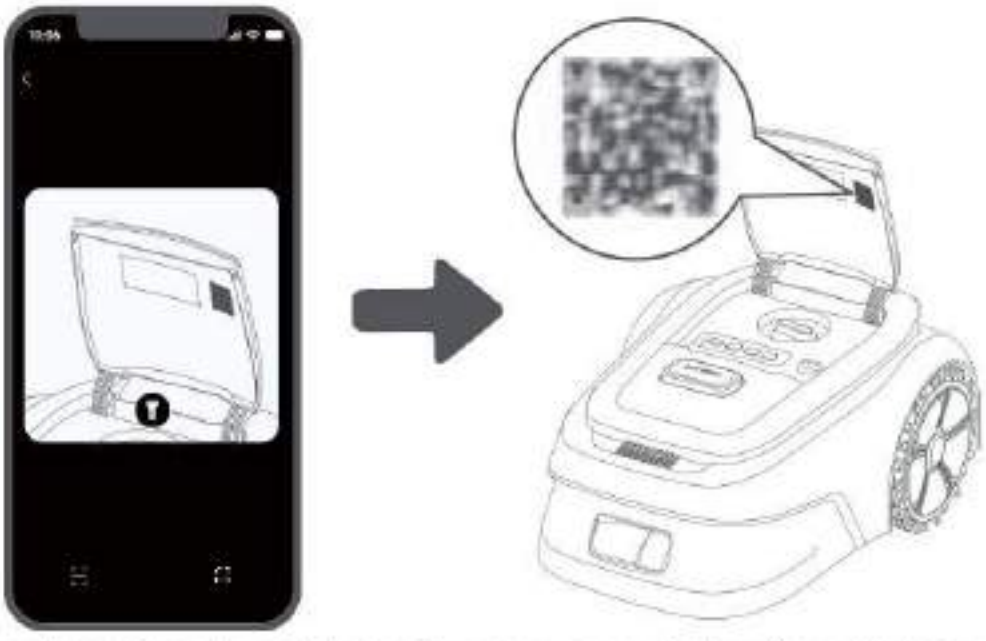
• Stellen Sie sicher, dass sich Ihr mobiles Gerät im Umkreis von **10 m** vom Roboter befindet.

• Aktivieren Sie die Bluetooth-Funktion auf Ihrem mobilen Gerät.

1. Öffnen Sie die MOVAhome-App.

2. Sie können über eine der folgenden Methoden eine Verbindung herstellen:

a. QR-Code scannen: Gehen Sie zu **Das Gerät** und tippen Sie auf **Scannen Sie den QR-Code um eine Verbindung** herzustellen. Scannen Sie den QR-Code im Inneren der oberen Abdeckung des Roboters, um eine Verbindung herzustellen.



b. Manuell hinzufügen: Gehen Sie zu **Das Gerät** und tippen Sie auf **Hinzufügen**. Wählen Sie dann Ihr Robotermodell aus, um eine Verbindung herzustellen.

3. Bitte folgen Sie den Anweisungen in der App, um die Verbindung zum Wi-Fi-Netzwerk abzuschließen.

Wichtig

• Bitte nutzen Sie ein Singleband-Netzwerk mit 2,4 GHz Frequenz oder ein Dualband-Netzwerk mit 2,4/5 GHz Frequenz.

• Stellen Sie sicher, dass Ihr Wi-Fi-Netzwerk keine Firewall hat und nicht verschlüsselt ist. Andernfalls kann die Netzwerkeinrichtung fehlschlagen.

4. Drücken und halten Sie die **OK**-Taste auf dem Bedienfeld 3 Sekunden lang. Der Roboter wechselt in den Bluetooth-Kopplungsmodus.

Hinweis: Achten Sie darauf, dass der Roboter die Initialisierung abgeschlossen hat, bevor Sie die **OK**-Taste drücken. Die Initialisierung wurde erfolgreich abgeschlossen, wenn der Starttton zu hören ist und die Statusleuchte • **durchgehend blau** leuchtet. Die Kopplung kann erst fortgesetzt werden, nachdem die Initialisierung abgeschlossen ist.

5. Bitte folgen Sie den Anweisungen in der App, um die Kopplung abzuschließen.

Hinweise

• Die App-Verbindungsanzeige • auf dem Bedienfeld leuchtet **durchgehend blau** wenn der Roboter erfolgreich mit der App verbunden ist.



• Sie können auch das Link-Modul separat erwerben, um den Roboter ohne WLAN-Verbindung fernzusteuern.

Wie kann man die Bindung vom Roboter aufheben?

Der Roboter wird automatisch an das MOVAhome Konto gebunden, sobald die Kopplung erfolgreich ist. Jedes Gerät kann nur an ein Konto gebunden werden. Es kann nicht gleichzeitig an ein anderes Konto gebunden sein.

Um den Roboter mit einem neuen Konto zu koppeln, müssen Sie ihn zuerst trennen. So trennen Sie ihn:

1. Öffnen Sie die MOVAhome-App. Gehen Sie zu **Das Gerät**.
2. Finden Sie den Namen Ihres Roboters. Wenn Sie mehrere Roboter an Ihr MOVAhome-Konto verbunden haben, streichen Sie nach links oder rechts, um die Seite des Roboters zu finden, den Sie bearbeiten möchten.
3. Tippen Sie auf ◢ neben dem Namen des Roboters.
4. Wählen Sie **Löschen**.

Wichtig: Sobald der Roboter entkoppelt ist, werden alle Benutzerdaten des Roboters dauerhaft vom Server gelöscht.

Wie teilen Sie Ihren Roboter?

1. Tippen Sie auf ◢ neben dem Namen des Roboters.
2. Wählen Sie **Gerät gemeinsam nutzen**.

Hinweis: Der Benutzerzugriff für bestimmte Funktionen lässt sich unter **Einstellungen** > **Gerät gemeinsam nutzen** verwalten.

Wie kann man sich von seinem MOVAhome-Konto abmelden oder es löschen?

1. Gehen Sie zu **Mich** > **Konto**.
2. Wählen Sie **Logout** oder **Das Konto löschen**.

Wie setzen Sie Ihren Roboter zurück?

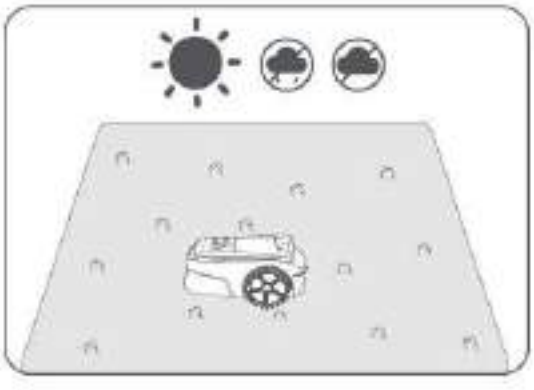
Halten Sie die Tasten ▷| und **OK** 3 Sekunden lang gedrückt, um den Roboter auf die Werkseinstellungen zurückzusetzen.

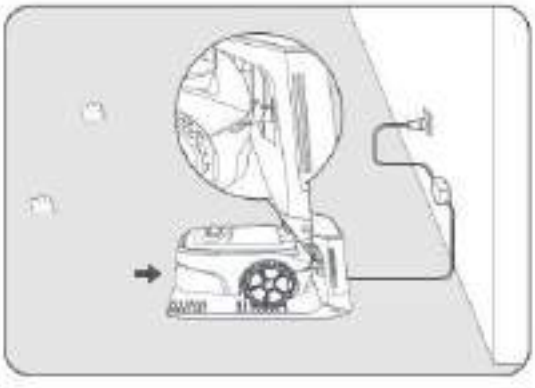
Wichtig: Alle gespeicherten Daten auf dem Roboter werden dauerhaft gelöscht.

5 Karte Ihres Gartens erstellen

Bevor Sie die Karte erstellen, überprüfen Sie bitte Folgendes:

- Der Akkustand des Roboters beträgt mehr als 50 %.
- Das Wetter ist klar und trocken, mit ausreichend Licht.
- Die Frontkamera des Roboters ist sauber und nicht verdeckt.
- Der Roboter dockt korrekt an die Ladestation an.



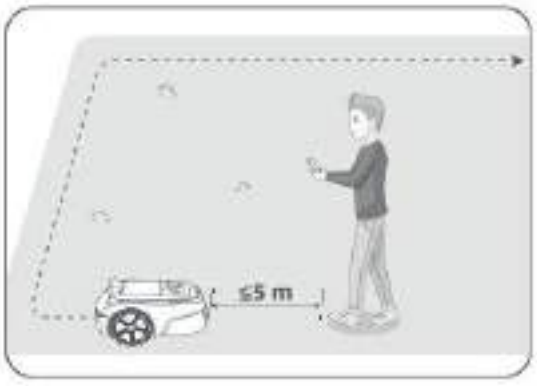


Wichtig

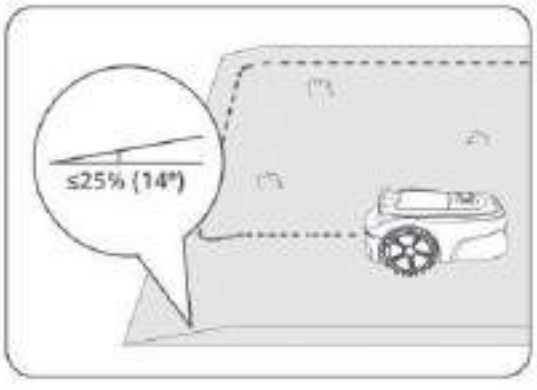
- Bewegen Sie den Roboter beim Erstellen der Grenze nicht manuell, da sonst die Kartenerstellung möglicherweise nicht erfolgreich ist.

- Wenn die Kartenerstellung beginnt, darf der Roboter nicht ferngesteuert an die Ladestation angedockt werden, bevor der Kartenerstellungsvorgang abgeschlossen ist. Andernfalls kann die Frontkamera blockiert werden, was zum Fehlschlagen der Kartenerstellung führen kann.

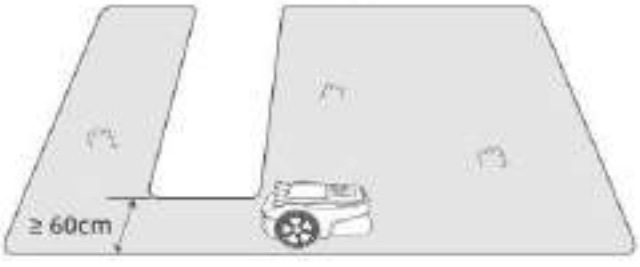
• Gehen Sie während des Kartenerstellungsvorgangs **5 m** hinter dem Roboter her.



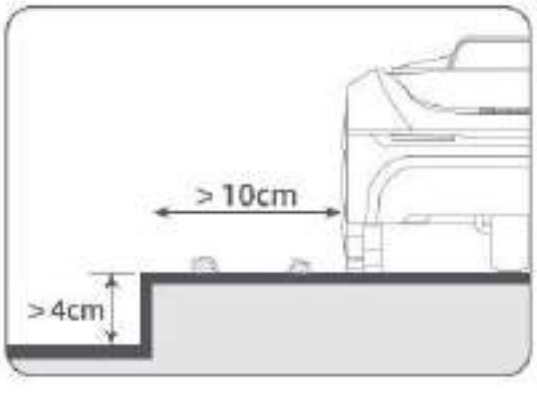
• Der Roboter kann Steigungen mit einer Neigung von bis zu **40 % (22°)** bewältigen. Für bessere Mähergebnisse wird jedoch empfohlen, die Steigungen der Arbeitsbereiche unter **25 % (14°)** zu halten.



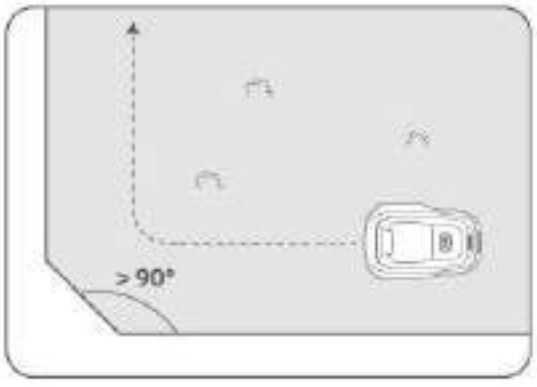
• Für Bereiche, die schmaler als **60 cm** sind, legen Sie diese bitte als Wege fest, damit der Roboter hindurchfahren kann (siehe Abschnitt 5.4: ***Pfad festlegen***).



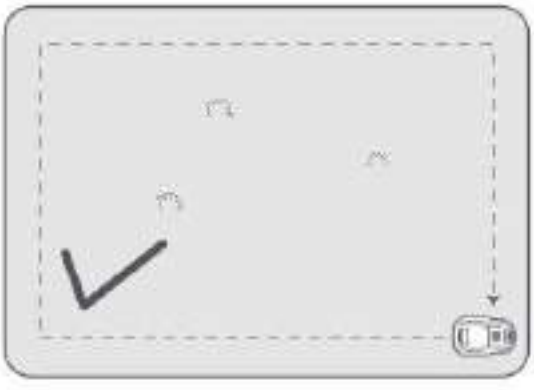
• Wenn die Rasenkante mehr als **4 cm** höher ist als das umliegende Gelände oder eine starke Neigung aufweist, halten Sie während der Kartierung einen Abstand von mindestens **10 cm** zwischen Roboter und Kante ein. Wenn die Kante auf der gleichen Höhe liegt wie die Umgebung, kann der Roboter sie für ein optimales Randmähen überfahren.

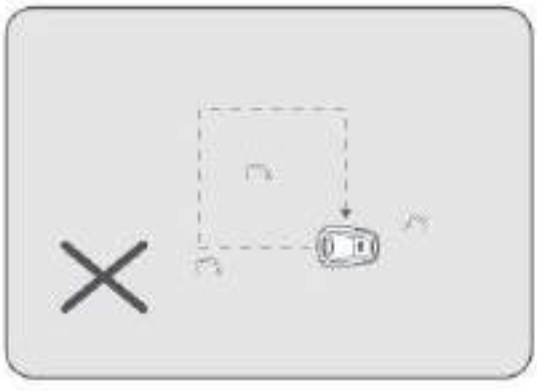


• Stellen Sie sicher, dass der Wendewinkel größer als **90°** ist. Winkel kleiner als 90° können es dem Roboter erschweren, einen sauberen Schnitt zu erzielen.



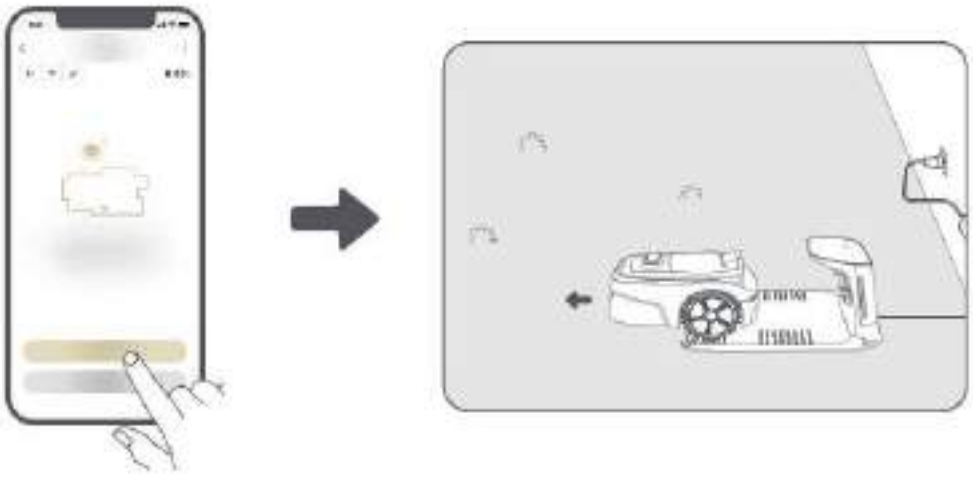
• Um die Rasenbegrenzung korrekt abzubilden, sollte der Roboter immer der Außenkante des Rasens folgen. Erstellen Sie keine Zonen in der Mitte einer offenen Rasenfläche, da dies zu Fehlern bei der Positionierung führen kann.



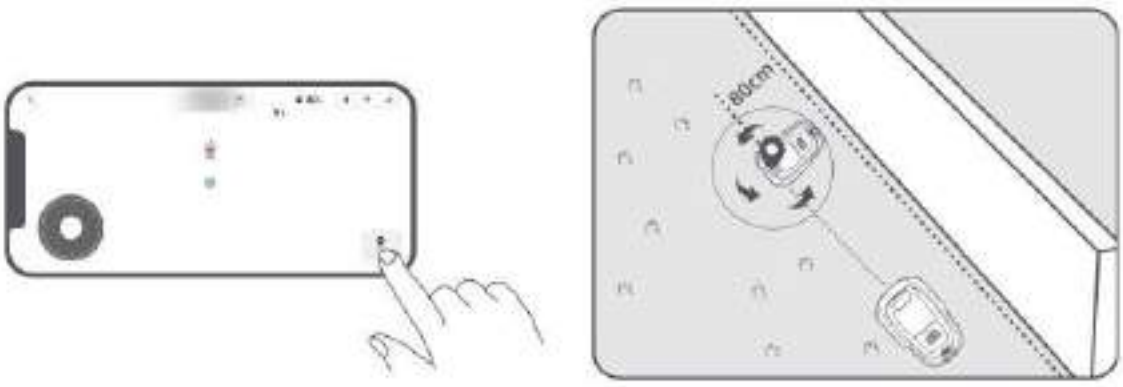


5.1 Eine Grenze erstellen

❶ Tippen Sie in der App auf **Kartenerstellung starten**, woraufhin der Roboter seinen Status überprüft und sich kalibriert. Er verlässt automatisch die Ladestation, um die Kalibrierung durchzuführen. Bitte seien Sie vorsichtig.



❷ Navigieren Sie den Roboter mit der Fernbedienung zur Rasenkante. Bei einer erhöhten oder steil abfallenden Rasenkante achten Sie darauf, **80 cm** Abstand zu lassen, damit sich der Roboter während der Kalibrierung drehen kann. Tippen Sie dann auf **Startpunkt setzen**, um den Startpunkt für die Begrenzung festzulegen. Der Roboter dreht sich auf der Stelle, um seine Position zu kalibrieren.

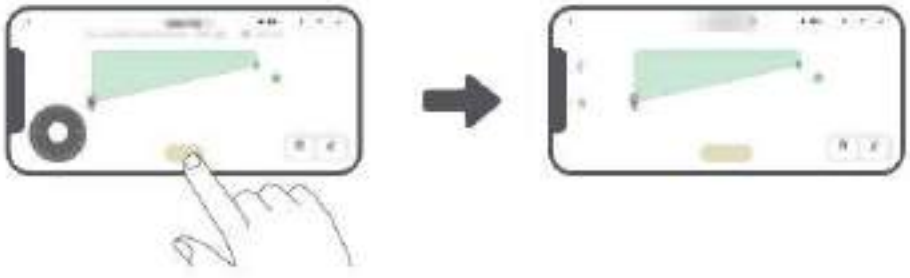


❸ Bewegen Sie den Roboter per Fernbedienung entlang der Rasenkante, um den Arbeitsbereich zu erstellen.

Automatische Begrenzungserkennung

Ein hochmoderner KI-Algorithmus lässt den Roboter mit seiner Frontkamera unter geeigneten Bedingungen Grasflächen von anderen Flächen unterscheiden und den Rasenumriss ohne manuelle Steuerung kartieren. Nachdem Sie den Roboter per Fernbedienung zum Rand des Rasens geleitet und den Startpunkt festgelegt haben, können Sie den Modus zur **automatischen Begrenzungserkennung** verwenden. Sie können wählen, ob der Roboter den Rand überqueren soll, um saubere Schnittkanten zu erzielen, oder ob er nahe am Rand bleiben soll, um ein Festfahren zu vermeiden.

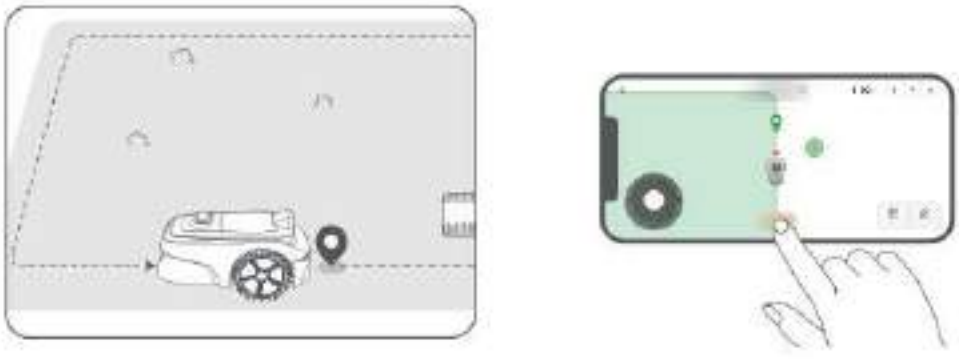
Wir empfehlen, den Roboter während diesem Vorgang zu begleiten. Falls der Roboter die Begrenzungen nicht korrekt erkennt, können Sie den Modus zur automatischen Begrenzungserkennung jederzeit verlassen und zur Fernbedienung wechseln.



Wichtig: Die automatische Grenzerkennung funktioniert am besten bei deutlich definierten Rasenrändern. Unklare Grenzen werden möglicherweise nicht erfolgreich erkannt.

❹ Wenn der Roboter innerhalb **1 m** des Startpunkts zurückkehrt, tippen Sie auf **Begrenzung schließen**. Die Begrenzung wird automatisch fertiggestellt. Bei einer erhöhten oder steil abfallenden Rasenkante achten Sie darauf, 80 cm Abstand zu lassen, damit sich der Roboter während der Kalibrierung drehen kann.

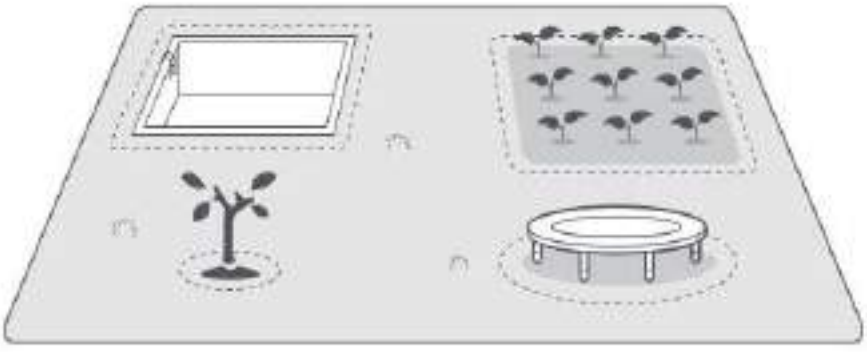
Hinweis: Wenn die Begrenzung nicht geschlossen wird oder ein Fehler auftritt, steuern Sie den Roboter per Fernbedienung ein kurzes Stück an der Kante nach vorn und versuchen Sie dann erneut, die Begrenzung zu schließen.



5.2 Sperrzone festlegen

Der Roboter kann zwar Hindernissen automatisch umgehen, dennoch ist es notwendig, Bereiche mit Sturzgefahr, wie z. B. Schwimmbäder und Sandkästen, als Sperrzonen zu definieren. Bitte richten Sie für Objekte, die Sie schützen möchten (wie z.B. ein Blumenbeet, ein Trampolin, ein Gemüsebeet oder eine offene Baumwurzel), Sperrzonen ein. Sie können in der App auf **Sperrzone festlegen** tippen, um weiterhin Sperrzonen zu erstellen. Alternativ können Sie zu > **Kartenbearbeitung** gehen, um Sperrzonen zu erstellen oder zu löschen, nachdem die Karte fertiggestellt ist.

Hinweis: Bereiche, die häufig von Tieren besucht werden, können als „Tieraktives Gebiet " gekennzeichnet werden, um den Roboter am Betreten zu hindern und die Sicherheit der Tiere zu gewährleisten.



5.3 Weitere Zonen erstellen und bestehende Zonen erweitern

• Um weitere Zonen zu erstellen

Wenn Ihr Rasen durch Wege getrennt ist oder Sie mehrere voneinander getrennte Rasenflächen haben, können Sie in der App auf **Zone festlegen** tippen, um weiterhin Arbeitsbereiche zu erstellen. Sie können die Zonen auch unter > **Kartenbearbeitung** hinzufügen, löschen oder ändern, wenn die Karte fertig ist.

Hinweis: Wenn Ihr Garten über Wege aus Steinplatten verfügt, sind diese als separate Zonen zu definieren. Legen Sie anschließend Verbindungswege fest, auf denen sich der Roboter zwischen den Zonen bewegen kann.

Wichtig: Um die Rasenbegrenzung korrekt abzubilden, sollte der Roboter immer der Außenkante des Rasens folgen. Erstellen Sie keine Zonen in der Mitte einer offenen Rasenfläche, da dies zu Fehlern bei der Positionierung führen kann.



• Um bestehende Zonen zu erweitern

Um eine bestehende Zone zu erweitern, tippen Sie in der App auf **Zone festlegen**, um den Bereich zu erstellen, den Sie einbeziehen möchten. Wenn sich die beiden Bereiche überschneiden, werden sie automatisch zusammengeführt. Alternativ können Sie nach Abschluss der Kartierung zu > **Kartenbearbeitung** > **Zone festlegen** gehen, um eine bestehende Zone zu erweitern.

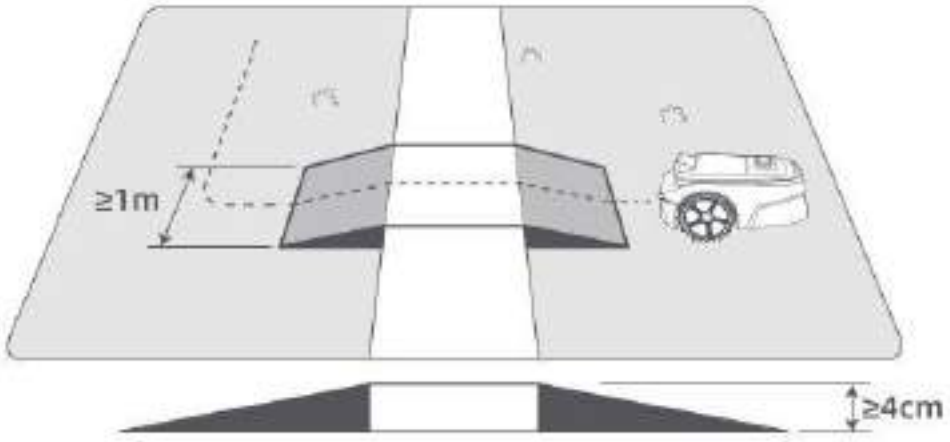


5.4 Pfad festlegen

Für einzelne Zonen müssen Sie einen Pfad erstellen, um sie zu verbinden. Isolierte Zonen ohne Pfad sind für den Roboter unzugänglich.

Hinweis: Standardmäßig befährt der Roboter nur den Weg, ohne zu mähen.

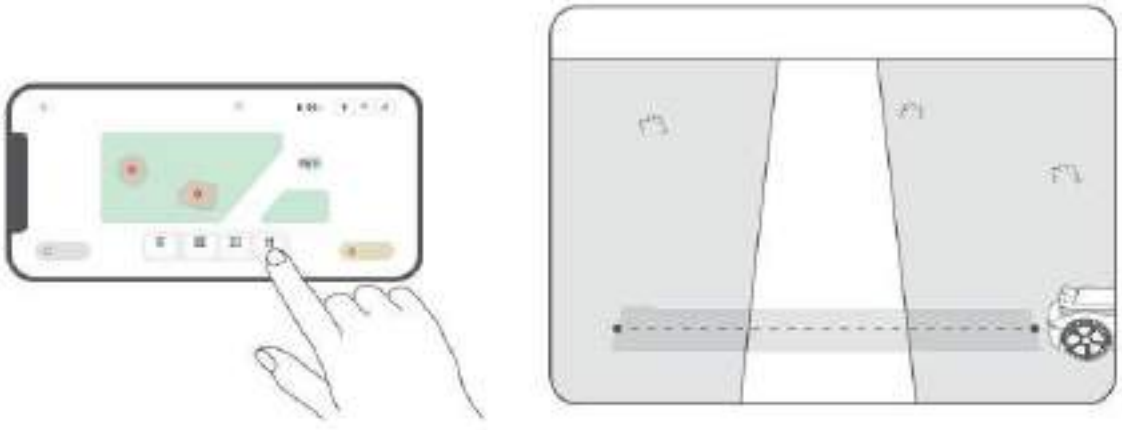
Wichtig: Wenn Ihre Rasenfläche durch Durchgänge mit einer Höhe von mehr als **4 cm** unterteilt ist, platzieren Sie ein Objekt mit einer Neigung, die der Höhe des Durchgangs entspricht (z. B. eine Rampe).



• So verbindet man zwei voneinander getrennte Arbeitszonen

Für isolierte Bereiche legen Sie bitte Pfade an, um sie zu verbinden, da sie sonst für den Roboter unzugänglich sind. Tippen Sie auf **Pfad festlegen**, um einen Pfad zu erstellen.

Wichtig: Kontrollieren Sie, dass der Weg auf Grasflächen innerhalb des Mähbereichs beginnt und endet. Setzen Sie keinen der beiden Endpunkte auf nicht mit Gras bedeckten Flächen.

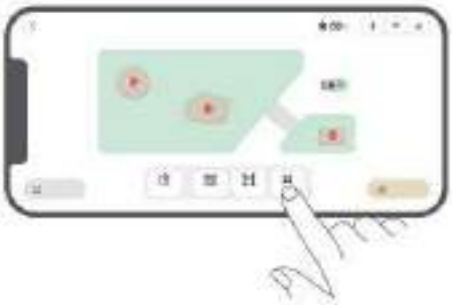


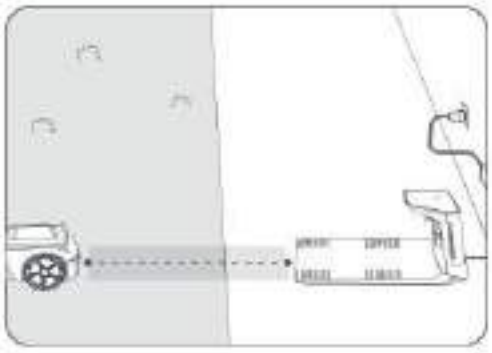
• So verbindet man die Arbeitszone und die Ladestation

Wenn sich Ihre Ladestation nicht im Arbeitsbereich befindet, sollte ein Pfad erstellt werden, um sie mit dem Arbeitsbereich zu verbinden. Tippen Sie auf **Pfad festlegen**, um einen Pfad für die Rückkehr des Roboters zur Ladestation zu erstellen.

Wichtig

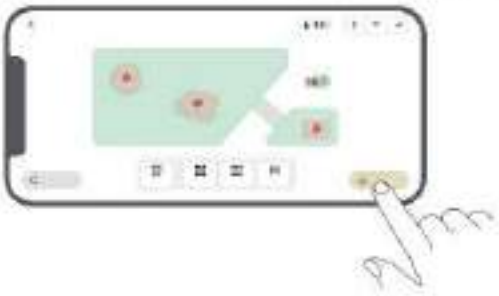
- Kontrollieren Sie, dass ein Ende des Wegs auf einer Grasfläche im Mähbereich und das andere Ende direkt vor der Ladestation liegt. Es empfiehlt sich, den Weg auf die Ladestation auszurichten.
- Beim Anlegen von Pfaden zwischen dem Arbeitsbereich und der Ladestation darf der Roboter nicht ferngesteuert an die Ladestation angedockt werden. Andernfalls kann die Frontkamera blockiert werden, was zum Fehlschlagen der Kartenerstellung führen kann.





5.5 Karte fertigstellen

Tippen Sie auf **Karte fertigstellen**, wenn die Arbeitsbereiche, Wege und Sperrzonen festgelegt sind.

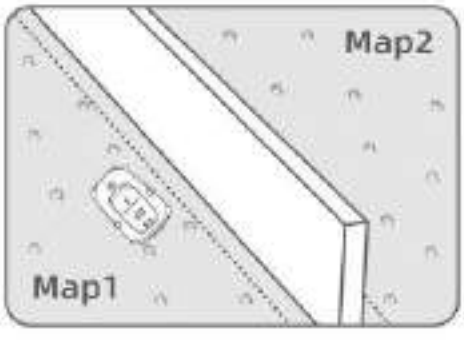


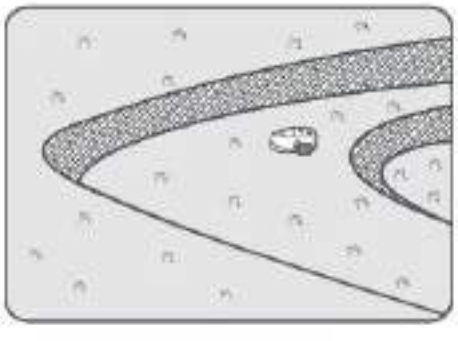
5.6 Zweite Karte hinzufügen

Zwei-Karten-Funktion

Die Zwei-Karten-Funktion wurde für Situationen entwickelt, in denen der Roboter nicht selbstständig zwischen getrennten Rasenflächen hin- und herfahren kann oder wenn mehrere Karten erforderlich sind. In folgenden Fällen müssen Sie möglicherweise eine zweite Karte erstellen:

- Die Rasenflächen vor und hinter Ihrem Haus sind nicht miteinander verbunden.
- Es besteht ein erheblicher Höhenunterschied zwischen den Rasenflächen.
- Sie besitzen mehrere Grundstücke, aber nur einen Roboter.
- Ihre Rasenfläche ist zu groß für eine einzige Karte.





Hinweis: Wenn Ihre Rasenflächen miteinander verbunden sind und sich innerhalb der Kapazität des Roboters befinden, sollten Sie stattdessen eine Mehrzonen-Konfiguration wählen.



Bevor Sie den zweiten Rasen kartieren, beachten Sie bitte Folgendes:

• Starten Sie die Kartenerstellung für beide Karten immer von der Ladestation aus.

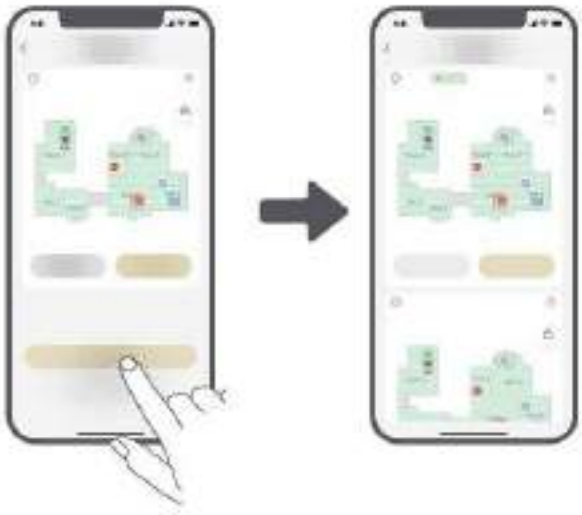
• Zweite Ladestation (Optional):

– Wenn Sie eine zweite Ladestation erworben haben, stellen Sie diese bitte auf der zweiten Rasenfläche.

– Andernfalls können Sie den Roboter und seine Ladestation manuell an einen anderen Ort bringen, um mit der Kartenerstellung für den zweiten Rasenbereich fortzufahren.

Kartenerstellung für den zweiten Rasen

Nachdem Sie die erste Karte abgeschlossen haben, tippen Sie auf **Karte hinzufügen**, um die zweite Karte zu erstellen. Alternativ können Sie zu > **Kartenbearbeitung** navigieren und nach Abschluss der Kartierung auf **Karte hinzufügen** tippen. Sobald Sie die zweite Karte fertiggestellt haben, können Sie zwischen den Karten über > **Kartenbearbeitung** wechseln.



6 Bedienung

6.1 Zum ersten Mal mit dem Mähen beginnen

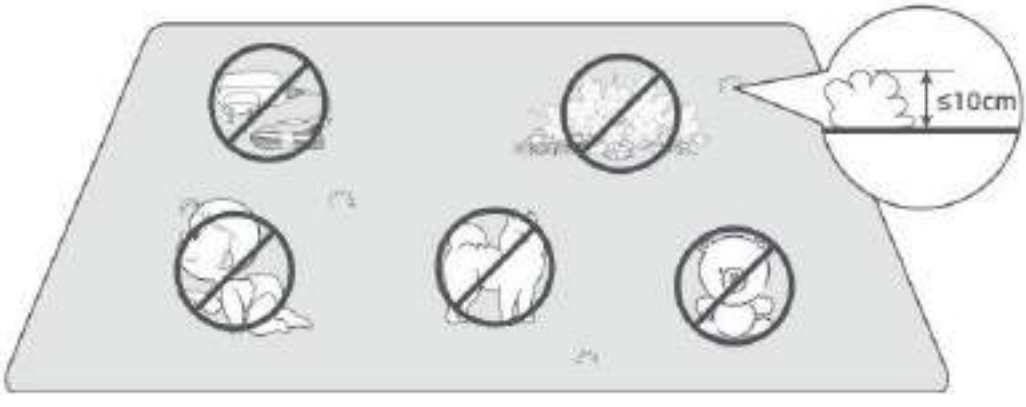
Tipps vor dem Mähen:

• Mähen Sie das Gras mit einem Schubmäher auf eine Höhe von maximal 10 cm.

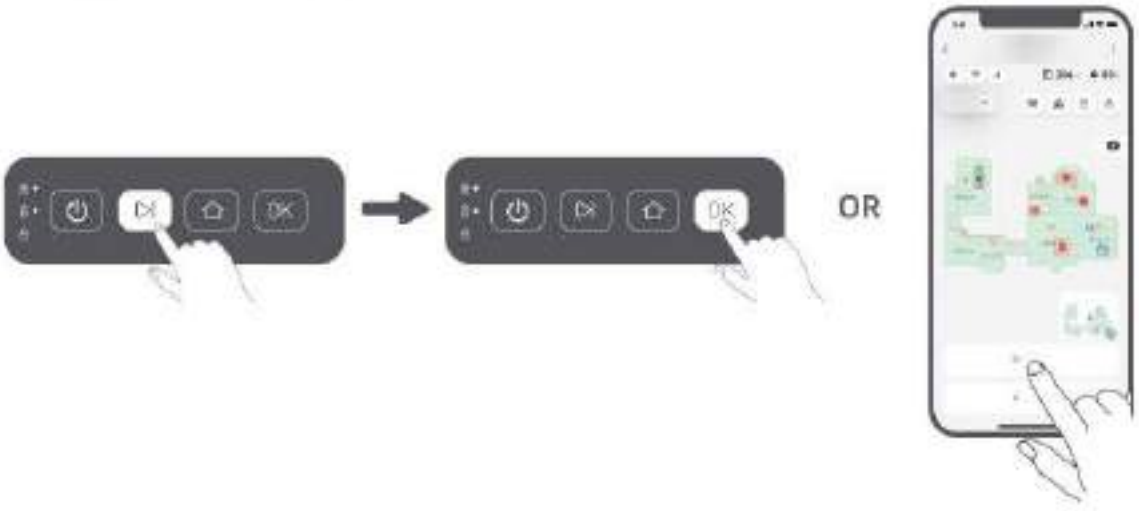
• Entfernen Sie alle Hindernisse wie Schutt, Laubhaufen, Spielzeug, Drähte und Steine vom Rasen. Achten Sie darauf, dass sich keine Kinder oder Haustiere bei Mäharbeiten mit dem Roboter auf dem Rasen befinden.

• Füllen Sie die Lücken im Rasen auf.

• Stellen Sie Ihre Mähpräferenzen in der App vorab ein (wie z. B. Mäheffizienz).



1. Öffnen Sie die obere Abdeckung, um auf das Bedienfeld zuzugreifen.
2. Drehen Sie den Drehknopf am Roboter, um die Mähhöhe einzustellen (20 mm-60 mm).
3. Drücken Sie die ▷| Taste und dann innerhalb von 5 Sekunden die **OK**-Taste. Der Roboter verlässt die Ladestation und beginnt mit dem Mähen des gesamten Bereichs. Sie können auch in der App auf **Starten** tippen, um mit dem Mähen zu beginnen.



4. Schließen Sie die obere Abdeckung.
Hinweis: Vergewissern Sie sich vor Beginn des Mähvorgangs, dass das Wetter klar und trocken ist und dass eine ausreichende Beleuchtung vorhanden ist.

6.2 Mähen mit zwei Karten

• Mit einer Ladestation:
1. Positionieren Sie die Ladestation stets an genau derselben Stelle, an der sie während der Kartenerstellung stand. Bewegen Sie den Roboter manuell zu der Karte/Rasenfläche, die Sie mähen möchten.
2. Wählen Sie vor Beginn des Mähvorgangs die richtige Karte in der App aus, damit ein ordnungsgemäßer Mähvorgang sichergestellt ist.
Hinweis: Nach dem Umschalten der Karte werden die Zeitpläne und Mäh-Einstellungen für die aktuelle Karte angewendet.

Was tun bei niedrigem Akkustand oder Ladeproblemen?
Wenn Sie die Ladestation nicht manuell zusammen mit dem Roboter auf die zweite Karte/Rasenfläche bewegen, könnte der Akku des Roboters vollständig entladen werden, da er in diesem Fall die Ladestation nicht findet und einen Ladefehler meldet. Um dieses Problem zu beheben, führen Sie bitte die folgenden Schritte aus:
1. Bewegen Sie den Roboter zum Aufladen manuell zur Karte mit der Ladestation.
2. Nach dem Aufladen bringen Sie den Roboter bitte zurück zur ursprünglichen Karte. Er wird den Mähvorgang automatisch fortsetzen.
Wichtig: Ändern Sie währenddessen bitte nicht die Karte in der App. So wird sichergestellt, dass der Roboter seine letzte Position speichert und an der Stelle weitermähen kann, an der er aufgehört hat.
3. Wiederholen Sie diese Schritte so oft wie nötig, bis die gesamte Rasenfläche gemäht ist.

• Mit zwei Ladestationen:
Das Versetzen der Ladestation ist nicht erforderlich.
1. Bewegen Sie den Roboter manuell zu der Karte/Rasenfläche, die Sie mähen möchten.
2. Wählen Sie vor Beginn des Mähvorgangs die richtige Karte in der App aus, damit ein ordnungsgemäßer Mähvorgang sichergestellt ist.

6.3 Pause/Unterbrechen

Zum Unterbrechen der aktuellen Mähaufgabe können Sie die **Stopp**-Taste am Roboter drücken oder in der App auf **Pause** tippen.

Hinweis: Der Roboter kann nicht direkt über die App gestartet werden, nachdem die **Stopp**-Taste gedrückt wurde. Um die Steuerung über die App wieder aufzunehmen, drücken Sie zuerst zweimal die **OK**-Taste auf dem Bedienfeld, um die Sicherheitsverriegelung zu deaktivieren.



OR



6.4 Fortsetzen

Um eine unterbrochene Aufgabe fortzusetzen, drücken Sie ▷|, und drücken Sie dann innerhalb von 5 Sekunden die **OK**-Taste. Sie können auch in der App auf **Fortsetzen** tippen, um die Mähaufgabe fortzusetzen.



OR



6.5 Rückkehr zur Ladestation

Um die Mähaufgabe zu stoppen und den Roboter zur Ladestation zurückzuschicken, drücken Sie die ⌂ Taste und dann innerhalb von 5 Sekunden die **OK**-Taste auf dem Bedienfeld. Der Roboter kehrt automatisch zur Ladestation zurück, um aufzuladen. Sie können auch in der App auf Aufladen tippen, um den Roboter zur Ladestation zurückzuschicken.



OR



7 MOVAhome App

Wo man noch mehr entdecken kann

Die MOVAhome App ist mehr als nur eine Fernbedienung. Sie können mit der App viele verschiedene Funktionen nutzen: diverse Einstellungen per Fernbedienung vornehmen, verschiedene Mähmodi ausprobieren, die Karte beliebig bearbeiten und den Mähplan anpassen.

7.1 Mähmodi

Der Roboter bietet verschiedene Mähmodi. Sie können über die App zwischen den Modi umschalten, darunter Flächenmähen, Zonenmähen, Randmähen, Punktuelles Mähen und manueller Modus.



7.2 Mähformen

Passen Sie Ihren Rasen an, indem Sie Formen über > **Kartenbearbeitung** > **Formen** in der App hinzufügen. Definierte Formen werden in allen Mähmodi vom Mähen ausgeschlossen. Sie können deren Position, Größe oder Entfernung in **Formen** ändern.



7.3 Zeitplan

Nach der Fertigstellung der ersten Karte erstellt der Roboter automatisch zwei wöchentliche Mähpläne, und zwar „**Frühjahr&Sommer-Plan** " und „**Herbst&Winter-Plan** ". Sie können in der App auf tippen, um detaillierte Zeitplaneinstellungen vorzunehmen. Mit der Zeitplanfunktion können Sie die tägliche Mäharbeit komplett dem Roboter überlassen. Sie müssen nur noch die regelmäßige Wartung des Roboters durchführen.

Hinweis: Wenn Sie Sorge haben, dass der Roboter Sie oder Ihre Nachbarn stören könnte, wenn er zu bestimmten Zeiten selbstständig arbeitet, können Sie unter **Einstellungen** > **Nicht stören** die Ruhezeiten in der App einstellen.



Zeitpläne mit zwei Karten

Da die einzelnen Karten über jeweils eigene Zeitpläne verfügen, sollten Sie die geplanten Aufgaben für jede Karte sorgfältig planen und einrichten, damit es nicht zu Überschneidungen oder Konflikten kommt. So kann der Roboter effizient arbeiten und ist für jede Karte bedarfsgerecht verfügbar.

7.4 Kindersicherung

Wenn Sie befürchten, dass Kinder den Roboter bedienen könnten, navigieren Sie zu **Einstellungen** und aktivieren Sie die **Kindersicherung** in der App. Alternativ können Sie auf der Mähseite auf das Symbol tippen. Um die Funktion zu deaktivieren, drücken Sie gleichzeitig die Tasten und auf dem Bedienfeld.



7.5 Regenschutz

Wenn Sie besorgt sind, dass schlechte Wetterbedingungen die Mäharbeiten beeinträchtigen könnten, können Sie die Funktion **Regenschutz** in den **Einstellungen** der App aktivieren. Wenn diese Funktion aktiviert ist, unterbricht der Roboter automatisch das Mähen und kehrt zur Ladestation zurück, wenn Regen vorhergesagt wird. Sie können die Verzögerungszeit bei Regen in der App einstellen.

Hinweis: Das Mähen von nassem Gras kann Ihren Rasen beschädigen. Wir empfehlen, die Regenverzögerungszeit so einzustellen, dass der Roboter nach dem Aufhören des Regens eine Zeit lang in der Ladestation verbleibt, damit das Gras vor dem erneuten Mähen vollständig trocknen kann.



7.6 Frostschutz

Wenn die Temperatur unter **6° C** fällt, kann das Mähen den Rasen dauerhaft schädigen. Die Batterie wird aus Sicherheitsgründen nicht geladen. Um dies zu vermeiden, können Sie die Funktion **Frostschutz** in den **Einstellungen** der App aktivieren. Dadurch wird das Mähen automatisch pausiert und der Roboter kehrt zur Ladestation zurück, wenn die Temperatur unter **6° C** fällt. Der Roboter setzt das Mähen fort, sobald die Temperatur über **11° C** steigt.



7.7 Sicherheitsfunktionen

Der Roboter unterstützt mehrere Diebstahlsicherungen, um einen sicheren Betrieb zu gewährleisten und unbefugte Nutzung zu verhindern. Darüber hinaus kann die Frontkamera menschliche Präsenz erkennen, wodurch der Roboter zu einem hilfreichen Gartenwächter wird.



7.7.1 Hebealarm

Wenn diese Funktion aktiviert ist, ertönt sofort ein Alarm, wenn der Roboter angehoben wird, und die App-Steuerung wird deaktiviert. Um die App-Steuerung wieder aufzunehmen, drücken Sie zweimal die **OK**-Taste auf dem Bedienfeld, um zuerst die Sicherheitsverriegelung zu deaktivieren.



7.7.2 Alarm bei Verlassen der Karte

Bei aktivierter Funktion wird der Roboter gesperrt und der Alarm wird sofort ausgelöst, wenn er sich außerhalb der Karte befindet. **(Für diese Funktion ist die Installation des Link-Moduls erforderlich.)**



7.7.3 Standort in Echtzeit

Mit dem Link-Modul können Sie den aktuellen Standort des Roboters in Google Maps anzeigen lassen.



7.7.4 Menschliche Präsenz-Erkennungsalarm

Wenn aktiviert, wird der Roboter Sie benachrichtigen, wenn menschliche Präsenz erkannt wird.



7.7.5 Video in Echtzeit

Tippen Sie auf , um einen Live-Video-Feed von der Frontkamera des Roboters anzuzeigen. So können Sie Ihren Garten jederzeit und überall überwachen.



7.7.6 Patrouille

Während der Roboter im Standby-Modus ist, können Sie ihn über die App auf Patrouille entlang festgelegter Grenzen oder Stellen in Ihrem Garten schicken. Um auf diese Funktion zuzugreifen, gehen Sie zu > **Patrouille**.



Kontrollleuchte an der Frontkamera

Farbe der LED-Anzeigeleuchte	Bedeutung
Blinkend grün	1. Das Live-Video der Frontkamera wird über die App angezeigt. 2. Der Roboter ist im Patrouille-Modus.

7.8 Benutzerdefinierte Ladedauer

Um den Ladezeitraum des Roboters auf bestimmte Stunden anzupassen, können Sie die Funktion **Benutzerdefinierte Ladedauer** über **Einstellungen** > **Aufladen** in der App aktivieren. Nach der Aktivierung bewahrt der Roboter im Ruhezustand einen sicheren Akkustand und lädt sich nur während der festgelegten Ladezeit vollständig auf.



Hinweis: Das MOVA Entwicklungsteam führt laufend die Firmware- und App-Aktualisierungen per Satelliten-Signal (drahtlos) durch. Bitte achten Sie auf Aktualisierungsbenachrichtigungen oder aktivieren Sie die Funktion zur automatischen Aktualisierung, um die Firmware und die App auf dem neuesten Stand zu halten und mehr Funktionen zu nutzen.

8 Wartung

Für eine bessere Leistung und Lebensdauer des Roboters reinigen Sie ihn bitte regelmäßig und tauschen Sie abgenutzte Teile entsprechend der nachfolgend aufgeführten Häufigkeit aus:

Teil	Häufigkeit des Austauschs
Schneidmesser	Mindestens alle 6-8 Wochen

Hinweise

• Sie können die verbleibende Zeit für die Klingen unter **Einstellungen** > **Verbrauchsmaterial und Wartung** in der App überprüfen. Nachdem Sie die Verbrauchsmaterialien wie angegeben ausgetauscht haben, gehen Sie zur Detailseite des Verbrauchsmaterials und tippen Sie auf **Ich habe es ersetzt**, um den Timer zurückzusetzen.

• Wenn Sie bestimmte Bereiche in Ihrem Garten für die regelmäßige Reinigung und Wartung des Roboters festgelegt haben, können Sie Wartungspunkte auf der Karte festlegen, indem Sie zu **Einstellungen** > **Gehe zu Wartungspunkt** > **Punkt bearbeiten** navigieren. Sobald die Wartungspunkte festgelegt sind, können Sie einfach auf Los tippen, um den Roboter zu den festgelegten Standorten zu führen.

8.1 Reinigung

Reinigen Sie Ihren Roboter regelmäßig, um zu verhindern, dass sich Grasreste und Schmutz ansammeln und die Messerscheibe und Antriebsräder verstopfen, was die Mäh-, Andock- und Bewegungsleistung beeinträchtigen kann. Wir empfehlen die Verwendung eines Reinigungssets, das in lokalen Geschäften oder online erhältlich ist.

⚠ **Warnung:** Schalten Sie den Roboter vor der Reinigung aus und drehen Sie den Sicherheitsschlüssel in die **AUS**-Position. Ziehen Sie die Ladestation ab.

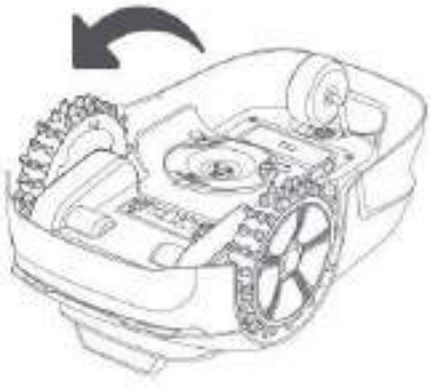
Vorsicht: Achten Sie beim Umdrehen des Roboters darauf, dass Sie die Kameralinse nicht zerkratzen.

• Das Robotergehäuse, Fahrgestell und Messerscheibe:

1. Schalten Sie den Roboter aus und drehen Sie den Sicherheitsschlüssel in die **AUS**-Position.



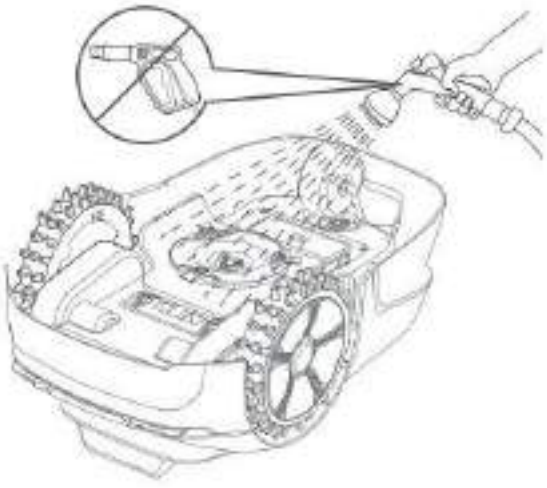
2. Legen Sie den Roboter auf eine weiche Unterlage und stellen Sie ihn auf den Kopf.



3. Reinigen Sie das Gehäuse, die Messerscheibe und das Fahrgestell des Roboters mit einem Schlauch.

⚠ **Warnung:** Berühren Sie beim Reinigen des Gehäuses nicht die Schneidmesser. Bitte tragen Sie beim Reinigen Handschuhe.

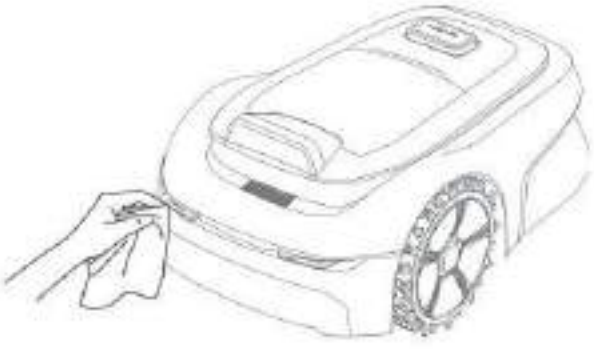
Vorsicht: Bitte reinigen Sie nicht mit einem Hochdruckreiniger. Verwenden Sie zur Reinigung keine Reinigungsmittel.



• **Ladekontakte und Frontkamera:**

Reinigen Sie die Ladekontakte des Roboters und der Ladestation sowie die Frontkamera mit einem sauberen Tuch. Halten Sie die Ladekontakte und die Frontkamera nach der Reinigung trocken.

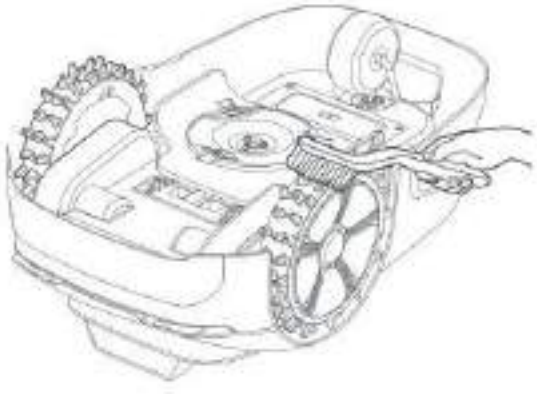
Wichtig: Um eine optimale Positionierung und Navigation zu gewährleisten, sollten Sie die Frontkamera alle zwei Wochen reinigen.





• **Antriebsräder:**

Verwenden Sie eine Bürste, um Schlamm von den Rädern zu entfernen und einen guten Grip zu gewährleisten.



8.2 Austausch der Komponenten

• Ersetzen der Schneidmesser

Ersetzen Sie die Schneidmesser regelmäßig, um sie scharf zu halten. Es wird empfohlen, die Klingen alle **6-8 Wochen** oder früher zu ersetzen. Bitte verwenden Sie nur Original-Schneidmesser von MOVA.

⚠ **Warnung:** Bitte schalten Sie den Roboter aus und drehen Sie den Sicherheitsschlüssel in die **AUS**-Position. Tragen Sie Schutzhandschuhe, bevor Sie die Klingen ersetzen.

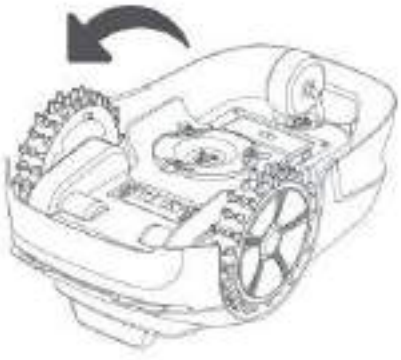
Hinweis: Bitte tauschen Sie alle drei Schneidmesser gleichzeitig aus, um ein ausgewogenes Schneidsystem zu gewährleisten.

Vorsicht: Achten Sie beim Umdrehen des Roboters darauf, dass Sie die Kameralinse nicht zerkratzen.

1. Schalten Sie den Roboter aus und drehen Sie den Sicherheitsschlüssel in die **AUS**-Position.



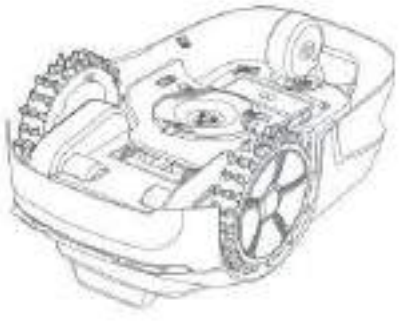
2. Legen Sie den Roboter auf eine weiche Unterlage und stellen Sie ihn auf den Kopf.



3. Lösen Sie die Schrauben mit einem Kreuzschlitzschraubendreher.



4. Entfernen Sie die drei Klingen und Schrauben.



5. Richten Sie die neuen Klingen an den Löchern auf dem Messerscheibe aus und befestigen Sie sie mit den Schrauben.



6. Stellen Sie sicher, dass sich die Schneidmesser frei drehen können.

9 Akku

Laden Sie bei langfristiger Aufbewahrung den Roboter alle **6 Monate** auf, um den Akku zu schützen. Die eingeschränkte Garantie deckt keine Akkuschäden ab, die durch Tiefentladung verursacht werden. Laden Sie den Akku nicht bei einer Umgebungstemperatur **über 45 ° C** bzw. **unter 6 ° C**. Die Temperatur für die Langzeitlagerung des Akkus sollte **zwischen -10 und 35 ° C** liegen. Zur Schadensminimierung liegt die empfohlene Lagerungstemperatur für den Akku **zwischen 0 und 25 ° C**.

Hinweis: Die Lebensdauer des Akkus des Roboters hängt von der Nutzungshäufigkeit und der Anzahl der Betriebsstunden ab. Ist der Akku beschädigt oder lässt er sich nicht mehr aufladen, entsorgen Sie den verbrauchten oder defekten Akku bitte nicht achtlos. Bitte halten Sie sich an die regionalen Recyclingvorschriften.

Energiesparender Lademodus:

Bei aktiviertem Energiespar-Lademodus werden alle nicht mit dem Laden verbundenen Funktionen deaktiviert (das Netzwerk wird abgeschaltet).

• Um den Lademodus mit geringer Leistung zu aktivieren, halten Sie die ▷| Taste und die ⌂ Taste gleichzeitig gedrückt und drücken Sie gleichzeitig 5-mal schnell die **OK**-Taste. Sie hören eine Sprachansage: Der Energiespar-Lademodus ist aktiviert.

• Um den Lademodus mit geringer Leistung zu deaktivieren, starten Sie den Roboter neu.

10 Einlagerung in der Winterzeit

• Roboter

1. Laden Sie den Akku vollständig auf. Schalten Sie den Roboter aus und drehen Sie den Sicherheitsschlüssel in die **AUS**-Position.
2. Reinigen Sie den Roboter gründlich, bevor Sie ihn für den Winter einlagern.
3. Lagern Sie den Roboter an einem trockenen Ort bei einer Temperatur **über 0 ° C**.

• Ladestation

Ziehen Sie den Stecker der Ladestation und lagern Sie sie an einem trockenen, kühlen und vor direkter Sonneneinstrahlung geschützten Ort.

Hinweis: Nach der Winterlagerung installieren Sie bitte die Ladestation erneut und platzieren Sie den Roboter darin zum Aufladen. Wenn Sie die Ladestation an einem anderen Ort installieren, aktualisiert der Roboter automatisch die Position der Station, sobald er auflädt und die Station verlässt. Bei Positionsfehlern aufgrund größerer Veränderungen in Ihrem Garten wird empfohlen, das Gebiet neu zu kartieren.

11 Transport

Für den Transport über längere Strecken stellen Sie sicher, dass der Roboter ausgeschaltet ist. Es wird empfohlen, die Originalverpackung zu verwenden.

⚠ Warnung

• Schalten Sie den Roboter aus und drehen Sie den Sicherheitsschlüssel in die **AUS**-Position, bevor Sie ihn transportieren.

• Heben Sie den Roboter am hinteren Griff an und halten Sie die Messerscheibe von Ihrem Körper fern.

12 Fehlersuche und -behebung

Problem	Ursache	Lösung
Der Roboter ist nicht mit der App verbunden.	1. Der Roboter befindet sich nicht innerhalb der Reichweite des WLAN- oder Bluetooth-Signals. 2. Der Roboter ist ausgeschaltet oder wird neu gestartet.	1. Prüfen Sie, ob der Roboter den Einschaltvorgang abgeschlossen hat. 2. Prüfen Sie, ob der Router ordnungsgemäß funktioniert. 3. Gehen Sie näher an den Roboter heran, um eine Bluetooth-Verbindung herzustellen.
Der Roboter ist angehoben.	Das Rad ist nicht auf dem Boden.	1. Stellen Sie den Roboter wieder auf einen flachen Boden. 2. Drücken Sie die OK-Taste zweimal, um den Roboter zu entsperren. 3. Der Roboter kann nicht über Objekte mit einer Höhe von mehr als 4 cm fahren. Bitte achten Sie darauf, dass der Boden im Arbeitsbereich des Roboters eben ist.
Der Roboter ist gekippt.	Der Roboter ist um mehr als 37° gekippt.	1. Stellen Sie den Roboter wieder auf einen flachen Boden. 2. Drücken Sie die OK-Taste zweimal, um den Roboter zu entsperren. 3. Der Roboter kann keine Steigungen von mehr als 40% (22°) befahren.
Der Roboter ist festgefahren.	Der Roboter ist festgefahren und kann sich nicht befreien.	1. Entfernen Sie die umliegenden Hindernisse und versuchen Sie es erneut. 2. Bewegen Sie den Roboter manuell an eine flache und offene Stelle auf der Karte und versuchen Sie erneut, die Aufgabe zu starten. Wenn dieses Problem weiterhin auftritt, versuchen Sie es erst dann erneut, wenn sich der Roboter in der Ladestation befindet. 3. Prüfen Sie, ob es Gruben im Gelände gibt. Füllen Sie die Gruben vor dem Mähen auf, um ein Festfahren des Roboters zu verhindern. 4. Prüfen Sie, ob das umliegende Gras höher als 10 cm ist. Sie können die Höhe der Hindernisvermeidung einstellen oder den Rasen im Voraus mit einem Schiebemäher mähen, um das Festfahren des Roboters zu verhindern. 5. Bleibt der Roboter häufig an dieser Stelle stecken, können Sie sie als Sperrzone festlegen.
Störung am linken/rechten Antriebsrad.	Das Rad kann sich nicht drehen oder es liegt ein Problem mit dem Radmotor vor.	1. Reinigen Sie die Antriebsräder und versuchen Sie es dann erneut. 2. Wenn dieser Fehler weiterhin auftritt, versuchen Sie, den Roboter neu zu starten. 3. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Die Messerscheibe kann sich nicht drehen.	Die Messerscheibe kann sich nicht normal drehen oder es liegt ein Problem mit dem Messermotor vor.	1. Reinigen Sie die Messerscheibe und versuchen Sie es erneut. 2. Prüfen Sie, ob das umliegende Gras höher als 10 cm ist. Sie können den Rasen vorher mit einem Schiebemäher mähen, um eine Blockierung der Messerscheibe durch hohes Gras zu vermeiden. 3. Prüfen Sie, ob sich Wasser unter der Messerscheibe befindet. Sollte dies der Fall sein, bringen Sie den Roboter an einen trockenen Ort und versuchen Sie es erneut. 4. Wenn dieser Fehler weiterhin auftritt, versuchen Sie, den Roboter neu zu starten. 5. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Fehler beim Aufladen.	Der Roboter dockt an die Ladestation an, aber der Ladestrom oder die Ladespannung ist fehlerhaft.	1. Prüfen Sie, ob die Ladestation richtig mit dem Stromnetz verbunden ist. 2. Prüfen Sie, ob die Ladekontakte am Roboter und an der Ladestation sauber sind. 3. Versuchen Sie nach der Überprüfung, den Roboter erneut an die Ladestation anzudocken. 4. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Akkutemperatur zu hoch.	Die Akkutemperatur beträgt ≥ 60 °C .	1. Verwenden Sie den Roboter bei einer Umgebungstemperatur unter 40 °C. Sie können warten, bis die Akkutemperatur automatisch sinkt. 2. Sie können den Roboter ausschalten und nach einer Zeit neu starten. 3. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

Problem	Ursache	Lösung
Die Akkutemperatur ist hoch.	Die Akkutemperatur beträgt ≥ 45 °C.	1. Der Ladevorgang kann fehlschlagen, wenn die Akkutemperatur über 45 °C liegt. 2. Verwenden Sie den Roboter bei einer Umgebungstemperatur unter 40 ° C.
Die Akkutemperatur ist niedrig.	Die Akkutemperatur beträgt ≤ 6 °C.	1. Der Ladevorgang kann fehlschlagen, wenn die Akkutemperatur unter 6°C liegt. 2. Verwenden Sie den Roboter bei einer Umgebungstemperatur über 6 ° C.
Der Roboter ist verloren.	Ortung ist verloren gegangen.	1. Prüfen Sie, ob die Frontkamera des Roboters verschmutzt ist. Verschmutzung kann die Ortung beeinträchtigen. 2. Bewegen Sie den Roboter manuell an eine freie Stelle auf der Karte und versuchen Sie, die Aufgabe erneut zu starten. 3. Wenn die Ortung nicht wiederhergestellt werden kann, steuern Sie den Roboter per Fernbedienung über die App zurück zur Ladestation, und starten Sie dann die Mähaufgabe.
Sensorfehler.	Sensorfehler.	1. Starten Sie den Roboter neu und versuchen Sie es noch einmal. 2. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Der Roboter befindet sich in der Sperrzone.	Der Roboter befindet sich in der Sperrzone.	1. Bewegen Sie den Roboter manuell aus der Sperrzone und versuchen Sie es erneut. 2. Bewegen Sie den Roboter über die App ferngesteuert aus der Sperrzone, und versuchen Sie es erneut.
Der Roboter befindet sich außerhalb der Karte.	Der Roboter befindet sich außerhalb der Karte.	1. Bewegen Sie den Roboter manuell innerhalb der Karte und versuchen Sie es erneut. 2. Steuern Sie den Roboter über die App zurück in die Karte, und versuchen Sie es erneut.
Notstopp ist aktiviert.	Die Stopptaste am Roboter ist gedrückt.	Drücken Sie die OK-Taste zweimal, um den Roboter zu entsperren.
Akkuladestand niedrig. Der Roboter wird bald abgeschaltet.	Akkustand ≤ 10 %.	Docken Sie den Roboter zum Aufladen an die Ladestation an.
Der Roboter ist außerhalb der Karte. Risiko, gestohlen zu werden.	Der Roboter ist außerhalb der Karte.	1. Bewegen Sie den Roboter manuell zurück in den Arbeitsbereich. 2. Sie können den Alarm bei Verlassen der Karte in den Einstellungen der App deaktivieren.
Rückkehr zur Ladestation fehlgeschlagen.	Der Roboter kann beim Zurückkehren zur Ladestation die Ladestation nicht finden.	1. Prüfen Sie, ob der Roboter durch Hindernisse blockiert wird. Entfernen Sie die Hindernisse und versuchen Sie es erneut. 2. Vergewissern Sie sich, dass eine ausreichende Beleuchtung vorhanden ist und das Wetter klar ist (d. h. kein Regen oder Nebel). Widrige Wetterbedingungen können die Fähigkeit des Roboters zur Rückkehr beeinträchtigen. 3. Vergewissern Sie sich, dass die derzeit in der App verwendete Karte mit dem Einsatzort des Roboters übereinstimmt. Wenn dies nicht der Fall ist, wechseln Sie im Abschnitt „Kartenbearbeitung " zur entsprechenden Karte. 4. Vergewissern Sie sich, dass eine Ladestation innerhalb der aktuell verwendeten Karte installiert ist. 5. Steuern Sie den Roboter per Fernbedienung über die App zurück zur Ladestation.
Andocken an der Ladestation fehlgeschlagen.	Der Roboter findet die Ladestation, kann aber nicht andocken.	1. Vergewissern Sie sich, dass eine ausreichende Beleuchtung vorhanden ist und das Wetter klar ist (d. h. kein Regen oder Nebel). Widrige Wetterbedingungen können die Fähigkeit des Roboters zum Andocken beeinträchtigen. 2. Prüfen Sie, ob die Reflexionsfolie an der Ladestation verschmutzt oder verdeckt ist. 3. Prüfen Sie, ob sich Hindernisse vor der Ladestation befinden. 4. Prüfen Sie, ob die Ladestation verschoben wurde. 5. Überprüfen Sie, ob die Basisplatte mit dickem Schlamm bedeckt ist. 6. Prüfen Sie, ob die Station auf einer Steigung steht. 7. Überprüfen Sie, ob die Station an das Stromnetz angeschlossen ist. 8. Helfen Sie dem Roboter, manuell oder mit der Fernbedienung in die Station zu docken.

Problem	Ursache	Lösung
Ortung fehlgeschlagen.	Ortung schlägt fehl, wenn der Roboter versucht, eine Mähaufgabe zu starten.	1. Vergewissern Sie sich, dass eine ausreichende Beleuchtung vorhanden ist und das Wetter klar ist (d. h. kein Regen oder Nebel). Widrige Wetterbedingungen können die Fähigkeit des Roboters zur Positionierung beeinträchtigen. 2. Bewegen Sie den Roboter manuell an eine flache und offene Stelle auf der Karte und versuchen Sie erneut, die Aufgabe zu starten. 3. Wenn Sie weiterhin auf diesen Fehler stoßen, versuchen Sie es bitte erneut, nachdem der Roboter in der Station angedockt ist. 4. Wenn es weiterhin zu Positionierungsfehlern kommt, stellen Sie die Ladestation an einem offenen Ort auf und führen Sie eine erneute Kartierung durch.
Nicht ausreichend Platz zum Drehen vor der Station.	Nicht ausreichend Platz zum Drehen vor der Station.	1. Wenn die Station am Rand der Karte oder darauf platziert ist, stellen Sie sicher, dass zwischen dem vorderen Bereich der Basisplatte der Station und der Kartenbegrenzung mindestens 1 m freier Raum ist; andernfalls kann der Roboter möglicherweise nicht wenden. 2. Verlegen Sie die Station oder ändern Sie die Karte in der Kartenbearbeitung.
Weg blockiert.	Weg blockiert.	1. Überprüfen Sie, ob eine Sperrzone im Weg festgelegt ist. 2. Überprüfen Sie, ob Hindernisse den Roboter blockieren. 3. Wenn der Roboter weiterhin nicht passieren kann, löschen Sie den Pfad in der Kartenbearbeitung und legen Sie einen neuen fest.
Es liegt ein Problem mit der Frontkamera vor.	Es liegt ein Problem mit der Frontkamera vor.	1. Wischen Sie die Frontkamera mit einem sauberen Tuch ab. 2. Versuchen Sie, den Roboter erneut zu starten. 3. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Frontkamera blockiert.	Frontkamera blockiert.	1. Vergewissern Sie sich vor einem erneuten Versuch, dass die Frontkamera nicht verdeckt ist. 2. Wenn die Kamera verunreinigt ist, säubern Sie sie mit einem weichen Tuch, bevor Sie es erneut versuchen.
Schwaches Positionierungssignal.	Schwaches Positionierungssignal.	1. Vergewissern Sie sich, dass das Wetter klar ist. Starkregen oder schlechte Lichtverhältnisse können die Positionierung des Roboters stören. Der Roboter setzt seinen Betrieb fort, sobald das Positionierungssignal wiederhergestellt ist. 2. Sollte das Problem weiterhin auftreten, wechseln Sie in den Fernsteuerungsmodus und steuern Sie den Roboter manuell zurück zur Ladestation, bevor Sie mit den Aufgaben beginnen.
Bei der Auto-Kartierung tritt ein Begrenzungs-erkennungsfehler auf.	Bei der Auto-Kartierung tritt ein Begrenzungs-erkennungsfehler auf.	1. Stellen Sie passende Lichtverhältnisse sicher – weder zu hell noch zu dunkel. 2. Vergewissern Sie sich, dass das Wetter klar ist und weder Nebel noch Regen herrscht. 3. Stellen Sie sicher, dass die Frontkamera sauber und die Sicht frei von Hindernissen ist. 4. Stellen Sie sicher, dass der Boden eben ist, da Unebenheiten die Erkennung beeinträchtigen können. 5. Wenn die Begrenzungserkennung weiterhin fehlschlägt, wechseln Sie zur Kartierung in den Fernbedienungsmodus.

13 Technische Daten

Allgemeine Informationen	Produktbezeichnung	MOVA ViAX-Serie	
	SKU	ViAX 250	ViAX 300
	Modell	MVV1100	MVV1200
	Abmessungen	595 × 380 × 272 mm	
	Gewicht des Roboters (inkl. Akku)	9,4 kg	
Mähbetrieb	Empfohlene Arbeitsfläche	250 m²	300 m²
	Mäh-Effizienz[1]	Standard: 300 m²/Tag Effizient: 500 m²/Tag	
	Mähhöhe	20–60 mm	
	Mähbreite	20 cm	
	Ladedauer[2]	45 min	
	Mähdauer pro Ladung[3]	50 min	
Geräuschemissionen	Schallleistungspegel LWA	57 dB(A)	
	Messunsicherheiten der Schallleistung KWA	3 dB(A)	
	Schalldruckpegel LpA	49 dB(A)	
	Messunsicherheiten beim Schalldruck KpA	3 dB(A)	
Betriebsbedingungen	Betriebstemperatur	0–50° C Empfohlen: 10–35° C	
	Temperatur bei Langzeitlagerung	-10–35° C Empfohlen: 0–25° C	
	IP-Einstufung	Mäher: IPX6 Ladestation: IPX4 Netzteil: IP67	
	Maximale Steigung der Mähfläche	40 % (22°)	
Verbindungsmöglichkeiten	Bluetooth-Frequenzbereich	2400,0–2483,5 MHz	
	Maximale HF-Leistung	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7,49 dBm	

Verbindungsmöglichkeiten	WLAN	2,4 GHz WLAN (2400-2483,5M)
	Link-Dienst (optional) [4]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS (optional) [5]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS
Messermotor	Geschwindigkeit	2500 U/min
Akku (Mäher)	Akku-Modell [6]	MBPM10
	Akku-Typ	Lithium-Ionen-Akku
	Nennkapazität	2,5 Ah
	Nennspannung	18 V DC
Netzteil	Ladegerät-Modell	MPAM10/MPAM20/MPAM20(c)
	Eingangsspannung	100–240 V AC
	Ausgangsspannung	20 V DC
	Stromstärke am Ausgang	1,5 A/3 A
Ladestation	Ladestation-Modell	MCV20
	Eingangsspannung	20 V DC
	Ausgangsspannung	20 V DC
	Stromaufnahme	1,5 A/3 A
	Stromstärke am Ausgang	1,5 A/3 A
Zubehör	Ersatzklingen und Schrauben	9
	Klingen-Modell	MBKM10 (MOVA)
Antriebsräder	Radtyp	Geländegängig

1. Basierend auf Tests im MOVA-Labor.
2. Die Ladedauer gilt, wenn der Roboter bei niedrigem Akkuladestand automatisch zur Ladestation zurückkehrt.
3. Basierend auf Tests im MOVA-Labor.
4. Erfordert die Installation des Link-Moduls.
5. Erfordert die Installation des Link-Moduls.
6. Die ViAX 250 und ViAX 300 sind mit den Akkus MBPM10 (2,5 Ah) und MBPM20 (5 Ah) kompatibel.

Hinweis: Die technischen Daten können sich im Zuge der ständigen Verbesserung unserer Produkte ändern. Die aktuellsten Daten finden Sie auf unserer Website unter https://www.mova.tech.

Traduction de l'instruction originale

Sommaire

1 Consignes de sécurité..... P77
2 Présentation du produit P81
3 Installation P83
4 Préparation à la première utilisation P86
5 Cartographie de votre jardin P90
6 Opération P97
7 Application MOVAhome.....P100
8 Entretien..... P103
9 Batterie..... P106
10 Stockage d'hiver..... P106
11 Transport..... P106
12 Résolution des pannes..... P107
13 Caractéristiques P110

1 Consignes de sécurité

1.1 Consignes générales de sécurité

• Avant d'utiliser le produit, lisez attentivement et comprenez le manuel d'utilisation.
• Utilisez uniquement les outils recommandés par MOVA avec le produit. Toute autre utilisation n'est pas appropriée.
• Lorsque la machine fonctionne, ne laissez pas les enfants se trouver à proximité ou jouer avec elle.
• N'utilisez pas le produit dans des zones où les gens ignorent sa présence.
• Ne courez pas lorsque vous utilisez manuellement le produit avec l'application MOVAhome. À tout moment, marchez, surveillez vos pas sur les pentes et maintenez votre équilibre.
• Évitez d'utiliser le produit lorsqu'il y a des personnes, en particulier des enfants ou des animaux, 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 : "Avertissement ! La tondeuse à gazon est un outil automatique ! Évitez de toucher la machine ! Observez les enfants !"
• Portez des chaussures robustes et un pantalon long lorsque vous utilisez le produit.
• Pour éviter tout dommage au produit et tout accident impliquant des véhicules ou des personnes, ne placez pas de zones de travail ou de voies de transport sur les voies publiques.
• Ne touchez pas les pièces dangereuses en mouvement, telles que le disque de coupe, avant qu'il ne soit complètement arrêté.
• Demandez de l'aide médicale en cas de blessure ou d'accident.
• Réglez le produit sur **OFF** avant de supprimer les blocages, d'effectuer la maintenance ou d'examiner le produit. Si le produit vibre anormalement, inspectez-le pour détecter tout dommage avant de redémarrer. N'utilisez pas le produit si des pièces sont défectueuses.
• N'installez pas le câble principal dans les zones où le produit risque de couper. Suivez les instructions fournies pour l'installation du câble.
• Pour charger le produit, utilisez uniquement la station de recharge incluse dans l'emballage. Une utilisation incorrecte peut provoquer un choc électrique, une surchauffe ou une fuite de liquide corrosif de la batterie. En cas de fuite d'électrolyte, nettoyez avec de l'eau ou un agent neutralisant, et si le liquide corrosif entre en contact avec vos yeux, consultez un médecin.
• Lors du raccordement du câble principal à la prise de courant, utilisez un dispositif à courant résiduel (RCD) avec un courant de déclenchement maximum de 30 mA.
• Utilisez uniquement des piles d'origine recommandées par MOVA. La sécurité du produit ne peut être garantie avec des batteries non originales. N'utilisez pas de piles non rechargeables.
• Pour éviter d'endommager les rallonges qui pourraient entraîner un contact avec des pièces sous tension, gardez les rallonges à l'écart des pièces dangereuses en mouvement.
• Les illustrations utilisées dans ce document sont uniquement à titre de référence. Veuillez vous référer aux produits réels.
• Les réglementations locales peuvent limiter l'âge de l'opérateur. Les enfants, les personnes ayant des capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, les personnes manquant d'expérience et de connaissances ou les personnes non familiarisées avec ces instructions ne doivent jamais utiliser la machine.
• Tant qu'un câble n'est pas débranché de la prise de courant, ne le connectez pas et ne le touchez pas. Débranchez la fiche de la prise de courant si le câble est endommagé pendant le fonctionnement. Le personnel de service doit remplacer un câble usé ou endommagé car il augmente le risque de chocs électriques.
• Ne poussez pas le produit rapidement ou en forçant car vous risquez de l'endommager.
• Pour respecter les exigences d'exposition aux RF, une distance de séparation de 35 cm entre l'appareil et la personne doit être maintenue.
• Pour recharger la batterie, utilisez uniquement le bloc d'alimentation amovible fourni avec l'appareil.

1.2 Consignes de sécurité pour l'installation

• Évitez d'installer la borne de recharge dans des zones où des personnes pourraient trébucher dessus.
• N'installez pas la borne de recharge dans des zones où il existe un risque d'eau stagnante.
• La station de recharge et ses accessoires ne doivent pas être installés à moins de 60 cm de tout matériau combustible. Un incendie peut survenir en cas de dysfonctionnement ou de surchauffe de la station de chargement et de l'alimentation électrique.

1.3 Consignes de sécurité pour le fonctionnement

• Gardez vos mains et vos pieds éloignés des lames rotatives. Ne placez pas vos mains ou vos pieds à proximité ou en dessous du produit lorsqu'il est allumé.
• Ne soulevez pas et ne déplacez pas le produit lorsqu'il est allumé.
• Utilisez le mode stationnement ou réglez le produit sur **OFF** lorsqu'il y a des personnes, en particulier des enfants ou des animaux, dans la zone de travail.
• Assurez-vous que la pelouse ne contient aucun objet comme des pierres, des branches, des outils ou des jouets. Sinon, lorsqu'elles entrent en contact avec un objet, les lames peuvent être endommagées.
• Ne placez pas d'objets sur le produit ou la station de chargement.
• 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.
• Réglez toujours le produit sur **OFF** lorsqu'il n'est pas utilisé.
• N'utilisez pas le produit simultanément avec un arroseur escamotable. Utilisez la fonction Programmation pour vous assurer que le produit et l'arroseur escamotable ne fonctionnent pas en même temps.
• Évitez de placer un canal de connexion là où des arroseurs escamotables sont installés.
• N'utilisez pas le produit si la zone de travail est couverte d'eau stagnante, par exemple en cas de forte pluie ou d'accumulation d'eau.

1.4 Consignes de sécurité pour l'entretien

• Réglez le produit sur OFF lors de la maintenance.
• Assurez-vous que le produit est posé sur le sol dans son orientation habituelle et non à l'envers après le lavage.
• Le produit ne doit pas être inversé pour nettoyer le châssis. Si vous le tournez à l'envers à des fins de nettoyage, assurez-vous qu'il retrouve sa bonne orientation. Cela est fait pour éviter que l'eau ne pénètre dans le moteur et ne perturbe son fonctionnement normal.
• Débranchez la fiche de la station de charge ou retirez le dispositif de désactivation avant de nettoyer ou d'effectuer l'entretien de la station de charge.
• N'utilisez pas de nettoyeur haute pression ni de solvants pour nettoyer le produit.

1.5 Sécurité de la batterie

Si les batteries lithium-ion sont démontées, court-circuitées, exposées à l'eau, au feu ou à des températures élevées, elles peuvent exploser ou provoquer un incendie. Évitez toute forme d'abus électrique ou mécanique et manipulez-les avec précaution. Conservez-les à l'abri de la lumière directe du soleil.
1. Utilisez uniquement le chargeur de batterie et l'alimentation électrique fournis par le fabricant. L'utilisation d'un chargeur et d'une alimentation inappropriés peut provoquer des chocs électriques et/ou une surchauffe.
2. N'essayez pas de réparer ou de modifier les batteries! Les blessures graves causées par une explosion ou un choc électrique peuvent entraîner des tentatives de réparation. Les électrolytes libérés sont corrosifs et toxiques en cas de fuite.
3. Ces appareils ont des piles qui ne peuvent être remplacées que par des personnes qualifiées.

1.6 Risques résiduels

Lors du remplacement des lames, portez des gants de protection pour éviter les blessures.

1.7 Symboles et autocollants

	**AVERTISSEMENT -** Avant d'utiliser la machine, lisez attentivement les instructions d'utilisation.
	**AVERTISSEMENT -** Lors de l'utilisation, maintenez une distance de sécurité avec la machine.
	**AVERTISSEMENT -** **Retirez le dispositif de mise hors service avant de travailler sur la machine ou de la soulever.**
	**AVERTISSEMENT -** Évitez de monter sur la machine.
	**AVERTISSEMENT -** Ce produit ne doit pas être jeté avec les ordures ménagères ordinaires. Assurez-vous que le produit est recyclé en conformité avec les lois locales.

CE	Ce produit est conforme aux directives CE applicables.
	Équipement de classe III
	Lire le manuel de l'opérateur
⎓	Courant continu
	Équipement de classe II

UTILISATION PRÉVUE

Le produit de jardin est destiné à la tonte des pelouses domestiques. Il est conçu pour tondre fréquemment, maintenant 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 l'utiliser pour creuser, balayer ou déneiger.

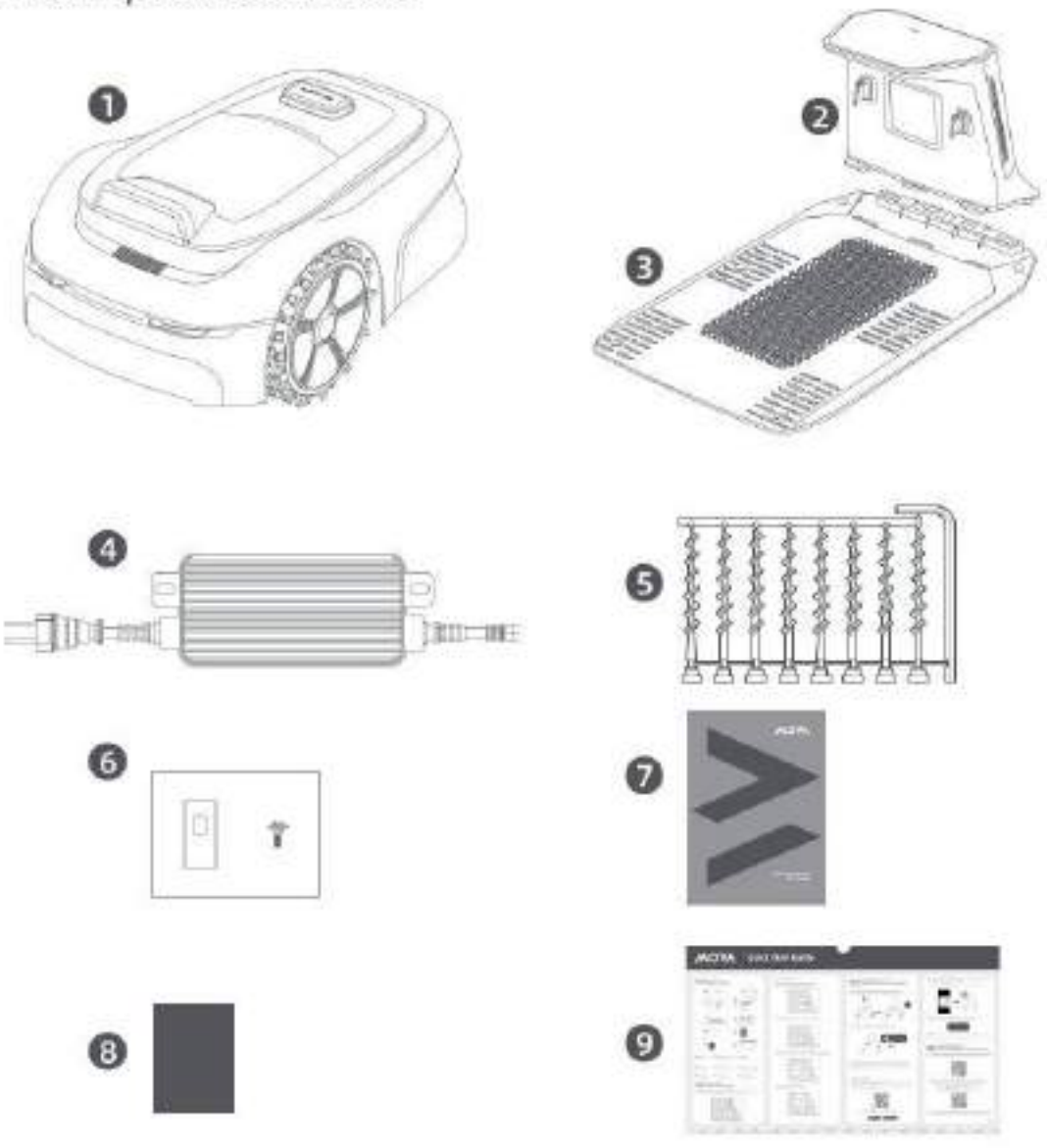
CE

Par la présente, Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. déclare que les équipements radio modèles MOVA MVW1100/MVW1200 sont conformes à la Directive 2014/53/UE. Le texte intégral de la déclaration de conformité de l'UE est disponible à l'adresse Internet suivante : https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity.

Pour le mode d'emploi électronique détaillé, rendez-vous sur le site https://www.mova.tech/pages/user-manuals-and-faqs.

2 Présentation du produit

2.1 Qu'est-ce qui est dans la boîte



❶ Le robot

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

❸ Plaque de base

❹ Alimentation

❺ Piquets × 8, Clé hexagonale

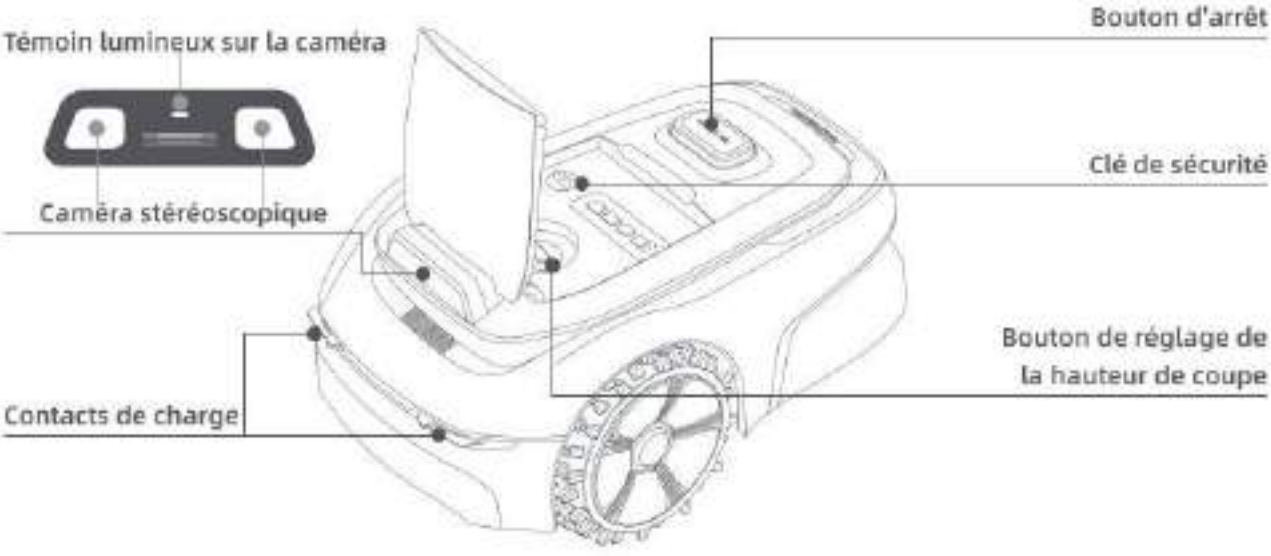
❻ Lames et vis de rechange × 9

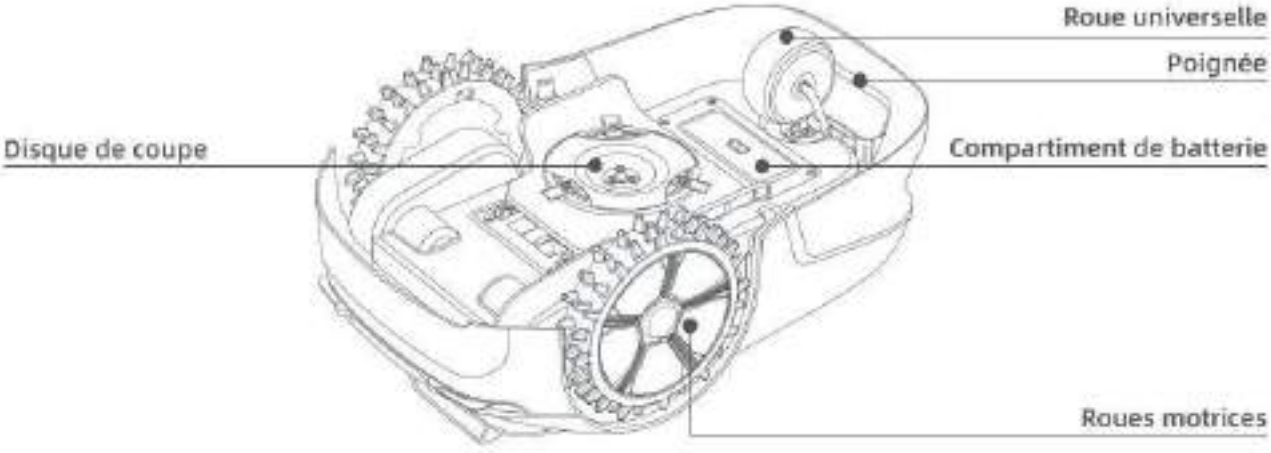
❼ Manuel d'utilisation

❽ Chiffon non pelucheux

❾ Guide de démarrage rapide

2.2 Présentation du produit

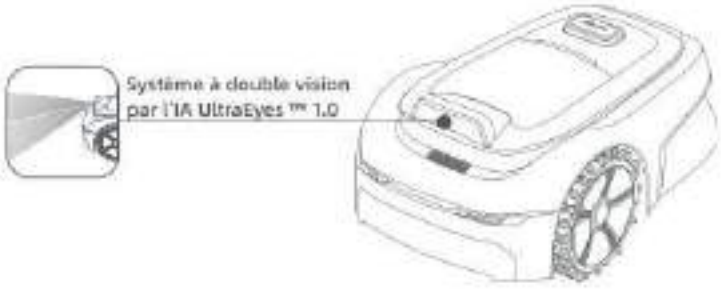




2.3 Système à double vision par l'IA UltraEyes ™ 1.0

UltraEyes ™ 1.0 est le cœur de la série ViAX, une innovation pionnière qui redéfinit l'entretien intelligent des pelouses avec un système à double vision piloté par IA. Cette technologie de pointe permet à la série ViAX de naviguer dans votre paysage avec une clarté et une précision inégalées.

Équipé de deux caméras IA Ultra-HDR et d'algorithmes d'IA, l'appareil différencie avec précision les zones herbeuses et non herbeuses tout en identifiant divers objets dans le terrain. Grâce à un traitement visuel de pointe et à une prise de décision intelligente, il garantit une perception et un positionnement au millimètre près, permettant de vraiment comprendre votre jardin dans toutes les directions.



2.4 Capteur

Nom	Description
Caméra stéréoscopique	Permet de se positionner et de détecter les obstacles, les limites de la pelouse et la présence humaine. Angle de vue : 110° (horizontal), 75° (vertical), 120° (diagonal) Résolution : 2 MP

3 Installation

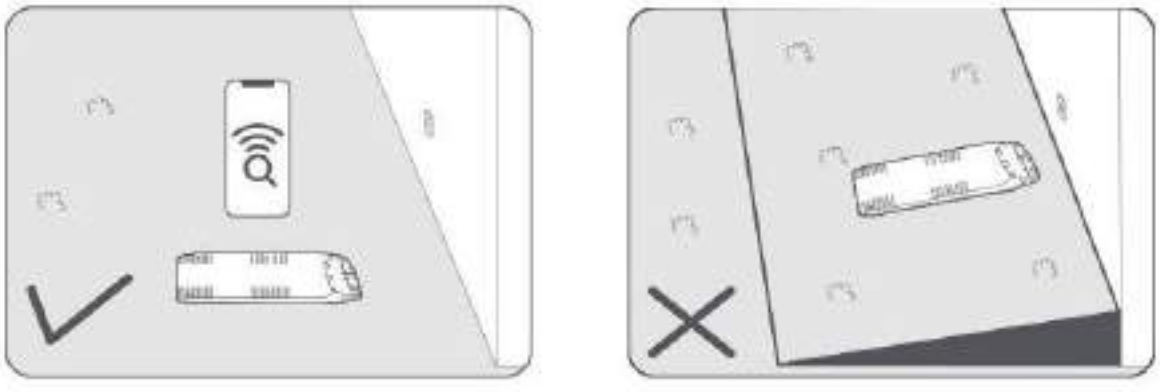
3.1 Sélectionner un emplacement approprié

• Placer la station de chargement sur une surface plane en bordure de pelouse et à proximité d'une prise d'alimentation. Il est recommandé de placer la station de chargement dans une zone avec une bonne force du signal Wi-Fi.

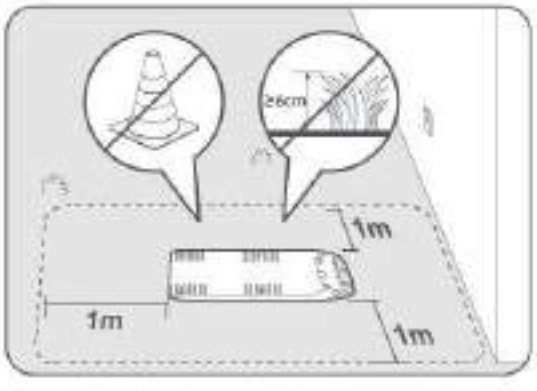
Remarque : Utilisez votre téléphone pour aider à contrôler la force du signal Wi-Fi de l'emplacement. Une bonne force du signal Wi-Fi améliore la stabilité de la connexion entre le robot et l'application.

Important

- Assurez-vous que le sol est suffisamment souple pour permettre la pose des vis.
- Placez la station de charge sur une surface plane. Toute pente peut faire glisser le robot en arrière et l'empêcher de s'arrimer.

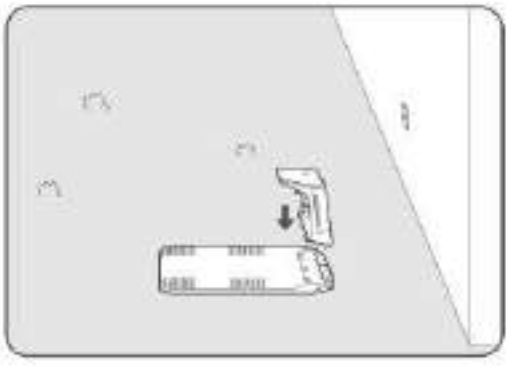


• Garder au moins **1 m** d'espace libre sans obstacle à gauche, à droite et devant la station de chargement. Assurez-vous que l'herbe autour de l'emplacement est inférieure à **6 cm**. Si l'herbe est plus haute, veuillez d'abord la tondre avec une tondeuse. Si l'herbe est haute, le robot pourrait avoir des difficultés à retourner à la station de chargement.

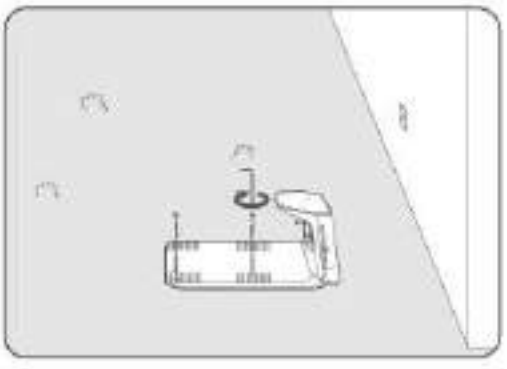


3.2 Installer la station de chargement

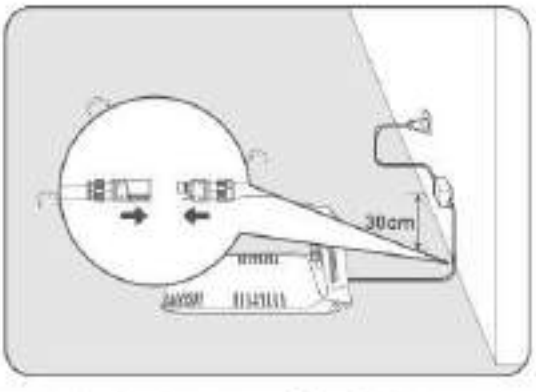
❶ Insérez la tour de chargement sur la plaque de base jusqu'à ce que vous entendiez le clic.



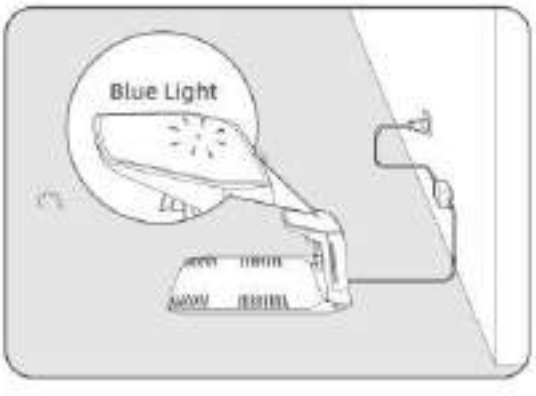
❷ Fixez la plaque de base au sol avec les piquets fournis en utilisant la clé hexagonale.



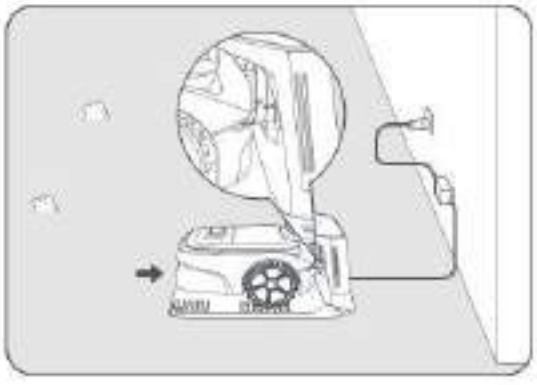
❸ Branchez l'alimentation à la rallonge, puis connectez-la à la prise d'alimentation. Gardez l'alimentation à au moins **30 cm** au-dessus du sol.



Remarque : Le voyant LED sur la station de charge sera **bleu fixe** lorsque la station est sous tension.

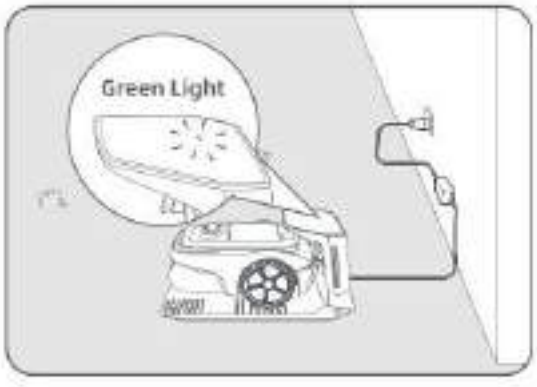


❹ Mettez le robot dans la station de chargement pour le charger. Assurez-vous que les contacts de chargement sur le robot et la station de chargement sont correctement raccordés.



Remarques

• Le voyant lumineux **clignote en vert** lorsque le robot se charge correctement dans la station de chargement.



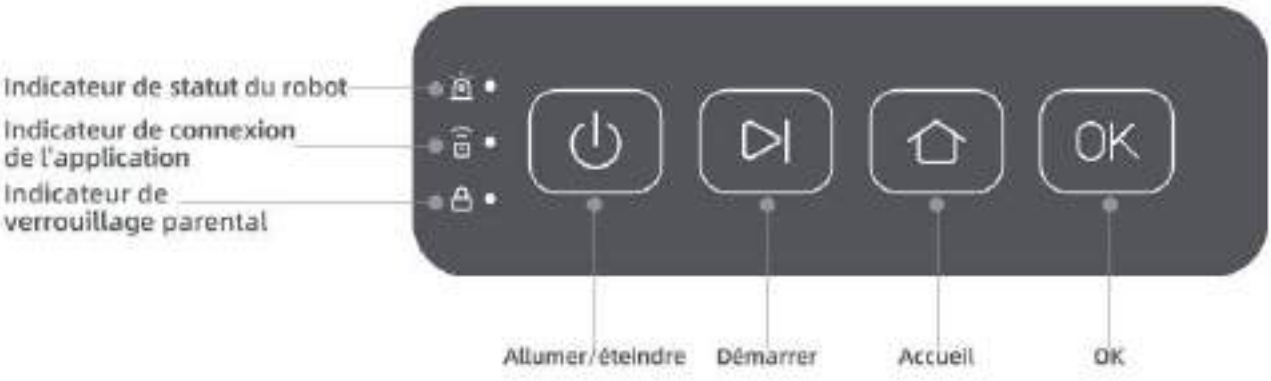
• Si vous souhaitez ajouter un garage pour une protection supplémentaire, veuillez utiliser le garage MOVA correspondant, disponible dans les magasins locaux ou en ligne. L'utilisation d'un garage non conçu par MOVA peut causer des problèmes lors de la recharge.

Voyant LED sur la station de chargement

Couleur de la lumière du voyant LED	Signification
Rouge clignotant/fixe	1. La station de chargement a un problème (par exemple, un problème d'intensité ou de tension de chargement). 2. Le robot est ancré dans la station de chargement, mais le chargement est anormal (par exemple, les contacts de chargement sont en court-circuit).
Bleu fixe	La station de chargement est sous alimentation. Le robot n'est pas dans la station de chargement.
Clignotant vert	Le robot est en cours de chargement dans la station de chargement.
Vert fixe	Le robot est amarré à la station de chargement et il est soit : 1. Complètement chargé, soit 2. Non en charge car l'heure actuelle est en dehors de la période de charge désignée.

4 Préparation à la première utilisation

4.1 Familiarisez-vous avec le panneau de contrôle



Contrôles

Bouton	Fonction
Allumer/éteindre ⏻	Pour allumer le robot, installez la clé de sécurité et tournez-la en position **ON**. Appuyez sur ⏻ et maintenez enfoncé pendant 2 secondes pour allumer le robot.
	Pour éteindre le robot, assurez-vous qu'il est en dehors de la station de chargement. Ensuite, appuyez sur ⏻ et maintenez enfoncé pendant 2 secondes. Tourner la clé de sécurité en position **OFF** éteindra également le robot.
Démarrer ▷|	Pour démarrer la tonte de toute la zone ou reprendre les tâches en pause, appuyez sur ▷|, puis appuyez sur le bouton OK dans les 5 secondes.
Accueil ⌂	Pour envoyer le robot à la station de charge, appuyez sur ⌂, puis appuyez sur le bouton **OK** dans les 5 secondes.
OK	Pour désactiver le verrou de sécurité et activer le contrôle par application, appuyez deux fois sur le bouton **OK**.
	Pour activer le mode de couplage Bluetooth, appuyez et maintenez le bouton **OK** pendant 3 secondes.
Démarrer + OK	Pour réinitialiser le robot aux paramètres d'usine, appuyez sur ▷| et le bouton **OK**, et maintenez-les simultanément enfoncés pendant 3 secondes.
Arrêt	Appuyez sur le bouton **Arrêt** pour arrêter le robot et activer le verrou de sécurité. Le contrôle par application sera désactivé. Appuyez deux fois sur le bouton **OK** pour désactiver le verrou de sécurité.
Démarrer + Accueil	Pour désactiver le verrouillage parental, appuyez simultanément sur les touches ▷| et ⌂. Le robot annoncera : « Le verrouillage parental est désactivé ».

Clé de sécurité



• Tournez la clé de sécurité en position **ON** avant d'allumer le robot.
• Tournez la clé de sécurité en position **OFF** ; le robot s'éteindra automatiquement.
• Vous pouvez retirer la clé de sécurité lorsqu'elle est en position **OFF**. Le robot ne peut pas être allumé sans la clé.
Remarque : Si vous perdez la clé de sécurité, veuillez contacter l'équipe après-vente pour en obtenir une nouvelle.

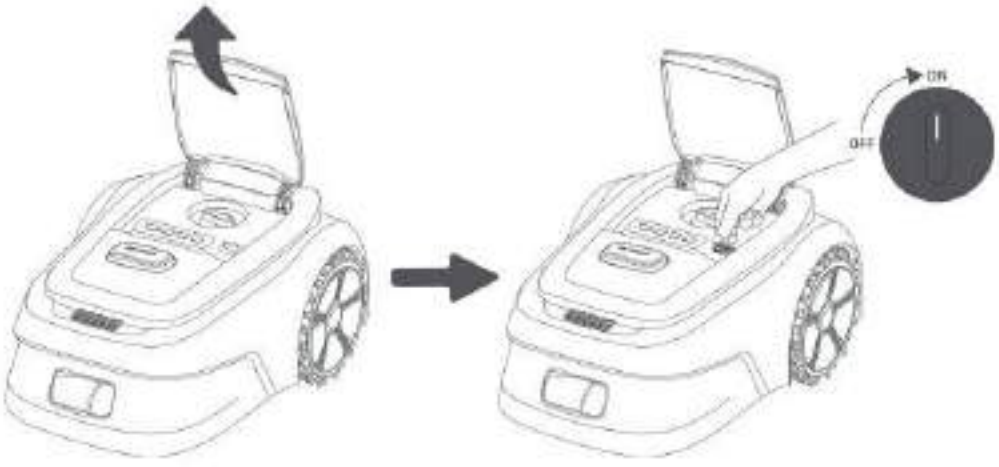
Voyants lumineux sur le panneau de contrôle

Indicateur	Couleur	Signification
Statut du robot	Clignotant vert	Le robot se recharge dans la station de chargement.
	Vert fixe	La batterie est entièrement chargée.
	Rouge fixe	1. Une erreur s'est produite. 2. Le bouton d'arrêt d'urgence est enfoncé.
	Clignotant bleu	1. Le robot exécute une tâche ou est en pause. 2. Le robot s'initialise après la mise sous tension.
	Bleu fixe	Le robot est en veille.
Connexion à l'application	Bleu fixe	Le robot est connecté à l'application.
	Bleu clignotant	Le robot se connecte à l'application.
Verrouillage parental	Bleu fixe	Le panneau de contrôle est verrouillé via l'application. (Vous pouvez activer la fonction « Verrouillage parental » dans l'application.)

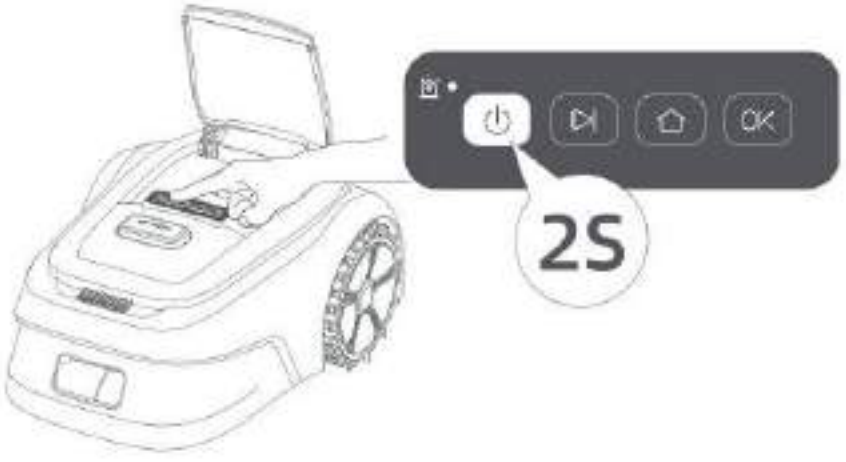
4.2 Paramètres initiaux

Avant d'allumer le robot pour la première fois, certains paramètres de base doivent être configurés pour que le robot puisse commencer à travailler.

❶ Ouvrez le couvercle supérieur, puis tournez la clé de sécurité en position **ON**.



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



Remarques

• Après la mise sous tension, le robot commencera l'initialisation, indiquée par un indicateur d'état **bleu clignotant** • sur le panneau de commande. Lorsque le son de démarrage retentit et que le voyant d'état • devient **bleu fixe**, le processus d'initialisation est terminé.

• Le robot s'allumera automatiquement lorsqu'il s'amarrera à la station de charge.

Important : Pour allumer le robot, assurez-vous que la clé de sécurité est installée et réglée sur la position **ON**. Sinon, le robot ne peut pas être allumé.

❸ **Raccorder le robot à Internet**

Scanner le QR code pour télécharger l'application MOVAhome sur votre téléphone. Après l'installation, créez un compte et connectez-vous.

Vous pouvez également télécharger l'application MOVAhome depuis l'App Store ou Google Play.

Download on the App Store

Get it on Google Play

Avant la configuration du réseau :

• Assurez-vous que le robot et votre appareil mobile sont à portée du même réseau Wi-Fi.

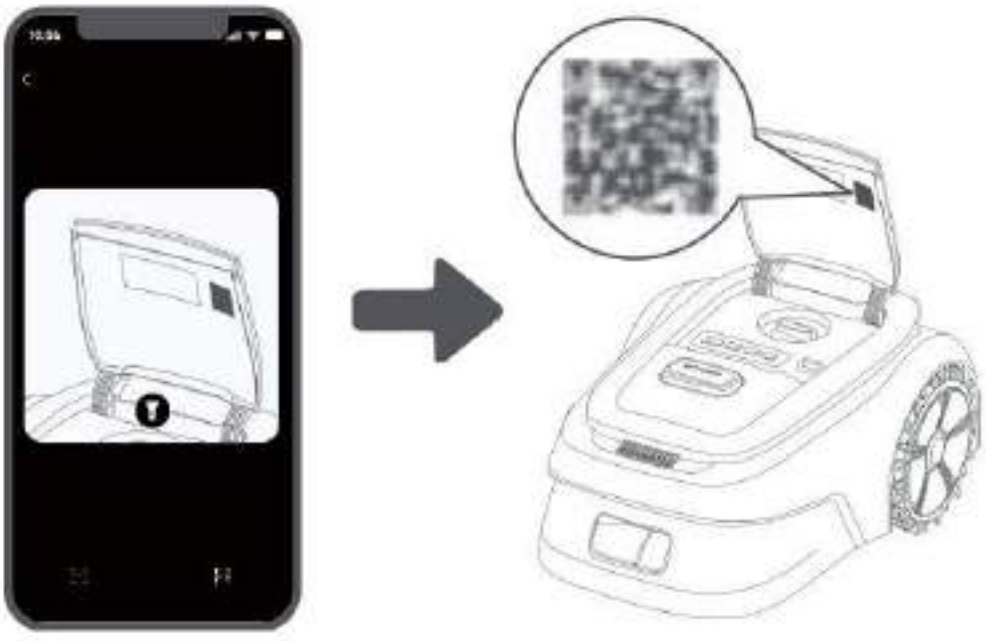
• Assurez-vous que votre téléphone portable est à une distance maximale de **10 m** du robot.

• Activez la fonction Bluetooth sur votre téléphone portable.

1. Ouvrez l'application MOVAhome.

2. Vous pouvez vous connecter via l'une des méthodes suivantes :

a. Scanner 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 supérieur du robot pour vous connecter.



b. Ajouter manuellement : Allez dans **Appareil** et appuyez sur **Ajouter**. Sélectionnez ensuite votre modèle de robot pour vous connecter.

3. Veuillez suivre les instructions dans l'application pour terminer la connexion au réseau Wi-Fi.

Important

• Utilisez un réseau à bande unique de 2,4 GHz ou un réseau à double bande de 2,4/5 GHz.

• Assurez-vous que votre réseau Wi-Fi n'a pas de pare-feu et n'est pas crypté. Sinon, la configuration du réseau peut échouer.

4. Appuyez et maintenez le bouton **OK** sur le panneau de contrôle pendant 3 secondes. Le robot passera en mode de couplage Bluetooth.

Remarque : Assurez-vous que le robot a terminé l'initialisation avant d'appuyer sur le bouton **OK**. L'initialisation est terminée lorsque le son de démarrage retentit et que l'indicateur d'état • devient **bleu fixe**. La connexion ne peut pas s'effectuer tant que l'initialisation n'est pas terminée.

5. Veuillez suivre les instructions dans l'application pour terminer le couplage.

Remarques

• L'indicateur de connexion de l'application • sur le panneau de contrôle affichera une lumière **bleue fixe** lorsque le robot sera connecté avec succès à l'application.



• Vous pouvez aussi acheter le module de liaison pour contrôler le robot à distance sans connexion Wi-Fi.

Comment dissocier le 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**.

Comment réinitialiser votre robot ?

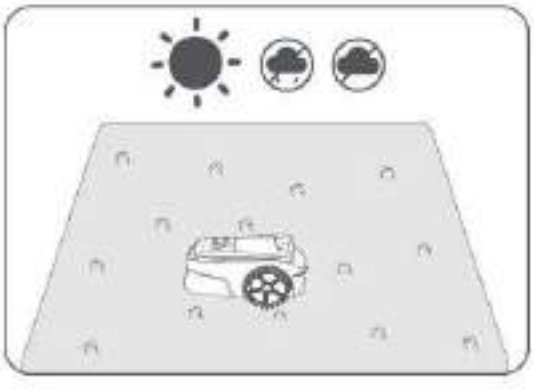
Appuyez simultanément sur ▷| et **OK** et maintenez-les enfoncés pendant 3 secondes pour réinitialiser le robot aux paramètres d'usine.

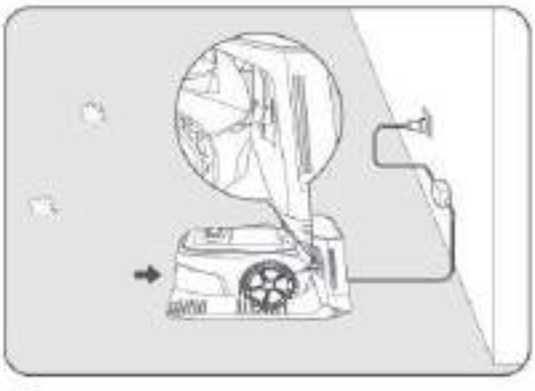
Important : Toutes les données stockées sur le robot seront définitivement effacées.

5 Cartographie de votre jardin

Avant le mappage, contrôler ce qui suit :

- Le niveau de batterie du robot dépasse les 50 %.
- Le temps est clair et sec, avec suffisamment de lumière.
- La caméra avant du robot est propre et dégagée.
- Le robot se connecte correctement à la station de chargement.



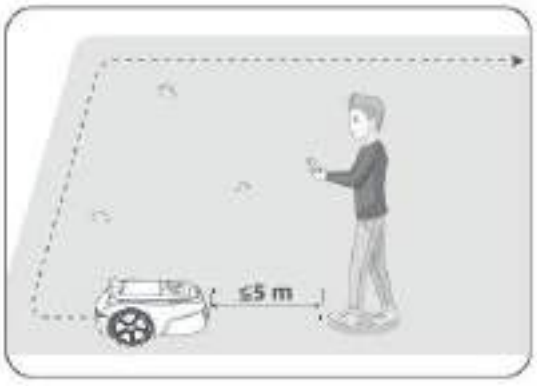


Important

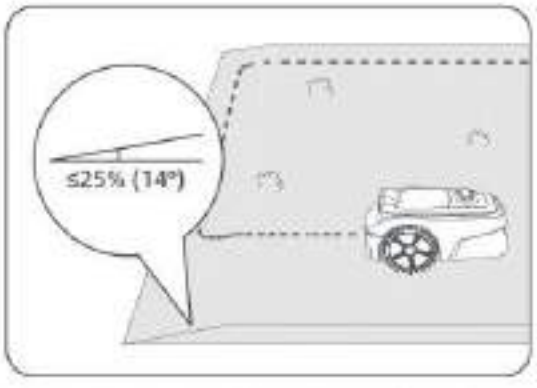
- Ne déplacez pas manuellement le robot pendant la création de la limite, sans quoi le mappage pourrait échouer.

- Lorsque la cartographie commence, ne guidez pas le robot à distance jusqu'à la station de charge avant que le processus de cartographie ne soit terminé. Sinon, la caméra frontale pourrait être bloquée, ce qui pourrait entraîner un échec de la cartographie.

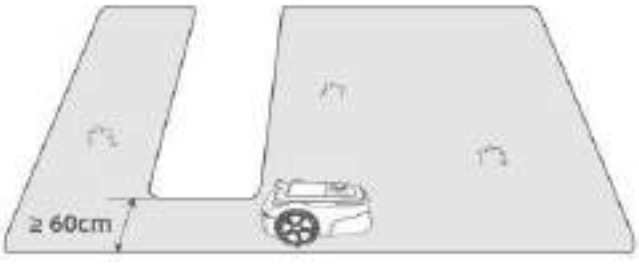
• Marchez à moins de **5 m** derrière le robot pendant le processus de cartographie.



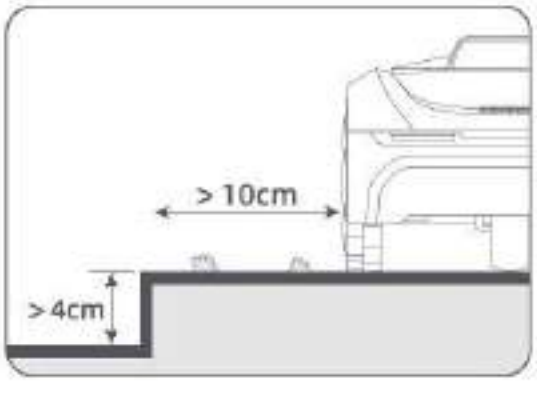
• Le robot peut naviguer sur des pentes avec une inclinaison allant jusqu'à **40 % (22°)**. Cependant, pour de meilleurs résultats de tonte, il est recommandé de maintenir les pentes des zones de travail en dessous de **25 % (14°)**.



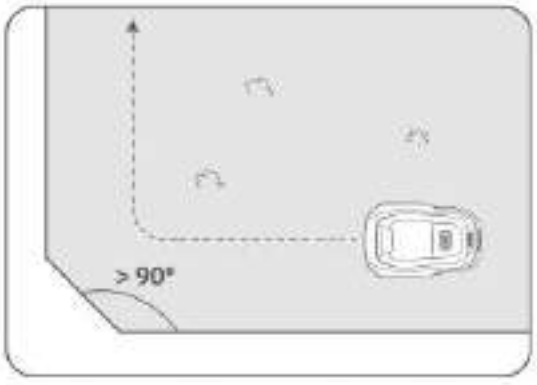
• Pour les zones de moins de **60 cm** de large, veuillez les définir comme des chemins pour permettre au robot de passer (voir section 5.4 : ***Définir le chemin***).



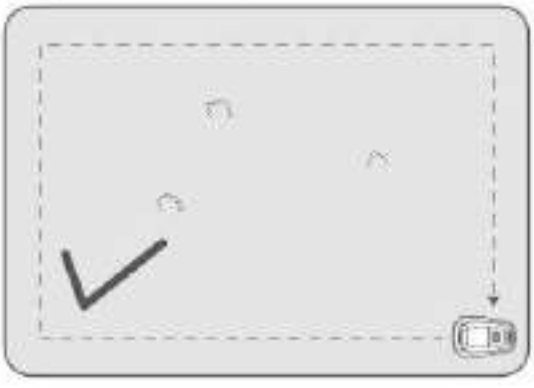
• Si le périmètre de la pelouse dépasse le sol environnant de plus de **4 cm** en hauteur ou s'il jouxte une pente raide, maintenez le robot à au moins **10 cm** du bord lors de la cartographie. Si le périmètre se situe au même niveau que le sol environnant, le robot peut le traverser pour une tonte optimale des bords.

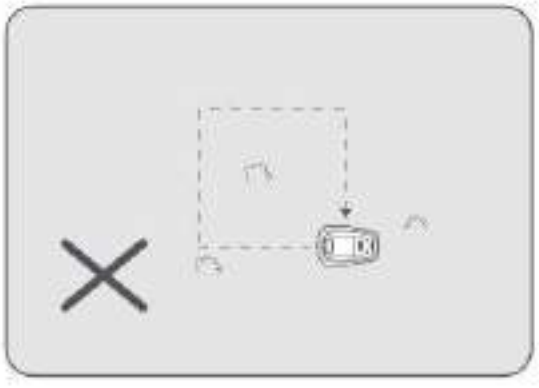


• Assurez-vous que les angles présentent une courbure de plus de **90°**. Des angles inférieurs à 90° peuvent rendre difficile pour le robot de réaliser une coupe nette.



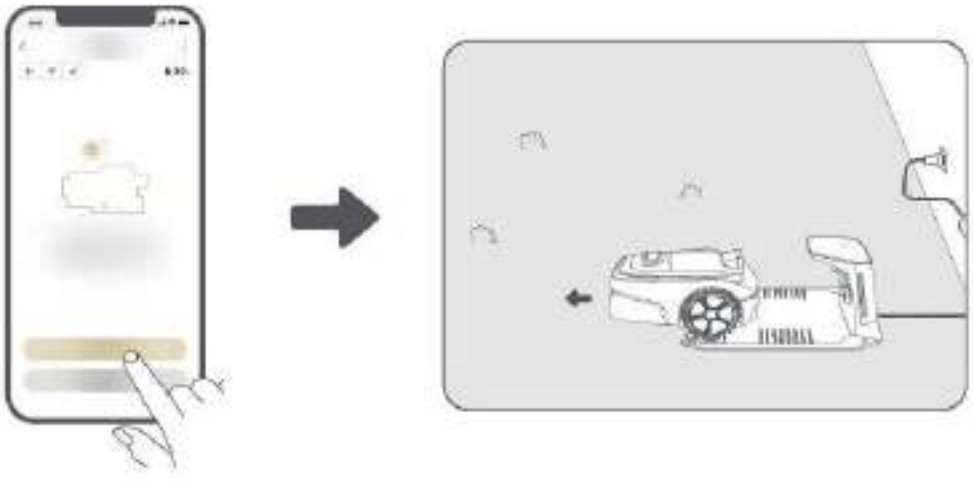
• Pour cartographier correctement les limites de la pelouse, demandez toujours au robot de suivre le bord extérieur de la pelouse. Ne créez pas de zones au milieu d'une pelouse ouverte, car cela peut entraîner des erreurs de positionnement.



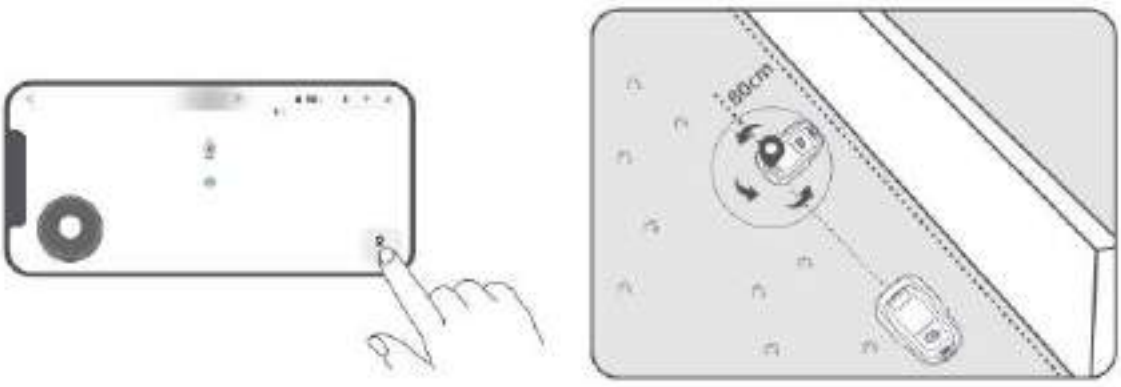


5.1 Créer la limite

❶ Appuyez sur **Démarrer la cartographie** dans l'application. Le robot vérifiera son état et procédera à la calibration. Il quittera automatiquement la station de charge pour effectuer cette calibration. Veuillez faire preuve de prudence.



❷ Guidez le robot vers le périmètre de votre pelouse à l'aide de la télécommande. Si le périmètre est surélevé ou présente une forte pente, veillez à laisser un espace de **80 cm** pour permettre la rotation lors de l'étalonnage. Appuyez ensuite sur **Définir le point de départ** pour définir le point de départ de la limite. Le robot tournera sur place pour calibrer sa position.



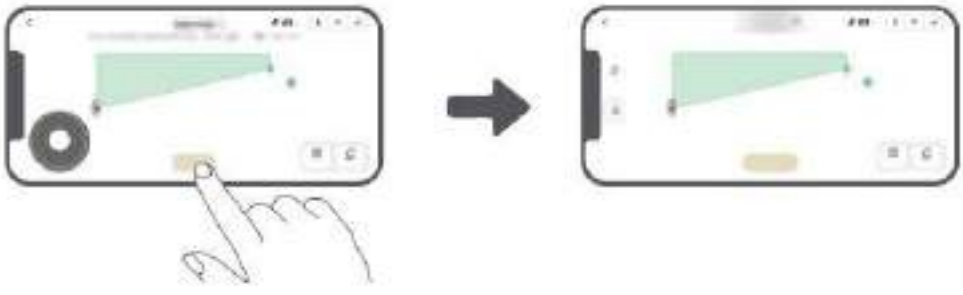
❸ Télécommandez le robot pour se déplacer le long de la bordure de la pelouse pour créer la zone de travail.

Détection automatique des limites

Doté d'un algorithme d'intelligence artificielle avancé, le robot utilise sa caméra avant pour distinguer les zones herbeuses des zones non herbeuses dans des conditions appropriées, cartographiant automatiquement le périmètre de la pelouse sans guidage manuel.

Après avoir guidé le robot à distance jusqu'au bord de la pelouse et défini le point de départ, vous pouvez utiliser le mode **Détection automatique des limites**. Vous pouvez choisir si le robot doit traverser le périmètre pour obtenir des résultats de coupe des bords plus nets ou rester à proximité pour éviter de se coincer.

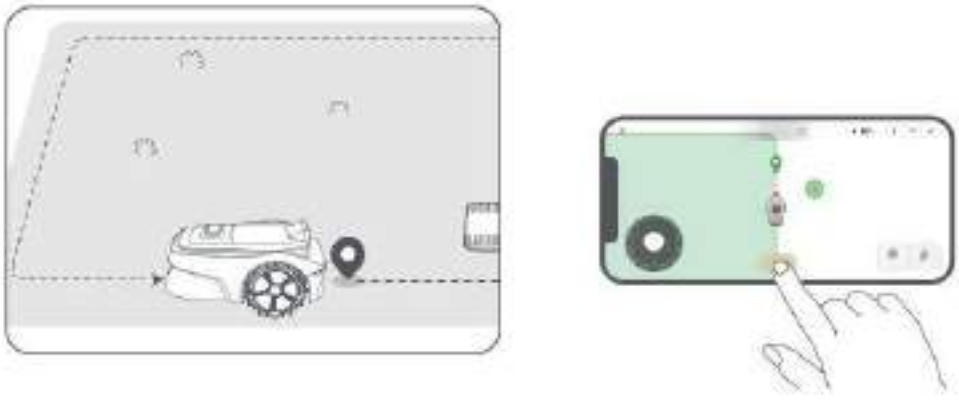
Nous vous recommandons de suivre le robot pendant ce processus. Si le robot ne parvient pas à détecter correctement les limites, vous pouvez quitter le mode Détection automatique des limites et passer à la télécommande à tout moment.



Important : La détection automatique des limites fonctionne mieux sur des bords de pelouse clairement définis. Des limites mal définies peuvent ne pas être correctement reconnues.

❹ Lorsque le robot revient à moins de **1 m** du point de départ, vous pouvez appuyer sur **Fermer la délimitation** et la limite sera automatiquement définie. Si le périmètre est surélevé ou présente une forte pente, veillez à laisser un espace de 80 cm pour permettre la rotation lors de l'étalonnage.

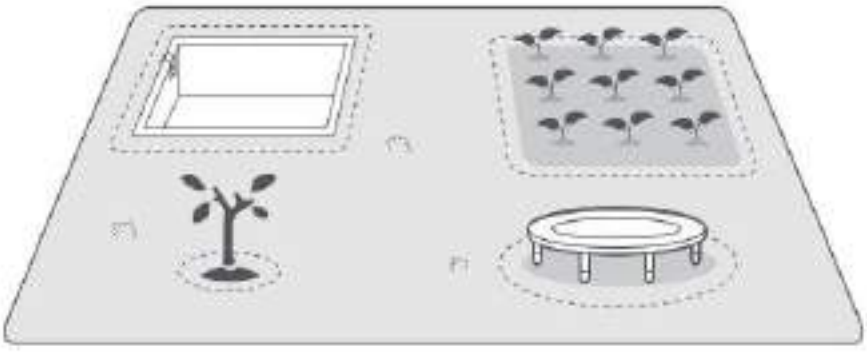
Remarque : Si la limite ne se ferme pas ou si vous rencontrez une erreur, guidez le robot à distance sur une courte distance le long du bord, puis essayez à nouveau de fermer la limite.



5.2 Définir la zone interdite

Bien que le robot puisse automatiquement éviter les obstacles, il est toujours nécessaire de configurer les zones à risque de chute, telles que les piscines et les bacs à sable, comme des zones interdites. Pour les objets que vous voulez protéger (comme les parterres de fleurs, les trampolines, un terrain cultivé ou une racine d'arbre dénudée), veuillez les inclure dans la zone interdite. Vous pouvez appuyer sur **Définir la zone interdite** dans l'application pour continuer à créer des zones interdites. Alternativement, vous pouvez aller dans > **Édition de la carte** pour créer ou supprimer des zones interdites une fois la carte terminée.

Remarque : Les zones que les animaux fréquentent souvent peuvent être désignées comme « Zone active pour les animaux » pour empêcher le robot d'entrer et assurer la sécurité des animaux.



5.3 Créer plus de zones et élargir les zones existantes

• Pour créer plus de zones

Si votre pelouse est séparée par des routes ou si vous avez plusieurs pelouses isolées, vous pouvez dans l'application appuyer sur **Définir la zone** pour continuer à créer des zones de travail. Vous pouvez également ajouter, supprimer ou modifier les zones dans > **Édition de la carte** lorsque la carte est finie.

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.

Important : Pour cartographier correctement les limites de la pelouse, demandez toujours au robot de suivre le bord extérieur de la pelouse. Ne créez pas de zones au milieu d'une pelouse ouverte, car cela peut entraîner des erreurs de positionnement.



• Pour étendre les zones existantes

Pour étendre une zone existante, appuyez sur **Définir la zone** dans l'application pour créer la zone que vous souhaitez inclure. Si les deux zones se chevauchent, elles seront automatiquement fusionnées.

Alternativement, vous pouvez aller à > **Édition de la carte** > **Définir la zone** après la cartographie pour étendre une zone existante.

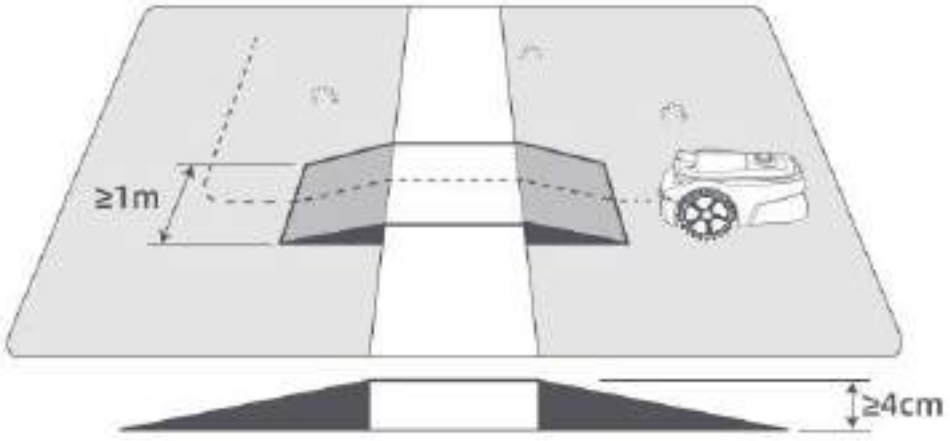


5.4 Définir le chemin

Pour les zones isolées, veuillez créer une trajectoire pour les raccorder entre elles. Les zones isolées sans trajectoire seront inaccessibles au robot.

Remarque : Par défaut, le robot ne fait que se déplacer le long du chemin sans tondre l'herbe.

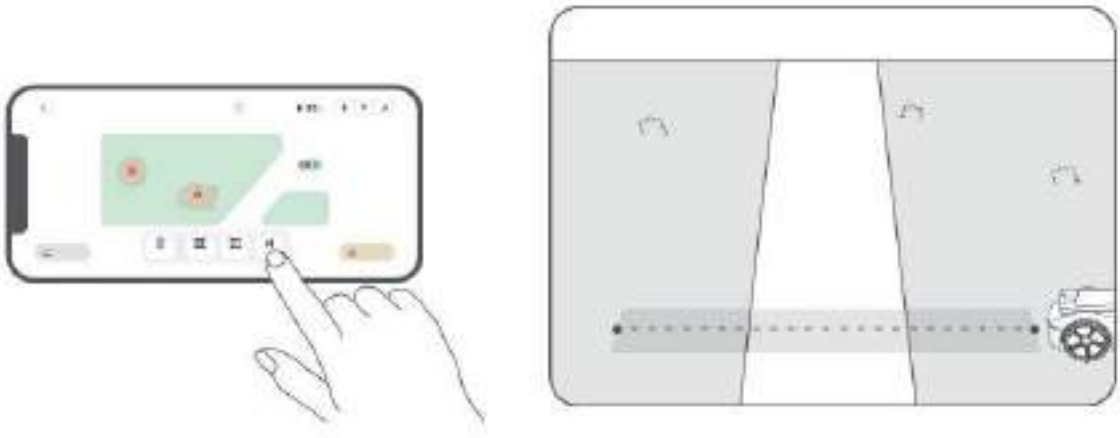
Important : Si votre pelouse est divisée par des passages de plus de **4 cm**, placez un objet avec une pente d'une hauteur égale à celle du passage (une rampe par exemple).



• Raccorder deux zones de travail isolées entre elles

Pour les zones isolées, veuillez créer des chemins pour les raccorder, sinon le robot ne pourra pas y accéder. Appuyez sur **Définir le chemin** pour créer un chemin.

Important : Assurez-vous que le chemin commence et se termine sur des surfaces recouvertes d'herbe à l'intérieur de la zone de travail. Ne définissez pas de point de limite sur les surfaces non herbeuses.

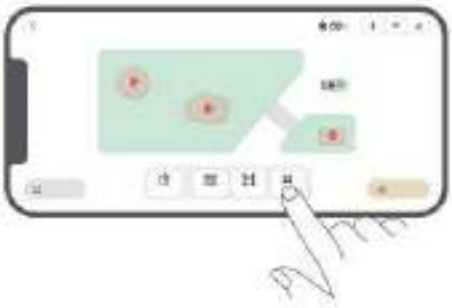


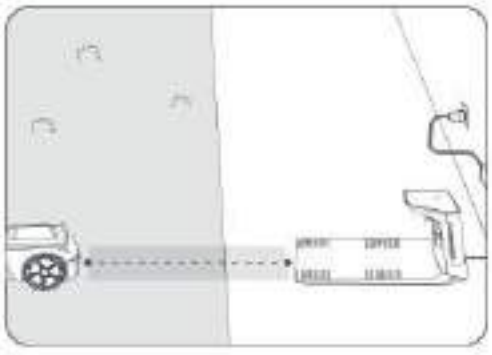
• Connecter la zone de travail et la station de chargement

Si votre station de charge n'est pas dans la zone de travail, un chemin doit être créé pour la raccorder à la zone de travail. Appuyez sur **Définir le chemin** pour créer un chemin permettant au robot de retourner à la station de charge.

Important

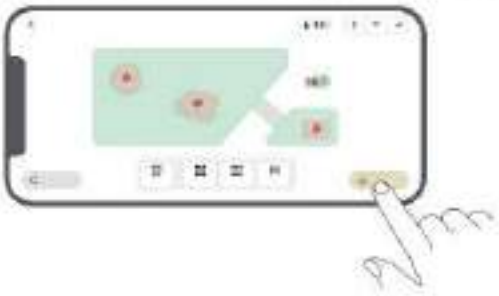
- Veillez à ce que l'une des extrémités du chemin se trouve sur une surface recouverte d'herbe à l'intérieur de la zone de travail, et l'autre directement devant la station de charge. Il est conseillé d'aligner le chemin sur la station de charge.
- Lorsque vous créez des trajets pour relier l'espace de travail à la station de chargement, ne guidez pas le robot à distance jusqu'à la station de chargement. Sinon, la caméra frontale pourrait être bloquée, ce qui pourrait empêcher le mappage.





5.5 Finir la carte

Appuyez sur **Terminer la carte** lorsque les zones de travail, les trajectoires et les zones interdites sont terminées.



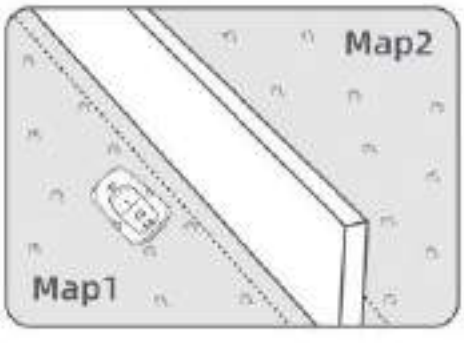
5.6 Ajouter une deuxième carte

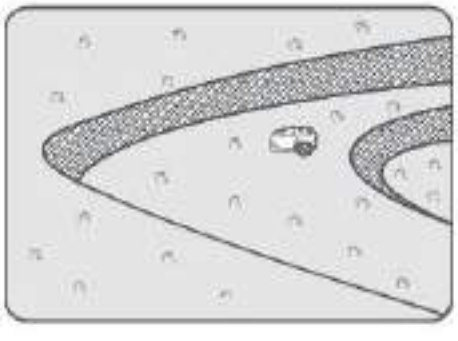
Fonction de double carte

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

Vous devrez peut-être créer une deuxième carte si :

- Vos pelouses devant et derrière ne peuvent pas être connectées.
- Il y a une différence d'altitude significative entre les zones de pelouse.
- Vous avez plusieurs propriétés mais un seul robot.
- Votre pelouse est trop grande pour une seule carte.





Remarque : Si vos pelouses sont connectées et accessibles par le robot, utilisez plutôt une configuration multi-zones.



Avant de cartographier la deuxième pelouse, pensez à :

• Toujours commencer la cartographie à partir de la station de charge pour les deux cartes.

• Installer une deuxième station de charge (en option) :

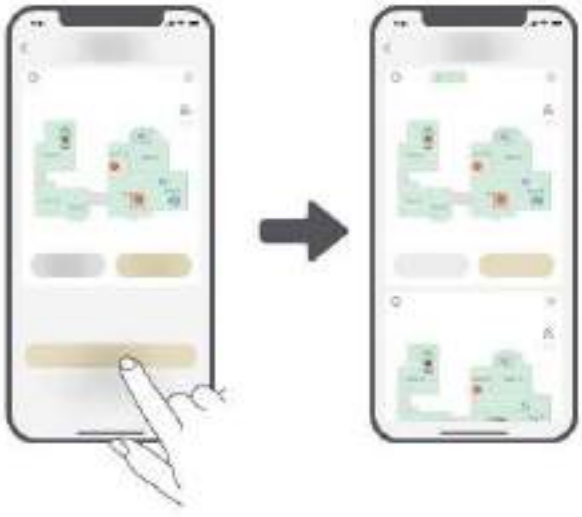
– Si vous avez acheté une deuxième station de charge, installez-la sur la deuxième pelouse.

– Sinon, déplacez manuellement le robot et sa station de charge pour commencer à cartographier la deuxième pelouse.

Cartographie de la deuxième pelouse

Après avoir terminé la première carte, appuyez sur **Ajouter une carte** pour continuer à créer la deuxième.

Alternativement, vous pouvez naviguer vers > **Édition de la carte** et appuyer sur **Ajouter une carte** après avoir terminé la cartographie. Une fois que vous avez terminé la deuxième carte, vous pouvez basculer entre les cartes via > **Édition de la carte**.



6 Opération

6.1 Commencer à tondre pour la première fois

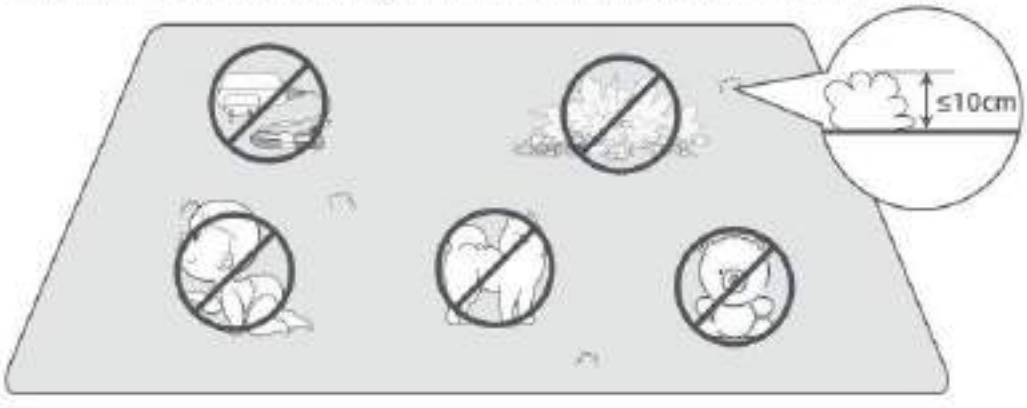
Conseils avant la tonte :

• Utiliser une tondeuse à pousser pour tondre l'herbe à une hauteur non supérieure à **10 cm**.

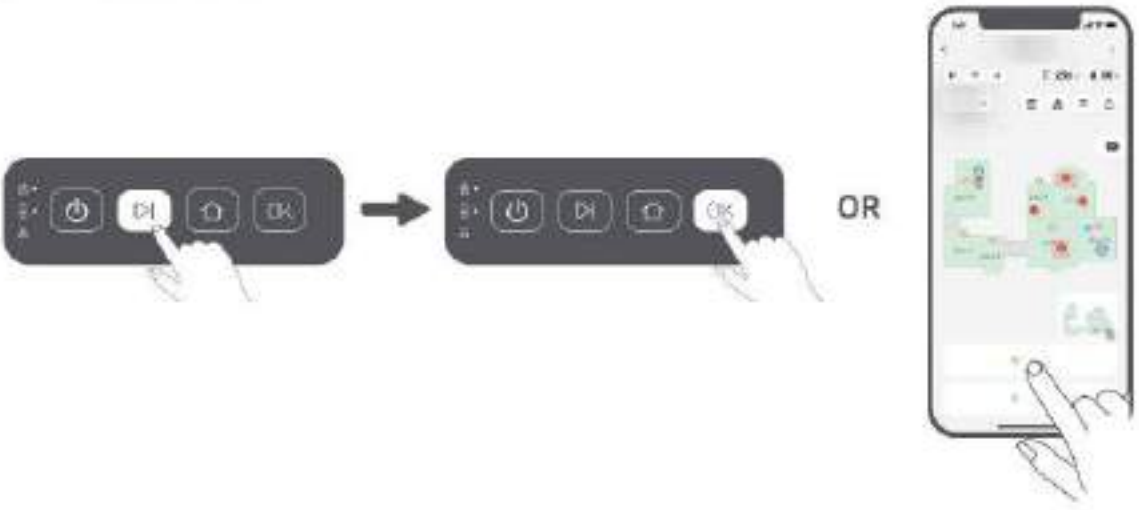
• Éliminer les obstacles en incluant les débris, les piles de feuilles, les jouets, les câbles et les pierres et en les retirant de la pelouse. Assurez-vous qu'aucun enfant ou animal domestique ne soit sur la pelouse quand le robot est en train de tondre.

• Remplir les trous dans la pelouse.

• Définissez les préférences de tonte dans l'application à l'avance (par exemple, efficacité de tonte).



1. Ouvrez le couvercle supérieur pour accéder au panneau de contrôle.
2. Tournez la molette du robot pour régler la hauteur de tonte (20 mm - 60 mm).
3. Appuyez sur le bouton ▷|, puis appuyez sur le bouton **OK** dans les 5 secondes. Le robot quittera la station de chargement et commencera à tondre toute la zone. Vous pouvez également appuyer sur **Démarrer** dans l'application pour commencer la tonte.



4. Fermez le couvercle supérieur.
Remarque : Avant de commencer la tonte, assurez-vous que le temps est clair et sec et qu'il y a un éclairage adéquat.

6.2 Tonte avec deux cartes

• Avec une seule station de charge :
1. Placez toujours la station de charge exactement là où elle se trouvait pendant la cartographie. Déplacez manuellement le robot sur la carte que vous souhaitez tondre.
2. Sélectionnez la bonne carte dans l'application avant de commencer la tonte pour garantir un bon fonctionnement.
Remarque : Après avoir changé de carte, les programmes et les paramètres de tonte de la carte actuelle seront appliqués.

Que faire en cas de batterie faible ou d'échec de charge ?
Si vous ne déplacez pas manuellement la station de charge avec le robot sur la deuxième carte, le robot peut vider sa batterie et provoquer une panne de charge car il ne peut pas localiser la station de charge. Pour résoudre ce problème, veuillez suivre ces étapes :
1. Déplacez manuellement le robot sur la carte avec la station de charge pour le recharger.
2. Après la recharge, ramenez le robot sur la carte d'origine. Il reprendra la tonte automatiquement.
Important : Ne modifiez pas la carte dans l'application pendant cette période. Cela garantit que le robot se souviendra de sa dernière position et pourra reprendre là où il s'était arrêté.
3. Répétez ces étapes au besoin jusqu'à ce que toute la pelouse soit tondue.

• Avec deux stations de recharge :
Le déplacement de la station de charge n'est pas nécessaire.
1. Déplacez manuellement le robot sur la carte que vous souhaitez tondre.
2. Sélectionnez la bonne carte dans l'application avant de commencer la tonte pour garantir un bon fonctionnement.

6.3 Pause

Pour mettre en pause la tâche actuelle de tonte, vous pouvez enfoncer la touche **Arrêt** sur le robot ou **Pause** dans l'application.

Remarque : Le robot ne peut pas être démarré directement via l'application après avoir appuyé sur le bouton **d'arrêt**. Pour reprendre le contrôle via l'application, appuyez d'abord deux fois sur le bouton **OK** sur le panneau de contrôle pour désactiver le verrou de sécurité.



OR



6.4 Reprendre

Pour reprendre une tâche mise en pause appuyez sur ▷|, puis appuyez sur le bouton **OK** dans les 5 secondes. Vous pouvez aussi appuyer sur **Continuer** dans l'application pour reprendre la tâche de tonte.



OR



6.5 Retourner à la station de chargement

Pour arrêter la tâche de tonte et renvoyer le robot à la station de chargement, appuyez sur le bouton ⌂, puis appuyez sur le bouton **OK** dans les 5 secondes sur le panneau de contrôle. Le robot retournera automatiquement à la station de chargement pour se recharger. Vous pouvez également appuyer sur **Recharger** dans l'application pour renvoyer le robot à la station de chargement.



OR



7 Application MOVAhome

Où vous pouvez explorer davantage

L'application MOVAhome est plus qu'une télécommande. Vous pouvez faire beaucoup de choses avec l'application : compléter à distance les divers paramètres, essayer différents modes de tonte, modifier librement la carte et régler les programmes de tonte.

7.1 Modes de tonte

Le robot offre divers modes de tonte. Vous pouvez passer d'un mode à l'autre via l'application, notamment la tonte de toute la zone, la tonte par zone, la tonte en bordure, la tonte localisée et le mode manuel.



7.2 Formes de tonte

Personnalisez votre pelouse en ajoutant des formes via > **Édition de la carte** > **Formes** dans l'application. Les formes définies seront exclues de la tonte dans tous les modes de tonte. Vous pouvez modifier leur position, taille ou les supprimer dans **Formes**.



7.3 Programme

Après avoir terminé la première carte, le robot crée automatiquement deux programmes hebdomadaires de tonte : « **Programme Pr & Été** » et « **Programme Aut & Hiv** ». Vous pouvez taper sur dans l'application pour aller sur les paramètres de détails du programme. Avec la fonction de programme, vous pouvez laisser tout le travail quotidien de tonte au robot. Il ne vous reste qu'à entretenir régulièrement le robot.

Remarque : Si vous avez peur que le robot ne vous dérange ou ne dérange les voisins lorsqu'il travaille de façon autonome pendant certaines heures de la journée, vous pouvez aller sur **Paramètres** > **Ne pas déranger** et régler les heures en mode **Ne pas déranger** dans l'application.



Programmes avec deux cartes

Étant donné que chaque carte a son propre programme, planifiez et configurez soigneusement les tâches planifiées pour chaque carte afin d'éviter les chevauchements ou les conflits. Cela garantit que le robot fonctionnera efficacement et sera disponible au besoin pour chaque carte.

7.4 Verrouillage parental

Si vous craignez que des enfants puissent utiliser le robot, allez dans **Paramètres** et activez la fonction **Verrouillage parental** dans l'application. Vous pouvez également appuyer sur sur la page de tonte. Avec cette fonction activée, le panneau de contrôle sera verrouillé. Pour la désactiver, appuyez sur les boutons et simultanément sur le panneau de contrôle.



7.5 Protection contre la pluie

Si vous avez peur que des conditions météorologiques graves ne puissent affecter le travail de tonte, vous pouvez activer la fonction de **Protection contre la pluie** dans les **Paramètres** de l'application. Lorsque cette fonction est activée, le robot interrompt automatiquement la tonte et retourne à la station de charge si de la pluie est prévue. Vous pouvez régler le délai de pluie dans l'application.

Remarque : Tondre de l'herbe mouillée peut endommager votre pelouse. Nous vous recommandons de définir un délai de pluie pour que le robot reste dans la station de charge pendant un certain temps après l'arrêt de la pluie, permettant à l'herbe de sécher complètement avant de tondre à nouveau.



7.6 Protection contre le gel

Si la température descend en dessous de **6° C**, la tonte peut endommager définitivement la pelouse. La batterie ne se chargera pas par mesure de sécurité. Pour éviter cela, vous pouvez activer la fonction **Protection contre le gel** dans les **Paramètres** via l'application. Cela mettra automatiquement la tonte en pause et renverra le robot à la station de charge lorsque la température descendra en dessous de **6° C**. Le robot reprendra la tonte une fois que la température dépassera **11° C**.



7.7 Caractéristiques de sécurité

Le robot prend en charge plusieurs fonctions anti-vol pour garantir un fonctionnement sécurisé et protéger contre toute utilisation non autorisée. De plus, la caméra avant peut détecter la présence humaine, faisant du robot un gardien de jardin utile.



7.7.1 Alarme de levage

Avec cette fonction activée, une alarme retentit immédiatement lorsque le robot est soulevé, et le contrôle via l'application est désactivé. Pour reprendre le contrôle via l'application, appuyez deux fois sur le bouton **OK** sur le panneau de contrôle pour désactiver d'abord le verrou de sécurité.



7.7.2 Alarme hors carte

En activant cette fonction, le robot sera verrouillé et l'alarme sera immédiatement déclenchée s'il sort de la carte. **(Cette fonction requiert l'installation du module de liaison.)**



7.7.3 Localisation en temps réel

Avec module de liaison, vous pouvez afficher l'emplacement actuel du robot sur Google Maps.



7.7.4 Alerte de détection de présence humaine

Lorsque cette fonction est activée, le robot vous avertira lors de la détection d'une présence humaine.



7.7.5 Vidéo en temps réel

Appuyez sur pour afficher un flux vidéo en direct à partir de la caméra avant du robot, vous permettant de surveiller votre jardin en tout temps et en tout lieu.



7.7.6 Patrouille

Lorsque le robot est en veille, vous pouvez l'envoyer patrouiller le long de certaines limites ou endroits dans votre jardin via l'application. Pour accéder à cette fonction, allez dans > **Patrouille**.



Témoin lumineux sur la caméra avant

Couleur du témoin lumineux LED	Signification
Vert clignotant	1. La vidéo en direct de la caméra avant est diffusée sur l'application. 2. Le robot est en mode patrouille.

7.8 Période de recharge personnalisée

Pour personnaliser la période de charge du robot à des heures spécifiques, vous pouvez activer la fonction **Période de recharge personnalisée** via **Paramètres** > **Chargement** dans l'application. Lorsque cette fonction est activée, le robot maintient un niveau de batterie sûr lorsqu'il est inactif et ne se charge complètement que pendant la période de chargement désignée.



Remarque : L'équipe de développement MOVA exécutera continuellement des mises à jour **OTA (Over-the-Air)** et un entretien sur le micrologiciel et l'application. Veuillez contrôler les notifications de mise à jour ou activez la fonction de **mise à jour automatique** pour garder le micrologiciel et l'application à jour et jouir ainsi de plus de fonctionnalités.

8 Entretien

Pour de meilleures performances et une plus longue durée de vie du robot, nettoyez-le régulièrement et remplacez les pièces usées selon la fréquence ci-dessous :

Composant	Fréquence de remplacement
Lames	Toutes les 6 à 8 semaines ou moins

Remarques

• Vous pouvez vérifier le temps restant pour les lames en accédant à **Paramètres** > **Consommables et entretien** dans l'application. Après avoir remplacé les consommables comme indiqué, allez sur la page de détails du consommable et appuyez sur **Je l'ai remplacé** pour réinitialiser le minuteur.

• Si vous avez désigné des zones dans votre jardin pour le nettoyage et l'entretien de routine du robot, vous pouvez définir des Points de Maintenance sur la carte en accédant à **Paramètres** > **Aller au Point de Maintenance** > **Modifier le Point**. Une fois les points de maintenance définis, vous pouvez simplement appuyer sur **Aller** pour diriger le robot vers les emplacements désignés pour un entretien facile.

8.1 Nettoyage

Nettoyez régulièrement votre robot pour éviter que les résidus d'herbe et la saleté ne s'accumulent et n'obstruent le disque de coupe et les roues motrices, ce qui pourrait affecter ses performances de tonte, d'amarrage et de mouvement. Nous recommandons l'utilisation d'un kit de nettoyage, disponible dans les magasins locaux ou en ligne.

⚠ **Avertissement :** Avant de nettoyer, veuillez éteindre le robot et tourner la clé de sécurité en position OFF. Débranchez la station de chargement.

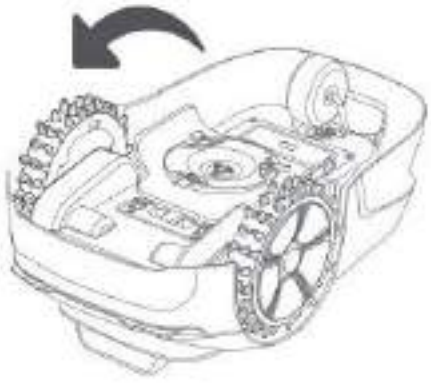
Prudence : Quand vous retournez le robot, veillez à ne pas rayer l'objectif de la caméra.

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

1. Éteignez le robot et tournez la clé de sécurité en position **OFF**.



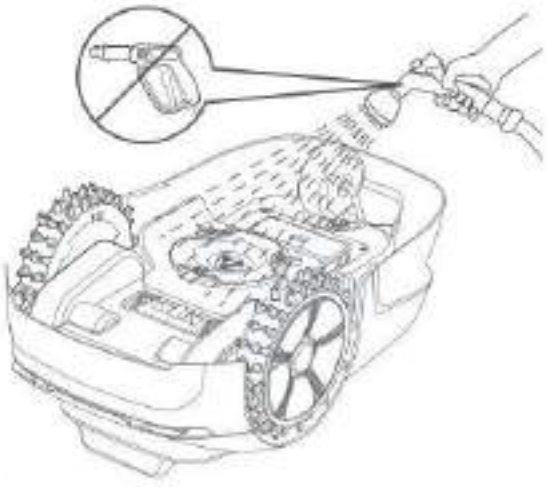
2. Placez le robot sur une surface souple et retournez-le.



3. Nettoyez le corps, la lame et le châssis du robot avec un tuyau souple.

⚠ **Avertissement :** Ne pas toucher les lames pendant le nettoyage du châssis. Toujours porter des gants pendant le nettoyage.

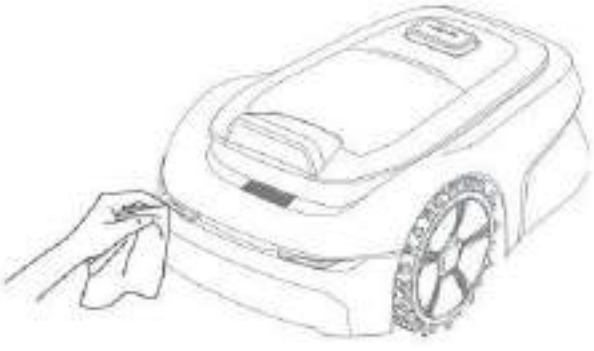
Prudence : Ne pas utiliser de nettoyage à pression. Ne pas utiliser de solution détergente pendant le nettoyage.



• **Contacts de charge et caméra avant :**

Utilisez un chiffon propre pour nettoyer les contacts de charge sur le robot et la station de recharge et nettoyez aussi la caméra avant. Séchez les contacts de charge et la caméra avant après le nettoyage.

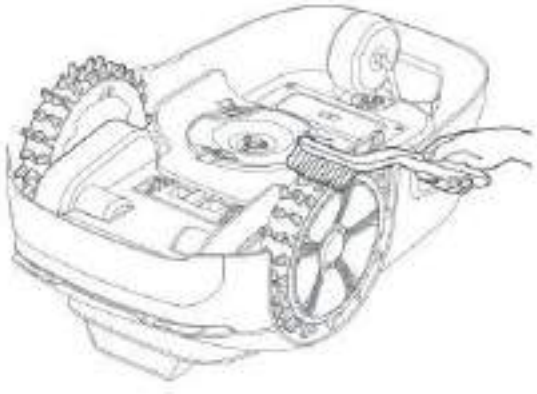
Important : Pour des performances optimales de positionnement et de navigation, nettoyez la caméra avant une fois toutes les deux semaines.





• **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 garder les lames effilées, les remplacer régulièrement. Il est recommandé de remplacer les lames toutes les **6 à 8 semaines** ou moins. N'utilisez que les lames originales MOVA.

⚠ **Avertissement :** Veuillez éteindre le robot et tourner la clé de sécurité en position **OFF**. Portez des gants de protection avant de remplacer les lames.

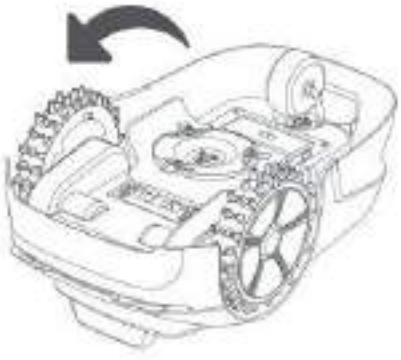
Remarque : Remplacer les trois lames en même temps pour assurer un système de coupe équilibré.

Prudence : Quand vous retournez le robot, veillez à ne pas rayer l'objectif de la caméra.

1. Éteignez le robot et tournez la clé de sécurité en position **OFF**.



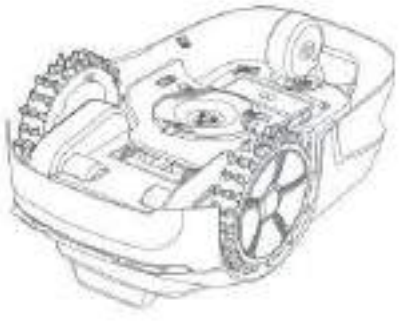
2. Placez le robot sur une surface souple et retournez-le.



3. Desserrez les vis à l'aide d'un tournevis cruciforme.



4. Retirez les trois lames et les vis.



5. Alignez les nouvelles lames avec les trous sur le disque de coupe, puis fixez-les avec les vis.



6. Assurez-vous que les lames peuvent tourner librement.

9 Batterie

Pour un stockage à long terme, rechargez le robot tous les **6 mois** pour protéger la batterie. Les dommages à la batterie résultant d'un déchargement excessif ne sont pas couverts par la garantie limitée. Ne pas charger la batterie à une température ambiante **de plus de 45 ° C** ou **de moins de 6 ° C**. La température de stockage de la batterie à long terme doit être comprise **entre -10 et 35 ° C**. Pour minimiser les dommages, la température de stockage recommandée est **entre 0 et 25 ° C**.

Remarque : La durée de vie de la batterie dépend de la fréquence d'utilisation et des heures de fonctionnement. Si la batterie est endommagée ou ne peut pas être chargée, ne jetez pas la batterie obsolète ou défectueuse de manière arbitraire. Observez les réglementations locales en matière de recyclage.

Mode de charge à faible puissance :

Avec le mode de chargement à faible puissance activé, les fonctions non associées au chargement seront désactivées (le réseau sera désactivé).

• Pour activer le mode de charge à faible puissance, maintenez simultanément enfoncés le bouton ▷| et le bouton ⌂ , puis appuyez rapidement 5 fois sur le bouton **OK**. Vous entendrez une invite vocale : mode de charge à faible puissance activé.

• Pour désactiver le mode de charge à faible puissance, redémarrez le robot.

10 Stockage d'hiver

• Le robot

1. Chargez complètement la batterie. Éteignez le robot et tournez la clé de sécurité en position **OFF**.
2. Nettoyez le robot avant de le mettre en stockage d'hiver.
3. Stockez le robot dans un endroit sec à une température **supérieure à 0 ° C**.

• Station de chargement

Débrancher le station de chargement et la stocker dans un endroit sec et frais, à l'abri de la lumière directe du soleil.

Remarque : Après le stockage hivernal, veuillez réinstaller la station de chargement et placer le robot dedans pour le charger. Si vous réinstallez la station de chargement à un endroit différent, le robot mettra automatiquement à jour l'emplacement de la station dès qu'il se chargera et quittera la station. En cas d'erreurs de positionnement dues à des changements majeurs dans votre jardin, il est recommandé de remapper la zone.

11 Transport

Pour un transport sur de longues distances, assurez-vous que le robot est éteint. Il est recommandé d'utiliser l'emballage d'origine.

⚠ Avertissement

• Avant le transport, assurez-vous que le robot est éteint et que la clé de sécurité est en position **OFF**.

• Soulevez le robot par la poignée arrière, en gardant le disque de lame éloigné de votre corps.

12 Résolution des pannes

Problème	Causes	Solution
Le robot n'est pas connecté à l'application.	1. Le robot n'est pas en couverture Wi-Fi ou Bluetooth. 2. Le robot est éteint ou redémarre.	1. Vérifiez si 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.	Les roues ne touchent pas le sol.	1. Remettez le robot sur un sol plat. 2. Appuyez deux fois sur le bouton OK pour déverrouiller le robot. 3. Le robot ne peut pas traverser des objets de plus de 4 cm de haut. Gardez le sol à niveau là où il travaille.
Robot incliné.	Le robot est incliné à plus de 37°.	1. Remettez le robot sur un sol plat. 2. Appuyez deux fois sur le bouton OK pour déverrouiller le robot. 3. Le robot ne peut pas monter des pentes avec une inclinaison supérieure à 40% (22°).
Robot piégé.	Le robot est piégé et ne peut pas se libérer.	1. Réessayez après avoir éliminé les obstacles à proximité. 2. Déplacez manuellement le robot dans un endroit plat et ouvert à l'intérieur de la carte et essayer de recommencer la tâche. Si vous continuez de rencontrer des problèmes, réessayer après que le robot est dans la station de charge. 3. Vérifiez la présence de trous dans le sol. Comblez les trous avant de tondre pour éviter que le robot ne soit piégé. 4. Vérifiez que l'herbe environnante n'est pas d'une hauteur supérieure à 10 cm. Vous pouvez ajuster la hauteur d'évitement des obstacles ou utiliser une tondeuse à pousser pour tondre la pelouse à l'avance afin d'éviter que le robot ne soit piégé. 5. Si le robot est souvent pris dans cet endroit, vous pouvez définir cet emplacement comme une zone interdite.
Erreur de roue motrice gauche ou droite.	La roue ne tourne pas car le moteur de roue est en panne.	1. Nettoyez les roues motrices, puis réessayez. 2. Essayez de redémarrer le robot si cette erreur persiste. 3. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
Le disque de coupe ne peut pas tourner.	Le disque de coupe ne peut pas tourner normalement ou le moteur de coupe a un problème.	1. Nettoyez le disque de coupe avant d'essayer de nouveau. 2. Vérifiez que l'herbe environnante n'est pas d'une hauteur supérieure à 10 cm. Vous pouvez utiliser une tondeuse à pousser pour tondre la pelouse afin d'empêcher que le disque de coupe ne se bloque à cause de l'herbe haute. 3. Vérifiez si de l'eau se trouve sous le disque de coupe. Déplacez le robot dans un endroit sec et réessayez s'il y en a. 4. Essayez de redémarrer le robot si cette erreur persiste. 5. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
Erreur de chargement.	Le robot est ancré dans la station de chargement, mais l'intensité ou la tension de chargement a un problème.	1. Vérifier que la station de chargement est correctement raccordée à l'alimentation. 2. Vérifier si les contacts de chargement sur le robot et la station de chargement sont propres. 3. Lorsque le contrôle est terminé, essayez d'ancrer de nouveau le robot dans la station de chargement. 4. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.

Problème	Causes	Solution
La température de la batterie est trop élevée.	La température de la batterie est ≥ 60°C.	1. Utiliser le robot lorsque la température ambiante est inférieure à 40 ° C. 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, contactez le service après-vente.
La température de la batterie est élevée.	La température de la batterie est ≥ 45°C .	1. Le chargement peut échouer lorsque la température de la batterie dépasse 45 ° C. 2. Utiliser le robot lorsque la température ambiante est inférieure à 40 ° C.
La température de la batterie est basse.	La température de la batterie est ≤ 0°C .	1. Le chargement peut échouer lorsque la température de la batterie est inférieure à 6 ° C. 2. Utiliser le robot lorsque la température ambiante est supérieure à 6 ° C.
Le robot est perdu.	Le positionnement est perdu.	1. Vérifiez si la caméra avant du robot est sale. La saleté affectera les performances de positionnement. 2. Déplacer manuellement le robot pour le placer dans un espace ouvert dans la carte et essayer de reprendre la tâche. 3. Si le positionnement n'est pas retrouvé, télécommander le robot pour le ramener à la station de chargement via l'application, puis commencer la tâche de tonte.
Erreur de capteur.	Erreur de capteur.	1. Redémarrer le robot et réessayer. 2. Si le problème persiste, contactez 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 sorti de la carte.	Le robot est sorti de la carte.	1. Déplacez le robot à l'intérieur de la carte manuellement, puis réessayez. 2. Utilisez l'application pour contrôler le robot à l'intérieur de la carte à distance, puis réessayez.
Le bouton d'arrêt d'urgence est activé.	Le bouton d'arrêt du robot est enfoncé.	Appuyez deux fois sur le bouton OK pour déverrouiller le robot.
Batterie faible. Le robot s'éteindra bientôt.	Le niveau de la batterie est ≤ 10 %.	Déposez le robot dans la station de chargement pour le charger.
Le robot est hors de la carte. Risque de vol.	Le robot est hors de la carte.	1. Déplacez manuellement le robot vers la zone de tonte. 2. Vous pouvez désactiver l'alarme Hors carte dans les paramètres ou dans l'application.
Impossible de retourner à la station de chargement.	Le robot ne peut pas trouver la station de chargement lorsqu'il retourne à la station de chargement.	1. Vérifier la présence d'obstacles bloquant le robot. Éliminer les obstacles et réessayer. 2. Assurez-vous que l'éclairage est suffisant et que le temps est clair (c.-à-d. pas de pluie ni de brouillard). Des conditions météorologiques défavorables peuvent affecter la capacité du robot à revenir. 3. Vérifiez que la carte actuellement utilisée dans l'application correspond au lieu de fonctionnement du robot. Si ce n'est pas le cas, sélectionnez la carte appropriée dans la section « Édition de la carte ». 4. Assurez-vous qu'une station de charge est configurée sur la carte actuellement utilisée. 5. Télécommander le robot pour le ramener à la station de chargement via l'application.

Problème	Causes	Solution
Échec de l'ancrage dans la station de chargement.	Le robot trouve la station de chargement, mais l'ancrage échoue.	1. Assurez-vous que l'éclairage est suffisant et que le temps est clair (c.-à-d. pas de pluie ni de brouillard). Des conditions météorologiques défavorables peuvent affecter la capacité du robot à s'amarrer. 2. Vérifiez si le film réfléchissant sur la station de charge est sale ou bloqué. 3. Vérifiez la présence d'obstacles devant la station de chargement. 4. Vérifier que la station de chargement est déplacée. 5. Vérifiez si la plaque de base est couverte de boue épaisse. 6. Vérifiez si la station est sur une pente. 7. Vérifiez si la station est alimentée. 8. Aidez le robot à se connecter à la station à l'aide de la télécommande ou manuellement.
Échec du positionnement.	Le positionnement échoue lorsque le robot essaie de commencer une tâche de tonte.	1. Assurez-vous que l'éclairage est suffisant et que le temps est clair (c. -à-d. pas de pluie ni de brouillard). Des conditions météorologiques défavorables peuvent affecter le positionnement du robot. 2. Déplacez manuellement le robot vers un endroit plat et ouvert à l'intérieur de la carte et essayez de recommencer la tâche. 3. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, veuillez réessayer après que le robot soit dans la station. 4. Si l'échec du positionnement persiste, déplacez la station de charge dans un endroit dégagé et effectuez une nouvelle cartographie.
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 Édition de la carte.
Chemin obstrué.	Chemin obstrué.	1. Vérifiez si une zone interdite est définie dans le chemin. 2. Vérifiez s'il y a des obstacles bloquant le robot. 3. Si le robot ne peut toujours pas passer, supprimez le chemin dans l'édition de carte et définissez-en un nouveau.
Il y a un problème avec la caméra avant.	Il y a un problème avec la caméra avant.	1. Essuyez la caméra avant avec un chiffon non pelucheux. 2. Essayez de redémarrer le robot. 3. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Caméra avant bloquée.	Caméra avant bloquée.	1. Assurez-vous que la caméra avant n'est pas obstruée avant de réessayer. 2. Si la caméra est sale, nettoyez-la avec un chiffon doux avant de réessayer.
Signal de positionnement faible.	Signal de positionnement faible.	1. Assurez-vous que le temps est clair. Une forte pluie ou une faible luminosité peuvent interférer avec le positionnement du robot. Le robot reprendra son fonctionnement une fois le signal de positionnement restauré. 2. Si le problème persiste, utilisez le mode de contrôle à distance et guidez manuellement le robot jusqu'à la station de charge avant de commencer les tâches.
Une erreur de détection de limites se produit lors de la cartographie automatique.	Une erreur de détection de limites se produit lors de la cartographie automatique.	1. Assurez-vous que les conditions d'éclairage sont adéquates, ni trop lumineuses ni trop sombres. 2. Vérifiez que le temps est dégagé, en évitant le brouillard ou la pluie. 3. Assurez-vous que la caméra avant du robot est propre et dégagée. 4. Assurez-vous que la surface du sol est plane, car les bosses peuvent affecter la détection. 5. Si la détection de limites continue à échouer, passez en mode de contrôle à distance pour la cartographie.

13 Caractéristiques

Informations de base	Nom du produit	MOVA VIAX Série	
	SKU	VIAX 250	VIAX 300
	Modèle	MVV1100	MVV1200
	Dimensions	595 × 380 × 272 mm	
	Poids du robot (batterie incluse)	9.4 kg	
Tonte	Capacité de travail recommandée	250 m²	300 m²
	Efficacité de la tonte [1]	Norme : 300 m²/jour Efficacité : 500 m²/jour	
	Hauteur de tonte	20-60 mm	
	Largeur de tonte	20 cm	
	Temps de chargement [2]	45 min	
	Temps de tonte par charge [3]	50 min	
Émissions de bruit	Niveau d'intensité sonore LWA	57 dB(A)	
	Incertitude de puissance sonore KWA	3 dB(A)	
	Niveau de pression sonore LpA	49 dB(A)	
	Incertitudes de pression sonore KpA	3 dB(A)	
Condition de travail	Température de service	0-50 °C Recommandée : 10-35 °C	
	Température de stockage sur une période prolongée	-10-35 °C Recommandée : 0-25 °C	
	Classement IP	Tondeuse : IPX5 Station de chargement : IPX4 Alimentation : IP67	
	Pente maximale pour zone de tonte	40 % (22°)	
Connectivité	Fréquence Bluetooth	2 400,0-2 483,5 MHz	
	Puissance RF maximale	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 4.49dBm	

Connectivité	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2 400-2 483,5 M)
	Service de liaison (optionnel) [4]	LTE-FDD : B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD : B38/40/41
	GNSS (optionnel) [5]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS
Moteur de coupe	Vitesse	2 500 tr/min
Batterie (tondeuse)	Modèle de batterie [6]	MBPM10
	Type de batterie	Batterie lithium-ion
	Capacité nominale	2,5 Ah
	Tension nominale	18 V DC
Alimentation	Modèle de chargeur	MPAM10/MPAM20/MPAM20(C)
	Tension en entrée	100–240 V AC
	Tension en sortie	20 V DC
	Intensité en sortie	1,5 A/3 A
Station de chargement	Modèle de station de chargement	MCV20
	Tension en entrée	20 V DC
	Tension en sortie	20 V DC
	Intensité en entrée	1,5 A/3 A
	Intensité en sortie	1,5 A/3 A
Accessoires	Lames et vis de rechange	9
	Modèle de lame	MBXM10 (MOVA)
Roues motrices	Type de roue	Tout-terrain

1. Basé sur les tests du laboratoire MOVA.
2. Lorsque le robot revient automatiquement à la station de chargement avec une batterie faible, le temps de charge s'applique.
3. Basé sur les tests du laboratoire MOVA.
4. Nécessite l'installation du module de liaison.
5. Nécessite l'installation du module de liaison.
6. Les modèles VIAX 250 et VIAX 300 sont compatibles avec les batteries MBPM10 (2,5 Ah) et MBPM20 (5 Ah).

Remarque : Les caractéristiques sont sujettes à modification du fait que nous améliorons continuellement nos produits. Pour les informations les plus récentes, veuillez visiter notre site web sur https://www.mova.tech.

Traduzione dell'istruzione originale

Indice

1 Istruzioni di sicurezza P113

2 Introduzione al prodotto P117

3 Installazione P119

4 Preparazioni al primo utilizzo P122

5 Mappa il tuo giardino P126

6 Operazione P133

7 MOVAhome App P136

8 Manutenzine P139

9 Batteria P142

10 Conservazione invernale P142

11 Trasporto P142

12 Risoluzione problemi P143

13 Specifiche P146

1 Istruzioni di sicurezza

1.1 Istruzioni di sicurezza generali

• Leggere attentamente il manuale d'uso prima di utilizzare il prodotto.
• Utilizzare esclusivamente i dispositivi consigliati da MOVA con il prodotto. Ogni altro tipo di utilizzo è improprio.
• Tenere i bambini lontani dal dispositivo quando è in funzione.
• Non utilizzare il prodotto in luoghi dove le persone non sono a conoscenza della presenza del dispositivo.
• Fare attenzione a non correre quando si manovra manualmente il dispositivo tramite l'app MOVAhome. È preferibile camminare, prestare attenzione ad eventuali pendenze e mantenere sempre l'equilibrio.
• Evitare di usare il prodotto quando ci sono persone nell'area di lavoro, specie se bambini o animali.
• Se il prodotto viene utilizzato in aree pubbliche, posizionare cartelli intorno all'area di lavoro con la seguente dicitura "Attenzione! Tosaerba automatico in movimento! Tenersi lontani dal dispositivo e tenere d'occhio i bambini!"
• Indossare scarpe resistenti e pantaloni lunghi durante l'utilizzo del prodotto.
• Per evitare danni al prodotto e incidenti che coinvolgano veicoli e persone, non impostare aree di lavoro o percorsi di trasporto su luoghi pubblici.
• Non toccare le parti pericolose in movimento, come le lame, fino a che non si sono completamente fermate.
• Contattare il medico in caso di lesioni o incidenti.
• Impostare il prodotto su **OFF** prima di rimuovere i blocchi, eseguire la manutenzione o esaminare il prodotto. Se il prodotto vibra in modo anomalo, esaminarlo per cercare eventuali danni prima di riavviarlo. Non usare il prodotto se alcune parti risultano difettate.
• Non posizionare il cavo principale nelle aree dove il dispositivo eseguirà il taglio. Seguire le istruzioni fornite per l'installazione del cavo.
• Utilizzare esclusivamente la base di ricarica inclusa nel pacchetto per ricaricare il prodotto. Un uso non corretto può provocare scosse elettriche, surriscaldamento o fuoriuscita di liquido corrosivo dalla batteria. In caso di fuoriuscita di elettroliti, sciacquare con acqua/agente neutralizzante e contattare il medico se il liquido corrosivo entra in contatto con gli occhi.
• Durante il collegamento del cavo principale alla presa di corrente, utilizzare il dispositivo di corrente residua (RCD) con una corrente di intervento massima di 30 mA.
• Utilizzare esclusivamente le batterie originali consigliate da MOVA. La sicurezza del prodotto non può essere garantita con l'utilizzo di batterie non originali. Non utilizzare batterie non ricaricabili.
• Tenere le prolunghe lontane dalle parti pericolose in movimento per evitare danni ai cavi, che potrebbero portare al contatto con le parti sotto tensione.
• Le illustrazioni riportate in questo documento fungono solo da esempio. Si prega di fare riferimento ai prodotti reali.
• È vietato far utilizzare il dispositivo ai bambini, alle persone con ridotte capacità fisiche, sensoriali e mentali o a persone senza alcuna esperienza o conoscenza delle seguenti istruzioni. Le leggi locali possono stabilire un'età minima per l'operatore.
• Non connettere o toccare alcun cavo danneggiato fino a che non è stato rimosso dalla presa di corrente. Se il cavo si danneggia durante l'utilizzo, togliere la spina dalla presa di corrente. Un cavo usurato o danneggiato aumenta il rischio di scossa elettrica e deve essere sostituito dal personale di assistenza.
• Non spingere il prodotto con forza o rapidità, poiché ciò potrebbe danneggiarlo.
• Per mantenere la conformità con il requisito di esposizione alle RF, dovrebbe essere mantenuta una distanza di separazione di 35 cm tra il dispositivo e la persona.
• Per ricaricare la batteria, utilizzare esclusivamente l'unità di alimentazione rimovibile fornita con questo apparecchio.

1.2 Istruzioni di sicurezza per l'installazione

• Evitare di installare la base di ricarica in aree in cui le persone possono inciamparvi.
• Non installare la base di ricarica in aree in cui è presente il rischio di ristagno d'acqua.
• Non installare la base di ricarica, incluso qualunque altro accessorio, a meno di 60 cm da qualsiasi materiale combustibile. Il malfunzionamento o il riscaldamento della base di ricarica e dell'alimentatore possono provocare il rischio di incendio.

1.3 Istruzioni di sicurezza durante l'utilizzo del dispositivo

• Tenere le mani e i piedi lontani dalle lame rotanti. Non posizionare le mani o i piedi vicino o sotto il prodotto quando è acceso.
• Non sollevare o muovere il prodotto quando è acceso.
• Utilizzare la modalità Parcheggio o impostare il prodotto su **OFF** in presenza di persone nell'area di lavoro, specie se si tratta di bambini o animali.
• Assicurarsi che sul prato non vi siano oggetti come piette, rami, attrezzi o giocattoli, in quanto le lame potrebbero subire danneggiamenti.
• Non posizionare oggetti sopra al prodotto o alla stazione di ricarica.
• Non usare il prodotto se il pulsante **STOP** non funziona.
• Evitare la collisione del prodotto con persone o animali. Se una persona o animale si trova nel percorso del dispositivo, fermarlo immediatamente.
• Impostare sempre il prodotto su **OFF** quando non è in funzione.
• Non utilizzare il prodotto contemporaneamente ad un irrigatore a scomparsa. Utilizzare la funzione Programma per evitare che il prodotto e l'irrigatore a scomparsa operino contemporaneamente.
• Evitare di posizionare una rete di collegamento nel punto in cui si trovano gli irrigatori a scomparsa.
• Non utilizzare il prodotto in aree dove è presente acqua stagnante, come per esempio durante forti piogge.

1.4 Istruzioni di sicurezza per la manutenzione

• Imposta il prodotto su **OFF** durante la manutenzione.
• Dopo il lavaggio, assicurarsi che il prodotto sia posizionato a terra orientato normalmente e non capovolto.
• Non capovolgere il prodotto per pulire il telaio. Se il dispositivo viene capovolto per la pulizia, assicurarsi di riposizionarlo a terra orientato correttamente. Questo tipo di precauzione serve per evitare che l'acqua penetri nel motore, con il pericolo di comprometterne il normale funzionamento.
• Scollegare la spina dalla stazione di ricarica o rimuovere il dispositivo di disattivazione prima di pulire o eseguire la manutenzione sulla stazione di ricarica.
• Non utilizzare idropulitrici o solventi per pulire il prodotto.

1.5 Sicurezza della batteria

Le batterie agli ioni di litio possono esplodere o provocare un incendio se smontate, cortocircuitate, esposte all'acqua, al fuoco o alle alte temperature, quindi è necessario maneggiarle con cura. Non smontare o aprire la batteria ed evitare qualsiasi utilizzo improprio. Tenerle lontane dalla luce del sole.
1. Utilizzare esclusivamente il caricabatterie e l'alimentatore forniti dal produttore. L'utilizzo di un caricabatterie o di un alimentatore non appropriato può provocare scosse elettriche e/o surriscaldamento.
2. NON RIPARARE O MODIFICARE IN ALCUN MODO LE BATTERIE! Provare a modificare o a riparare le batterie può provocare lesioni personali, causate da esplosione o scossa elettrica. Se la batteria si danneggia e fuoriesce un liquido, gli elettroliti rilasciati sono corrosivi e tossici.
3. Le batterie di questo dispositivo possono essere sostituite solo da persone esperte.

1.6 Rischi residui

Quando si sostituiscono le lame, per evitare il rischio di lesioni personali si consiglia di indossare guanti protettivi.

1.7 Simboli e adesivi

	**ATTENZIONE -** Leggere le istruzioni per l'uso prima di utilizzare la macchina.
	**ATTENZIONE -** Mantenere la distanza di sicurezza dalla macchina quando è in funzione.
	**ATTENZIONE -** **Rimuovere il dispositivo di disattivazione prima di lavorare sulla macchina o sollevarla.**
	**ATTENZIONE -** Non salire sulla macchina.
	**ATTENZIONE -** Non è consentito smaltire questo prodotto come normale rifiuto domestico. Assicurarsi che il prodotto venga riciclato in conformità delle leggi locali.

CE	Questo prodotto è conforme alle direttive CE applicabili.
	Apparecchio di classe III
	Leggi il manuale dell'operatore
⎓	Corrente continua
	Apparecchio di classe II

USO PREVISTO

Il prodotto da giardino è destinato alla falciatura del prato domestico. È progettato per falciare spesso, mantenendo un prato più sano e dall'aspetto migliore che mai. A seconda delle dimensioni del tuo prato, il tuo tosaerba può essere programmato per funzionare in qualsiasi momento o frequenza. Non è adatto per scavare, spazzare o rimuovere la neve.

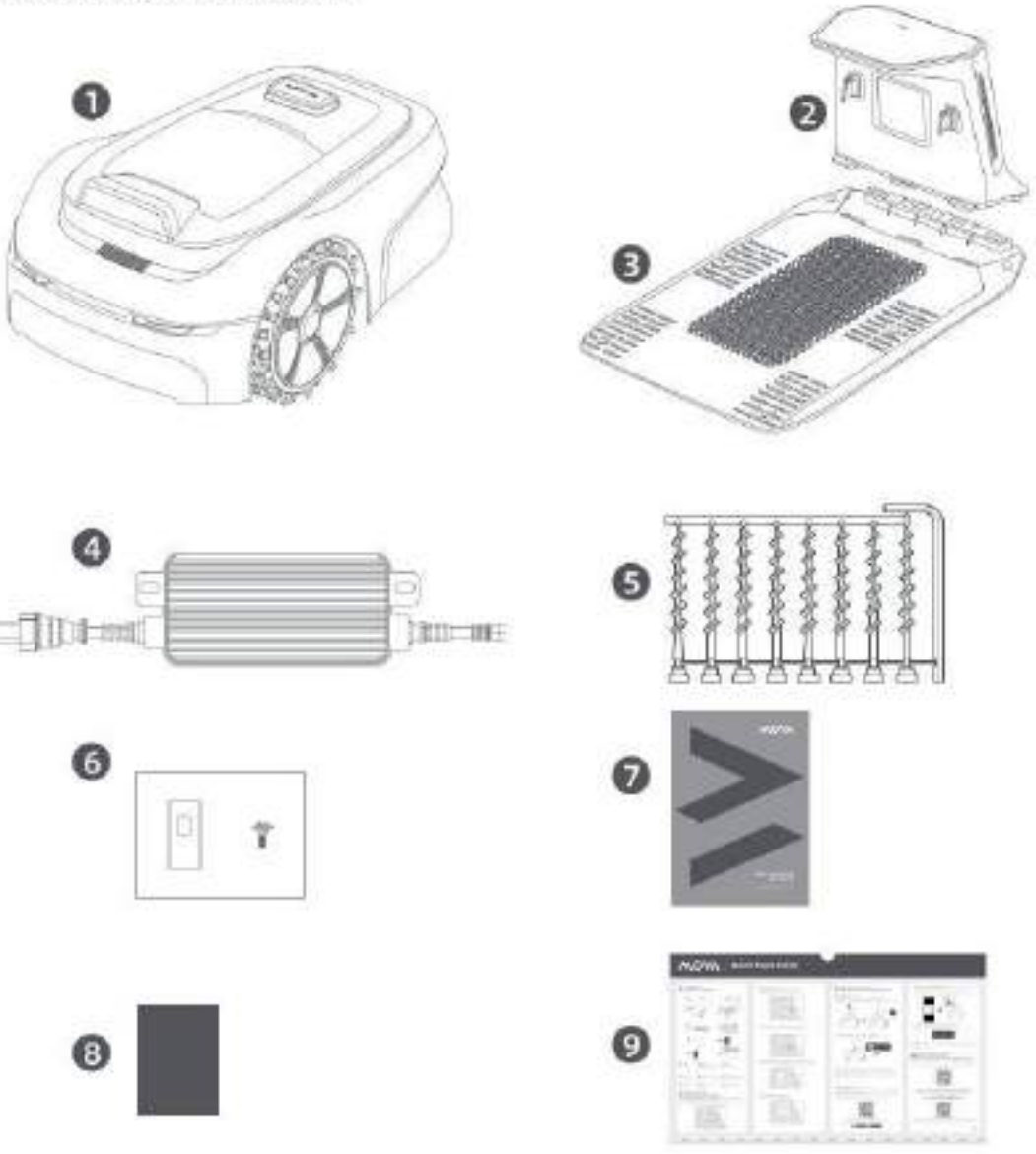
CE

Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. dichiara che i dispositivi radio modelli MOVA MVW1100/MVW1200 sono conformi alla Direttiva 2014/53/UE. Il testo integrale della dichiarazione di conformità dell'UE è disponibile all'indirizzo Internet seguente: https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity.

Per il manuale dettagliato in formato digitale, visitare la pagina https://www.mova.tech/pages/user-manuals-and-faqs.

2 Introduzione al prodotto

2.1 Contenuto della confezione



❶ Il robot

❷ Torre di ricarica (con una prolunga da 10 m)

❸ Piastra di base

❹ Alimentazione elettrica

❺ Picchetti × 8, Chiave esagonale

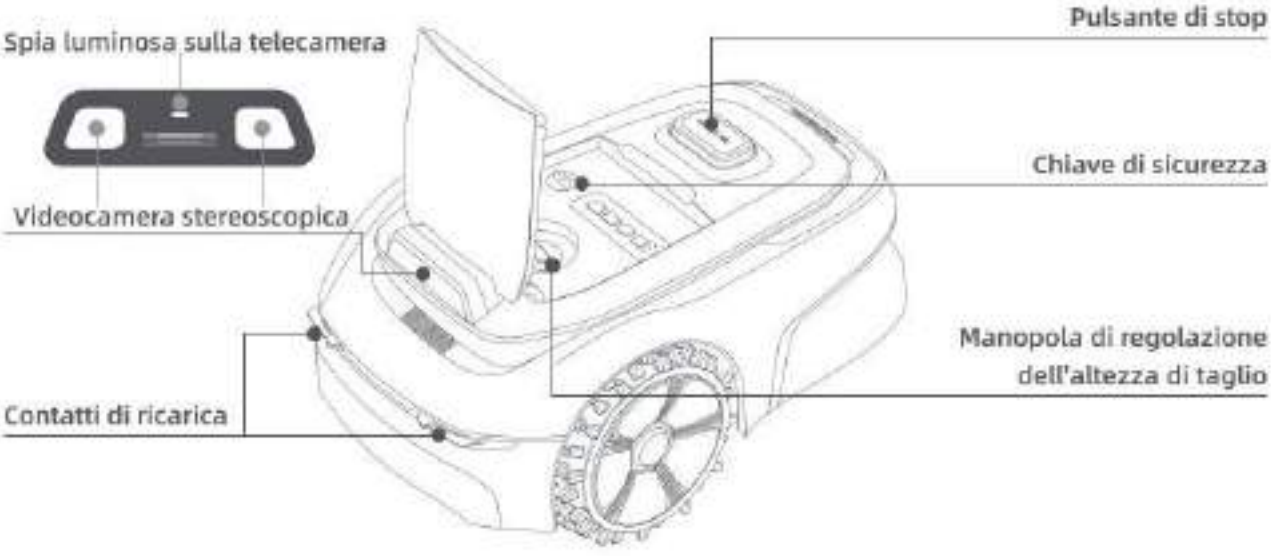
❻ Lame di ricambio e viti × 9

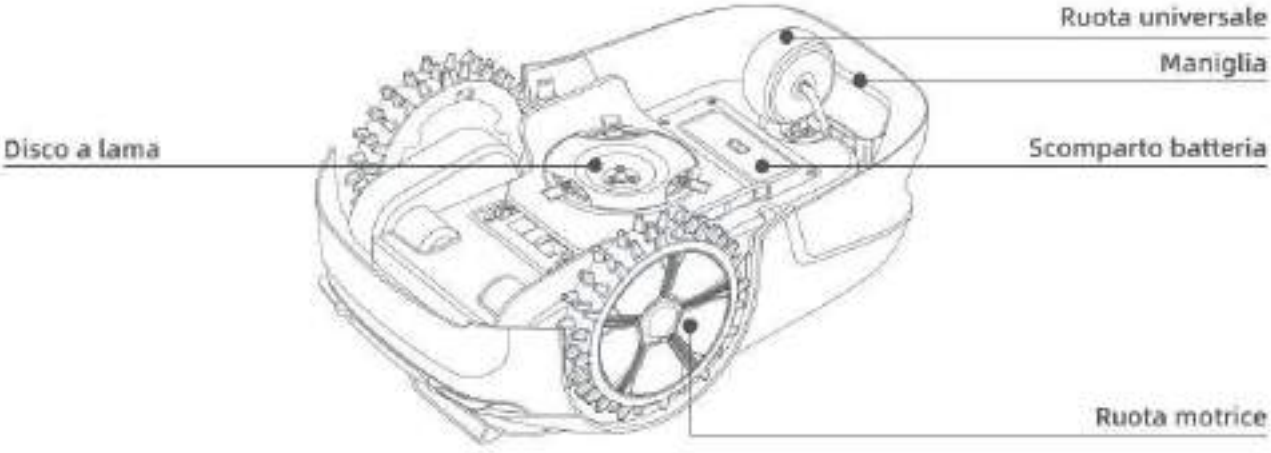
❼ Manuale utente

❽ Panno senza pelucchi

❾ Guida avvio rapido

2.2 Panoramica del prodotto





2.3 Sistema UltraEyes ™ 1.0 a doppia visione basato sull'IA

UltraEyes™ 1.0 è il cuore della serie ViAX: un'innovazione pionieristica che ridefinisce la cura intelligente del prato con un sistema a doppia visione basato sull'intelligenza artificiale. Questa tecnologia all'avanguardia consente alla serie ViAX di navigare nel tuo paesaggio con chiarezza e precisione senza pari.
Dotato di due telecamere Ultra-HDR IA e di algoritmi di intelligenza artificiale, distingue con precisione le aree erbose da quelle non erbose, identificando al contempo diversi oggetti nel giardino. Grazie all'elaborazione visiva avanzata e al processo decisionale intelligente, garantisce una percezione e un posizionamento millimetrico, rilevando davvero il cortile in tutte le direzioni.



2.4 Sensore

Nome	Descrizione
Videocamera stereoscopica	Fornisce informazioni sul posizionamento e rileva ostacoli, confini del prato e presenza umana. Angolo di visuale: 110° (orizzontale), 75° (verticale), 120° (diagonale) Risoluzione: 2 MP

3 Installazione

3.1 Seleziona una posizione adatta

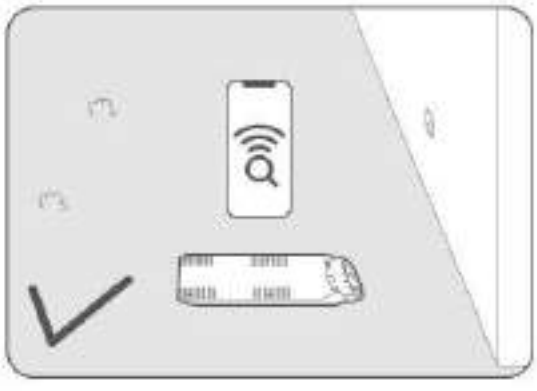
• Posiziona la stazione di ricarica su una superficie piana vicino al bordo del prato e a una presa di corrente. Si raccomanda di posizionare la stazione di ricarica in una zona con una buona copertura del segnale Wi-Fi.

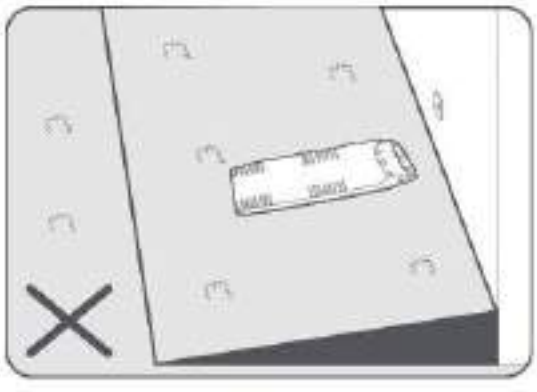
Nota: Usa il tuo dispositivo mobile per aiutare a controllare la forza del segnale Wi-Fi della zona. Una buona forza del segnale di rete Wi-Fi aumenta la stabilità di connessione tra il robot e l'app.

Importante

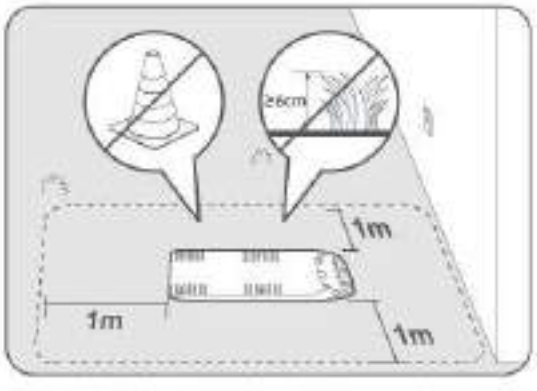
– Assicurati che il terreno sia abbastanza morbido da permettere l'installazione dei picchetti.

– Posiziona la stazione di ricarica su un terreno pianeggiante. Le pendenze possono far sì che il robot rotoli all'indietro perdendo il contatto.



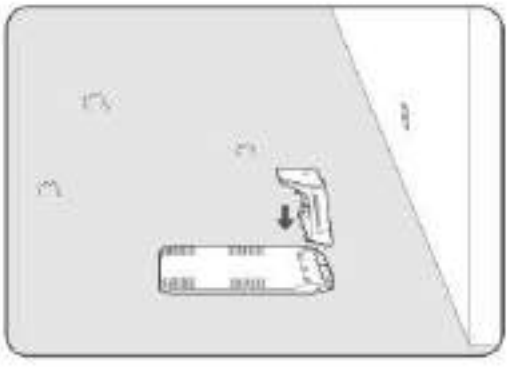


• Mantieni almeno **1 m** di spazio libero senza ostacoli a sinistra, a destra e davanti alla stazione di ricarica. Assicurati che l'erba intorno alla zona sia più corta di **6 cm**. Se l'erba è più alta, falciala con un tagliaerba manuale prima. L'erba alta può rendere difficile il ritorno del robot alla stazione di ricarica.

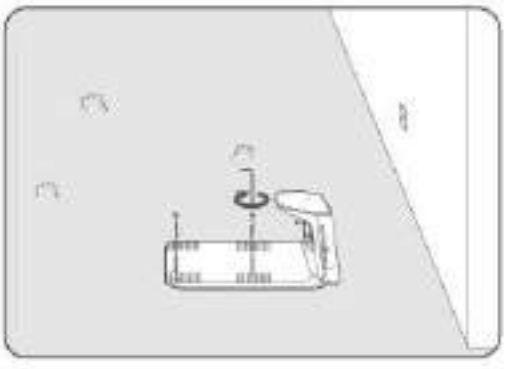


3.2 Installa la stazione di ricarica

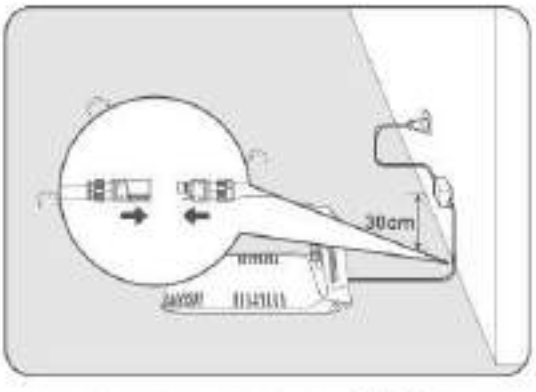
❶ Inserisci la torre di ricarica alla piastra di base fino a sentire un click.



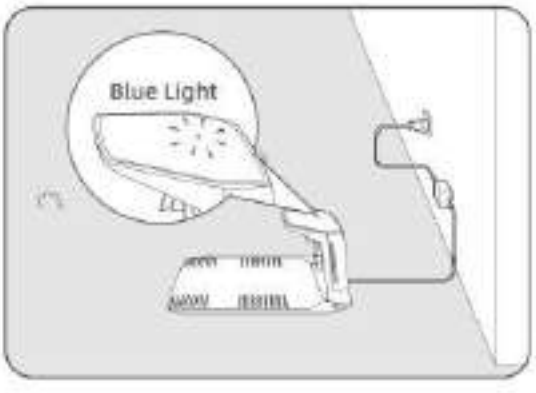
❷ Fissare la piastra di base a terra con i picchetti e la chiave esagonale in dotazione.



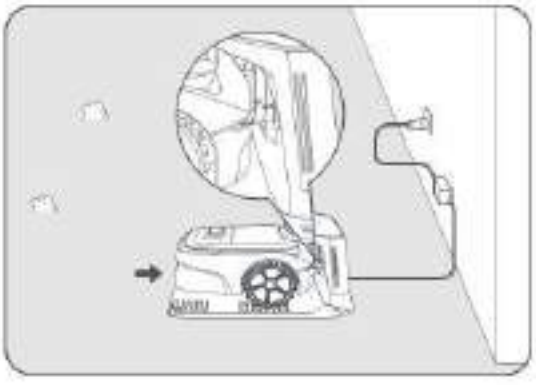
❸ Connetti l'alimentazione al cavo di prolunga e poi connetti a una presa di corrente. Mantieni l'alimentatore almeno **30 cm** sopra il terreno.



Nota: L'indicatore LED sulla stazione di ricarica sarà di colore **blu fisso** quando c'è corrente.

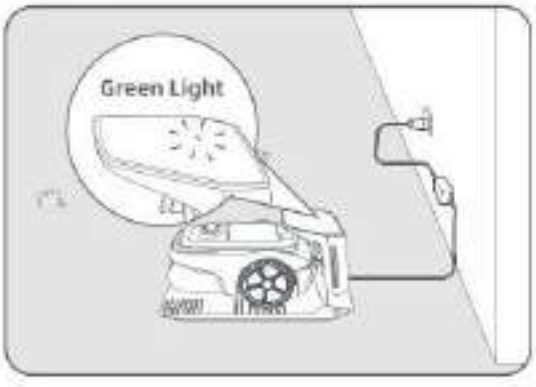


❹ Metti il robot nella stazione di ricarica per caricarlo. Assicurati che i contatti di ricarica sul robot e la stazione di ricarica siano connessi correttamente.



Note

• La spia luminosa **lampeggerà verde** quando il robot si sta caricando correttamente nella stazione di ricarica.



• Se desideri aggiungere un garage per una protezione extra, utilizza il garage MOVA corrispondente, disponibile nei negozi locali o online. L'uso di un garage non MOVA potrebbe causare problemi durante la ricarica.

L'indicatore LED sulla stazione di ricarica

Colore Luce Indicatore LED	Significato
Rosso lampeggiante/fisso	1. La stazione di ricarica presenta un problema (ad esempio un problema con la corrente di ricarica o di tensione). 2. Il robot si aggancia alla stazione di ricarica ma la ricarica mostra anomalie (ad esempio i contatti di ricarica sono in corto circuito).
Blu fisso	La stazione di ricarica ha corrente. Il robot non è nella stazione di ricarica.
Verde lampeggiante	Il robot si sta ricaricando nella stazione di ricarica.
Verde fisso	Il robot è agganciato alla stazione di ricarica ed è: 1. Completamente carico, o 2. Non in carica perché l'ora corrente è al di fuori del periodo di ricarica designato.

4 Preparazioni al primo utilizzo

4.1 Familiarizza con il pannello di controllo



Controlli

Pulsante	Funzione
Alimentazione ⏻	Per accendere il robot, installare la chiave di sicurezza e girarla in posizione **ON**. Tenere premuto il pulsante ⏻ per 2 secondi per accendere il robot.
	Per spegnere il robot, assicurarsi che sia fuori dalla stazione di ricarica. Quindi, tenere premuto il pulsante ⏻ per 2 secondi. Girare la chiave di sicurezza in posizione **OFF** spegnerà anche il robot.
Avvia ▷|	Per avviare la falciatura di tutta l'area o riprendere le attività in pausa, premere il pulsante ▷| quindi premere il pulsante **OK** entro 5 secondi.
Home ⌂	Per inviare il robot alla stazione di ricarica, premere il pulsante ⌂ quindi premere il pulsante **OK** entro 5 secondi.
OK	Per disattivare il blocco di sicurezza e abilitare il controllo tramite app, premere due volte il pulsante **OK**.
	Per attivare la modalità di associazione Bluetooth, tenere premuto il pulsante **OK** per 3 secondi.
Avvia + OK	Per ripristinare il robot alle impostazioni di fabbrica, tenere premuto il pulsante ▷| e il pulsante **OK** insieme per 3 secondi.
Stop	Premere il pulsante **Stop** per fermare il robot e attivare il blocco di sicurezza. Il controllo tramite app sarà disabilitato. Premere due volte il pulsante **OK** per disattivare il blocco di sicurezza.
Avvia + Home	Per disattivare il Blocco Bambini, premere contemporaneamente i pulsanti ▷| e ⌂. Il robot annuncerà: «Il blocco bambini è disattivato».

Chiave di sicurezza



- Ruotare la chiave di sicurezza in posizione **ON** prima di accendere il robot.
- Ruotare la chiave di sicurezza in posizione **OFF**, il robot si spegnerà automaticamente.
- È possibile estrarre la chiave di sicurezza quando è in posizione **OFF**. Il robot non può essere acceso senza la chiave.

Nota: Se perdi la chiave di sicurezza, contatta il team di assistenza post-vendita per richiederne una sostituzione.

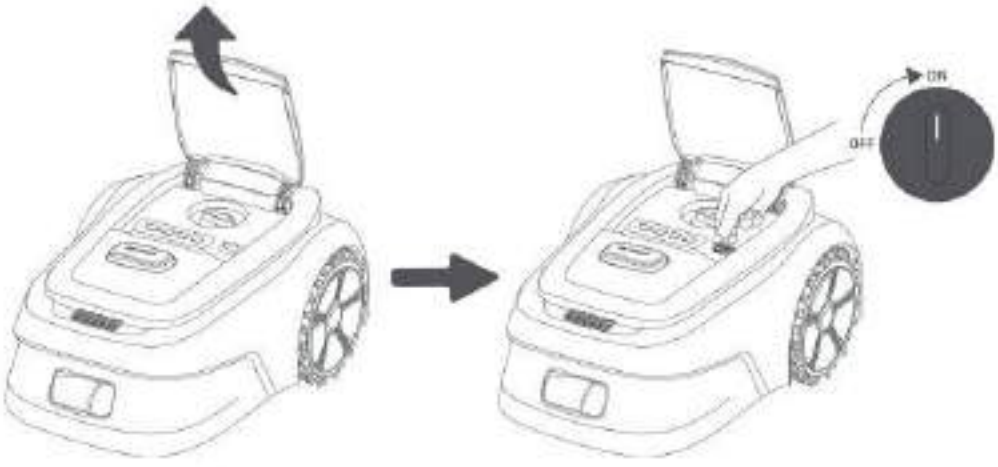
Spie sul pannello di controllo

Spia	Colore	Significato
Stato del robot	Lampeggiante verde	Il robot è in carica nella stazione di ricarica.
	Verde fisso	La batteria è completamente carica.
	Rosso fisso	1. Si è verificato un errore. 2. È stato premuto il pulsante per l'arresto di emergenza.
	Lampeggiante blu	1. Il robot sta svolgendo un'attività o è messo in pausa. 2. Il robot è in fase di inizializzazione dopo l'accensione.
	Blu fisso	Il robot è in standby.
Connessione app	Blu fisso	Il robot è connesso all'app.
	Blu lampeggiante	Il robot si sta collegando all'app.
Blocco bambini	Blu fisso	Il pannello di controllo è bloccato tramite l'app. (È possibile attivare la funzione "Blocco bambini" nell'app.)

4.2 Impostazioni iniziali

Prima di accendere il robot per la prima volta, ci sono alcune impostazioni di base da eseguire prima che il robot sia pronto ad iniziare a funzionare.

❶ Aprire il coperchio superiore e ruotare la chiave di sicurezza in posizione **ON**.



❷ Tieni premuto il pulsante ⏻ sul pannello di controllo per 2 secondi per accendere il robot.



Note

• Dopo l'accensione, il robot partirà con l'inizializzazione indicata tramite una spia di stato **blu lampeggiante** • sul pannello di controllo. Quando viene riprodotto il suono di avvio e la spia di stato • diventa **blu fisso**, il processo di inizializzazione è completo.

• Il robot si accenderà automaticamente quando si aggancia alla stazione di ricarica.

Importante: Per accendere il robot, assicurarsi che la chiave di sicurezza sia installata e impostata sulla posizione **ON**. In caso contrario, il robot non può essere acceso.

❸ **Connetti il robot a internet**

Scansiona il codice QR per scaricare l'app MOVAhome sul tuo dispositivo mobile. Dopo l'installazione, crea un account e accedi.

Puoi anche scaricare l'app MOVAhome da App Store o Google Play.

Download on the App Store

Get it on Google Play

Prima della configurazione della rete:

• Assicurati che sia il robot sia il tuo dispositivo mobile siano nel raggio d'azione della stessa rete Wi-Fi.

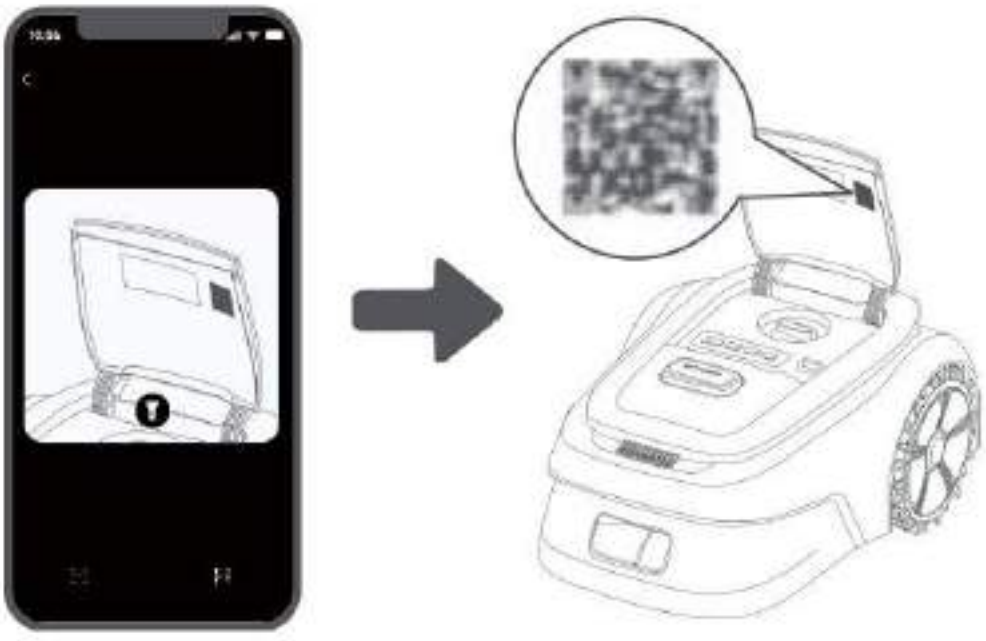
• Assicurati che il tuo dispositivo mobile sia entro **10 m** dal robot.

• Abilita la funzione Bluetooth sul tuo dispositivo mobile.

1. Apri l'app MOVAhome.

2. Puoi connetterti tramite uno dei seguenti metodi:

a. Scansiona il codice QR: Vai su **Dispositivo** e tocca **Scansiona il codice QR per connetterti**. Scansiona il codice QR situato all'interno del coperchio superiore del robot per connetterti.



b. Aggiungi manualmente: Vai su **Dispositivo** e tocca **Aggiungi**. Seleziona quindi il modello del tuo robot per connetterti.

3. Segui le istruzioni nell'app per completare la connessione alla rete Wi-Fi.

Importante

• Usare una singola banda di rete di 2.4 GHz di frequenza o a banda doppia di frequenza 2.4/5 GHz.

• Assicurati che la tua rete Wi-Fi non abbia un firewall e non sia crittografata. Altrimenti, la configurazione della rete potrebbe non riuscire.

4. Premi e tieni premuto il pulsante **OK** sul pannello di controllo per 3 secondi. Il robot entrerà in modalità di associazione Bluetooth.

Nota: Assicurarsi che il robot abbia completato l'inizializzazione prima di premere il tasto **OK**. L'inizializzazione è completa quando viene riprodotto il suono di avvio e la spia di stato • diventa **blu fisso**. L'associazione non può procedere finché l'inizializzazione non è completa.

5. Segui le istruzioni nell'app per completare l'associazione.

Note

• La spia di connessione dell'app • sul pannello di controllo mostrerà una luce **blu fissa** quando il robot è connesso correttamente all'app.



• Puoi acquistare il Modulo Link per controllare da remoto il robot senza connessione Wi-Fi.

Come scollegare il robot?

Il robot è automaticamente collegato all'account MOVAhome una volta che l'associazione è completata. Ogni dispositivo può essere solo collegato a un account. Non può essere collegato a un altro account allo stesso tempo.

Per associare il robot ad un nuovo account, è necessario prima scollegarlo. Per scollegarlo:

1. Apri l'app MOVAhome. Vai a **Dispositivo**.
2. Individua il nome del tuo robot. Se hai più robot collegati al tuo account MOVAhome, scorri a sinistra o a destra per accedere alla pagina del robot che desideri modificare.
3. Tocca ◢ accanto al nome del robot.
4. Seleziona **Elimina**.

Importante: Una volta disconnesso il robot, tutti i dati utente del robot verranno cancellati definitivamente dal server.

Come condividere il tuo robot?

1. Tocca ◢ accanto al nome del robot.
2. Seleziona **Condivisione del dispositivo**.

Nota: Puoi gestire l'accesso utente per funzioni specifiche in **Impostazioni > Condivisione del dispositivo**.

Come disconnetterti dal tuo account MOVAhome o eliminarlo?

1. Vai su **Io** > **Account**.
2. Seleziona **Disconnettiti** o **Elimina Account**.

Come ripristinare il robot?

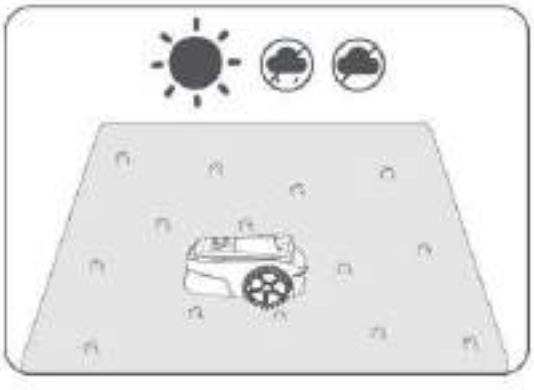
Tenere premuti contemporaneamente per 3 secondi i pulsanti ▷| e **OK** per ripristinare il robot alle impostazioni di fabbrica.

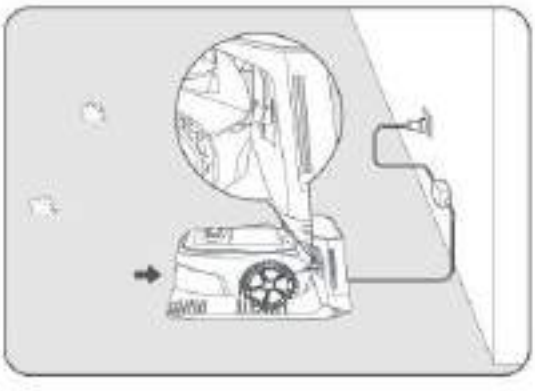
Importante: Tutti i dati archiviati sul robot verranno cancellati in maniera permanente.

5 Mappa il tuo giardino

Prima di mappare, controlla i seguenti:

- Il livello di batteria del robot è superiore al 50%.
- Il tempo è sereno e asciutto, con luce sufficiente.
- La telecamera frontale del robot è pulita e priva di ostacoli.
- Il robot si aggancia correttamente alla stazione di ricarica.



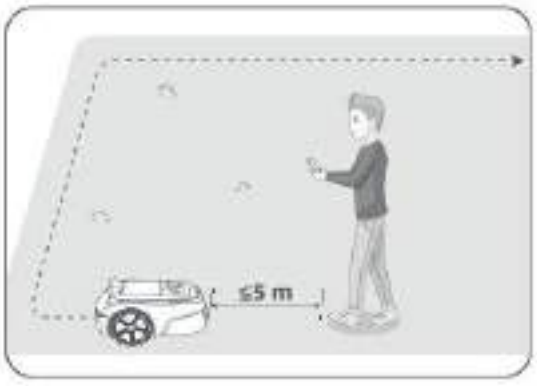


Importante

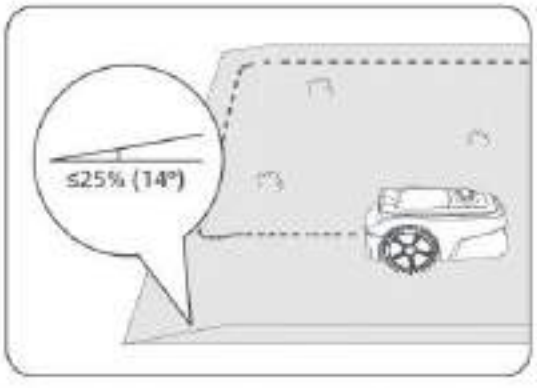
- Non spostare manualmente il robot quando crei il confine, altrimenti la mappatura viene annullata.

- Quando inizia la mappatura, non far agganciare il robot da remoto alla base di ricarica prima che il processo di mappatura sia completato. Altrimenti la fotocamera frontale potrebbe rimanere ostruita, causando il fallimento della mappatura.

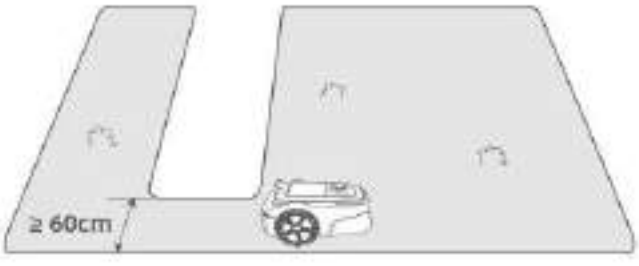
• Cammina entro **5 m** dietro il robot quando lo controlli da remoto.



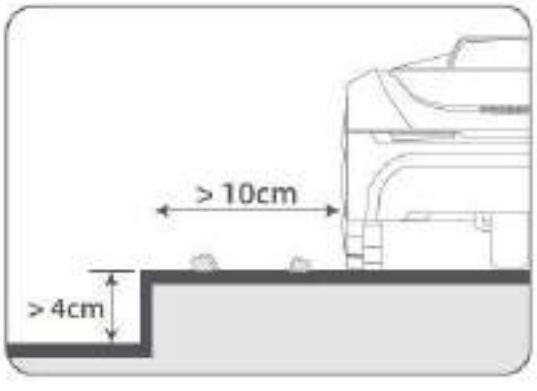
• Il robot può navigare su pendenze con un'inclinazione fino al **40 % (22°)**. Tuttavia, per migliori risultati di taglio, si consiglia di mantenere le pendenze delle aree di lavoro al di sotto del **25 % (14°)**.



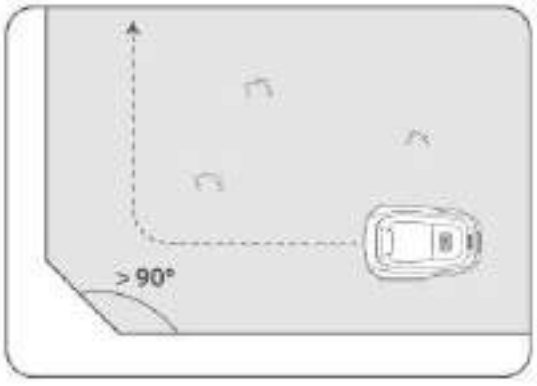
• Per aree più strette di **60 cm**, impostarle come percorsi per permettere al robot di passare (vedi sezione 5.4: ***Imposta percorso***).



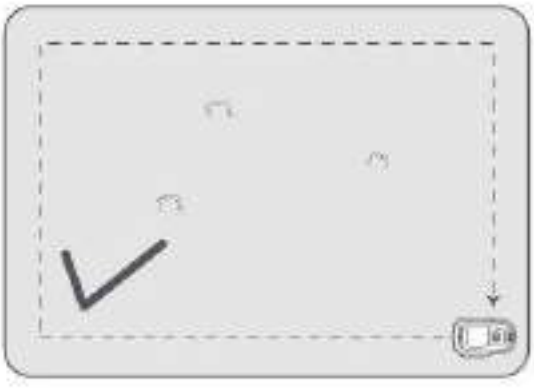
• Se il perimetro del prato supera in altezza con più di **4 cm** il terreno circostante o presenta una forte pendenza, mantieni il robot ad almeno **10 cm** di distanza dal bordo durante la mappatura. Se il perimetro è in piano con il terreno circostante, il robot può scavalcarlo per la falciatura dei bordi ottimale.

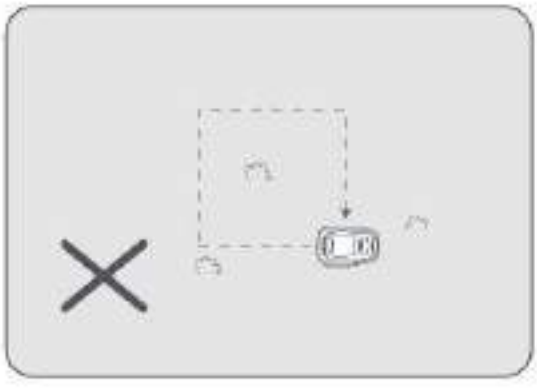


• Assicurati che gli angoli di svolta siano maggiori di **90°** . Angoli inferiori a 90° possono rendere difficile per il robot ottenere un taglio pulito.



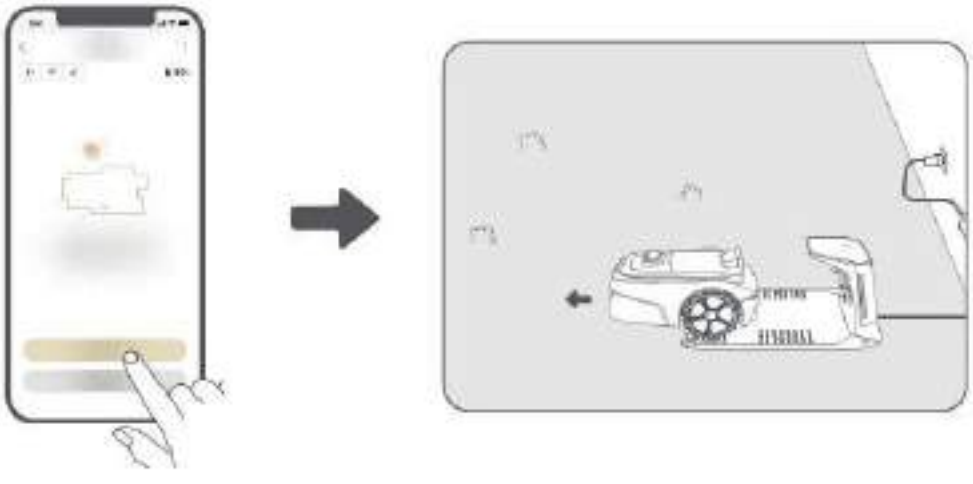
• Per la corretta mappatura dei confini del prato, fai in modo che il robot segua il bordo esterno del prato. A causa del rischio di errori di localizzazione, non creare zone al centro di un prato aperto.



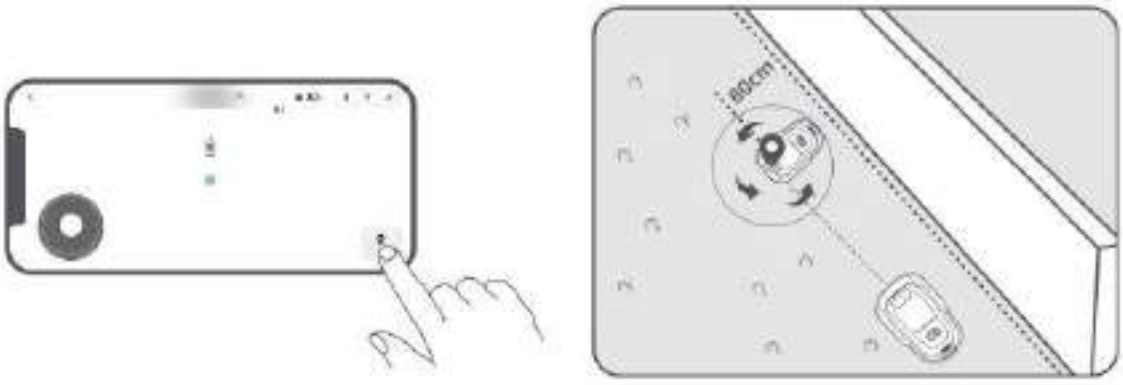


5.1 Crea il confine

❶ Tocca **Avvia mappatura** tramite l'app, e il robot controlla il suo stato e calibra. Lascia automaticamente la stazione di ricarica per fare la calibrazione. Fare attenzione.



❷ Usa il telecomando e guida il robot al perimetro del prato. Se il perimetro è rialzato o presenta una forte pendenza, ricorda di lasciare un margine di **80 cm** per la rotazione di calibrazione. Tocca **Imposta il punto di partenza** per stabilire il punto di partenza del confine. Il robot ruoterà sul posto per calibrare la sua posizione.



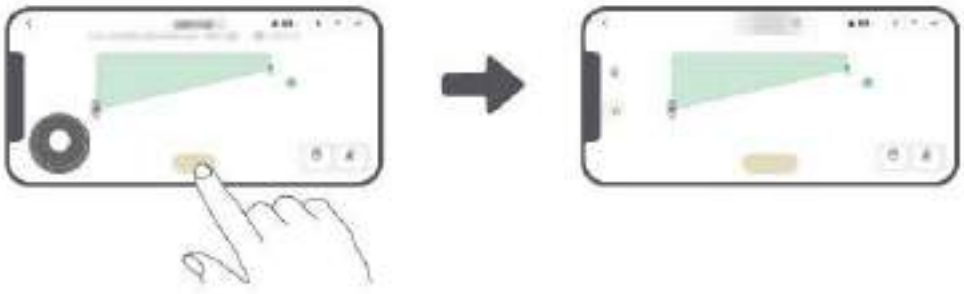
❸ Controlla da remoto robot per muoverlo lungo il bordo del tuo prato per creare la zona di lavoro.

Rilevamento automatico del confine

In condizioni normali, facendo affidamento su un algoritmo AI avanzato, il robot, utilizzando la telecamera anteriore, distingue le aree erbose da quelle non erbose e mappa in automatico il perimetro del prato senza guida manuale.

Dopo aver guidato il robot da remoto verso il bordo del prato e impostato il punto di inizio, è possibile utilizzare la modalità di **Rilevamento automatico del bordo**. E' possibile scegliere se il robot deve attraversare il perimetro per risultati di taglio più puliti o rimanere vicino ad esso per evitare collisioni.

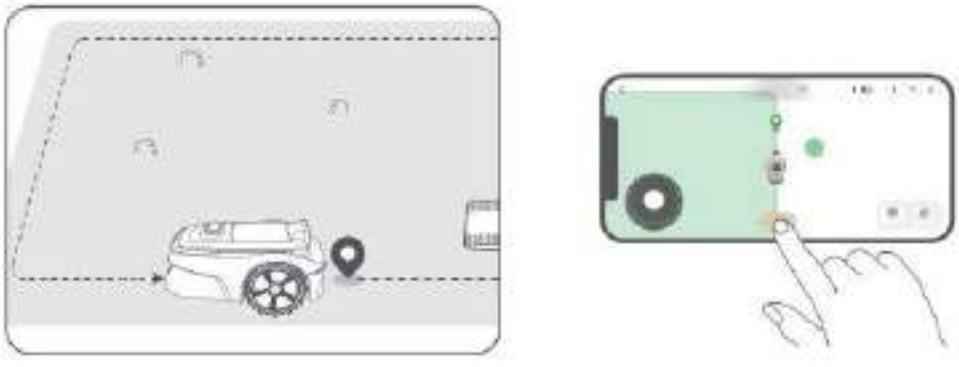
Ti consigliamo di seguire il robot durante il processo di mappatura. Se il robot non riesce a rilevare correttamente i confini, puoi uscire dalla modalità di mappatura automatica e passare al controllo manuale in qualsiasi momento.



Importante: Il rilevamento automatico dei confini funziona meglio su bordi del prato ben definiti. I confini poco chiari potrebbero non venire riconosciuti correttamente.

❹ Quando il robot arriva a meno di **1 m** dal punto di partenza, puoi toccare **Chiudi il confine** e attendere che la perimetrazione sia completata in automatico. Se il perimetro è rialzato o presenta una forte pendenza, ricorda di lasciare un margine di 80 cm per la rotazione di calibrazione.

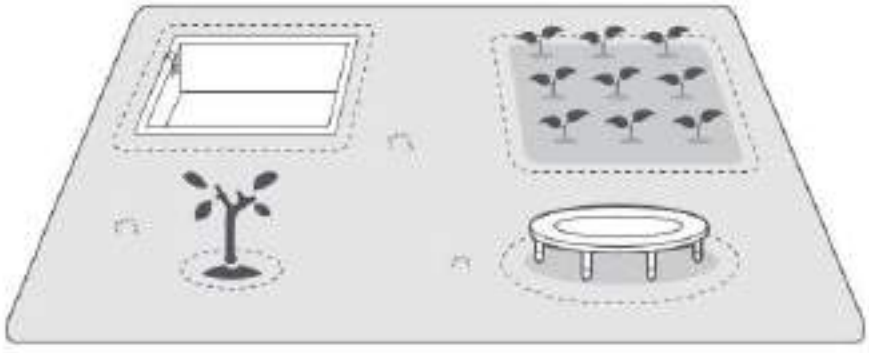
Nota: Se la chiusura del confine non riesce o se si verifica un errore, comanda il robot da remoto facendolo avanzare di un po' lungo il bordo e poi riprova a chiudere il confine.



5.2 Imposta zona di delimitazione

Anche se il robot può automaticamente evitare gli ostacoli, è ancora necessario impostare le zone in cui potrebbe cadere, come piscine e sabbiere, definendole come zone vietate. Per gli oggetti che vuoi proteggere (come un'aiuola, un trampolino, un orto o la radice nuda di un albero), impostarle come zone vietate. Puoi toccare **Imposta zona vietata** nell'app per continuare a creare zone di interdizione In alternativa, puoi andare su > **Modifica mappa** per creare o eliminare le zone vietate dopo aver completato la mappa.

Nota: Le aree visitate frequentemente dagli animali possono essere designate come "Area attiva per gli animali" al fine di impedire l'ingresso del robot e garantire la sicurezza degli animali.



5.3 Creare più zone ed espandere le zone esistenti

• Per creare più zone

Se il tuo prato è separato da strade o se hai molti prati isolati, puoi toccare **Imposta zona** nell'app per continuare a creare la zona di lavoro. Puoi anche aggiungere, eliminare o modificare le zone in > **Modifica Mappa** quando la mappa è finita.

Nota: Se il giardino contiene percorsi lastricati, designali come zone separate. Poi traccia percorsi di collegamento in modo che il robot possa navigare tra le zone.

Importante: Per la corretta mappatura dei confini del prato, fai in modo che il robot segua il bordo esterno del prato. A causa del rischio di errori di localizzazione, non creare zone al centro di un prato aperto.



• Per espandere le zone esistenti

Per espandere una zona esistente, tocca Imposta zona nell'app per creare l'area che desideri includere. Se le due aree si sovrappongono, verranno automaticamente unite. In alternativa, puoi andare su > **Modifica mappa** > **Imposta zona** dopo aver completato la mappatura per espandere una zona esistente.

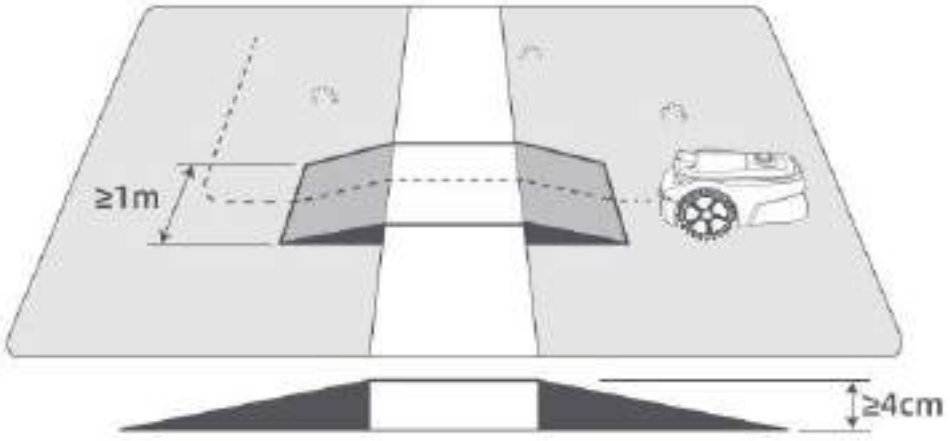


5.4 Imposta percorso

Per zone isolate, crea un percorso per connetterle. Zone isolate senza un percorso saranno inaccessibili al robot.

Nota: Di default, il robot si muove soltanto lungo il percorso ma non taglia l'erba.

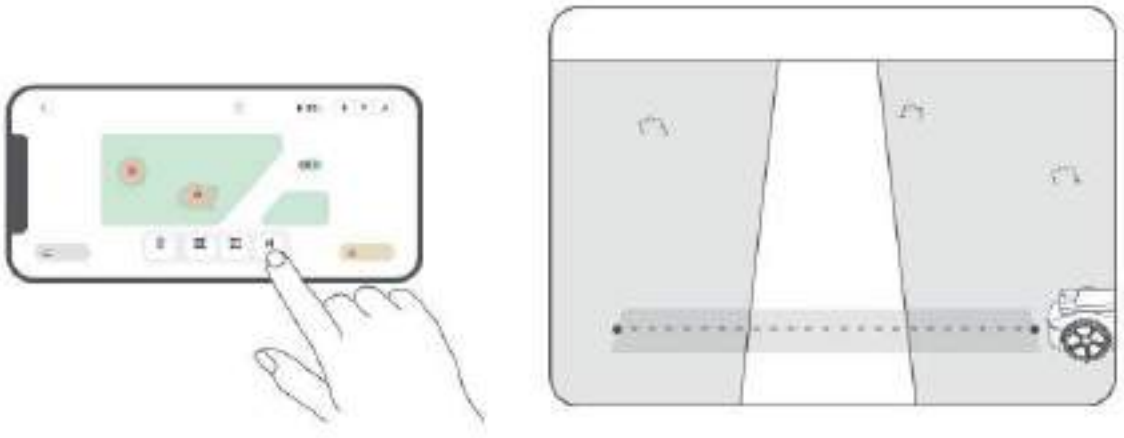
Importante: Se il tuo prato è diviso da passaggi più alti di **4 cm**, posiziona un oggetto con una pendenza uguale in altezza al passaggio (come una rampa).



• Per connettere due zone di lavoro isolate

Per le zone isolate, crea percorsi per connetterle, altrimenti saranno inaccessibili al robot. Tocca **Imposta percorso** per creare un percorso.

Importante: Verifica che il percorso inizi e termini su superfici erbose all'interno dell'area di lavoro. Non impostare nessuno dei punti finali su superfici non erbose.

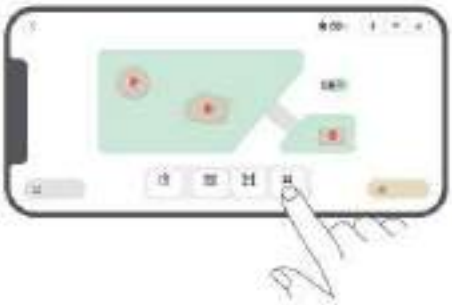


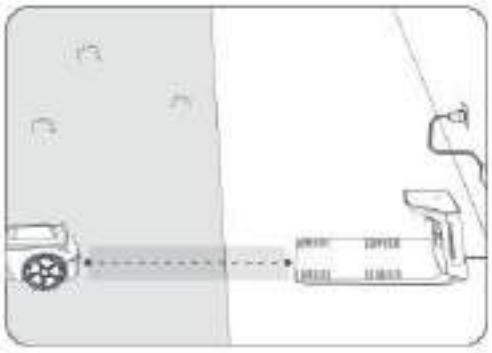
• Per connettere la zona di lavoro e la stazione di ricarica

Se la tua stazione di ricarica non è nella zona di lavoro, deve essere creato un percorso per collegarla alla zona di lavoro. Tocca **Imposta percorso**, e controlla da remoto al robot per creare un percorso che gli permetta di tornare alla stazione.

Importante

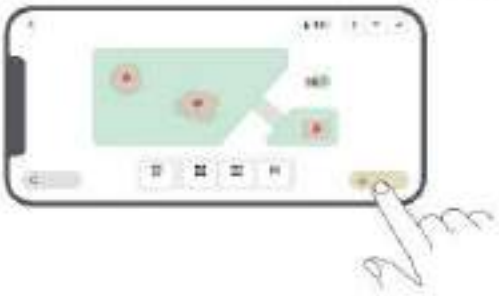
- Verifica che un'estremità del percorso si trovi su una superficie erbosa all'interno dell'area di lavoro e che l'altra sia direttamente davanti alla stazione di ricarica. È consigliato allineare il percorso con la stazione di ricarica.
- Durante la creazione del percorso di collegamento tra l'area di lavoro e la base di ricarica, non far agganciare il robot da remoto alla base di ricarica. Altrimenti la fotocamera frontale potrebbe rimanere ostruita e la mappatura potrebbe non riuscire.





5.5 Finire mappa

Tocca **Finire Mappa** quando le zone di lavoro, i percorsi e le zone di delimitazione sono completate.



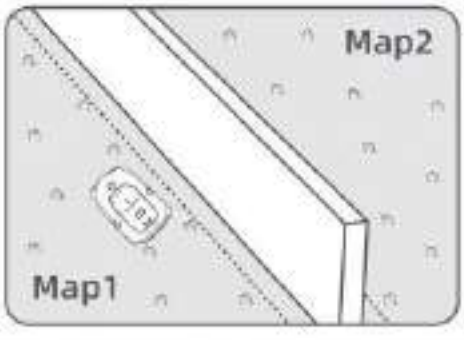
5.6 Aggiungi una seconda mappa

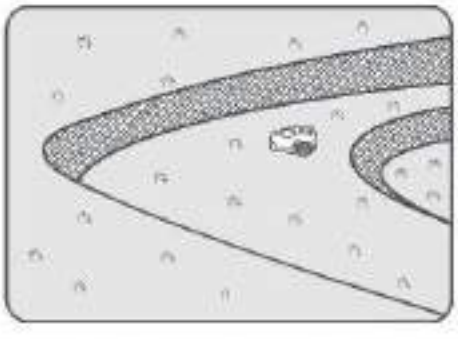
Funzione Doppia Mappa

La funzione Doppia mappa è progettata per le situazioni in cui il robot non può spostarsi autonomamente tra prati separati o quando sono necessarie più mappe.

Potrebbe essere necessario creare una seconda mappa se:

- Il prato anteriore e quello posteriore non possono essere collegati.
- C'è una differenza di altezza significativa tra le zone erbose.
- Sei in possesso di diverse proprietà ma di un solo robot.
- L'area del tuo prato è troppo grande per una singola mappa.





Nota: Se i tuoi prati sono collegati e rientrano nella capacità del robot, usa invece una configurazione Multi-Zona.



Prima di mappare il secondo prato, tenere presente quanto segue:

• Per entrambe le mappe, avviare sempre la mappatura dalla stazione di ricarica.

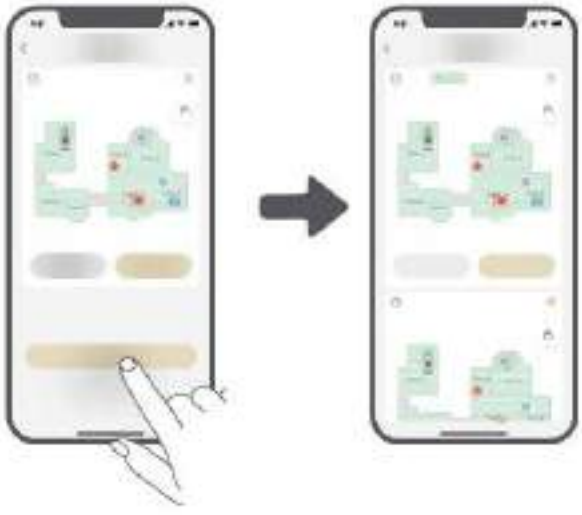
• Seconda stazione di ricarica (Opzionale):

– Se hai acquistato una seconda stazione di ricarica, installala sul secondo prato.

– In caso contrario, sposta manualmente il robot e la sua stazione di ricarica per avviare la mappatura del secondo prato.

Mappare il secondo prato

Dopo aver completato la prima mappa, tocca **Aggiungi mappa** per continuare a creare la seconda. In alternativa, puoi navigare su > **Modifica mappa** e toccare **Aggiungi mappa** dopo aver completato la mappatura. Una volta terminata la seconda mappa, puoi passare da una mappa all'altra tramite > **Modifica mappa**.



6 Operazione

6.1 Inizia la falciatura per la prima volta

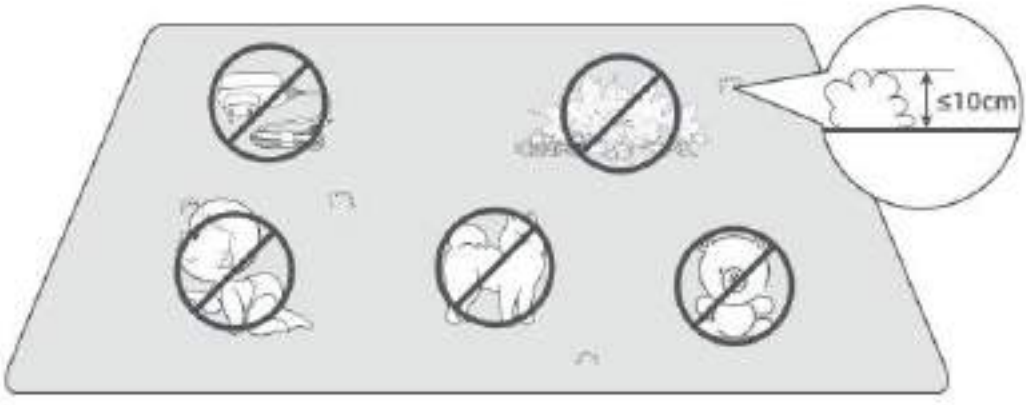
Consigli prima della falciatura:

• Usa una falciatrice a spinta per falciare l'erba ad un'altezza non più di **10 cm**.

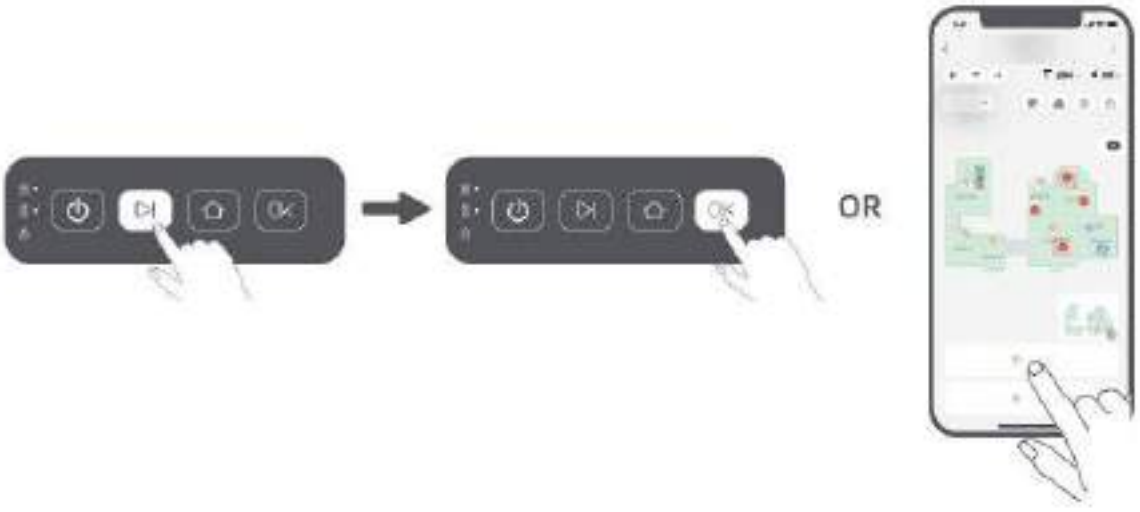
• Elimina gli ostacoli inclusi detriti, mucchi di foglie, giochi, cavi e pietre dal prato. Assicurati che non ci siano bambini o animali sul prato quando il robot sta falciando.

• Riempi i buchi nel prato.

• Imposta le tue preferenze di falciatura nell'app in anticipo (come efficienza di falciatura).



1. Aprire il coperchio superiore per accedere al pannello di controllo.
2. Ruota la manopola sul robot per regolare l'altezza di taglio (20 mm~60 mm).
3. Premere il pulsante ⏭ quindi premere il pulsante **OK** entro 5 secondi. Il robot lascerà la stazione di ricarica e inizierà a falciare l'intera area. È anche possibile toccare **Avvia** nell'app per iniziare la falciatura.



4. Chiudere il coperchio superiore.
Nota: Prima di iniziare il taglio dell'erba, assicurarsi che il tempo sia sereno e asciutto e che l'illuminazione sia adeguata.

6.2 Taglio con doppie mappe

• Con una stazione di ricarica:
1. Posiziona sempre la stazione di ricarica esattamente nel punto in cui si trovava durante la mappatura. Sposta manualmente il robot sulla mappa su cui si desidera effettuare il taglio.
2. Per garantire il corretto funzionamento, selezionare la mappa corretta nell'app prima di iniziare le operazioni di taglio.
Nota: Dopo aver cambiato mappa, verranno applicati gli orari e le impostazioni di taglio della mappa corrente.

Come gestire i problemi di batteria scarica o di ricarica?
Se non si sposta manualmente la stazione di ricarica insieme al robot sulla seconda mappa, il robot potrebbe scaricare la batteria e mostrare un errore di ricarica poiché non riesce a localizzare la stazione di ricarica. Per risolvere questo problema, procedere come segue:
1. Spostare manualmente il robot sulla mappa con la stazione di ricarica per ricaricarlo.
2. Dopo la ricarica, riportare il robot alla mappa originale. Ripristinerà automaticamente il taglio dell'erba.
Importante: Non modificare la mappa nell'app in questa fase. In questo modo il robot ricorda la sua ultima posizione e può riprendere da dove si era fermato.
3. Ripetere questi passaggi secondo necessità fino a quando l'intero prato non sarà stato tagliato.

• Con due stazioni di ricarica:
Non è necessario spostare la stazione di ricarica.
1. Spostare manualmente il robot sulla mappa su cui si desidera effettuare il taglio.
2. Per garantire il corretto funzionamento, selezionare la mappa corretta nell'app prima di iniziare le operazioni di taglio.

6.3 Pausa

Per mettere in pausa l'attuale attività di falciatura, puoi premere il pulsante **Stop** sul robot o toccare **Metti in pausa** nell'app.

Nota: il robot non può essere avviato direttamente tramite l'app dopo aver premuto il pulsante **Stop**. Per riprendere il controllo tramite l'app, premere prima due volte il pulsante **OK** sul pannello di controllo per disattivare il blocco di sicurezza.



OR



6.4 Ripristina

Per riprendere un'attività in pausa, premere ⏯, quindi premere il tasto **OK** entro 5 secondi. È anche possibile toccare su **Continua** nell'app per riprendere l'attività di taglio.



OR



6.5 Ritorna alla stazione di ricarica

Per interrompere l'attività di falciatura e riportare il robot alla stazione di ricarica, premere il pulsante 🏠 e poi premere il pulsante **OK** entro 5 secondi sul pannello di controllo. Il robot tornerà automaticamente alla stazione di ricarica per ricaricarsi. È anche possibile toccare Ricaricare nell'app per riportare il robot alla stazione di ricarica.



OR



7 MOVAhome App

Dove puoi esplorare di più

MOVAhome App è più di un controllo remoto. Ci sono molte cose che puoi fare attraverso l'app: completare varie impostazioni da remoto, sperimentare diverse modalità di falciatura, modificare la mappa liberamente e aggiustare i programmi di falciatura.

7.1 Modalità falciatura

Il robot offre varie modalità di taglio. Puoi anche passare tra le modalità attraverso l'app inclusa la Falciatura di tutta l'area, Falciatura a zone, Falciatura dei bordi, Falciatura a punti e Modalità Manuale.



7.2 Forme di taglio

Personalizza il tuo prato aggiungendo forme tramite > **Modifica mappa** > **Forme** nell'app. Le forme definite saranno escluse dal taglio in tutte le modalità di taglio. Puoi modificare la loro posizione, dimensione o rimuoverle in **Forme**.



7.3 Programma

Al completamento della prima mappa, il robot crea automaticamente due programmi di taglio dell'erba settimanali, che sono "**Programma Prim/Est**" e "**Programma Aut/Inv**". Puoi toccare nell'app per definire le impostazioni precise del programma. Con la funzione programma, puoi tranquillamente lasciare il lavoro quotidiano di falciatura al robot. Hai solo bisogno di eseguire la manutenzione del robot regolarmente.

Nota: Se ti preoccupa che il robot possa disturbare te o i tuoi vicini quando lavora in autonomia durante determinati orari, puoi andare su **Impostazioni** > **Non disturbare** e impostare l'orario **Non disturbare** nell'app.



Programmi con mappe doppie

Poiché ogni mappa ha un proprio programma, è opportuno pianificare e impostare attentamente le attività programmate per ogni mappa, al fine di evitare sovrapposizioni o conflitti. Ciò garantisce che il robot funzioni in modo efficiente e sia disponibile quando necessario per ogni mappa.

7.4 Blocco bambino

Se si teme che i bambini possano azionare il robot, andare su **Impostazioni** e attivare la funzione **Blocco bambini** nell'app. In alternativa, premere su nella pagina di falciatura. Con questa funzione attivata, il pannello di controllo verrà bloccato. Per disattivarla, premere contemporaneamente i tasti e sul pannello di controllo.



7.5 Protezione dalla pioggia

Se ti preoccupa che le condizioni meteorologiche avverse possano influenzare il lavoro di falciatura, puoi attivare la funzione **Protezione dalla pioggia** nelle **Impostazioni** dell'app. Quando questa funzione è abilitata, il robot interrompe automaticamente il taglio e torna alla stazione di ricarica se è prevista pioggia. È possibile impostare il tempo di ritardo per pioggia in app.

Nota: tagliare l'erba bagnata può danneggiare il prato. Si consiglia di impostare un intervallo di tempo per la sospensione in caso di pioggia, in modo da tenere il robot nella stazione di ricarica per un certo periodo di tempo dopo che ha smesso di piovere, consentendo all'erba di asciugarsi completamente prima di tagliarla nuovamente.



7.6 Protezione antigelo

Se la temperatura scende sotto i **6° C**, la falciatura può danneggiare permanentemente il prato. La batteria non si caricherà per motivi di sicurezza. Per evitare questo, puoi attivare la funzione **Protezione antigelo** nelle **Impostazioni** tramite l'app. Questo metterà automaticamente in pausa la falciatura e riporterà il robot alla stazione di ricarica quando la temperatura scende sotto i **6° C**. Il robot riprenderà a falciare non appena la temperatura supererà gli **11° C**.



7.7 Funzioni di sicurezza

Il robot supporta diverse funzionalità antifurto per garantire un funzionamento sicuro e proteggere contro l'uso non autorizzato. Inoltre, la telecamera frontale è in grado di rilevare la presenza umana, rendendo il robot un utile custode del giardino.



7.7.1 Allarme di sollevamento

Con questa funzione attivata, un allarme suonerà immediatamente quando il robot viene sollevato e il controllo tramite app sarà disabilitato. Per riprendere il controllo tramite app, premere due volte il pulsante **OK** sul pannello di controllo per disattivare prima il blocco di sicurezza.



7.7.2 Allarme fuori mappa

Con questa funzione attivata, il robot è bloccato e l'allarme scatta immediatamente se è fuori dalla mappa. **(Questa funzione richiede l'installazione del Modulo Link.)**



7.7.3 Posizione in tempo reale

Con il Modulo Link, puoi vedere la posizione attuale del robot su Google Maps.



7.7.4 Avviso di rilevamento della presenza umana

Quando attivato, il robot ti notificherà al rilevamento della presenza umana.



7.7.5 Video in tempo reale

Premere su per visualizzare un feed video in diretta dalla telecamera anteriore del robot, fornendoti la possibilità di monitorare in tempo reale il tuo giardino in qualsiasi momento e ovunque ti trovi.



7.7.6 Perlustrazione

Mentre il robot è in standby, puoi inviarlo a perlustrare confini o punti specifici del tuo giardino navigando su > **Perlustrazione** nell'app.



Spia luminosa sulla videocamera anteriore

Spia LED colorata	Significato
Verde lampeggiante	1. Il video in diretta dalla telecamera anteriore viene trasmesso in streaming sull'app. 2. Il robot è in modalità perlustrazione.

7.8 Periodo di carica personalizzato

Per personalizzare il periodo di ricarica del robot a ore specifiche, è possibile abilitare la funzione **Periodo di carica personalizzato** tramite **Impostazioni** > **Ricarica** nell'app. Se abilitato, il robot mantiene un livello di batteria sicuro quando è inattivo e si carica completamente solo durante il periodo di ricarica indicato.



Nota: Il team di sviluppo MOVA effettua continuamente aggiornamenti **via etere** e manutenzione sul firmware e sull'app. Controlla per notifiche di aggiornamento o attiva la funzione **Aggiornamento automatico** per mantenere il firmware e l'app aggiornati e goditi più funzionalità.

8 Manutenzione

Per una migliore prestazione e durata del robot, puliscilo regolarmente e sostituisci le parti usurate secondo la frequenza indicata di seguito:

Parte	Frequenza sostituzione
Lame	Ogni 6-8 settimane o prima

Note

• Puoi controllare il tempo rimanente per le lame navigando su **Impostazioni** > **Materiali di consumo e manutenzione** nell'app. Dopo aver sostituito i consumabili come indicato, vai alla pagina dei dettagli del consumabile e tocca **L'ho sostituito** per resettare il timer.

• Se hai designato aree nel tuo giardino per la pulizia e la manutenzione di routine del robot, puoi impostare Punti di Manutenzione sulla mappa navigando su **Impostazioni** > **Vai al Punto di Manutenzione** > **Modifica Punto**. Una volta impostati i punti di manutenzione, puoi semplicemente toccare **Vai** per dirigere il robot verso le posizioni designate per una facile manutenzione.

8.1 Pulizia

Pulisci regolarmente il tuo robot per evitare che i residui di erba e lo sporco si accumulino e ostruiscano il disco di taglio e le ruote motrici, compromettendo le sue prestazioni di taglio, aggancio e movimento. Si consiglia di utilizzare un kit di pulizia, disponibile nei negozi locali o online.

⚠ **Attenzione:** Prima di pulire, spegnere il robot e ruotare la chiave di sicurezza in posizione OFF. Scollegare la stazione di ricarica.

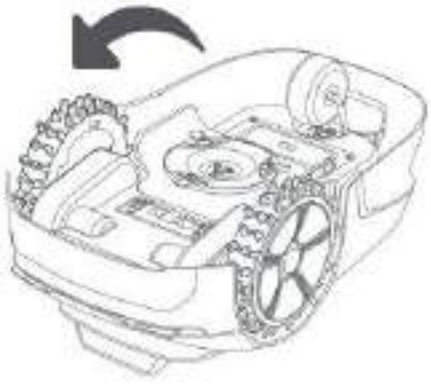
Attenzione: Quando si gira il robot, fare attenzione a non graffiare la lente della telecamera.

• Il corpo del robot, telaio e disco di taglio:

1. Spegnere il robot e ruotare la chiave di sicurezza in posizione **OFF**.

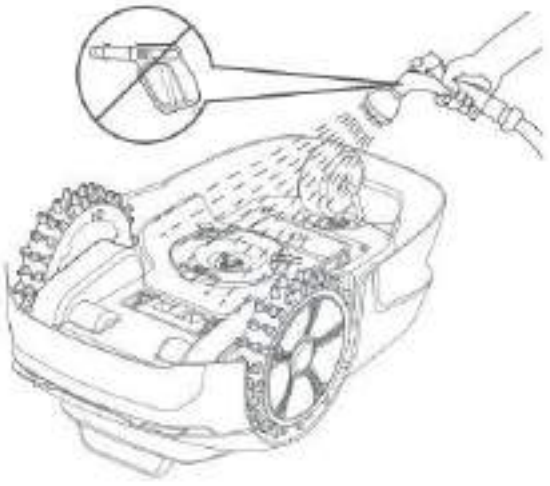


2. Metti il robot su una superficie morbida e giralo al contrario.

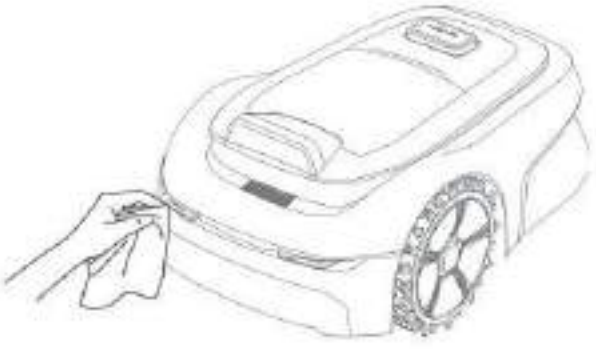


3. Utilizza un tubo flessibile per pulire il corpo, il disco di taglio e il telaio del robot.

⚠ **Attenzione:** Non toccare le lame mentre pulisci il telaio. Indossa i guanti quando pulisci.
Attenzione: Non usare un'idropulitrice ad alta pressione per la pulizia. Non usare detergenti per la pulizia.

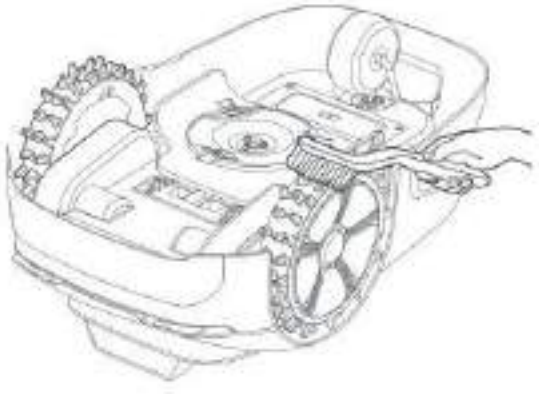


• Contatti di ricarica e videocamera anteriore:
Usare un panno pulito per pulire i contatti di ricarica del robot e la stazione di ricarica. Pulire anche la videocamera anteriore. Asciugare i contatti di ricarica e la videocamera dopo averli puliti.
Importante: Per un posizionamento e una navigazione ottimali, pulire la fotocamera anteriore una volta ogni due settimane.





• Ruote motrici:
Utilizzare una spazzola per rimuovere il fango dalle ruote così da garantire una buona aderenza.



8.2 Sostituzione dei componenti

• Sostituzione delle lame

Per mantenere le lame affilate, sostituisci le lame regolarmente. Si raccomanda di sostituire le lame ogni **6-8 settimane** o prima. Usa solo lame originali MOVA.

⚠ **Attenzione:** Spegnere il robot e ruotare la chiave di sicurezza in posizione **OFF**. Indossare guanti protettivi prima di sostituire le lame.

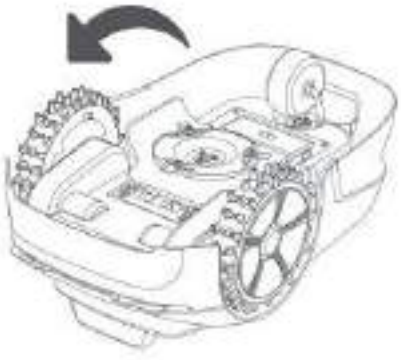
Nota: Sostituisci tutte e tre le lame allo stesso tempo per assicurarti un sistema di taglio bilanciato.

Attenzione: Quando si gira il robot, fare attenzione a non graffiare la lente della telecamera.

1. Spegnere il robot e ruotare la chiave di sicurezza in posizione **OFF**.



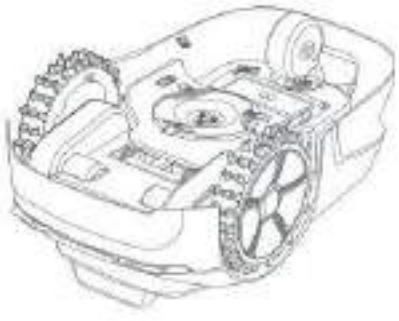
2. Metti il robot su una superficie morbida e giralo al contrario.



3. Allentare le viti usando un cacciavite a croce.



4. Rimuovere le tre lame e le viti.



5. Allineare le nuove lame con i fori sul disco di taglio, quindi fissarle con le viti.



6. Assicurati che le lame possano ruotare liberamente.

9 Batteria

Per una conservazione a lungo termine, carica il robot ogni **6 mesi** per proteggere la batteria. I danni alla batteria causati da una scarica eccessiva non sono coperti dalla garanzia limitata. Non caricare la batteria in un ambiente con una temperatura **superiore a 45 ° C** o **inferiore a 6 ° C**. La temperatura dello stoccaggio a lungo termine della batteria deve essere compresa **tra -10 e 35 ° C**. Per ridurre il danno, la temperatura raccomandata di conservazione per la batteria va da **0 a 25 ° C**.

Nota: La durata della batteria del robot dipende dalla frequenza di utilizzo e dalle ore di operazione. Se la batteria è danneggiata o non può essere caricata, non smaltire arbitrariamente la batteria obsoleta o difettosa. Rispetta le regole di riciclaggio locale.

Modalità di ricarica a basso consumo:

Con la modalità di ricarica a basso consumo attivata, le funzioni non relative alla ricarica saranno disabilitate (la rete sarà disattivata).

• Per attivare la modalità di ricarica a bassa potenza, tenere premuti contemporaneamente il pulsante ▷| e il pulsante ⌂ , e premere rapidamente 5 volte il pulsante **OK**. Sentirai un comando vocale: la modalità a basso consumo è attiva.

• Per disattivare la modalità di ricarica a bassa potenza, riavviare il robot.

10 Stoccaggio durante il periodo invernale

• Il robot

1. Carica completamente la batteria. Spegni il robot e ruota la chiave di sicurezza in posizione **OFF**.
2. Pulisci il robot completamente prima di conservarlo per l'inverno.
3. Conserva il robot in un luogo asciutto ad una temperatura **superiore a 0 ° C**.

• Stazione di ricarica

Scollega la stazione di ricarica e conservalo in un luogo asciutto e fresco, lontano dalla luce diretta del sole.

Nota: Dopo lo stoccaggio invernale, reinstalla la stazione di ricarica e posiziona il robot al suo interno per caricarlo. Se reinstalli la stazione di ricarica in un luogo diverso, il robot aggiornerà automaticamente la posizione della stazione non appena si carica e lascia la stazione. Se riscontri errori di posizionamento a causa di cambiamenti significativi nel tuo giardino, si consiglia di rimappare l'area.

11 Trasporto

Per il trasporto a lunga distanza, assicurati che il robot sia spento. Si consiglia di utilizzare l'imballaggio originale.

⚠ Attenzione

• Spegnere il robot e ruotare la chiave di sicurezza in posizione **OFF** prima di trasportarlo.

• Sollevare il robot dalla maniglia posteriore, tenendo il disco di taglio lontano dal corpo.

12 Risoluzione problemi

Problema	Causa	Soluzione
Il robot non è connesso all'app.	1. Il robot non rientra nella copertura del segnale Wi-Fi o nel campo del Bluetooth. 2. Il robot è spento o si sta riavviando.	1. Controlla se il robot ha completato il processo di accensione. 2. Controlla se il router funziona correttamente. 3. Avvicinarsi ad il robot per stabilire una connessione Bluetooth.
Il robot sollevato.	La ruota non è sul terreno.	1. Metti nuovamente il robot su una superficie piana. 2. Premi il pulsante OK due volte per sbloccare il robot. 3. Il robot non può attraversare oggetti più alti di 4 cm. Mantieni il terreno uniforme dove sta lavorando.
Il robot ribaltato.	Il robot si ribalta più di 37° .	1. Metti nuovamente il robot su una superficie piana. 2. Premi il pulsante OK due volte per sbloccare il robot. 3. Il robot non può salire pendii superiori al 40% (22°).
Il robot intrappolato.	Il robot è intrappolato e non può uscire.	1. Rimuovi gli ostacoli intorno e riprova. 2. Sposta manualmente il robot su una superficie piana e aperta dentro la mappa e cerca di nuovo l'attività. Se continui a incontrare questo problema, riprova dopo che il robot è nella stazione di ricarica. 3. Controlla se ci sono buchi nel terreno. Riempi i buchi prima della falciatura per prevenire che il robot sia intrappolato. 4. Controlla se l'erba circostante è più alta di 10 cm. Puoi aggiustare l'altezza elusione ostacoli o usare un tosaerba a spinta per falciare il prato prima per evitare che il robot sia intrappolato. 5. Se il robot è spesso intrappolato in questa posizione, puoi impostarla come zona di delimitazione.
Errore della ruota motrice sinistra/destra.	La ruota non riesce a girare oppure il motore della ruota ha un problema.	1. Pulire le ruote motrici e riprovare. 2. Se continui a riscontrare l'errore, prova a riavviare il robot. 3. Se il problema persiste, contatta il servizio post-vendita.
Il disco di taglio non può ruotare.	Il disco di taglio non può ruotare normalmente o il motore di taglio ha un problema.	1. Pulisci il disco di taglio e riprova. 2. Controlla se l'erba circostante è più alta di 10 cm. Puoi usare un tosaerba a spinta per falciare il prato prima per evitare che il disco di taglio sia bloccato dall'erba alta. 3. Controlla se c'è acqua sotto il disco di taglio. Se c'è acqua, sposta il robot in un luogo asciutto e riprova. 4. Se continui a riscontrare l'errore, prova a riavviare il robot. 5. Se il problema persiste, contatta il servizio post-vendita.
Errore di carica.	Il robot si aggancia alla stazione di ricarica, ma la corrente ricarica o il voltaggio ha un problema.	1. Controlla se la stazione di carica è correttamente connessa alla corrente. 2. Controlla se i contatti di ricarica sul robot e la stazione di ricarica sono puliti. 3. Dopo che il controllo è terminato, prova ad agganciare il robot di nuovo nella stazione di ricarica. 4. Se il problema persiste, contatta il servizio post-vendita.

Problema	Causa	Soluzione
Temperatura della batteria troppo alta.	La temperatura della batteria è ≥ 60°C .	1. Usa il robot dove la temperatura ambiente è inferiore a 40°C . Puoi attendere fino a quando la temperatura della batteria diminuisce automaticamente. 2. Puoi disattivare il robot e riavviarlo dopo un po'. 3. Se il problema persiste, contatta il servizio post-vendita.
Temperatura della batteria troppo alta.	Temperatura della batteria ≥ 45°C .	1. La carica potrebbe fallire quando la temperatura della batteria è superiore a 45°C . 2. Usa il robot dove la temperatura ambiente è inferiore a 40°C .
Temperatura della batteria troppo bassa.	Temperatura della batteria ≤ 6°C .	1. La carica potrebbe fallire quando la temperatura della batteria è inferiore a 6°C . 2. Usa il robot dove la temperatura ambiente è sopra i 6°C .
Il robot è perso.	Il posizionamento è perso.	1. Controllare se la telecamera anteriore del robot è sporca. Lo sporco influirà sul posizionamento. 2. Sposta manualmente il robot in un luogo aperto dentro la mappa e prova a iniziare di nuovo l'attività. 3. Se la localizzazione non è recuperata, controlla da remoto il robot fino alla stazione tramite l'app, e poi avvia l'attività di falciatura.
Errore sensore.	Errore sensore.	1. Riavvia il robot e riprova. 2. Se il problema persiste, contatta il servizio post-vendita.
Il robot è nella zona di delimitazione.	Il robot è nella zona di delimitazione.	1. Sposta manualmente il robot fuori dall'area vietata e riprova. 2. Controlla il robot da remoto tramite l'app per spostarlo fuori dall'area vietata e riprova.
Il robot è fuori dalla mappa.	Il robot è fuori dalla mappa.	1. Sposta manualmente il robot all' interno della mappa e riprova. 2. Controlla il robot da remoto all'interno della mappa tramite l'app e riprova.
L'arresto di emergenza è attivato.	Il pulsante Stop sul robot è premuto.	Premi il pulsante OK due volte per sbloccare il robot.
Batteria scarica. Il robot si spegnerà subito.	Il livello batteria è ≤ 10%.	Aggancia il robot nella stazione di ricarica per caricare.
Il robot è fuori dalla mappa. Rischio di furto.	Il robot è fuori dalla mappa.	1. Sposta manualmente il robot indietro nell'area di lavoro. 2. Puoi disabilitare l'allarme fuori mappa nelle impostazioni sull'app.
Impossibile tornare alla stazione di ricarica.	Il robot non può trovare la stazione di ricarica quando torna alla stazione di ricarica.	1. Controlla se ci sono ostacoli che bloccano il robot. Rimuovi gli ostacoli e riprova. 2. Assicurarsi che vi sia un'illuminazione sufficiente e che il cielo sia limpido (ossia che non ci siano nuvole o nebbia). Il tempo avverso può influire sulla capacità del robot di tornare alla stazione base. 3. Verificare che la mappa attualmente in uso nell'app corrisponda alla posizione in cui si trova il robot. In caso contrario, passare alla mappa appropriata nella sezione 'Modifica mappa'. 4. Assicurarsi che la stazione di ricarica sia installata all'interno della mappa attualmente in uso. 5. Controlla da remoto il robot fino alla stazione di ricarica tramite l'app.

Problema	Causa	Soluzione
Impossibile agganciare alla stazione di ricarica.	Il robot trova la stazione di ricarica ma non può agganciarsi.	1. Assicurarsi che l'illuminazione sia adeguata e che il tempo sia sereno (ovvero senza pioggia o nebbia). Le condizioni meteorologiche avverse possono influire sulla capacità del robot di agganciarsi alla base. 2. Controlla se la pellicola riflettente sulla stazione di ricarica è sporca o bloccata. 3. Controlla se ci sono ostacoli davanti alla stazione di ricarica. 4. Controlla se la stazione di ricarica è spostata. 5. Controlla se la piastra di base è coperta di fango spesso. 6. Controlla se la stazione si trova su una pendenza. 7. Verifica se la stazione ha alimentazione. 8. Aiuta il robot ad agganciarsi alla stazione utilizzando il telecomando o manualmente.
Posizionamento non riuscito.	Posizionamento fallito quando il robot prova a iniziare l'attività falciatura.	1. Assicurarsi che vi sia un'illuminazione sufficiente e che il tempo sia limpido (ossia che non ci siano nuvole o nebbia). Il tempo avverso può influire sul posizionamento del robot. 2. Sposta manualmente il robot in un luogo piatto e aperto all'interno della mappa e prova a ricominciare il compito. 3. Se continui a incontrare questo errore, riprova dopo che il robot è ancorato nella stazione. 4. Se l'errore nel posizionamento persiste, spostare la stazione di ricarica in un'area aperta ed eseguire una nuova mappatura.
Spazio insufficiente per girare di fronte alla stazione.	Spazio insufficiente per girare di fronte alla stazione.	1. Se la stazione è posizionata sul bordo della mappa o all'interno di essa, assicurarsi che vi sia almeno 1 m di spazio libero tra l'area anteriore della piastra di base della stazione e il limite della mappa; altrimenti, il robot potrebbe non essere in grado di girare. 2. Spostare la stazione, o modificare la mappa in Modifica mappa.
Percorso ostruito.	Percorso ostruito.	1. Controlla se è impostata una zona vietata nel percorso. 2. Controlla se ci sono ostacoli che bloccano il robot. 3. Se il robot non riesce ancora a passare, eliminare il percorso nell'editor della mappa e impostarne uno nuovo.
C'è un problema con la telecamera anteriore.	C'è un problema con la telecamera anteriore.	1. Pulisci la telecamera anteriore con un panno pulito. 2. Provare a riavviare il robot. 3. Se il problema persiste, contattare l'assistenza post-vendita.
Telecamera anteriore bloccata.	Telecamera anteriore bloccata.	1. Prima di riprovare, assicurarsi che la videocamera anteriore non sia ostruita. 2. Se la videocamera è sporca, pulirla con un panno morbido prima di riprovare.
Segnale di posizionamento debole.	Segnale di posizionamento debole.	1. Assicurarsi che il cielo sia limpido. La forte pioggia o la scarsa luce possono interferire con il posizionamento del robot. Il robot riprenderà a funzionare una volta che il segnale di posizionamento è stato ripristinato. 2. Se il problema persiste, utilizzare la modalità di controllo remoto e riportare manualmente il robot alla stazione di ricarica prima di iniziare le attività.
Durante la mappatura automatica si verifica un errore di rilevamento dei confini.	Durante la mappatura automatica si verifica un errore di rilevamento dei confini.	1. Assicurarsi che l'illuminazione sia idonea: luce né troppo forte, né troppo soffusa. 2. Verificare che il tempo sia sereno, con assenza di nebbia o pioggia. 3. Assicurarsi che la telecamera anteriore del robot sia pulita e non ostruita. 4. Assicurarsi che la superficie del terreno sia uniforme, poiché gli urti possono influire sul rilevamento. 5. Se il rilevamento dei confini continua a non funzionare, passare alla modalità di controllo remoto per la mappatura.

13 Specifiche

Informazioni di base	Nome del prodotto	MOWA VIAX Serie	
	SKU	VIAX 250	VIAX 300
	Modello	MWV1100	MWV1200
	Dimensioni	595 × 380 × 272 mm	
	Peso del robot (batteria inclusa)	9,4 kg	
Falciatura	Capacità lavorativa consigliata	250 m²	300 m²
	Efficienza di falciatura [1]	Standard: 300 m²/giorno Efficiente: 500 m²/giorno	
	Altezza falciatura	20-60 mm	
	Larghezza falciatura	20 cm	
	Tempo di ricarica [2]	45 min	
	Tempo di falciatura per ricarica [3]	50 min	
Emissioni di rumore	Livello di potenza sonora LWA	57 dB(A)	
	Incertezza potenza sonora KWA	3 dB(A)	
	Livello di pressione sonora LpA	49 dB(A)	
	Incertezze pressione sonora KpA	3 dB(A)	
Condizioni di lavoro	Temperatura di lavoro	0-50° C Raccomandata: 10-35° C	
	Temperatura dello stoccaggio a lungo termine	-10-35° C Raccomandata: 0-25° C	
	Classificazione IP	Falciatrice: IPX6 Stazione di ricarica: IPX4 Alimentazione elettrica: IP67	
	Pendenza massima per l'area da falciare	40% (22°)	
Connessione	Campo di frequenza Bluetooth	2400.0-2483.5 MHz	
	Potenza RF massima	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm	

Connessione	Wi-Fi	Wi-Fi 2.4 GHz (2400–2483.5M)
	Servizio Link (facoltativo) [4]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS (facoltativo) [5]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS
Motore falciante	Velocità	2500 r/min
Batteria (falciatrice)	Modello batteria [6]	MBPM10
	Tipo batteria	Batteria a ioni di litio
	Capacità nominale	2,5 Ah
	Tensione nominale	18 V CC
Alimentazione elettrica	Modello caricabatterie	MPAM10/MPAM20/MPAM20(C)
	Tensione di ingresso	100–240 V CA
	Tensione di uscita	20 V CC
	Uscita corrente	1,5 A/3 A
Stazione di ricarica	Modello stazione di ricarica	MCV20
	Tensione di ingresso	20 V CC
	Tensione di uscita	20 V CC
	Ingresso corrente	1,5 A/3 A
	Uscita corrente	1,5 A/3 A
Accessori	Lame di ricambio e viti	9
	Modello della lama	MBKM10 (MOVA)
Ruote motrici	Tipo di ruota	Fuoristrada

1. Basato sui test del laboratorio MOVA.
2. Il tempo di ricarica viene applicato quando il robot ritorna automaticamente alla stazione di ricarica a batteria scarica.
3. Basato sui test del laboratorio MOVA.
4. Richiede l'installazione del modulo Link.
5. Richiede l'installazione del modulo Link.
6. I modelli VIAX 250 e VIAX 300 sono compatibili con le batterie MBPM10 (2,5 Ah) e MBPM20 (5 Ah).

Nota: Le specifiche sono soggette a cambiamento poiché miglioriamo continuamente il nostro prodotto. Per le ultime informazioni, visita il nostro sito web su https://www.mova.tech.

Traducción del manual original

Índice

1 Instrucciones de seguridad P149

2 Introducción del producto P153

3 Instalación P155

4 Preparación para el primer uso..... P158

5 Crear un mapa de su jardín..... P162

6 Funcionamiento..... P169

7 App MOVAhome..... P172

8 Mantenimiento..... P175

9 Batería..... P178

10 Almacenamiento en invierno P178

11 Transporte..... P178

12 Solución de problemas..... P179

13 Especificaciones..... P182

1 Instrucciones de seguridad

1.1 Instrucciones generales de seguridad

• Lea atentamente el manual del usuario y comprêndalo bien antes de utilizar el producto.
• Con este producto sólo debe utilizar el equipo recomendado por MOVA. Usarlo de otro modo es incorrecto.
• No permita que los niños estén cerca de la máquina ni tampoco que jueguen con ella cuando está en marcha.
• No utilizar el producto en zonas donde las personas no sepan que está.
• Cuando se utiliza el producto manualmente con la aplicación MOVAhome, no corra. Camine siempre, vigilando sus pasos en las pendientes y procure mantener el equilibrio en todo momento.
• Evite usar el producto cuando haya personas en la zona de trabajo, sobre todo niños o animales.
• Si utiliza el producto en áreas públicas, ponga señales de advertencia alrededor del área de trabajo, avisando con el texto: "¡Atención! ¡Cortadora de césped automática! ¡Mantener la distancia a la máquina! ¡Vigile a los niños!"
• Lleve puesto calzado resistente y pantalones largos al utilizar el producto.
• Para evitar provocar daños al producto y accidentes con otros vehículos y personas, no defina las zonas de trabajo o rutas que atraviesen las vías públicas.
• No toque las piezas móviles peligrosas, por ejemplo el disco de corte, hasta que se haya detenido por completo.
• Busque ayuda médica si sufre lesiones o accidentes.
• Ponga el producto en **OFF** antes de quitar los bloqueos, realizar tareas de mantenimiento o revisar el producto. Si el producto vibra de manera anormal, revise si ha sufrido daños antes de encenderlo de nuevo. No utilizar el producto si tiene alguna pieza defectuosa.
• No ponga el cable principal por las zonas que el producto pueda cortar. Siga las instrucciones dadas para instalar los cables.
• Para cargar el producto, sólo debe utilizar la estación de carga que se incluye en el paquete. Hacer un uso incorrecto puede causar descargas eléctricas, sobrecalentamiento o fugas de líquido corrosivo de la batería. Si se produce una fuga de electrolito, debemos lavar con agua/producto neutralizante y buscar asistencia médica en caso de que el líquido corrosivo contacte con los ojos.
• Cuando se conecta el cable principal al enchufe, se debe utilizar un dispositivo de corriente residual (RCD) con una corriente de disparo máxima de 30 mA.
• Sólo debe utilizar las baterías originales recomendadas por MOVA. No es posible garantizar la seguridad del producto si no se utilizan pilas originales. No utilice baterías no recargables.
• Mantenga los alargadores lejos de las piezas móviles peligrosas para evitar daños y que puedan entrar en contacto con las piezas que tienen tensión.
• Las ilustraciones que acompañan este documento sirven sólo como referencia. Eche un vistazo al producto real.
• No permita nunca que los niños, las personas discapacitadas, con retraso mental o sensorial, sin experiencia ni conocimientos o las personas no familiarizadas con estas instrucciones utilicen la máquina. Las leyes locales también pueden restringir la edad del operario.
• No conectar ni tocar un cable dañado hasta desconectarlo del enchufe. Si se daña el cable durante la utilización, desconectar el cable del enchufe. Un cable gastado o dañado aumenta el riesgo de sufrir una descarga eléctrica y debe cambiarlo el personal de servicio.
• No empuje con fuerza o rápidamente el producto, ya que esto puede dañarlo.
• Para mantener el cumplimiento con el requisito de exposición a RF, se debe mantener una distancia de separación de 35 cm entre el dispositivo y la persona.
• Para recargar la batería, utilice únicamente la unidad de suministro desmontable proporcionada con este aparato.

1.2 Instrucciones de seguridad para la instalación

• Evite instalar la estación de carga en sitios en los que las personas puedan tropezar.

• No instale la estación de carga en sitios con riesgo de que el agua se quede estancada.

• No instalar la estación de carga, incluyendo los accesorios, a menos de 60 cm de cualquier material combustible. Un fallo de funcionamiento o el sobrecalentamiento de la estación de carga y de la fuente de alimentación pueden suponer un riesgo de incendio.

1.3 Instrucciones de seguridad para la utilización

• Mantenga manos y pies lejos de las cuchillas giratorias. No ponga las manos o los pies cerca o bajo el producto cuando esté en marcha.

• No levante ni mueva el producto cuando esté en marcha.

• Utilice el modo aparcamiento o ponga en **OFF** el producto cuando haya personas, sobre todo niños o animales, en la zona de trabajo.

• Asegúrese de que no haya piedras, ramas, herramientas o juguetes encima del césped. De lo contrario, las cuchillas podrían resultar dañadas al contactar con un objeto.

• No debe dejar objetos encima del producto o de la estación de carga.

• No utilice el producto en caso de que el botón **STOP** no funcione.

• Evite las colisiones del producto con personas o animales. Si una persona o animal está en la ruta del dispositivo, deténgalo de inmediato.

• Apague siempre el producto poniéndolo en **OFF** cuando no lo esté usando.

• No debe utilizar el producto al mismo tiempo que un aspersor emergente. Puede usar la función Programar para asegurarse de que el producto y el aspersor emergente no se ponen en marcha al mismo tiempo.

• Evite poner un canal de conexión en el lugar donde están instalados los rociadores emergentes.

• No use el producto en zonas de trabajo con agua estancada, por ejemplo, si llueve mucho o hay charcos de agua.

1.4 Instrucciones de seguridad para el mantenimiento

• Ponga el producto en **OFF** para labores de mantenimiento.

• Al terminar la limpieza, asegúrese de colocar el producto sobre el suelo con una orientación normal, nunca boca abajo.

• No dé la vuelta al producto para limpiar el chasis. Si le da la vuelta para limpiarlo, asegúrese de ponerlo correctamente después. Esta medida de precaución es necesaria para evitar que entre agua al motor y que esto pueda afectar a su funcionamiento normal.

• Desconecte el enchufe de la estación de carga o retire el dispositivo de inhabilitación antes de limpiar o realizar un mantenimiento en la estación de carga.

• No utilizar limpiador a alta presión ni disolventes para la limpieza del producto.

1.5 Seguridad de la batería

Las baterías de iones de litio pueden llegar a explotar o provocar incendios si se desmontan, sufren un cortocircuito, están expuestas al agua, al fuego o a las altas temperaturas. Debe utilizarlas con cuidado, no desmontar ni abrir la batería y evitar cualquier tipo de maltrato eléctrico o mecánico. Guárdelas lejos de la luz solar directa.

1. Solo debe utilizar el cargador de baterías y la fuente de alimentación que suministra el fabricante. Utilizar un cargador y una fuente de alimentación no adecuados puede provocar descargas eléctricas y/o sobrecalentamiento.

2. ¡NO TRATE DE REPARAR O MODIFICAR LAS BATERÍAS! Los intentos de reparación pueden provocar lesiones personales graves, por explosiones o por descargas eléctricas. En caso de fuga, sepa que los electrolitos liberados son tóxicos y corrosivos.

3. Las baterías de este aparato sólo pueden ser cambiadas por personal cualificado.

1.6 Riesgos residuales

Para evitar lesiones, utilizar guantes de protección para cambiar las cuchillas.

1.7 Símbolos y calcomanías

	**ADVERTENCIA -** Lea las instrucciones de uso antes de usar la máquina.
	**ADVERTENCIA -** Mantenga una distancia segura a la máquina cuando la utilice.
	**ADVERTENCIA -** **Retire el dispositivo de desactivación antes de trabajar en la máquina o levantarla.**
	**ADVERTENCIA -** No se suba a la máquina.
	**ADVERTENCIA -** No se permite desechar este producto como si fuera basura doméstica. Asegúrese de que se recicla siguiendo los requisitos legales locales.

CE	Este producto cumple con las directivas CE aplicables.
	Equipo de clase III
	Lea el manual del operador
⎓	Corriente continua
	Equipo de clase II

USO PREVISTO

El producto de jardín está destinado a la siega de césped doméstico. Está diseñado para cortar a menudo, manteniendo un césped más saludable y con mejor aspecto que nunca. Dependiendo del tamaño de su césped, su cortacésped puede ser programado para operar en cualquier momento o frecuencia. No es adecuado para cavar, barrer o limpiar nieve.

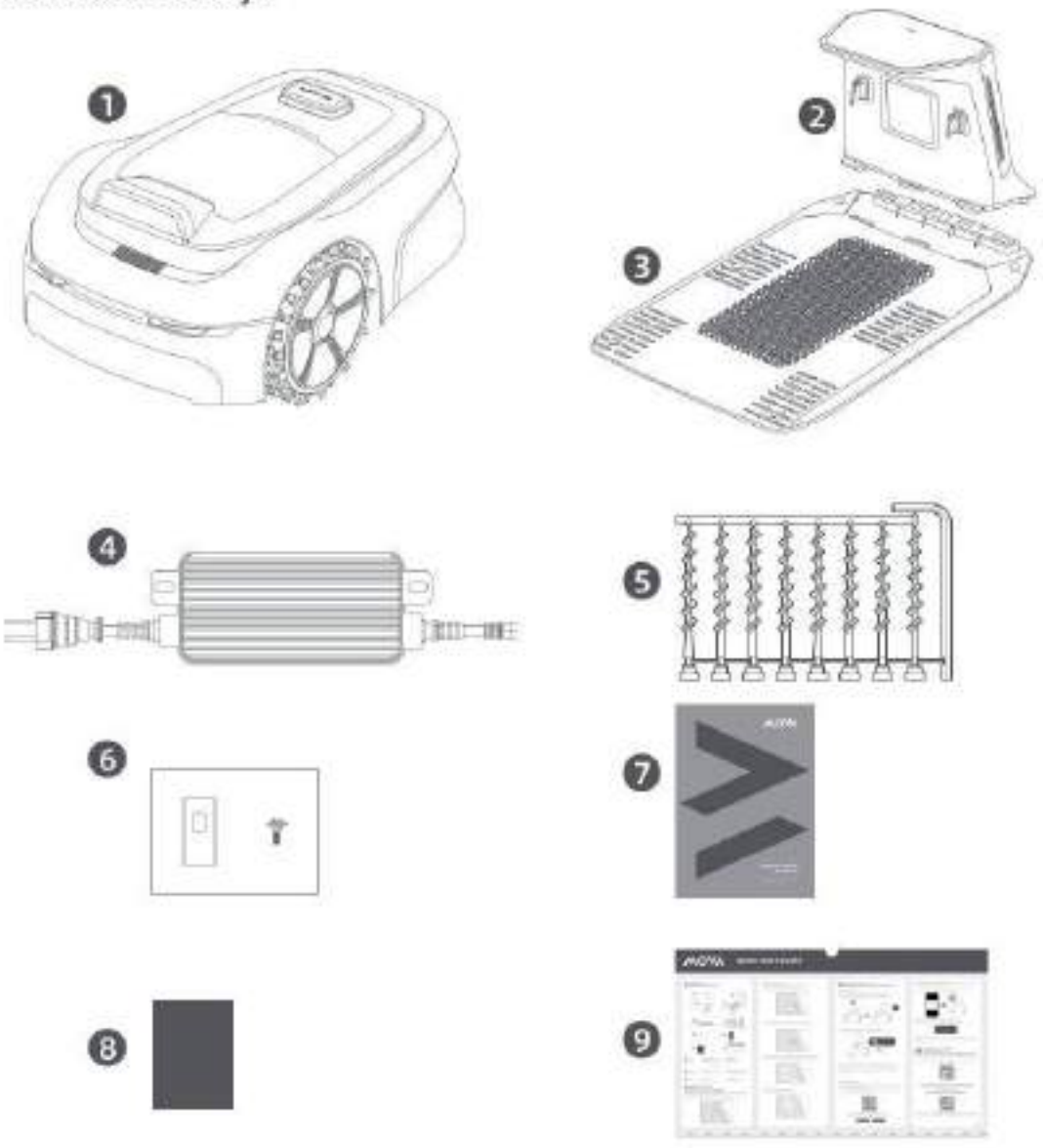
CE

Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. declara que los equipos de radio modelos MOVA MVVV1100/MVVV1200 cumplen con la Directiva 2014/53/UE. El texto completo de la declaración de conformidad de la UE está disponible en la siguiente dirección de Internet: https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity.

Para el manual electrónico detallado, vaya a https://www.mova.tech/pages/user-manuals-and-faqs.

2 Introducción del producto

2.1 Contenido de la caja



❶ El robot

❷ Torre de carga (con un 10 m cable de extensión)

❸ Placa base

❹ Fuente de alimentación

❺ Estacas × 8, llave hexagonal

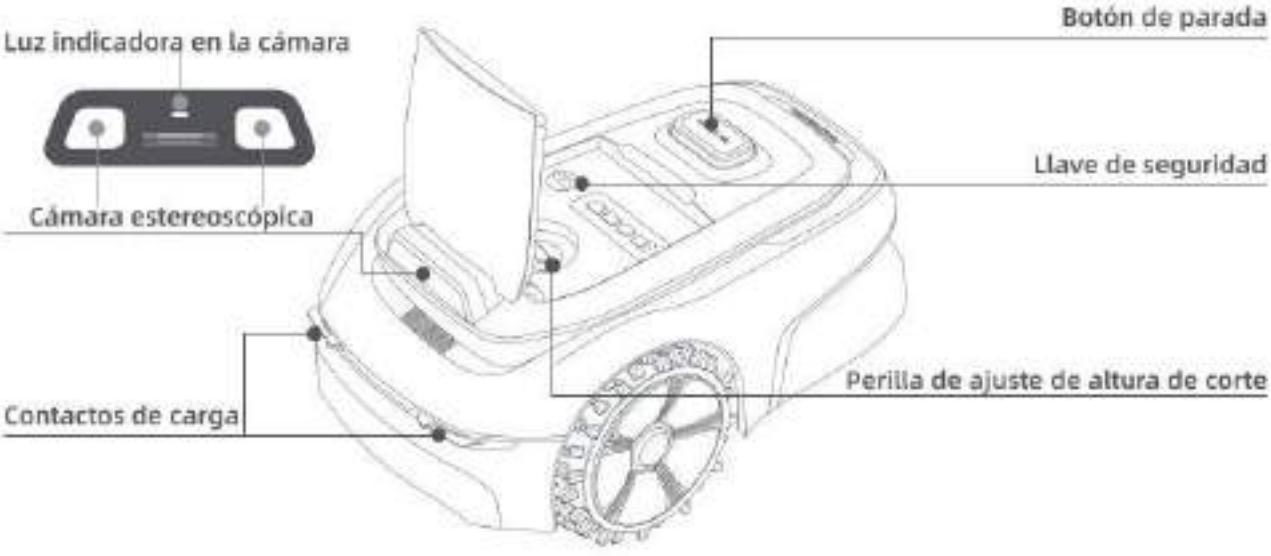
❻ Cuchillas y tornillos de repuesto × 9

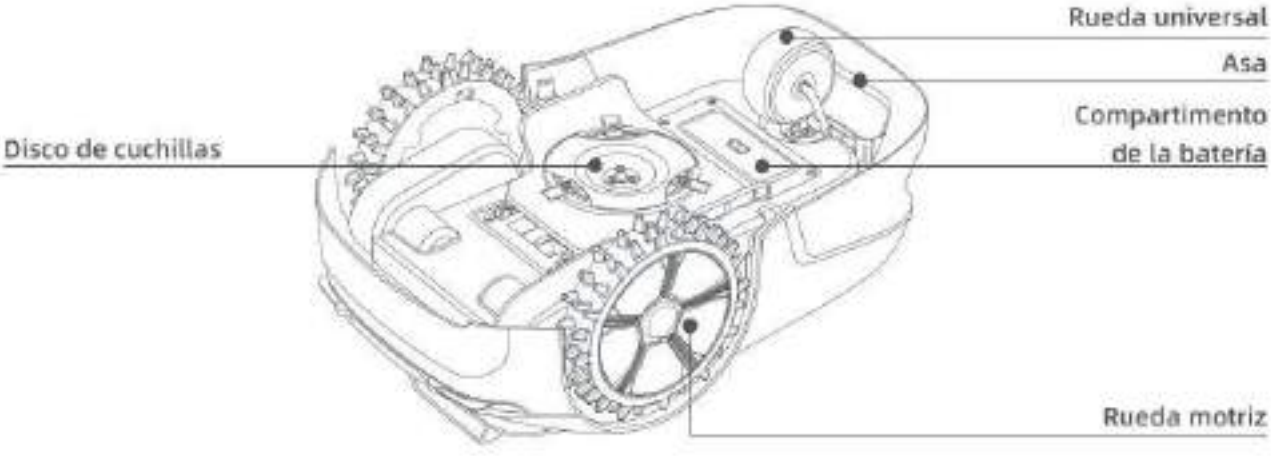
❼ Manual de usuario

❽ Paño sin pelusa

❾ Guía de inicio rápido

2.2 Resumen del producto

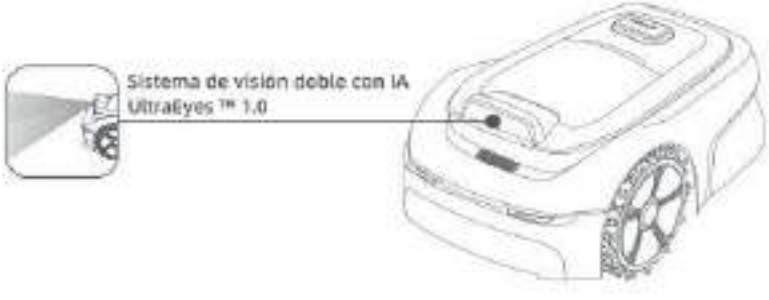




2.3 Sistema de visión doble con IA UltraEyes ™ 1.0

UltraEyes ™ 1.0 es el núcleo de la serie ViAX, una innovación pionera que redefine el cuidado inteligente del césped con un sistema de doble visión impulsado por IA. Esta tecnología vanguardista permite a la serie ViAX navegar por su jardín con una claridad y precisión inigualables.

Equipado con doble cámara Ultra-HDR con IA y algoritmos de IA, distingue de forma precisa entre áreas con césped y áreas sin césped mientras identifica diversos objetos por el jardín. Mediante un avanzado procesamiento visual y toma de decisiones inteligente, logra una percepción y un posicionamiento milimétricos, por lo que se traza un plano real de su jardín en todas las direcciones.



2.4 Sensor

Nombre	Descripción
Cámara estereoscópica	Proporciona posicionamiento y detecta obstáculos, límites del césped, y presencia de humanos. Ángulo de visión: 110° (horizontal), 75° (vertical), 120° (diagonal) Resolución: 2 MP

3 Instalación

3.1 Elija una ubicación adecuada

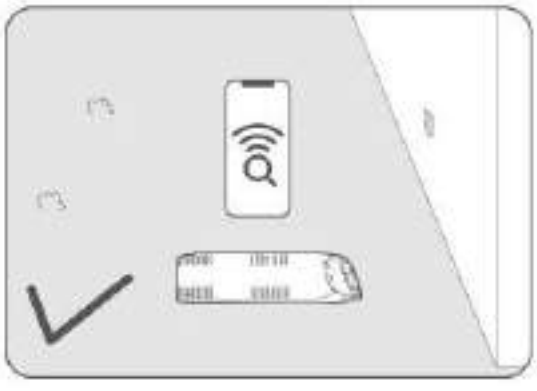
• Coloque la estación de carga en una superficie nivelada cerca del borde del césped y un enchufe. Se recomienda colocar la estación de carga en una zona con una buena señal Wi-Fi.

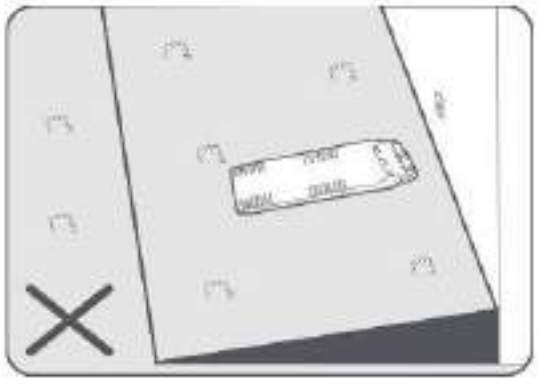
Nota: Utilice su dispositivo móvil para ayudar a comprobar la intensidad de la señal Wi-Fi de la ubicación. Una buena señal Wi-Fi mejora la estabilidad de la conexión entre el robot y la app.

Importante

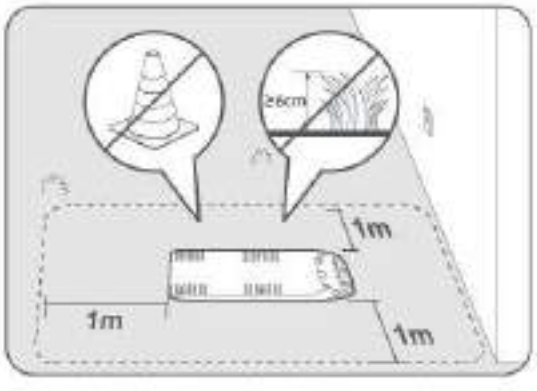
– Asegúrese de que el suelo es lo suficientemente blando para permitir la instalación de tornillos.

– Coloque la estación de carga sobre un terreno llano. Cualquier pendiente puede hacer que el robot retroceda y pierda contacto.



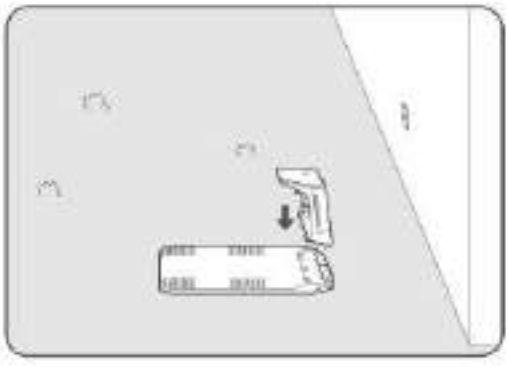


• Mantenga al menos **1 m** de espacio libre sin obstáculos a la izquierda, a la derecha y delante de la estación de carga. Asegúrese de que la hierba que rodea la ubicación sea más baja de **6 cm**. Si la hierba es más alta, córtela primero con un cortacésped de empuje. La hierba alta puede dificultar al robot el regreso a la estación de carga.

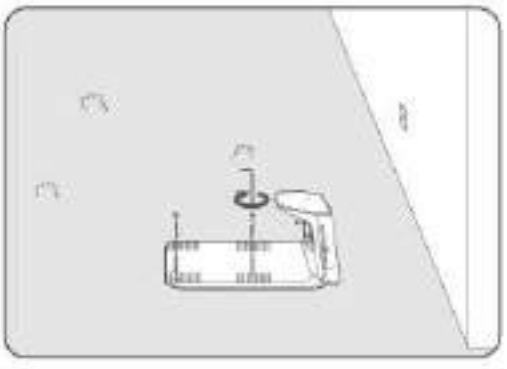


3.2 Instale la estación de carga

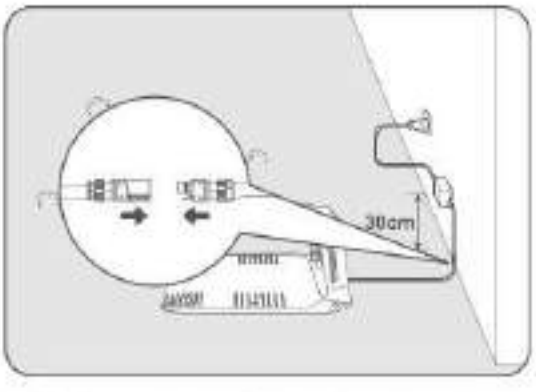
❶ Introduzca la torre de carga en la placa base hasta que escuche un clic.



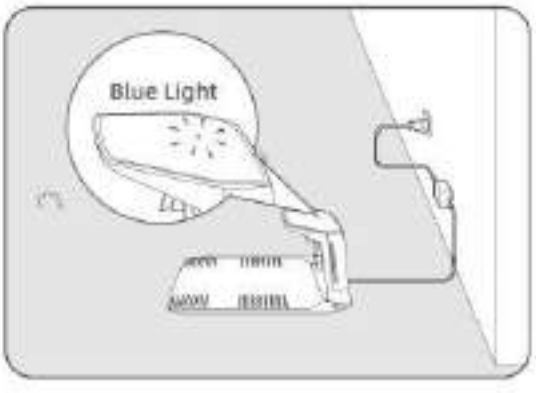
❷ Asegure la placa base al suelo con las estacas suministradas y la llave hexagonal.



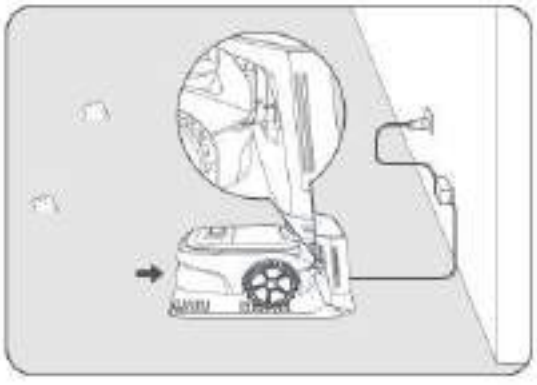
❸ Conecte la fuente de alimentación al cable de extensión y luego a un enchufe. Mantenga la fuente de alimentación al menos **30 cm** por encima del suelo.



Nota: El indicador LED en la estación de carga estará **constantemente en azul** cuando hay alimentación.

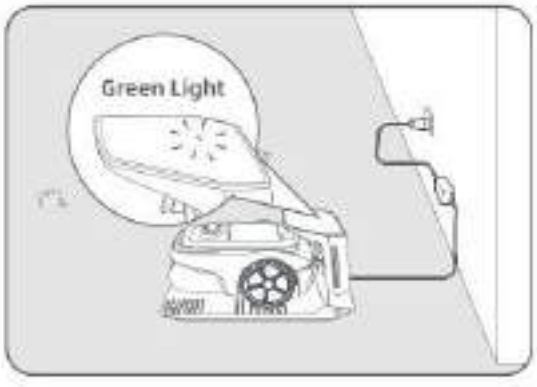


❹ Ponga el robot a cargar en la estación. Asegúrese de que los contactos de carga del robot y de la estación de carga estén conectados correctamente.



Notas

• La luz indicadora **parpadeará en verde** cuando el robot se está cargando correctamente en la estación de carga.



• Si desea añadir un garaje para una protección adicional, utilice el garaje MOVA correspondiente, disponible en tiendas locales o en línea. El uso de un garaje que no sea MOVA puede causar problemas durante la recarga.

Indicador LED de la estación de carga

Color de la luz del indicador LED	Significado
Rojo parpadeante/fijo	1. La estación de carga tiene un problema (por ejemplo, un problema de corriente o tensión de carga). 2. El robot se acopla a la estación de carga, pero la carga no es normal (por ejemplo, los contactos de carga tienen un cortocircuito).
Azul fijo	La estación de carga tiene corriente. El robot no está en la estación de carga.
Verde parpadeante	El robot se está cargando en la estación de carga.
Verde fijo	El robot está acoplado a la estación de carga y se: 1. Está completamente cargado, o 2. No está cargando porque la hora actual está fuera del periodo de carga designado.

4 Preparación para el primer uso

4.1 Familiarícese con el panel de control



Controles

Botón	Función
Encendido ⏻	Para encender el robot, instale la llave de seguridad y gírela a la posición **ON**. Mantenga presionado el botón ⏻ durante 2 segundos para encender el robot.
	Para apagar el robot, asegúrese de que esté fuera de la estación de carga. Luego, mantenga presionado el botón ⏻ durante 2 segundos. Girar la llave de seguridad a la posición **OFF** también apagará el robot.
Iniciar ▷|	Para iniciar el corte de toda el área o reanudar las tareas pausadas, presione ▷| y luego presione el botón **OK** en 5 segundos.
Volver a la estación ⌂	Para enviar el robot de vuelta a la estación de carga, presione ⌂ , luego presione el botón **OK** en 5 segundos.
OK	Para desactivar el bloqueo de seguridad y habilitar el control de la aplicación, presione dos veces el botón **OK**.
	Para activar el modo de emparejamiento Bluetooth, mantenga presionado el botón **OK** durante 3 segundos.
Iniciar + OK	Para restablecer el robot a los ajustes de fábrica, mantenga presionado ▷| y el botón **OK** juntos durante 3 segundos.
Parada	Presione el botón **Parada** para detener el robot y activar el bloqueo de seguridad. El control de la aplicación se desactivará. Presione dos veces el botón **OK** para desactivar el bloqueo de seguridad.
Iniciar + Volver a la estación	Para apagar el Bloqueo infantil, presione los botones ▷| y ⌂ al mismo tiempo. El robot anunciará: "El bloqueo infantil está desactivado".

Llave de seguridad



- Gire la llave de seguridad a la posición **ON** antes de encender el robot.
- Gire la llave de seguridad a la posición **OFF**, el robot se apagará automáticamente.
- Puede sacar la llave de seguridad cuando está en la posición **OFF**. El robot no se puede encender sin la llave.

Nota: Si pierde la llave de seguridad, póngase en contacto con el equipo de posventa para obtener un reemplazo.

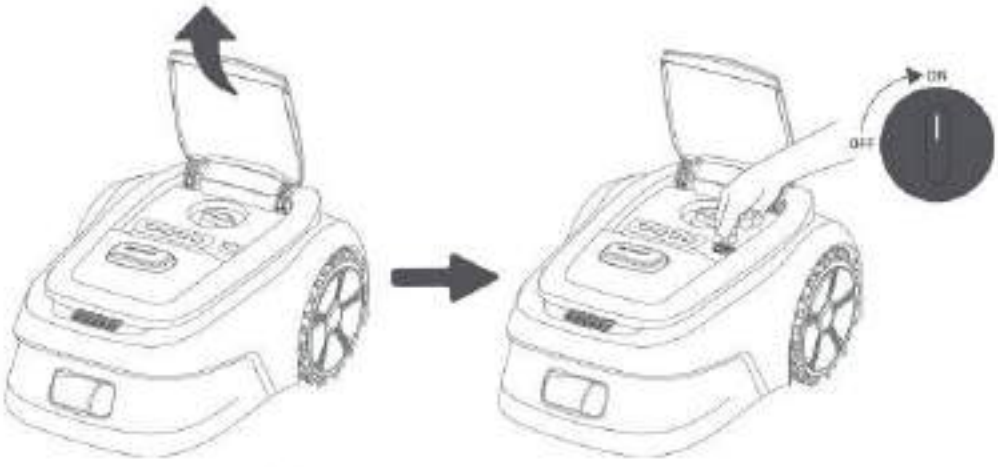
Luces indicadoras en el panel de control

Indicador	Color	Significado
Estado del robot	Parpadeo verde	El robot se está cargando en la estación de carga.
	Verde fijo	La batería está completamente cargada.
	Rojo fijo	1. Ha ocurrido un error. 2. Se ha pulsado el botón de parada de emergencia.
	Parpadeo azul	1. El robot está realizando una tarea o está pausado. 2. El robot se está iniciando después de encenderse.
	Azul fijo	El robot está en espera.
Conexión de la aplicación	Azul fijo	El robot está conectado a la aplicación.
	Parpadeo en azul	El robot se está conectando a la aplicación.
Bloqueo infantil	Azul fijo	El panel de control está bloqueado a través de la aplicación. (La función "Bloqueo infantil" se puede activar en la aplicación).

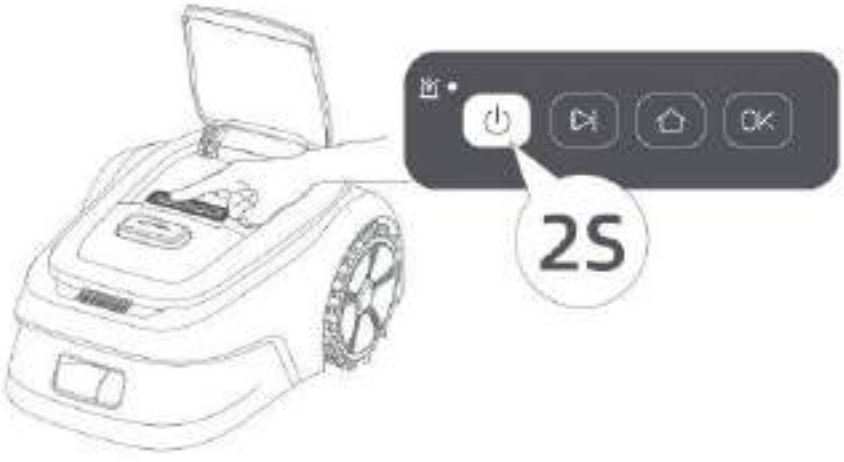
4.2 Configuración inicial

Cuando se enciende el robot por primera vez, se deben realizar algunas configuraciones básicas antes de que el robot esté listo para empezar a trabajar.

❶ Abra la cubierta superior y gire la llave de seguridad a la posición **ON**.



❷ Mantenga pulsado el botón de ⏻ del panel de control durante 2 segundos para encender el robot.



Notas

• Después de encenderse, el robot comenzará la inicialización, indicada por una luz de estado que **parpadea en azul** • en el panel de control. Cuando suene el sonido de arranque y la luz de estado • se ponga **azul fijo**, el proceso de inicialización estará completo.

• El robot encenderá automáticamente cuando se acople a la estación de carga.

Importante: Para encender el robot, asegúrese de que la llave de seguridad esté instalada y en la posición **ON**. De lo contrario, el robot no se encenderá.

❸ **Conecte el robot a Internet**

Escanee el código QR para descargar la aplicación MOVAhome en su dispositivo móvil. Tras la instalación, cree una cuenta e inicie sesión.

También puede descargar la app MOVAhome de la App Store o de Google Play.

Download on the App Store

Get it on Google Play

Antes de la configuración de la red:

• Asegúrese de que el robot y su dispositivo móvil estén dentro del alcance de la misma red WiFi.

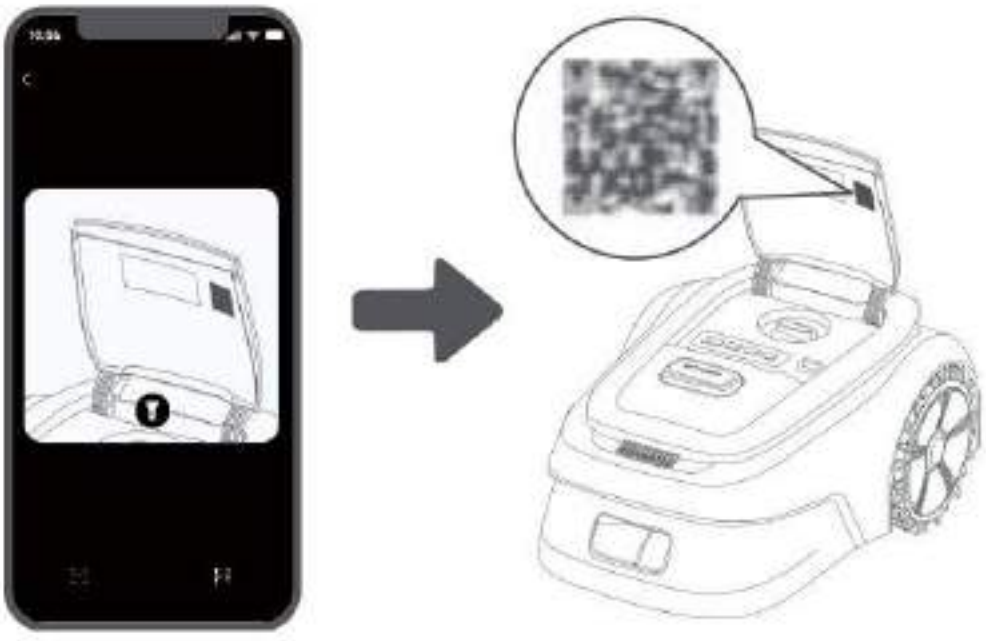
• Asegúrese de que su dispositivo móvil se encuentra a menos de **10 metros** del robot.

• Active la función Bluetooth en su dispositivo móvil.

1. Abre la aplicación MOVAhome.

2. Puedes conectarte mediante uno de los siguientes métodos:

a. Escanear el código QR: Ve a **Dispositivo** y toca **Escanear el código QR para conectarse**. Escanea el código QR ubicado dentro de la tapa superior del robot para conectar.



b. Agregar manualmente: Ve a **Dispositivo** y toca **Agregar**. Luego selecciona tu modelo de robot para conectar.

3. Sigue las instrucciones en la aplicación para completar la conexión a la red Wi-Fi.

Importante

• Utilice una red de banda única de frecuencia 2,4 GHz o una red de banda dual de frecuencia 2,4/5 GHz.

• Asegúrate de que tu red Wi-Fi no tenga un firewall y no esté cifrada. De lo contrario, la configuración de la red puede fallar.

4. Mantén presionado el botón de **OK** en el panel de control durante 3 segundos. El robot entrará en modo de emparejamiento Bluetooth.

Nota: Antes de pulsar el botón **OK**, asegúrese de que el robot haya completado la inicialización. La inicialización se completa cuando suena el sonido de arranque y la luz de estado • se pone **azul fijo**. El emparejamiento no puede continuar hasta que se complete la inicialización.

5. Por favor, sigue las instrucciones en la aplicación para completar el emparejamiento.

Notas

• El indicador de conexión de la aplicación • en el panel de control mostrará una luz **azul fija** cuando el robot esté conectado con éxito a la aplicación.



• También puede comprar el módulo de enlace para controlar el robot de forma remota sin una conexión Wi-Fi.

¿Cómo desvincular el robot?

El robot se vincula automáticamente a la cuenta de MOVAhome tras completar el emparejamiento. Cada dispositivo puede estar vinculado a una sola cuenta. No se puede vincular a otra cuenta al mismo tiempo. Para emparejar el robot con una nueva cuenta, primero debes desvincularlo. Para desvincularlo:

1. Abre la aplicación MOVAhome. Ve a **Dispositivo**.
2. Encuentre el nombre de su robot. Si tienes varios robots vinculados a tu cuenta MOVAhome, desliza hacia la izquierda o hacia la derecha para acceder a la página del robot que deseas editar.
3. Toca ◢ junto al nombre del robot.
4. Selecciona **Borrar**.

Importante: Una vez desvinculado el robot, todos los datos de usuario del robot se borrarán permanentemente del servidor.

¿Cómo compartir tu robot?

1. Toca ◢ junto al nombre del robot.
2. Selecciona **Compartir dispositivo**.

Nota: Puede gestionar el acceso de usuario para funciones específicas en **Ajustes** > **Compartir dispositivo**.

¿Cómo cerrar sesión en su cuenta de MOVAhome o borrarla?

1. Ve a **Mi** > **Cuenta**.
2. Selecciona **Cerrar Sesión** o **Borrar Cuenta**.

¿Cómo restablecer el robot?

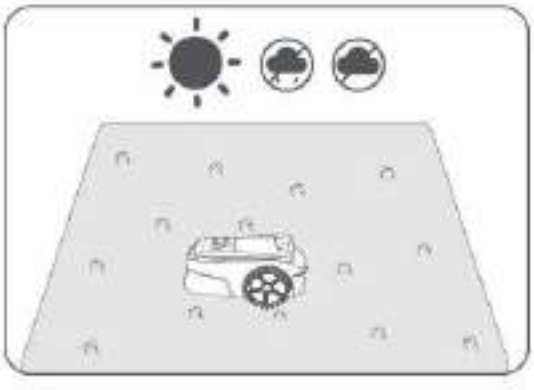
Mantenga pulsados simultáneamente los botones ⏭ y **OK** 3 segundos para restablecer el robot a los valores de fábrica.

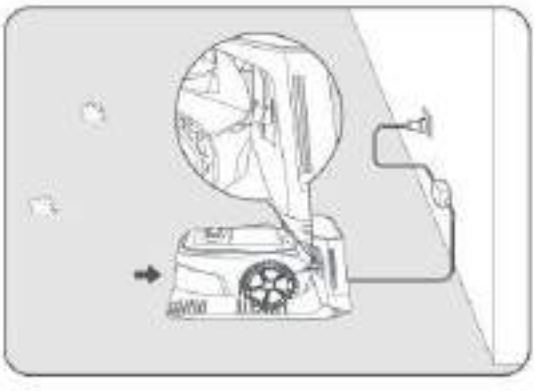
Importante: Todos los datos almacenados en el robot se borrarán permanentemente.

5 Crear un mapa de su jardín

Antes de crear el mapa, compruebe lo siguiente:

- El nivel de batería del robot es superior al 50 %.
- El tiempo está despejado y seco, y hay suficiente luz.
- La cámara frontal del robot está limpia y sin obstrucciones.
- El robot se acopla correctamente en la estación de carga.



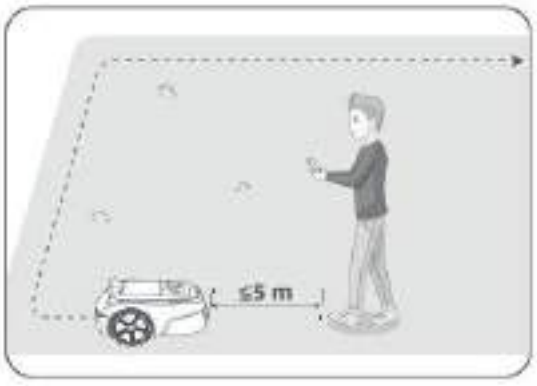


Importante

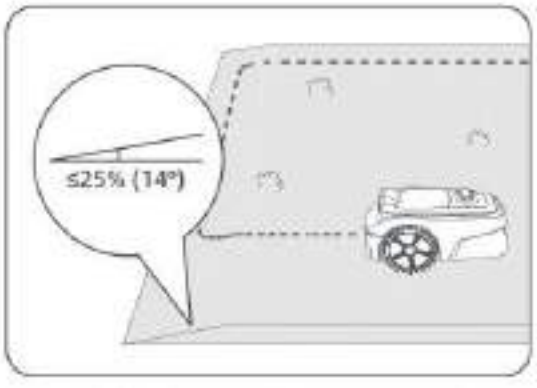
– No mueva el robot manualmente cuando cree el límite, de lo contrario, fallará el mapeo.

– Cuando comience el mapeo, no acoples el robot de manera remota en la estación de carga hasta que el proceso de mapeo esté completo. De lo contrario, la cámara frontal puede bloquearse y provocar el fallo del mapeado.

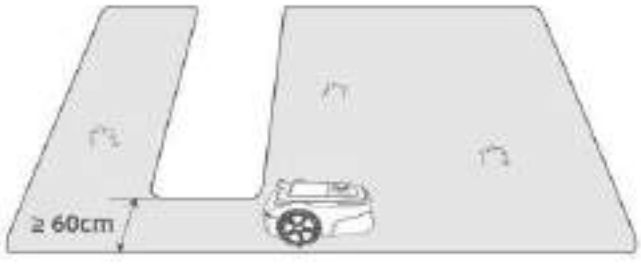
• Camine a menos de **5 m** por detrás del robot durante el proceso de mapeo.



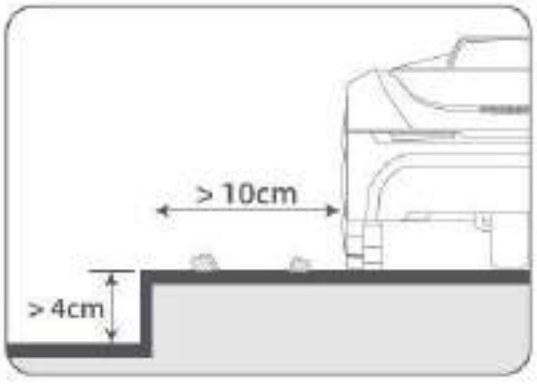
• El robot puede navegar por pendientes con una inclinación de hasta el **40 % (22°)**. Sin embargo, para obtener mejores resultados de corte, se recomienda mantener las pendientes de las áreas de trabajo por debajo del **25 % (14°)**.



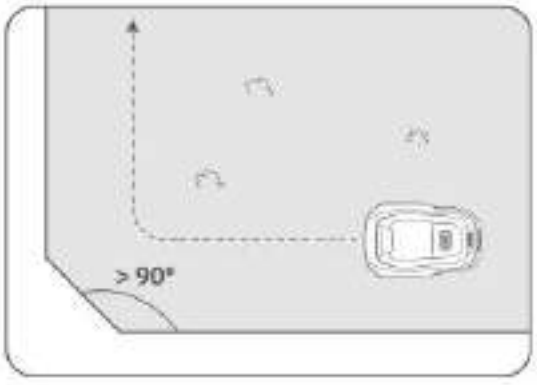
• Para áreas más estrechas de **60 cm**, configúrelas como caminos para permitir que el robot pase (ver sección 5.4: ***Establecer camino***).



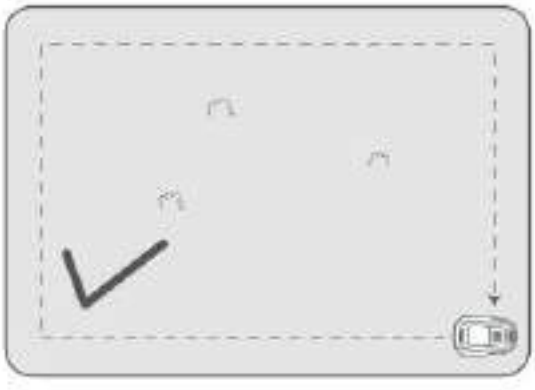
• Si el perímetro del césped se sitúa más de **4 cm** por encima del terreno circundante o presenta una pendiente pronunciada, mantenga el robot al menos a **10 cm** del borde durante el mapeo. Si el perímetro está nivelado con el terreno circundante, el robot puede cruzarlo para cortar óptimamente los bordes.

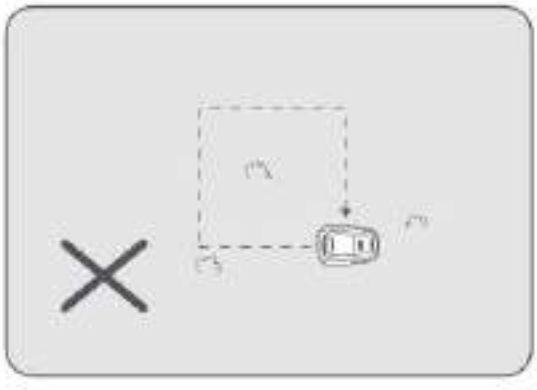


• Asegúrate de que los ángulos de giro son superiores a **90°** . Los ángulos menores de 90° pueden dificultar que el robot logre un corte limpio.



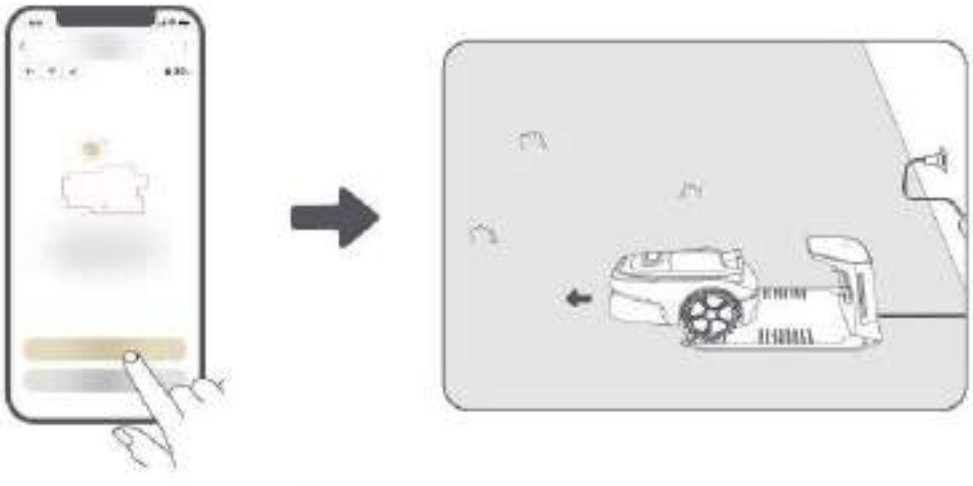
• Para mapear correctamente los límites del césped, haga que el robot siga siempre el borde exterior del césped. No cree zonas en medio de un área de césped abierta, dado que podría ocasionar errores de posicionamiento.



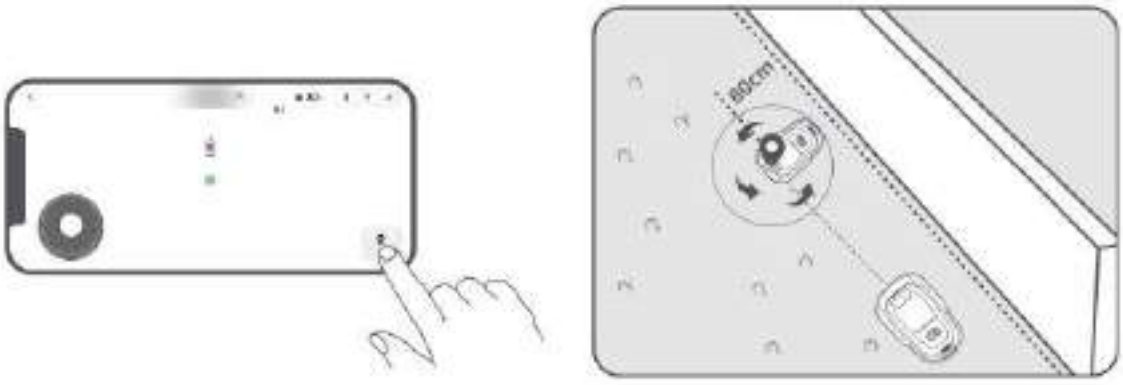


5.1 Crear el límite virtual

❶ Pulse **Iniciar mapeo** en la app, y el robot comprobará su estado y se calibrará. Abandonará automáticamente la estación de carga para realizar la calibración. Tenga cuidado.



❷ Guíe el robot por el perímetro de su césped con ayuda del mando a distancia. Si el perímetro se encuentra elevado o presenta una pendiente pronunciada, asegúrese de respetar **80 cm** de espacio libre para la rotación de calibración. Seguidamente, pulse **Establecer un punto de inicio** para establecer el punto de partida del límite del terreno. El robot girará en posición para calibrar su posición.



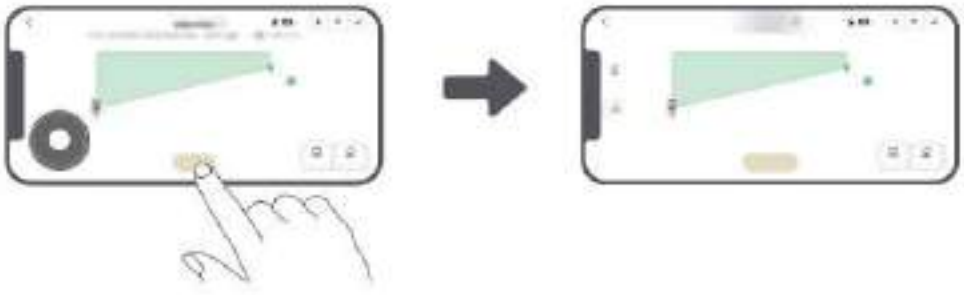
❸ Controle el robot de forma remota para moverlo por el borde del césped para crear la zona de trabajo.

Detección automática de límites

Impulsado por un avanzado algoritmo de IA, el robot utiliza su cámara delantera para distinguir, bajo las condiciones adecuadas, las áreas con césped de las que no tienen, mapeando automáticamente el perímetro del césped sin necesidad de guía manual.

Después de guiar el robot de forma remota al borde del césped y establecer el punto de inicio, puede usar el modo **Detección automática de límites**. Puede elegir si el robot debe cruzar el perímetro para obtener resultados de corte de bordes más limpios o mantenerse cerca de él para evitar atascos.

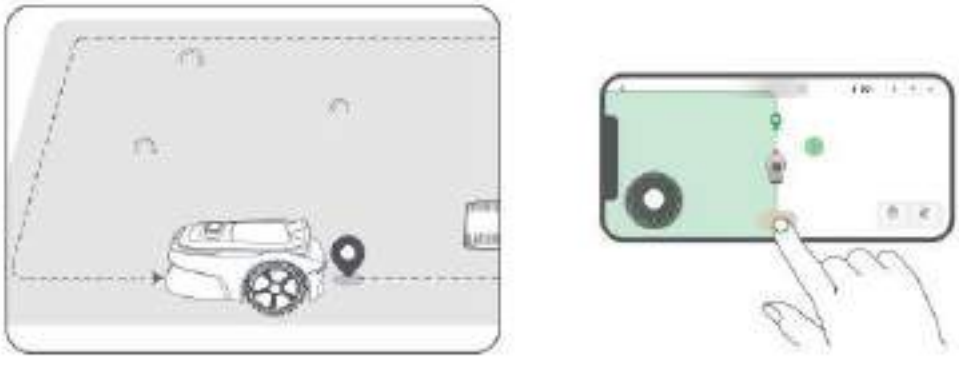
Recomendamos seguir al robot durante este proceso. Si el robot no detecta correctamente los límites, puedes salir del modo Detección automática de límites y cambiar al control remoto en cualquier momento.



Importante: La detección automática de límites funciona mejor en los bordes de césped bien definidos. Los límites poco claros no se pueden reconocer correctamente.

❹ Cuando el robot regrese a **1 m** del punto de inicio, podrá tocar **Cerrar límite** para completar este automáticamente. Si el perímetro se encuentra elevado o presenta una pendiente pronunciada, asegúrese de respetar 80 cm de espacio libre para la rotación de calibración.

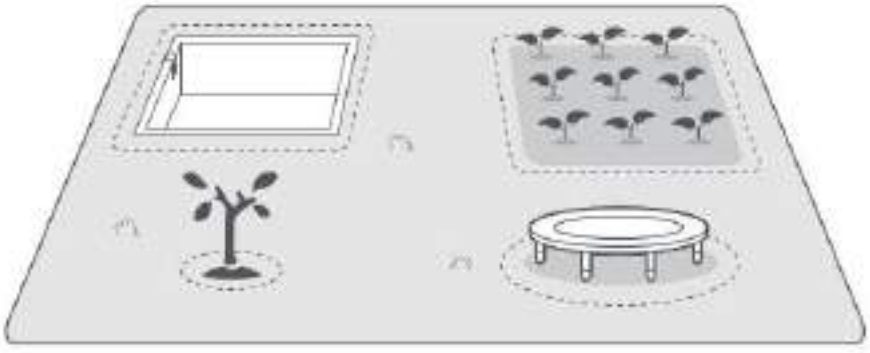
Nota: Si el límite no se cierra o se produce un error, guíe de forma remota el robot una corta distancia hacia delante a lo largo del borde y, a continuación, vuelva a intentar cerrar el límite.



5.2 Establecer zona prohibida

Aunque el robot evita obstáculos automáticamente, es necesario establecer zonas prohibidas en áreas de riesgo de caída, como piscinas o fosos de arena. Si hay objetos que quieres proteger (como un macizo de flores, una cama elástica, un huerto o una raíz de árbol expuesta), establécelos como zonas prohibidas. Puedes seleccionar **Establecer zona prohibida** en la aplicación para seguir creando zonas prohibidas. Alternativamente, ve a > **Edición del mapa** para crear o eliminar zonas prohibidas después de completar el mapa.

Nota: Las zonas frecuentadas por animales se pueden designar como "Área activa para animales" para evitar que el robot entre en la zona y garantizar la seguridad de los animales.



5.3 Crear más zonas y ampliar las zonas existentes

• Para crear más zonas

Si tu césped está separado por caminos o tienes varios céspedes aislados, puedes tocar **Establecer zona** en la app para seguir creando áreas de trabajo. También puedes añadir, eliminar o modificar las zonas en > **Edición del mapa** cuando el mapa se haya terminado.

Nota: Si su jardín tiene caminos de piedra, designelos como zonas separadas. Luego, trace caminos de enlace para que el robot pueda desplazarse entre las zonas.

Importante: Para mapear correctamente los límites del césped, haga que el robot siga siempre el borde exterior del césped. No cree zonas en medio de un área de césped abierta, dado que podría ocasionar errores de posicionamiento.



• Para expandir las zonas existentes

Para expandir una zona existente, toca **Establecer zona** en la aplicación para crear el área que deseas incluir. Si las dos áreas se superponen, se fusionarán automáticamente. Alternativamente, puedes ir a > **Edición del mapa** > **Establecer zona** después de completar el mapeo para expandir una zona existente.

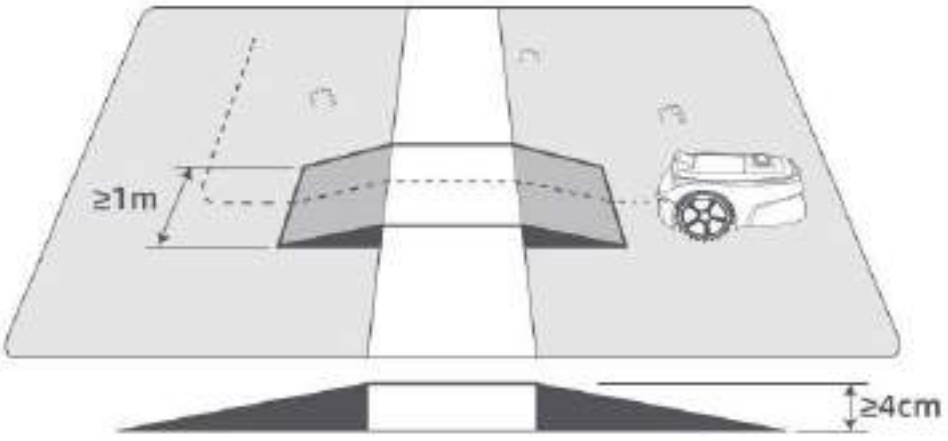


5.4 Establecer camino

Si tiene zonas aisladas, cree un camino para conectarlas. Si las zonas aisladas no tienen un camino, el robot no podrá acceder a ellas.

Nota: De forma predeterminada, el robot solo se mueve a lo largo del camino sin cortar el césped.

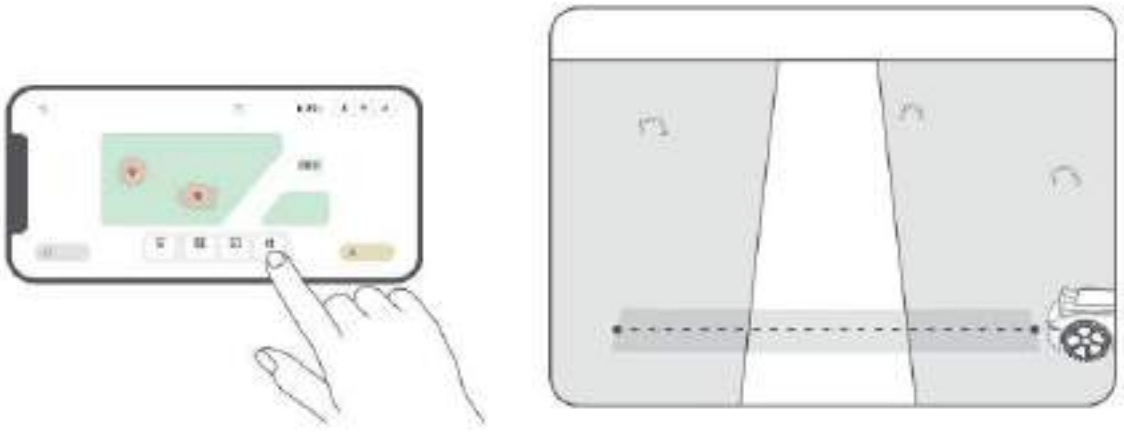
Importante: Si su césped está dividido por caminos más altos de **4 cm**, coloque un objeto con una pendiente de la misma altura hasta el camino (como una rampa).



• Para conectar dos zonas de trabajo aisladas

Si tiene zonas aisladas, cree un camino para conectarlas, de lo contrario, el robot no podrá acceder a ellas. Pulse **Establecer camino** para crear un camino.

Importante: Asegúrese de que la trayectoria comience y termine en superficies cubiertas de césped dentro del área de trabajo. No establezca ninguno de los puntos finales en superficies sin césped.



• Para conectar la zona de trabajo y la estación de carga

Si la estación de carga no se encuentra en la zona de trabajo, se debe crear un camino para conectarla a la zona de trabajo. Pulse **Establecer camino** para crear un camino que permita al robot regresar a la estación de carga.

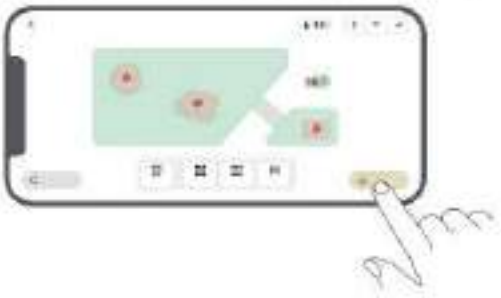
Importante

- Asegúrese de que uno de los puntos finales de la trayectoria esté en una superficie con césped dentro de la zona de trabajo, y el otro directamente frente a la estación de carga. Se recomienda alinear la trayectoria con la estación de carga.
- Cuando cree rutas para conectar la zona de trabajo y la estación de carga, procure no acoplar el robot de manera remota en la estación de carga. De lo contrario, la cámara frontal puede bloquearse y hacer que el mapeado falle.



5.5 Finalizar el mapa

Pulse **Finalizar el mapa** cuando se completen las zonas de trabajo, los caminos y las zonas prohibidas.



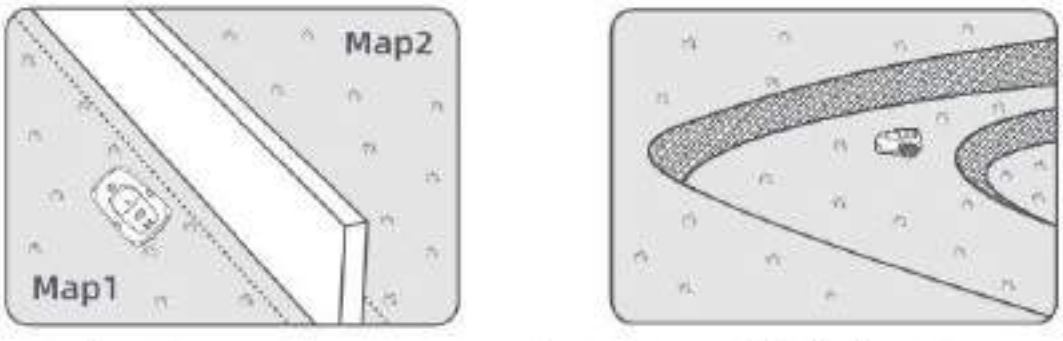
5.6 Añadir un segundo mapa

Función de dos mapas

La función de dos mapas está diseñada para situaciones en las que el robot no puede desplazarse por sí solo entre zonas de césped separadas o cuando se necesitan varios mapas.

Podría tener que crear un segundo mapa en las siguientes situaciones:

- Las parcelas de jardín de la parte delantera y trasera de su propiedad no se pueden conectar.
- Hay una diferencia notable de elevación entre las áreas de césped.
- Tiene varias propiedades pero solo un robot.
- Su zona ajardinada es demasiado grande para un solo mapa.



Nota: Si sus jardines están conectados y se encuentran dentro de la capacidad del robot, utilice en su lugar una configuración multizona.



Antes realizar el mapeo para una segunda zona ajardinada, tenga en cuenta lo siguiente:

• Empiece siempre el mapeo desde la estación de carga para ambos mapas.

• Segunda estación de carga (opcional):

– Si ha comprado una segunda estación de carga, instálela en la segunda zona ajardinada.

– En caso contrario, traslade el robot y su estación de carga manualmente para iniciar el mapeo de la segunda zona ajardinada.

Mapeo de la segunda zona ajardinada

Después de completar el primer mapa, toca **Añadir mapa** para continuar creando el segundo.

Alternativamente, puedes navegar a > **Edición del mapa** y tocar **Añadir mapa** después de completar el mapeo. Una vez que hayas terminado el segundo mapa, puedes cambiar entre mapas a través de > **Edición del mapa**.



6 Funcionamiento

6.1 Iniciar el corte por primera vez

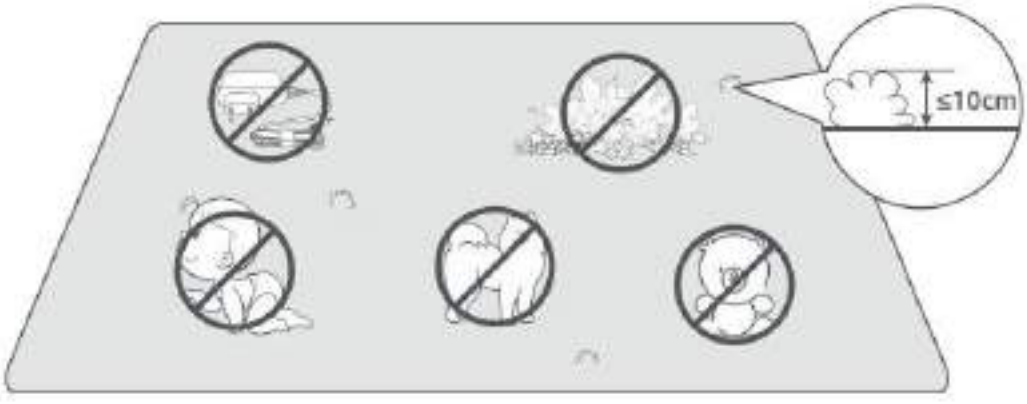
Consejos antes de cortar el césped:

• Utilice un cortacésped manual para reducir la altura de la hierba a **10 cm** o menos.

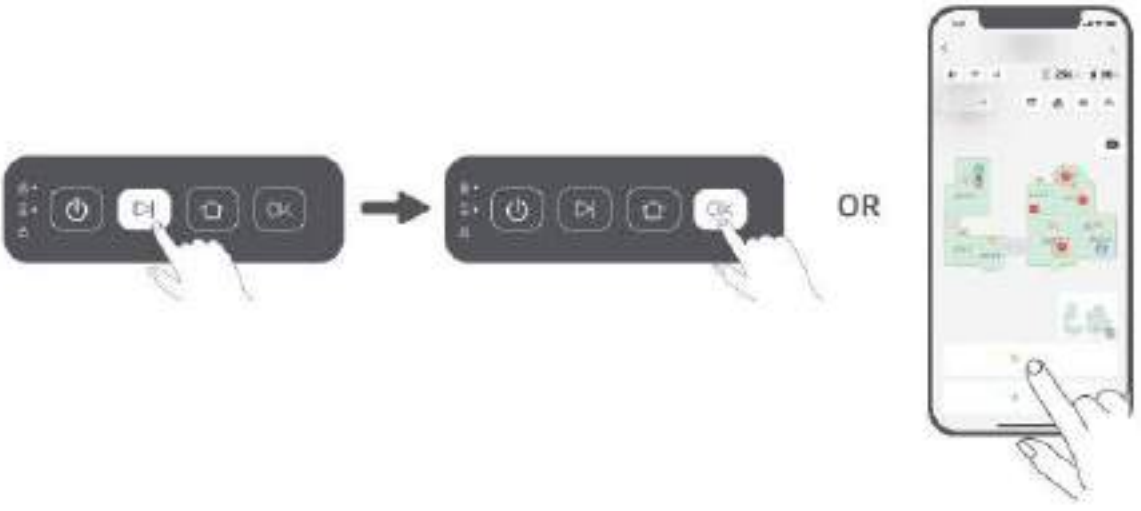
• Elimine los obstáculos como escombros, montones de hojas, juguetes, cables y piedras. Asegúrese de que no hay niños ni mascotas en el césped cuando el robot lo esté cortando.

• Rellene los agujeros del césped.

• Ajusta tus preferencias de corte en la app de antemano (como la eficiencia de corte).



1. Abra la tapa superior para acceder al panel de control.
2. Gire la perilla del robot para ajustar la altura de corte (20 mm-60 mm).
3. Pulse el botón ▷| y luego pulse el botón **OK** en 5 segundos. El robot saldrá de la estación de carga y comenzará a cortar toda el área. También puede tocar **Iniciar** en la aplicación para comenzar a cortar.



4. Cierre la tapa superior.
Nota: Antes de iniciar el proceso de corte, asegúrate de que el tiempo este despejado y seco, y que haya suficiente luz.

6.2 Corte con mapa dual

• Con una estación de carga:
1. Coloque siempre la estación de carga en el punto justo donde estaba durante el mapeo. Mueva el robot manualmente hasta el mapa en el que desea realizar el corte.
2. Seleccione el mapa correcto en la aplicación antes de empezar las tareas de corte para garantizar un funcionamiento correcto.
Nota: Tras cambiar de mapa, se aplicarán los programas y los ajustes de corte del mapa actual.

¿Qué hacer en caso de batería baja o fallo de carga?
Si no mueve manualmente la estación de carga junto con el robot hasta el segundo mapa, la batería del robot podría agotarse y aparecerá un mensaje de fallo de carga, ya que el robot no puede localizar la estación de carga. Para solucionar este problema, realice lo siguiente:
1. Mueva manualmente el robot hasta el mapa con la estación de carga para que pueda realizar la recarga.
2. Tras la carga, haga regresar el robot al mapa original. Reanudará el corte automáticamente.
Importante: Durante este proceso, no cambie el mapa en la aplicación. Así se garantiza que el robot recuerda su última posición y que puede continuar en el punto en el que lo dejó.
3. Repita estos pasos las veces necesarias hasta que se haya cortado todo el césped.

• Con dos estaciones de carga:
No es necesario trasladar la estación de carga.
1. Mueva el robot manualmente hasta el mapa en el que desea realizar el corte.
2. Seleccione el mapa correcto en la aplicación antes de empezar las tareas de corte para garantizar un funcionamiento correcto.

6.3 Pausar

Para pausar la tarea de corte actual, puede pulsar el botón de **parada** del robot o **Pausar** en la app.
Nota: El robot no puede iniciarse directamente desde la aplicación después de haber presionado el botón de **parada**. Para recuperar el control mediante la aplicación, pulse dos veces el botón de **OK** en el panel de control para desactivar primero el bloqueo de seguridad.



OR



6.4 Reanudar

Para reanudar la tarea pausada, presiona ⏯ y luego pulsa el botón OK en un máximo de 5 segundos. El robot reanudará la tarea de corte anterior. También puede pulsar **Continuar** en la aplicación para reanudar la tarea de corte.



OR



6.5 Regresar a la estación de carga

Para detener la tarea de corte y enviar el robot de regreso a la estación de carga, pulse el botón ⌂ y luego pulse el botón **OK** en 5 segundos en el panel de control. El robot regresará automáticamente a la estación de carga para recargarse. También puede tocar **Recargar** en la aplicación para enviar el robot de regreso a la estación de carga.



OR



7 App MOVAhome

Dónde puede explorar más

La app MOVAhome es más que un control remoto. Hay muchas cosas que puede hacer con la aplicación: completar varias configuraciones de forma remota, experimentar diferentes modos de corte, editar el mapa con libertad y ajustar los programas de corte.

7.1 Modos de corte

El robot ofrece distintos modos de segado. Puede cambiar entre los modos en la app, entre los que se incluyen Corte de todas las zonas, Corte de zona, Corte de bordes, Corte por puntos y Modo manual.



7.2 Formas de corte

Personalice su césped añadiendo formas a través de > **Edición del mapa** > **Formas** en la aplicación. Las formas definidas se excluirán del corte en todos los modos. Puede modificar su posición, tamaño o eliminarlas en **Formas**.



7.3 Programa

Tras completar el primer mapa, el robot crea automáticamente dos programas de corte semanales: el «**Programa de Prim/Ver**» y el «**Programa de Oto/Inv**». Puede pulsar en la aplicación para realizar la configuración detallada de la programación. Con la función de programa, puede dejar completamente el trabajo de corte diario al robot. Solo hay que mantener el robot con regularidad.

Nota: Si le preocupa que el robot pueda molestarle a usted o a sus vecinos al trabajar de forma autónoma durante ciertas horas, puede ir a **Ajustes** > **No molestar** y establecer un tiempo de No molestar en la app.



Programas con dos mapas

Ya que cada mapa tiene su propio programa, planifique y configure detenidamente las tareas programadas para cada uno a fin de evitar interferencias o solapamientos. De este modo, se asegura el funcionamiento eficiente del robot y su disponibilidad para cada mapa cuando lo necesite.

7.4 Bloqueo infantil

Si le preocupa que los niños puedan operar el robot, vaya a **Ajustes** y active la función de **Bloqueo infantil** en la aplicación. Como alternativa, se puede tocar en en la página de corte. Con esta función activada, el panel de control estará bloqueado. Para desactivarla, pulsa los botones e simultáneamente en el panel de control.



7.5 Protección contra la lluvia

Si te preocupa que las condiciones meteorológicas adversas puedan afectar al trabajo de corte, puedes activar la función **Protección contra la lluvia** en los **Ajustes** de la aplicación. Cuando se activa esta función, el robot detiene automáticamente el corte del césped y regresa a la estación de carga si se prevé lluvia. Puedes ajustar el tiempo de retraso por lluvia en la aplicación.

Nota: Cortar el césped mojado puede dañar su césped. Se recomienda ajustar el tiempo de retraso por lluvia para mantener el robot en la estación de carga durante un tiempo después de que deje de llover, para dejar que el césped se seque por completo antes de cortar de nuevo el césped.



7.6 Protección contra escarcha

Si la temperatura baja de **6° C**, la siega puede dañar permanentemente el césped. La batería no se cargará como medida de seguridad. Para evitarlo, puede activar la función **Protección contra escarcha** en los **Ajustes** a través de la aplicación. Esto pausará automáticamente la siega y enviará el robot de vuelta a la estación de carga cuando la temperatura baje de **6° C**. El robot reanudará la siega cuando la temperatura supere los **11° C**.



7.7 Características de seguridad

El robot cuenta con múltiples funciones antirrobo para asegurar un funcionamiento seguro y proteger contra el uso no autorizado. Además, la cámara frontal puede detectar la presencia humana, lo que convierte al robot en un guardián eficaz del jardín.



7.7.1 Alarma de elevación

Con esta función activada, sonará una alarma inmediatamente cuando se levante el robot, y el control de la aplicación se desactivará. Para reanudar el control de la aplicación, presione dos veces el botón **OK** en el panel de control para desactivar primero el bloqueo de seguridad.



7.7.2 Alarma de fuera del mapa

Con esta función activada, el robot se bloqueará y se activará la alarma si está fuera del mapa. **(Esta función requiere la instalación del módulo de enlace.)**



7.7.3 Ubicación en tiempo real

Con el módulo de enlace, puede ver la ubicación actual del robot en Google Maps.



7.7.4 Alerta de detección de presencia humana

Cuando está habilitada, el robot le notificará al detectar la presencia humana.



7.7.5 Vídeo en tiempo real

Toque para ver una transmisión de video en tiempo real desde la cámara frontal del robot, lo que le permite supervisar su jardín en cualquier momento y lugar.



7.7.6 Patrullaje

Mientras el robot está en modo de espera, puede enviarlo a patrullar límites o puntos específicos en su jardín mediante la aplicación. Para acceder a esta función, vaya a > **Patrullaje**.



Luz indicadora de la cámara delantera

Color de la luz indicadora LED	Significado
Parpadeo en verde	1. El vídeo en directo de la cámara delantera se retransmite a la App. 2. El robot está en modo patrulla.

7.8 Periodo de carga personalizado

Para personalizar el periodo de carga del robot en horas específicas, puede habilitar la función **Periodo de carga personalizado** a través de **Ajustes** > **Carga** en la aplicación. Cuando está habilitado, el robot guarda un nivel de batería de seguridad cuando está inactivo y carga completamente solo durante el periodo de carga designado.



Nota: El equipo de desarrollo de MOVA realizará actualizaciones **OTA (Over-the-Air)** y mantenimiento del firmware y la aplicación continuamente. Compruebe las notificaciones de actualizaciones o active la función de **actualización automática** para mantener el firmware y la app actualizados y disfrutar de más funciones.

8 Mantenimiento

Para mejorar el rendimiento y la vida útil del robot, límpielo con regularidad y reemplace las piezas gastadas según la siguiente frecuencia:

Pieza	Frecuencia de reemplazo
Cuchillas	Cada 6-8 semanas o antes

Notas

• Puedes verificar el tiempo restante para las cuchillas navegando a **Ajustes** > **Consumibles y mantenimiento** en la aplicación. Después de reemplazar los consumibles según lo indicado, ve a la página de detalles del consumible y toca **Lo he reemplazado** para restablecer el temporizador.

• Si has designado áreas en tu jardín para la limpieza y el mantenimiento rutinario del robot, puedes establecer Puntos de Mantenimiento en el mapa navegando a **Ajustes** > **Ir al Punto de Mantenimiento** > **Editar Punto**. Una vez establecidos los puntos de mantenimiento, simplemente puedes tocar **Ir** para dirigir el robot a las ubicaciones designadas para un fácil mantenimiento.

8.1 Limpieza

Limpie regularmente su robot para evitar que los recortes de césped y la suciedad se acumulen y obstruyan el disco de la cuchilla y las ruedas motrices, lo que puede afectar su rendimiento de corte, acoplamiento y movimiento. Se recomienda utilizar un kit de limpieza, disponible en tiendas locales o en línea.

⚠ **Advertencia:** Antes de limpiar, apague el robot y gire la llave de seguridad a la posición **OFF**. Desenchufe la estación de carga.

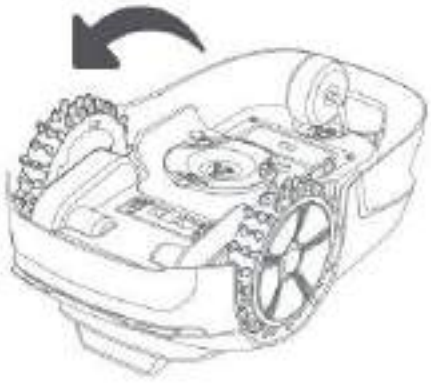
Precaución: Al voltear el robot, ten cuidado de no rayar la lente de la cámara.

• Cuerpo del robot, chasis y disco de las cuchillas:

1. Apague el robot y gire la llave de seguridad a la posición **OFF**.

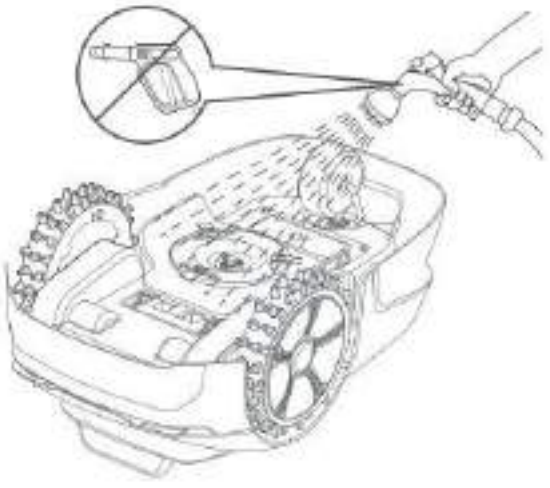


2. Coloque el robot en una superficie suave y póngalo boca abajo.

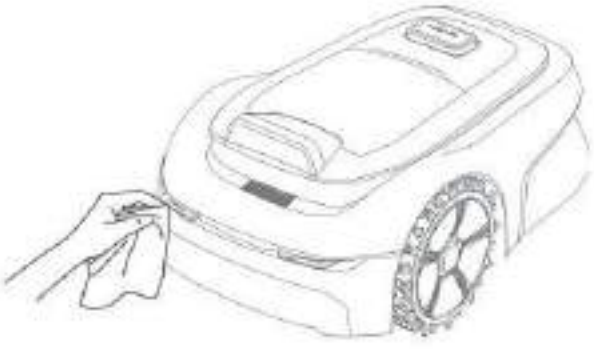


3. Limpie el cuerpo del robot, el disco de cuchillas y el chasis con una manguera.

⚠ **Advertencia:** No toque las cuchillas cuando limpie la carcasa. Lleve guantes cuando limpie.
Precaución: No utilice un limpiador a presión para la limpieza. No use detergentes.

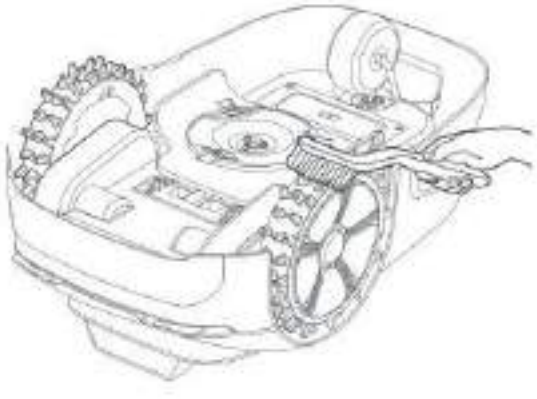


• **Contactos de carga y cámara frontal:**
Utilice un paño limpio para limpiar los contactos de carga del robot, la estación de carga y la cámara frontal. Mantenga los contactos de carga y la cámara frontal secos después de limpiarlos.
Importante: Para lograr un posicionamiento y una navegación óptimos, limpia la cámara frontal una vez cada dos semanas.





• **Ruedas motrices:**
Use un cepillo para quitar el barro de las ruedas y asegurar un buen agarre.



8.2 Reemplazo de los componentes

• Reemplazo de las cuchillas

Para mantener las cuchillas afiladas, reemplácelas con regularidad. Se recomienda reemplazar las cuchillas cada **6-8 semanas** o antes. Utilice solo cuchillas originales de MOVA.

⚠ **Advertencia:** Apague el robot y gire la llave de seguridad a la posición **OFF**. Use guantes de protección antes de reemplazar las cuchillas.

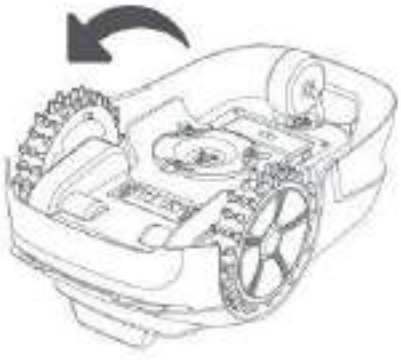
Nota: Reemplace las tres cuchillas al mismo tiempo para garantizar un sistema de corte equilibrado.

Precaución: Al voltear el robot, ten cuidado de no rayar la lente de la cámara.

1. Apague el robot y gire la llave de seguridad a la posición **OFF**.



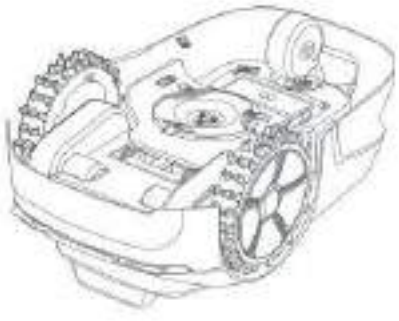
2. Coloque el robot en una superficie suave y póngalo boca abajo.



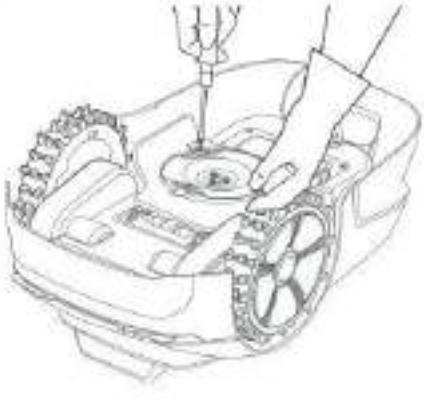
3. Afloja los tornillos con un destornillador Phillips.



4. Retira las tres cuchillas y los tornillos.



5. Alinea las nuevas cuchillas con los agujeros en el disco de cuchillas y asegúralas con los tornillos.



6. Asegúrese de que las cuchillas pueden girar con libertad.

9 Batería

Si va a guardarlo durante mucho tiempo, cargue el robot cada **6 meses** para proteger la batería. La garantía limitada no cubre los daños causados a la batería por sobredescarga. No cargue la batería a una temperatura ambiente **superior a 45 ° C** o **inferior a 6 ° C**. A largo plazo, la temperatura de almacenamiento de la batería debe encontrarse **entre -10 y 35 ° C**. Para minimizar el daño, la temperatura de almacenamiento de la batería recomendada es **entre 0 y 25 ° C**.

Nota: La vida útil de la batería del robot depende de la frecuencia de uso y las horas de funcionamiento. Si se daña la batería o no se puede cargar, no la deseche arbitrariamente. Respete la normativa local sobre reciclaje.

Modo de carga de bajo consumo:

Con el modo de carga de bajo consumo activado, se desactivarán las funciones que no estén relacionadas con la carga (la red se apagará).

• Para activar el modo de carga de baja potencia, mantenga presionado el botón ⏯ y el botón ⌂ simultáneamente, y presione rápidamente el botón **OK** 5 veces al mismo tiempo. Escuchará un mensaje de voz: El modo de carga de bajo consumo está activado.

• Para desactivar el modo de carga de bajo consumo, reinicie el robot.

10 Almacenamiento en invierno

• El robot

1. Cargue completamente la batería. Apague el robot y gire la llave de seguridad a la posición **OFF**.
2. Limpie bien el robot antes de guardarlo en invierno.
3. Guarde el robot en un lugar seco a una temperatura **superior a 0 ° C**.

• Estación de carga

Desenchufe la estación de carga y guárdela en un lugar seco y frío, alejado de la luz solar directa.

Nota: Después del almacenamiento invernal, reinstale la estación de carga y coloque el robot en ella para cargarlo. Si reinstala la estación de carga en un lugar diferente, el robot actualizará automáticamente la ubicación de la estación tan pronto como se cargue y salga de la estación. Si encuentra errores de posicionamiento debido a cambios importantes en su jardín, se recomienda volver a mapear el área.

11 Transporte

Para el transporte a larga distancia, asegúrate de que el robot esté apagado. Se recomienda utilizar el embalaje original.

⚠ Advertencia

• Apague el robot y gire la llave de seguridad a la posición OFF antes de transportarlo.

• Levante el robot por el asa trasera, manteniendo el disco de la cuchilla alejado de su cuerpo.

12 Solución de problemas

Problema	Causa	Solución
El robot no está conectado a la aplicación.	1. El robot no está en la cobertura de una señal Wi-Fi ni al alcance del Bluetooth. 2. El robot está apagado o está reiniciándose.	1. Compruebe si el robot ha acabado de encenderse. 2. Compruebe si el router funciona correctamente. 3. Acérquese al robot para conectar por Bluetooth.
Se ha levantado el robot.	La rueda no está en el suelo.	1. Vuelve a poner el robot en suelo llano. 2. Presione el botón OK dos veces para desbloquear el robot. 3. El robot no puede cruzar objetos de más de 4 cm. Mantén el suelo nivelado donde está trabajando.
Robot inclinado.	El robot se ha inclinado más de 37°.	1. Vuelve a poner el robot en suelo llano. 2. Presione el botón OK dos veces para desbloquear el robot. 3. El robot no puede subir pendientes superiores a 40% (22°).
Robot atrapado.	El robot está atrapado y no puede salir.	1. Quitar los obstáculos circundantes y volver a intentar. 2. Mueva el robot de forma manual a un lugar plano y abierto dentro del mapa y vuelva a intentar iniciar la tarea. Si sigue encontrando este problema, vuelva a intentarlo cuando el robot esté en la estación de carga. 3. Compruebe si hay agujeros en el suelo. Rellene los agujeros antes de cortar para evitar que el robot quede atrapado. 4. Compruebe si la hierba del entorno es más alta de 10 cm. Puede ajustar la altura de la evasión de obstáculos o usar un cortacésped manual para cortar el césped con antelación y evitar que el robot quede atrapado. 5. Si el robot queda atrapado en esta ubicación a menudo, puede establecerla como zona prohibida.
Error de la rueda motriz izquierda/derecha.	La rueda no gira o el motor de la rueda tiene un problema.	1. Limpia las ruedas motrices e inténtalo de nuevo. 2. Si este error sigue apareciendo, pruebe a reiniciar el robot. 3. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
El disco de cuchillas no puede girar.	El disco de cuchillas no puede girar con normalidad o el motor de corte tiene un problema.	1. Limpie el disco de cuchilla e intente de nuevo. 2. Compruebe si la hierba del entorno es más alta de 10 cm. Puede usar un cortacésped manual para cortar el césped con antelación y evitar que el disco de cuchillas quede bloqueado por la hierba alta. 3. Compruebe si hay agua debajo del disco de cuchilla. Si hubiera agua, mover el robot a un lugar seco e intentar de nuevo. 4. Si este error sigue apareciendo, pruebe a reiniciar el robot. 5. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
Error de carga.	El robot se acopla en la estación de carga, pero hay un problema con la corriente o la tensión de carga.	1. Compruebe si la estación de carga está conectada correctamente a la corriente. 2. Compruebe si los contactos de carga del robot y de la estación de carga están limpios. 3. Cuando termine de comprobarlo, intente volver a acoplar el robot a la estación de carga. 4. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.

Problema	Causa	Solución
La temperatura de la batería es demasiado alta.	La temperatura de la batería es ≥ 60 °C .	1. Utilice el robot en un lugar donde la temperatura ambiente sea inferior a 40 °C . Puede esperar a que la temperatura de la batería baje automáticamente. 2. Puede apagar el robot y volver a encenderlo después de un rato. 3. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
La temperatura de la batería es alta.	La temperatura de la batería es ≥ 45 °C .	1. La carga puede fallar si la temperatura de la batería es superior a 45 °C . 2. Utilice el robot en un lugar donde la temperatura ambiente sea inferior a 40 °C .
La temperatura de la batería es baja.	La temperatura de la batería es ≤ 6 °C .	1. La carga puede fallar si la temperatura de la batería es inferior a 6 °C . 2. Utilice el robot en un lugar donde la temperatura ambiente sea superior a 6 °C .
El robot está perdido.	Se ha perdido el posicionamiento.	1. Compruebe si la cámara frontal del robot está sucia. La suciedad afectará al posicionamiento. 2. Mueva el robot de forma manual a un lugar abierto dentro del mapa y vuelva a intentar iniciar la tarea. 3. Si no se recupera el posicionamiento, controle el robot de forma remota para regresar a la estación de carga usando la app y luego inicie la tarea de corte.
Error del sensor.	Error del sensor.	1. Reinicie el robot y vuelva a intentarlo. 2. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
El robot está en la zona prohibida.	El robot está en la zona prohibida.	1. Mueva el robot manualmente fuera de la zona restringida y volver a intentar. 2. Controlar a distancia el robot con la aplicación para moverlo fuera de la zona restringiday volver a intentarlo después.
El robot está fuera del mapa.	El robot está fuera del mapa.	1. Mueva el robot manualmente dentro de los límites del mapa y vuelva a intentarlo. 2. Trae de vuelta el robot mediante control remoto al interior del mapa con la app e inténtalo de nuevo.
La parada de emergencia está activada.	Se ha pulsado el botón de parada del robot.	Presione el botón OK dos veces para desbloquear el robot.
Batería baja. El robot se apagará pronto.	El nivel de batería es ≤ 10%.	Acople el robot a la estación para cargarlo.
El robot está fuera del mapa. Riesgo de robo.	El robot está fuera del mapa.	1. Mueve manualmente el robot nuevamente a la zona de trabajo. 2. Puede desactivar la alarma de fuera del mapa en los ajustes de la aplicación.
Fallo al volver a la estación de carga.	El robot no puede encontrar la estación de carga al intentar regresar.	1. Compruebe si hay obstáculos bloqueando el robot. Retire los obstáculos y vuelva a intentarlo. 2. Asegúrese de que haya una iluminación adecuada y que el tiempo esté despejado (es decir, sin lluvia o niebla). Un tiempo adverso puede afectar a la capacidad del robot para volver. 3. Confirma que el mapa que se está utilizando actualmente en la aplicación coincide con el lugar de funcionamiento del robot. De lo contrario, cambia al mapa adecuado en la sección "Edición de mapa". 4. Asegúrate de que la estación de carga está instalada dentro del mapa que se está utilizando actualmente. 5. Controle a distancia el robot para que vuelva a la estación de carga por medio de la app.

Problema	Causa	Solución
Fallo al acoplar en la estación de carga.	El robot encuentra la estación de carga pero no logra acoplarse.	1. Asegúrese de que haya una iluminación adecuada y de que el tiempo esté despejado (es decir, sin lluvia o niebla). Un tiempo meteorológico adverso puede afectar a la capacidad del robot para acoplarse. 2. Compruebe si la película reflectante en la estación de carga está sucia o bloqueada. 3. Compruebe si hay obstáculos delante de la estación de carga. 4. Compruebe si la estación de carga se ha movido. 5. Compruebe si la placa base está cubierta con mucho barro. 6. Compruebe si la estación de carga está en una pendiente. 7. Compruebe si la estación de carga tiene alimentación. 8. Ayude al robot a acoplarse en la estación de carga usando el control remoto o manualmente.
Fallo en el posicionamiento.	Fallo en el posicionamiento cuando el robot intenta iniciar una tarea de corte.	1. Asegúrese de que haya una iluminación adecuada y que el tiempo esté despejado (es decir, sin lluvia o niebla). Un tiempo adverso puede afectar al posicionamiento del robot. 2. Mueva el robot de forma manual a un lugar plano y abierto dentro del mapa y vuelva a intentar iniciar la tarea. 3. Si continúa encontrando este error, inténtelo de nuevo después de que el robot esté en la estación. 4. Si el fallo de posicionamiento continúa, mueva la estación de carga a un lugar abierto y realice un nuevo mapeo.
Espacio insuficiente para girar frente a la estación.	Espacio insuficiente para girar frente a la estación.	1. Si la estación está colocada en el borde del mapa o dentro de él, asegúrese de que haya al menos 1 m de espacio libre entre la zona frontal de la placa base de la estación y el límite del mapa; de lo contrario, el robot podría no ser capaz de girar. 2. Recoloque la estación, o cambie el mapa en Edición del mapa.
Camino obstruido.	Camino obstruido.	1. Verifique si hay una zona prohibida establecida en el camino. 2. Verifique si hay obstáculos bloqueando el robot. 3. Si el robot aún no puede pasar, elimine el camino en la edición de mapas y establezca uno nuevo.
Hay un problema con la cámara frontal.	Hay un problema con la cámara frontal.	1. Limpie la cámara frontal con un paño limpio. 2. Intente reiniciar el robot. 3. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
Cámara frontal bloqueada.	Cámara frontal bloqueada.	1. Antes de volverlo a intentar, asegúrese de que la cámara delantera no tenga obstrucciones. 2. Si la cámara está sucia, antes de volverlo a intentar, límpiela con un trapo blando.
Señal de posicionamiento débil.	Señal de posicionamiento débil.	1. Asegúrese de que el tiempo esté despejado. La lluvia fuerte o poca luz pueden interferir en el posicionamiento del robot. El robot retomará el funcionamiento una vez recupere la señal de posicionamiento. 2. Si el problema persiste, antes de empezar las tareas use el modo remoto y guíe manualmente el robot a la estación de carga.
Se produce un error de detección de límite durante el mapeo automático.	Se produce un error de detección de límite durante el mapeo automático.	1. Asegúrese de que las condiciones de iluminación sean adecuadas, ni muy brillante ni muy oscura. 2. Confirme que el clima está despejado, y evite la niebla y la lluvia. 3. Asegúrese de que la cámara frontal esté limpia y sin obstrucciones. 4. Asegúrese de que la superficie del suelo sea uniforme, ya que los baches pueden afectar a la detección. 5. Si la detección de límite sigue fallando, cambie al modo de control remoto para realizar el mapeo.

13 Especificaciones

Información básica	Nombre del producto	MOVA ViAX Serie	
	SKU	ViAX 250	ViAX 300
	Modelo	MVVV1100	MVVV1200
	Dimensiones	595 × 380 × 272 mm	
	Peso del robot (batería incluida)	9,4 kg	
Corte	Capacidad de trabajo recomendada	250 m²	300 m²
	Eficiencia de corte [1]	Estándar: 300 m²/día Eficiente: 500 m²/día	
	Altura de corte	20–60 mm	
	Anchura del corte	20 cm	
	Tiempo de carga [2]	45 min	
	Tiempo de corte por carga [3]	50 min	
Emisiones de ruido	Nivel de sonido LWA	57 dB(A)	
	Incertidumbres sobre la potencia acústica KWA	3 dB(A)	
	Nivel de presión sonora LpA	49 dB(A)	
	Incertidumbres sobre la presión acústica KpA	3 dB(A)	
Condiciones de trabajo	Temperatura de funcionamiento	0–50° C Recomendada: 10–35° C	
	Temperatura de almacenamiento a largo plazo	-10–35° C Recomendada: 0–25° C	
	Clasificación IP	Cortacésped: IPX6 Estación de carga: IPX4 Fuente de alimentación: IP67	
	Pendiente máxima de la zona de corte	40 % (22°)	
Conectividad	Rango de frecuencias Bluetooth	2400,0–2483,5 MHz	
	Potencia RF máxima	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7,49dBm	

Conectividad	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400-2483,5 M)
	Servicio de enlace (opcional)[4]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS (opcional)[5]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS
Motor de corte	Velocidad	2500 r/min
Batería (cortacésped)	Modelo de batería[6]	MBPM10
	Tipo de batería	Batería de ión-litio
	Capacidad nominal	2,5 Ah
	Tensión nominal	18 V CC
Fuente de alimentación	Modelo de cargador	MPAM10/MPAM20/MPAM20(C)
	Tensión de entrada	100–240 V CA
	Tensión de salida	20 V CC
	Corriente de salida	1,5 A/3 A
Estación de carga	Modelo de estación de carga	MCV20
	Tensión de entrada	20 V CC
	Tensión de salida	20 V CC
	Corriente de entrada	1,5 A/3 A
	Corriente de salida	1,5 A/3 A
Accesorios	Cuchillas y tornillos de repuesto	4
	Modelo de cuchilla	MBKM10 (MOVA)
Ruedas motrices	Tipo de rueda	Todoterreno

1. Basado en pruebas del laboratorio MOVA.
2. El tiempo de carga es aplicable cuando el robot regresa con batería baja automáticamente a la estación de carga.
3. Basado en pruebas del laboratorio MOVA.
4. Requiere instalar un módulo de enlace.
5. Requiere instalar un módulo de enlace.
6. Los modelos VIAX 250 y VIAX 300 son compatibles con las baterías MBPM10 (2,5 Ah) y MBPM20 (5 Ah).

Nota: Las especificaciones están sujetas a cambios, ya que mejoramos continuamente nuestro producto. Para obtener la información más reciente, visite nuestra página web en https://www.mova.tech.

Vertaling van de oorspronkelijke gebruiksaanwijzing

Inhoudsopgave

1 Veiligheidsvoorschriften P185

2 Productintroductie..... P189

3 Installatie P191

4 Voorbereiding voor eerste gebruik..... P194

5 Uw tuin in kaart brengen..... P198

6 Bediening..... P205

7 MOVAhome-app P208

8 Onderhoud..... P211

9 Accu..... P214

10 Winteropslag P214

11 Transport..... P214

12 Probleemoplossing P215

13 Specificaties..... P218

1 Veiligheidsvoorschriften

1.1 Algemene veiligheidsvoorschriften

• Lees de handleiding zorgvuldig door en zorg ervoor dat u alles begrijpt voordat u het product gaat gebruiken.
• Gebruik bij dit product alleen de apparatuur die door MOVA wordt aanbevolen. Elk ander gebruik wordt afgeraden.
• Voorkom dat kinderen in de buurt van het apparaat zijn of ermee spelen wanneer het in werking is.
• Gebruik het product niet op plaatsen waar mensen zich niet bewust zijn van de aanwezigheid ervan.
• Ren niet wanneer u het product handmatig bedient met de MOVAhome-app. Loop altijd, let op bij hellingen en verlies nooit uw evenwicht.
• Gebruik het product niet wanneer er zich personen, vooral kinderen of dieren, in het werkgebied bevinden.
• Als u het product in openbare gebieden gebruikt, plaats dan waarschuwingsborden rond het werkgebied met de volgende tekst: "Waarschuwing! Automatische grasmaaier! Blijf uit de buurt van de maaier! Houd toezicht op kinderen!"
• Draag stevig schoeisel en een lange broek wanneer u het product bedient.
• Stel geen werkgebieden of transportpaden in over openbare paden om schade aan het product en ongelukken met voertuigen en personen te voorkomen.
• Raak geen bewegende, gevaarlijke onderdelen aan (zoals de maaikop) zolang deze niet volledig tot stilstand zijn gekomen.
• Schakel medische hulp in bij letsel of ongevallen.
• Schakel het product **UIT** voordat u blokkades verwijdert, onderhoud uitvoert of het product nakijkt. Als het product abnormaal trilt, kijk dan of het schade heeft opgelopen voordat u het opnieuw inschakelt. Gebruik het product niet als er onderdelen defect zijn.
• Installeer de hoofdkabel niet in gebieden waar de robot gaat maaien. Volg de instructies voor de installatie van de kabel.
• Gebruik alleen het meegeleverde oplaadstation om het product op te laden. Onjuist gebruik kan leiden tot elektrische schokken, oververhitting of het lekken van bijtende vloeistoffen uit de accu. Indien er elektrolyten weglekken, spoel dan met water of een neutraliserend middel en schakel medische hulp in als de bijtende vloeistof in uw ogen komt.
• Wanneer u de hoofdkabel op het stopcontact aansluit, gebruik dan een aardlekschakelaar met een maximale uitschakelstroom van 30 mA.
• Gebruik alleen de originele, door MOVA aanbevolen accu's. De veiligheid van het product kan niet worden gegarandeerd met accu's van een ander merk. Gebruik geen niet-oplaadbare batterijen.
• Zorg ervoor dat er geen verlengsnoeren in de buurt van bewegende, gevaarlijke onderdelen liggen om te voorkomen dat de snoeren beschadigd raken en in contact komen met onderdelen die onder spanning staan.
• De illustraties in dit document zijn alleen ter referentie. Zie de daadwerkelijke producten.
• Laat het apparaat nooit gebruiken door kinderen, personen met verminderde lichamelijke, zintuiglijke of geestelijke vermogens of een gebrek aan ervaring en kennis, of personen die niet bekend zijn met deze instructies. Plaatselijke voorschriften kunnen nadere eisen stellen aan de leeftijd van de gebruiker.
• Sluit geen beschadigde kabel aan en raak deze ook niet aan zolang de stekker nog in het stopcontact zit. Als de kabel tijdens gebruik beschadigd raakt, haal dan de stekker uit het stopcontact. Een versleten of beschadigde kabel verhoogt het risico op elektrische schokken en moet door een onderhoudsmonteur worden vervangen.
• Duw het product niet te hard of te snel, want dit kan het product beschadigen.
• Om te blijven voldoen aan de vereisten voor RF-blootstelling, moet een afstand van 35 cm tussen het apparaat en het lichaam worden aangehouden.
• Gebruik voor het opladen van de accu alleen de afneembare voedingseenheid die bij dit apparaat wordt geleverd.

1.2 Veiligheidsvoorschriften voor installatie

• Installeer het oplaadstation niet in gebieden waar mensen erover kunnen struikelen.
• Installeer het oplaadstation niet in gebieden waar sprake kan zijn van stilstaand water.
• Installeer het oplaadstation, inclusief accessoires, niet binnen 60 cm van brandbare stoffen. Storingen of oververhitting van het oplaadstation en de voeding kunnen brand veroorzaken.

1.3 Veiligheidsvoorschriften voor bediening

• Kom met uw handen en voeten niet in de buurt van de draaiende bladen. Plaats uw handen of voeten niet in de buurt van of onder het product wanneer het is ingeschakeld.
• Til het product niet op en beweeg het niet wanneer het is ingeschakeld.
• Gebruik de parkeermodus of schakel het product **UIT** wanneer er zich personen, vooral kinderen of dieren, in het maaigebied bevinden.
• Zorg ervoor dat er geen voorwerpen zoals stenen, takken, gereedschap of speelgoed op het gazon liggen. De bladen kunnen namelijk beschadigen wanneer ze in contact komen met een voorwerp.
• Plaats geen voorwerpen op het product of het oplaadstation.
• Gebruik het product niet als de **STOP**-knop niet werkt.
• Voorkom botsingen tussen het product en mensen of dieren. Als een persoon of dier in de buurt van het product komt, schakel het product dan onmiddellijk uit.
• Zet het product altijd **UIT** wanneer het niet in werking is.
• Gebruik het product niet op hetzelfde moment als een verzonken sproeier. Maak gebruik van de functie Schema om ervoor te zorgen dat het product en de verzonken sproeier niet op hetzelfde moment aanstaan.
• Plaats geen verbindingskanaal op plekken waar verzonken sproeiers zijn geïnstalleerd.
• Gebruik het product niet als er in het maaigebied stilstaand water aanwezig is, bijvoorbeeld als het hard regent of als er plassen water liggen.

1.4 Veiligheidsvoorschriften voor onderhoud

• Schakel het product UIT wanneer u onderhoud uitvoert.
• Plaats het product na reiniging op de grond in zijn normale positie, niet ondersteboven.
• Draai het product niet om als u het onderstel wilt reinigen. Als u het product toch omdraait om het te reinigen, zorg er dan voor dat u het daarna weer in de juiste positie terugplaatst. Deze voorzorgsmaatregel is nodig om te voorkomen dat er water in de motor terechtkomt, wat de normale werking kan beïnvloeden.
• Haal de stekker uit het oplaadstation of verwijder de uitschakelvoorziening voordat u het oplaadstation schoonmaakt of er onderhoud aan uitvoert.
• Gebruik geen hogedrukspuit of oplosmiddelen om het product te reinigen.

1.5 Accuveiligheid

Een lithium-ionaccu kan exploderen of brand veroorzaken bij demontage, kortsluiting, blootstelling aan water, vuur of hoge temperaturen. Ga er voorzichtig mee om, demonteer of open de accu niet en vermijd elke vorm van elektrisch/mechanisch misbruik. Bewaar de accu op een plek waar deze niet wordt blootgesteld aan direct zonlicht.
1. Gebruik alleen de acculader en voeding die door de fabrikant zijn meegeleverd. Als u een ongeschikte oplader en voeding gebruikt, kan dit leiden tot elektrische schokken en/of oververhitting.
2. REPAREER OF PAS DE ACCU NOOIT ZELF AAN! Reparatiepogingen kunnen leiden tot ernstig persoonlijk letsel als gevolg van explosie of elektrische schokken. Als er een lekkage ontstaat, zijn de vrijgekomen elektrolyten bijtend en giftig.
3. Dit apparaat bevat een accu die alleen door gekwalificeerde personen mag worden vervangen.

1.6 Overige risico's

Draag beschermende handschoenen bij het vervangen van de bladen om letsel te voorkomen.

1.7 Symbolen en stickers

	**WAARSCHUWING -** Lees de gebruiksaanwijzing voordat u het apparaat gaat gebruiken.
	**WAARSCHUWING -** Blijf op een veilige afstand van het apparaat wanneer u het bedient.
	**WAARSCHUWING -** **Verwijder de uitschakelvoorziening voordat u aan het apparaat werkt of het optilt.**
	**WAARSCHUWING -** Rijd niet op het apparaat.
	**WAARSCHUWING -** Het is niet toegestaan dit product bij het reguliere huisvuil te deponeren. Zorg dat het product conform de lokale regelgeving wordt gerecycled.

CE	Dit product voldoet aan de toepasselijke EG-richtlijnen.
	Apparaat van klasse III
	Lees de gebruikershandleiding
⎓	Gelijkstroom
	Apparaat van klasse II

BEOOGD GEBRUIK

Het tuinproduct is bedoeld voor het maaien van gazons bij u thuis. Het is ontworpen voor vaak maaien, waardoor het gazon gezonder blijft en er beter uitziet dan ooit tevoren. Afhankelijk van de grootte van uw gazon kan uw maaier worden geprogrammeerd om op elk tijdstip of elke frequentie te werken. Het is niet geschikt voor graven, vegen of sneeuwruimen.

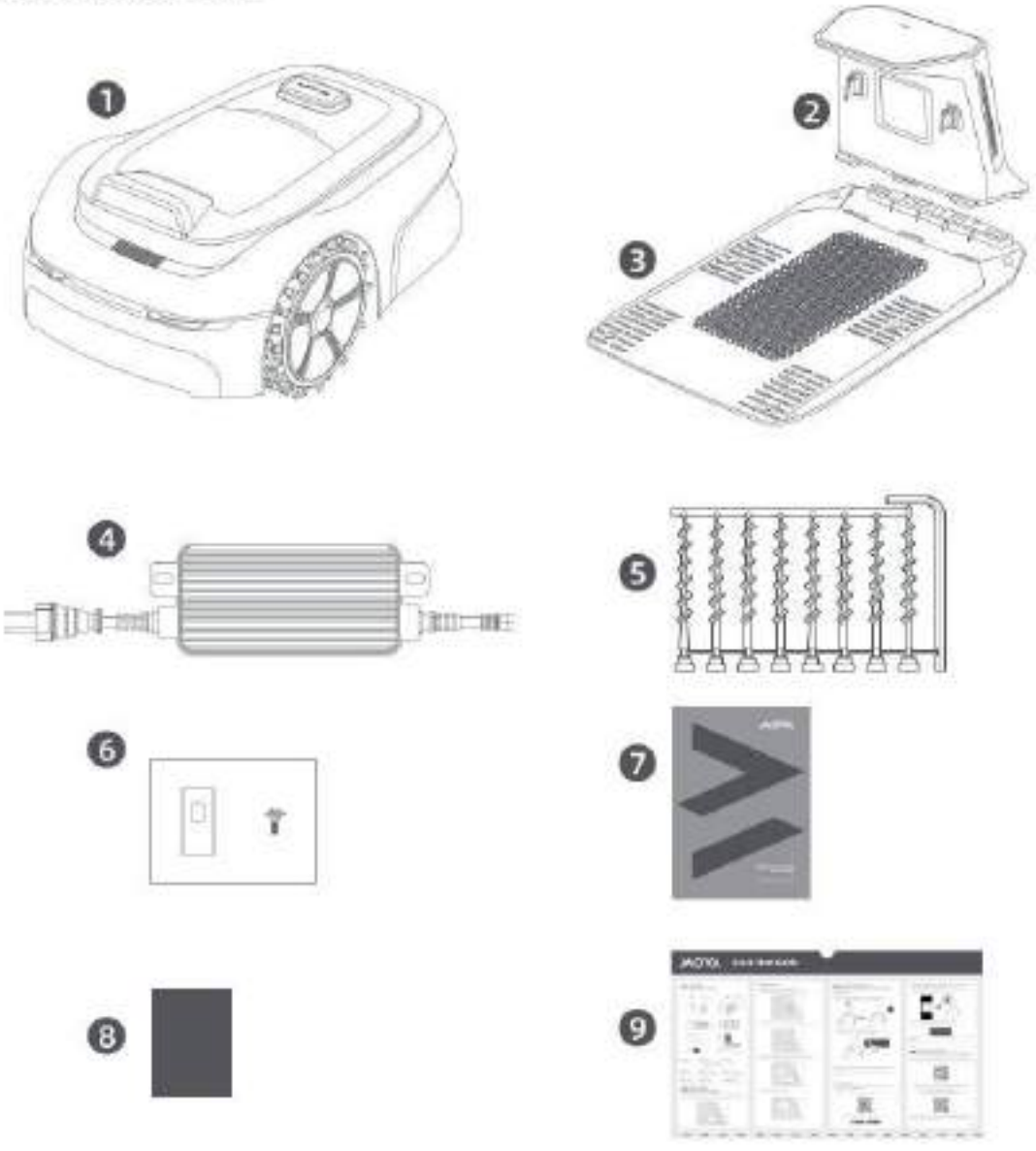
CE

Hierbij verklaart Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. dat de radioapparatuur modellen MOVA MVVV1100/ MVVV1200 voldoen aan richtlijn 2014/53/EU. De volledige tekst van de EU-conformiteitsverklaring is beschikbaar op het volgende internetadres: https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity.

Ga voor een gedetailleerde elektronische handleiding naar https://www.mova.tech/pages/user-manuals-and-faqs.

2 Productintroductie

2.1 Inhoud van de doos



❶ De robot

❷ Oplaadtoren (met 10 m verlengsnoer)

❸ Grondplaat

❹ Voeding

❺ 8 haringen, inbussleutel

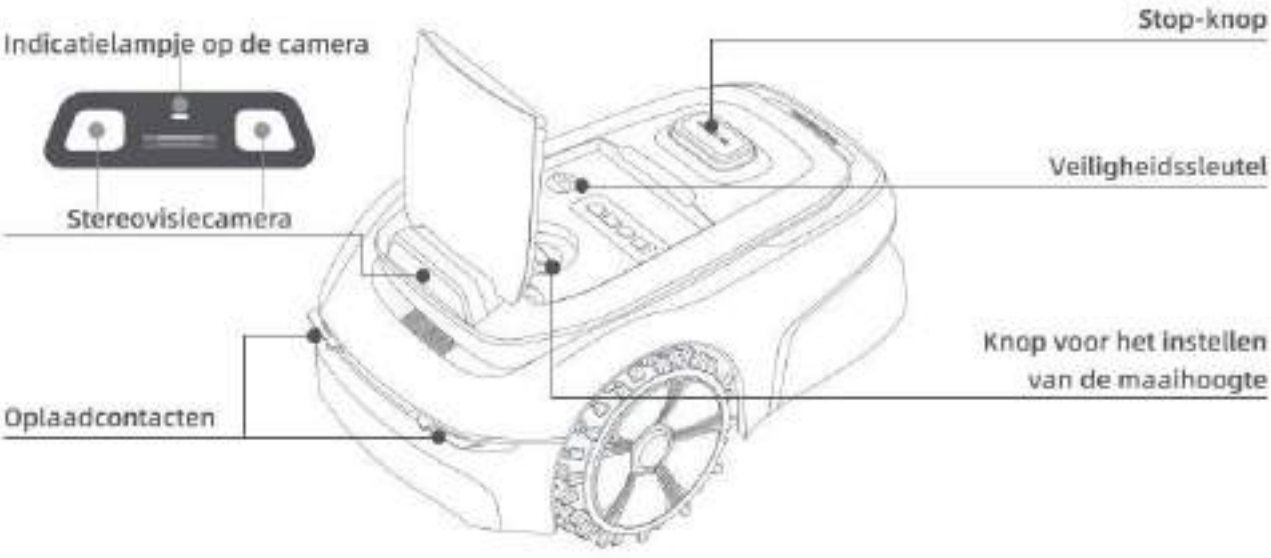
❻ Reservebladen en -schroeven × 9

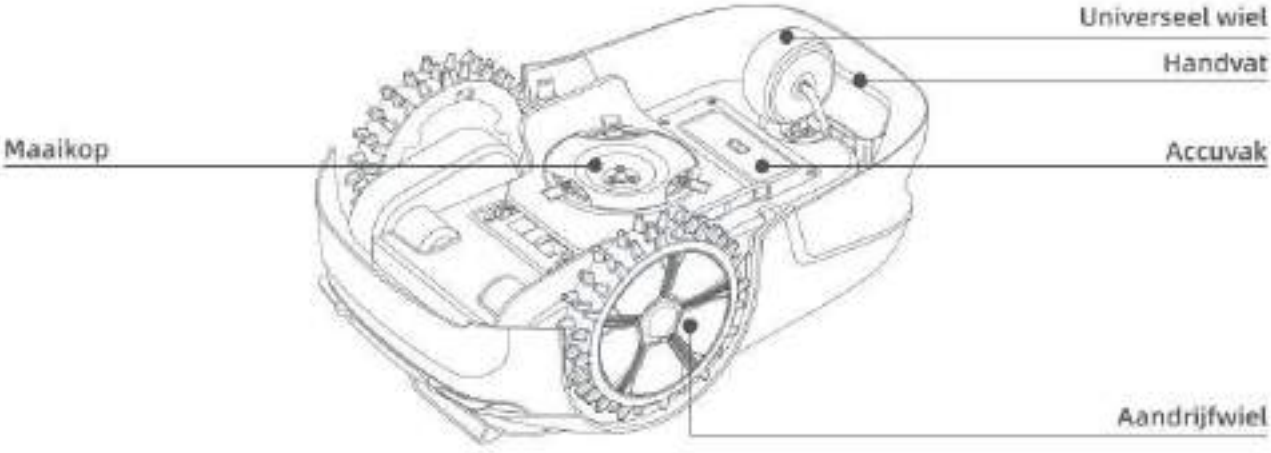
❼ Gebruikershandleiding

❽ Pluisvrije doek

❾ Snelstartgids

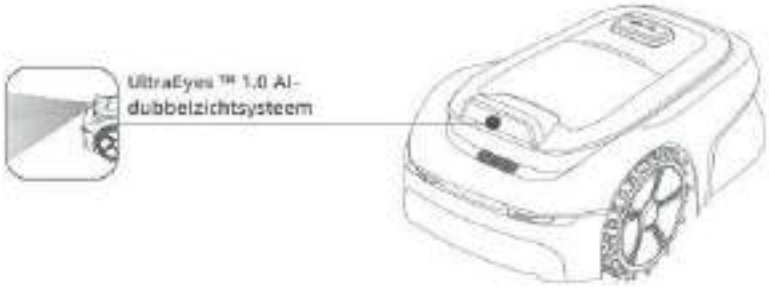
2.2 Productoverzicht





2.3 UltraEyes ™ 1.0 AI-dubbelzichtsysteem

UltraEyes ™ 1.0 vormt de kern van de ViAX-serie: een baanbrekende innovatie die slim gazononderhoud opnieuw definieert met een AI-gestuurd dubbelzichtsysteem. Dankzij deze geavanceerde technologie kan de ViAX-serie met ongeëvenaarde helderheid en precisie door uw landschap navigeren.
Uitgerust met dubbele Ultra-HDR AI-camera's en AI-algoritmes, maakt het nauwkeurig onderscheid tussen gras- en niet-grasgebieden en identificeert verschillende objecten in de tuin. Dankzij geavanceerde visuele verwerking en intelligente besluitvorming zorgt het voor perceptie en positionering op millimeterniveau, zodat u uw tuin in alle richtingen echt begrijpt.



2.4 Sensor

Naam	Omschrijving
Stereovisiecamera	Zorgt voor plaatsbepaling en detecteert obstakels, gazongrenzen en menselijke aanwezigheid. Kijkhoek: 110° (horizontaal), 75° (verticaal), 120° (diagonaal) Resolutie: 2 MP

3 Installatie

3.1 Een geschikte locatie kiezen

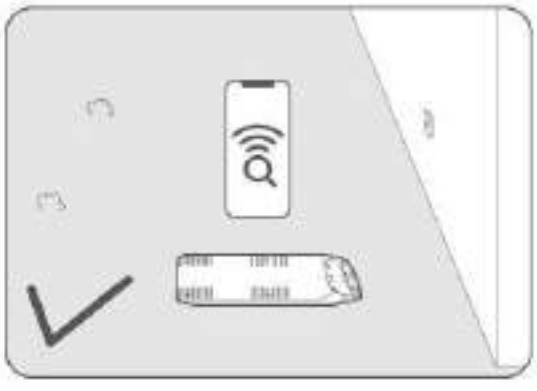
• Plaats het oplaadstation op een vlakke ondergrond vlakbij de rand van het gazon en een stopcontact. We raden aan om het oplaadstation te plaatsen op een plek waar het wifi-signaal sterk is.

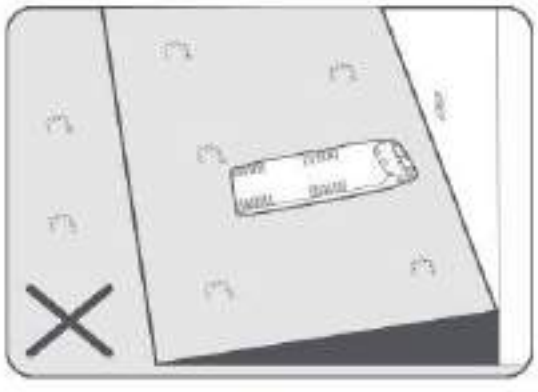
Opmerking: Controleer op uw mobiele apparaat of het wifi-signaal van de locatie sterk genoeg is. Als het wifi-signaal sterk is, is de verbinding tussen de robot en de app stabieler.

Belangrijk

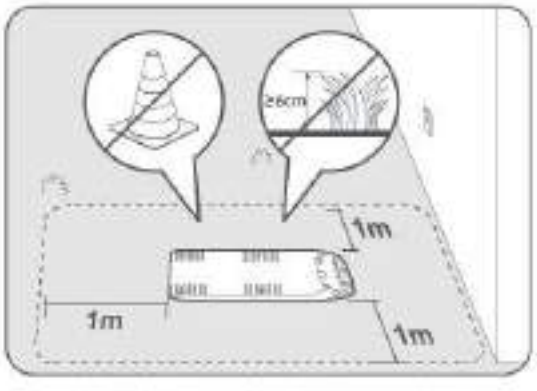
– Zorg ervoor dat de grond zacht genoeg is om de schroeven erin te draaien.

– Plaats het oplaadstation op een horizontale ondergrond. Elke helling kan ertoe leiden dat de robot achteruit rolt en het contact wordt verbroken.



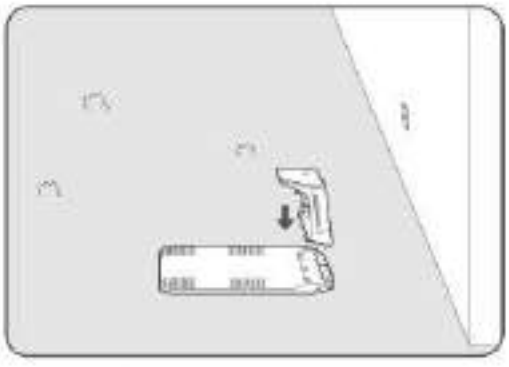


• Houd links, rechts en voor het oplaadstation minimaal **1 meter** vrij, dus zonder obstakels. Zorg ervoor dat het gras rondom de gekozen locatie korter is dan **6 cm**. Als het gras hoger is, maai het gazon dan eerst met een handmaaier. Als het gras te hoog is, wordt het voor de robot lastig om terug te keren naar het oplaadstation.

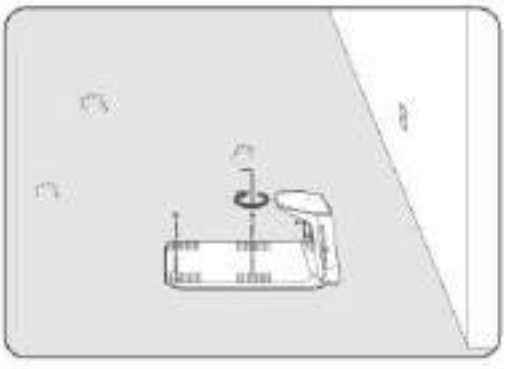


3.2 Het oplaadstation installeren

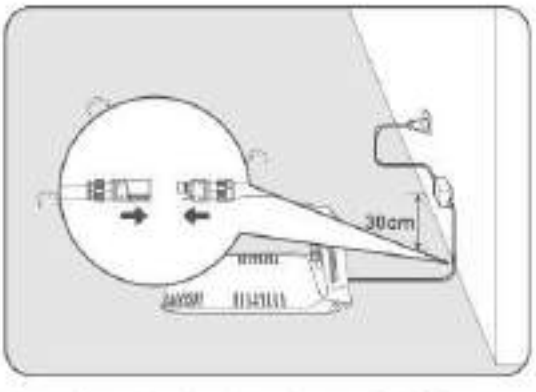
❶ Schuif de oplaadtoren in de grondplaat totdat u een klik hoort.



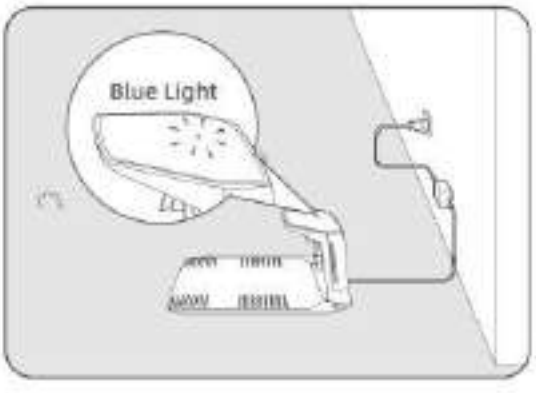
❷ Bevestig de grondplaat aan de grond met de meegeleverde haringen en inbussleutel.



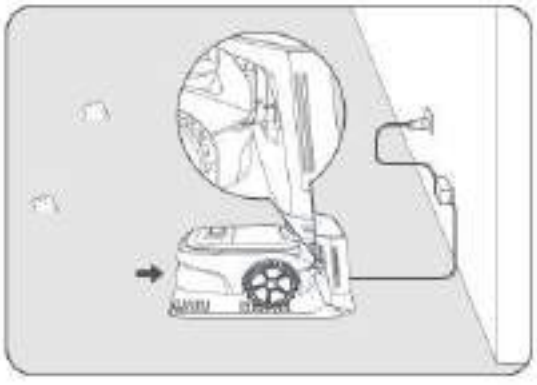
❸ Sluit de voeding aan op het verlengsnoer en steek de stekker in het stopcontact. Zorg ervoor dat de voeding zich minimaal **30 cm** boven de grond bevindt.



Opmerking: Het led-lampje op het oplaadstation brandt **continu blauw** wanneer er stroom is.

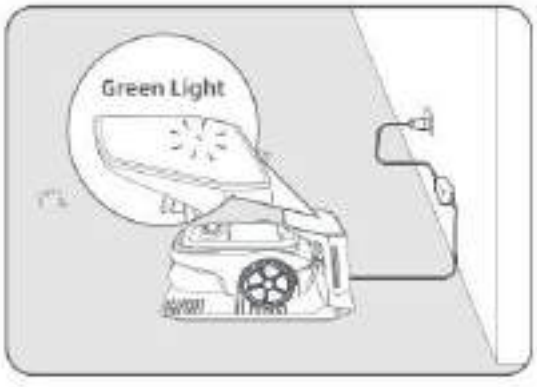


❹ Plaats de robot in het oplaadstation om op te laden. Zorg ervoor dat de oplaadcontacten op de robot en het oplaadstation goed contact maken.



Opmerkingen

• Het indicatielampje zal **groen knipperen** wanneer de robot succesvol wordt opgeladen in het oplaadstation.



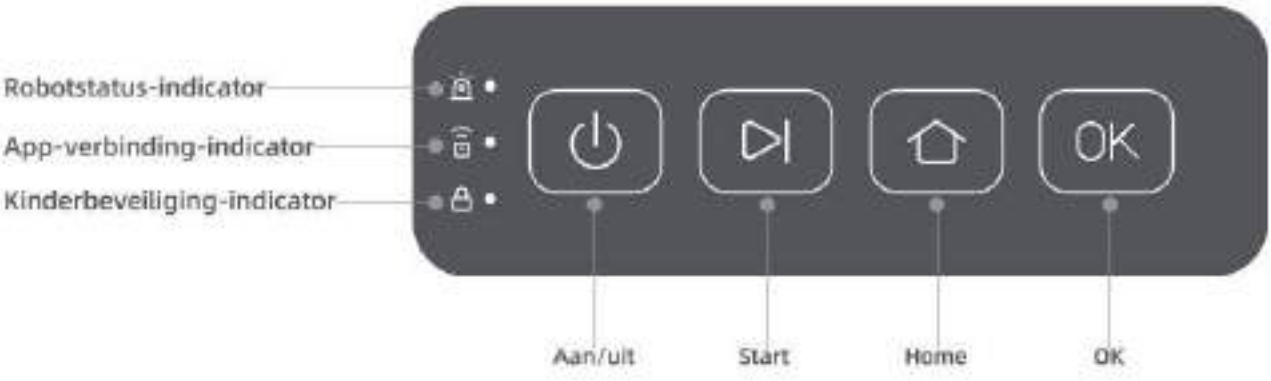
• Als u een garage wilt toevoegen voor extra bescherming, gebruik dan de bijpassende MOVA Garage die verkrijgbaar is in lokale winkels of online. Het gebruik van een niet-MOVA garage kan problemen veroorzaken tijdens het opladen.

Led-lampje op het oplaadstation

Kleur van led-indicatielampje	Betekenis
Knipperend /continu rood	1. Er is een probleem met het oplaadstation (er is bijvoorbeeld een probleem met de oplaadstroom of -spanning). 2. De robot is gedockt in het oplaadstation, maar het opladen verloopt niet naar behoren (er is bijvoorbeeld kortsluiting in de oplaadcontacten).
Continu blauw	Het oplaadstation heeft stroom. De robot bevindt zich niet in het oplaadstation.
Knipperend groen	De robot is aan het opladen in het oplaadstation.
Continu groen	De robot is gedockt bij het oplaadstation en is ofwel: 1. Volledig opgeladen, of 2. Laadt niet op omdat de huidige tijd buiten de aangegeven oplaadperiode valt.

4 Voorbereiding voor eerste gebruik

4.1 Het bedieningspaneel leren kennen



Bedieningselementen

Knop	Functie
Aan/uit ⏻	Om de robot in te schakelen, installeer de veiligheidssleutel en draai deze naar de **AAN**-positie. Houd de ⏻ -knop 2 seconden ingedrukt om de robot in te schakelen.
	Om de robot uit te schakelen, zorg ervoor dat deze buiten het oplaadstation staat. Houd vervolgens de ⏻ -knop 2 seconden ingedrukt. Het draaien van de veiligheidssleutel naar de **UIT**-positie zal de robot ook uitschakelen.
Start ⏯	Om het maaien van het hele gebied te starten of gepauzeerde taken te hervatten, drukt u op de ⏯ -knop en vervolgens binnen 5 seconden op de **OK**-knop.
Home ⌂	Om de robot terug te sturen naar het oplaadstation, drukt u op de ⌂ -knop en vervolgens binnen 5 seconden op de **OK**-knop.
OK	Om de veiligheidsvergrendeling te deactiveren en app-bediening in te schakelen, drukt u twee keer op de **OK**-knop.
	Om de Bluetooth-koppelmodus in te schakelen, houdt u de **OK**-knop 3 seconden ingedrukt.
Start + OK	Om de robot terug te zetten naar de fabrieksinstellingen, houdt u de ⏯ -knop en de **OK**-knop samen 3 seconden ingedrukt.
Stop	Druk op de **Stop**-knop om de robot te stoppen en de veiligheidsvergrendeling te activeren. De app-bediening wordt uitgeschakeld. Druk twee keer op de **OK**-knop om de veiligheidsvergrendeling te deactiveren.
Start + Home	Om het kinderslot uit te schakelen, drukt u tegelijkertijd op de knoppen ⏯ en ⌂ . De robot zal melden: "Het kinderslot is uitgeschakeld".

Veiligheidssleutel



• Draai de veiligheidssleutel naar de **AAN**-positie voordat u de robot inschakelt.
• Draai de veiligheidssleutel naar de **UIT**-positie; de robot zal automatisch uitschakelen.
• U kunt de veiligheidssleutel verwijderen wanneer deze in de **UIT**-positie staat. De robot kan niet worden ingeschakeld zonder de sleutel.
Opmerking: Als u de veiligheidssleutel verliest, neem dan contact op met het klantenserviceteam voor een vervanging.

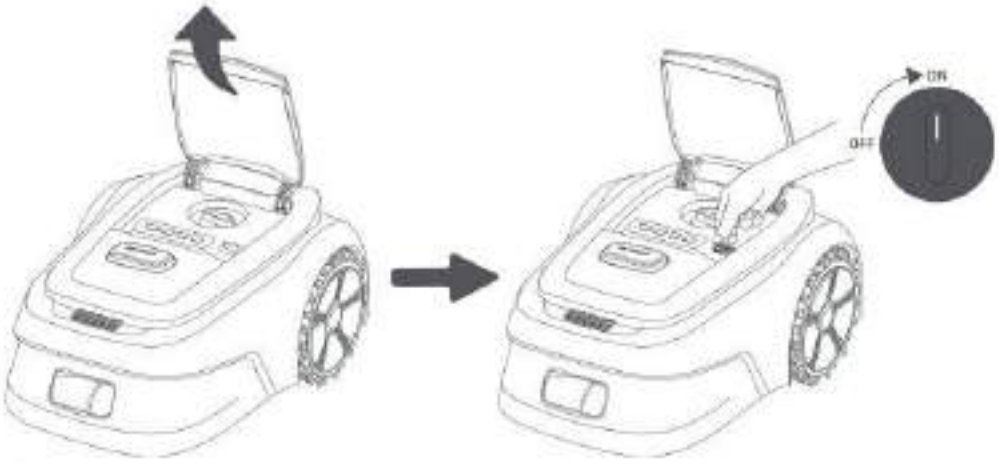
Indicatorlampjes op het bedieningspaneel

Indicator	Kleur	Betekenis
Robotstatus	Knipperend groen	De robot is aan het opladen in het oplaadstation.
	Continu groen	De accu is volledig opgeladen.
	Continu rood	1. Er is een fout opgetreden. 2. De noodstopknop is ingedrukt.
	Knipperend blauw	1. De robot voert een taak uit of is gepauzeerd. 2. De robot initialiseert na het inschakelen.
	Continu blauw	De robot staat in de standby-modus.
App-verbinding	Continu blauw	De robot is verbonden met de app.
	Knipperend blauw	De robot maakt verbinding met de app.
Kinderslot	Continu blauw	Het bedieningspaneel is vergrendeld via de app. (U kunt de "kinderslot" -functie in de app inschakelen.)

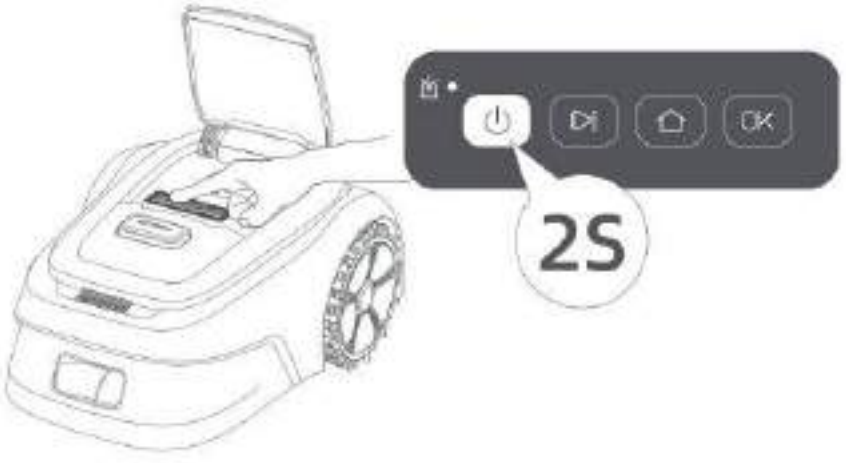
4.2 Initiële instellingen

Voordat u de robot kunt gebruiken, moet u een aantal basisinstellingen uitvoeren wanneer u de robot voor het eerst inschakelt.

❶ Open de bovenklep en draai de veiligheidssleutel naar de **AAN**-positie.



❷ Houd de ⏻-knop op het bedieningspaneel gedurende twee seconden ingedrukt om de robot in te schakelen.



Opmerkingen

• Na het inschakelen begint de robot met initialiseren, dit wordt aangegeven door een **knipperend blauw** statuslampje • op het bedieningspaneel. Wanneer het opstartgeluid afspeelt en het statuslampje • **continu blauw** brandt, is het initialisatieproces voltooid.

• Wanneer de robot in het oplaadstation is gedockt, wordt hij automatisch ingeschakeld.

Belangrijk: Zorg ervoor dat de veiligheidssleutel is geïnstalleerd en op de **AAN**-positie staat om de robot in te schakelen. Anders kan de robot niet worden ingeschakeld.

❸ **De robot met internet verbinden**

Scan de QR-code om de MOVAhome-app te downloaden op uw mobiele apparaat. Maak na de installatie een account aan en log in.

U kunt de MOVAhome-app ook downloaden via de App Store of Google Play.

Download on the App Store

Get it on Google Play

Vóór de netwerkconfiguratie:

• Zorg ervoor dat zowel de robot als uw mobiele apparaat zich binnen het bereik van hetzelfde wifi-netwerk bevinden.

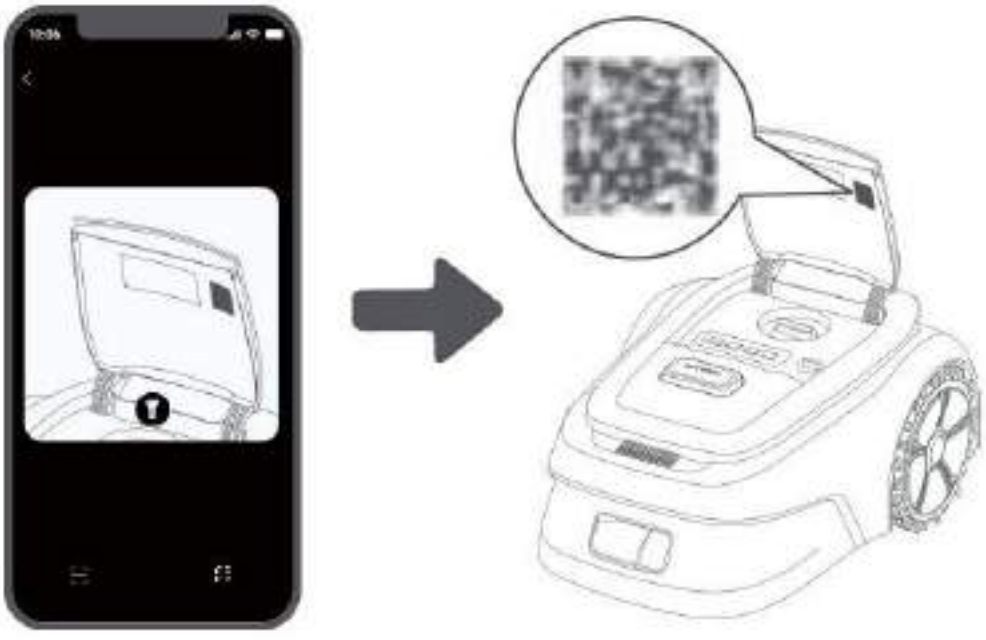
• Zorg ervoor dat uw mobiele apparaat zich binnen 10 meter van de robot bevindt.

• Schakel Bluetooth in op uw mobiele apparaat.

1. Open de MOVAhome-app.

2. U kunt verbinding maken via een van de volgende methoden:

a. QR-code scannen: Ga naar **Apparaat** en tik op **Scan de QR-code om te verbinden**. Scan de QR-code aan de binnenkant van de bovenklep van de robot om verbinding te maken.



b. Handmatig toevoegen: Ga naar **Apparaat** en tik op **Toevoegen**. Selecteer vervolgens uw robotmodel om verbinding te maken.

3. Volg de instructies in de app om de verbinding met het wifi-netwerk te voltooien.

Belangrijk

• Gebruik een single-bandnetwerk met een frequentie van 2,4 GHz of een dual-bandnetwerk met een frequentie van 2,4/5 GHz.

• Zorg ervoor dat uw wifi-netwerk geen firewall heeft en niet versleuteld is. Anders kan de netwerkconfiguratie mislukken.

4. Houd de **OK**-knop op het bedieningspaneel 3 seconden ingedrukt. De robot gaat in de Bluetooth-koppelmodus.

Opmerking: Controleer of de robot de initialisatie heeft voltooid voordat u op de knop **OK** drukt. De initialisatie is voltooid wanneer het opstartgeluid afspeelt en het statuslampje • **continu blauw** brandt. Het koppelen kan pas plaatsvinden als de initialisatie is voltooid.

5. Volg de instructies in de app om het koppelen te voltooien.

Opmerkingen

• De app-verbindingsindicator • op het bedieningspaneel zal een **continu blauw licht** tonen wanneer de robot succesvol met de app is verbonden.



• U kunt ook de Link-module aanschaffen om de robot op afstand te bedienen zonder wifi-verbinding.

De robot ontkoppelen

De robot is automatisch gekoppeld met het MOVAhome-account zodra het koppelen is geslaagd. Elk apparaat kan maar met één account worden gekoppeld. Het kan niet op hetzelfde moment met een ander account worden gekoppeld.

Om de robot met een nieuw account te koppelen, moet u deze eerst ontkoppelen. Om deze te ontkoppelen:

1. Open de MOVAhome-app. Ga naar **Apparaat**.
2. Zoek de naam van uw robot. Als u meerdere robots aan uw MOVAhome-account heeft gekoppeld, veeg dan naar links of rechts om de pagina van de robot te vinden die u wilt bewerken.
3. Tik op naast de naam van de robot.
4. Selecteer **Verwijderen**.

Belangrijk: Zodra de robot is ontkoppeld, worden alle gebruikersgegevens van de robot permanent gewist van de server.

Uw robot delen

1. Tik op naast de naam van de robot.
2. Selecteer **Apparaat delen**.

Opmerking: U kunt de gebruikerstoegang voor specifieke functies beheren in **Instellingen** > **Apparaat delen**.

Uitloggen bij uw MOVAhome-account of het account verwijderen

1. Ga naar **Ik** > **Account**.
2. Selecteer **Uitloggen** of **Account verwijderen**.

Uw robot resetten

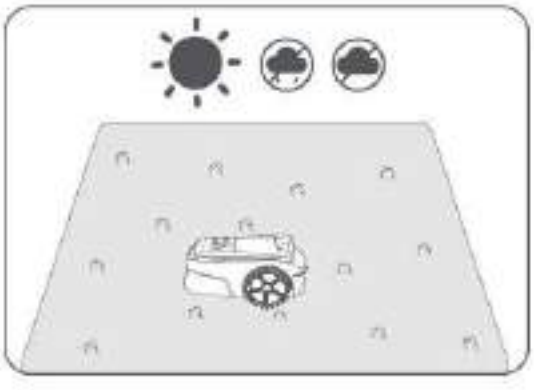
Houd de knoppen en **OK** tegelijkertijd 3 seconden ingedrukt om de robot te resetten.

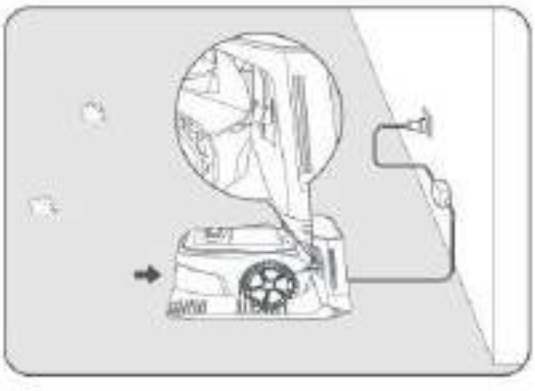
Belangrijk: Alle opgeslagen gegevens op de robot worden permanent gewist.

5 Uw tuin in kaart brengen

Let op de volgende punten voordat u uw tuin in kaart brengt:

- Het accuniveau van de robot is meer dan 50%.
- Het weer is helder en droog, met voldoende licht.
- De frontcamera van de robot is schoon en onbelemmerd.
- De robot koppelt correct in het oplaadstation.



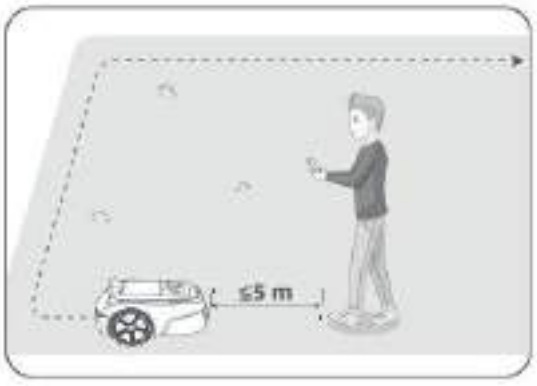


Belangrijk

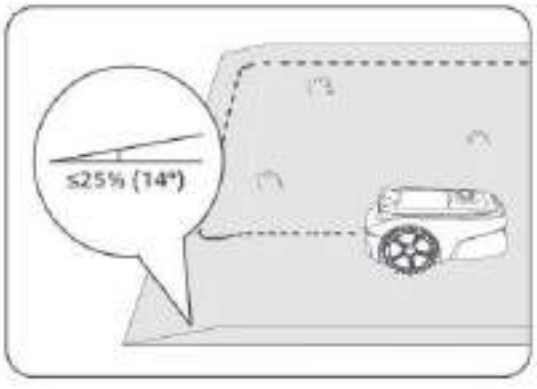
- Verplaats de robot niet handmatig tijdens het aanmaken van de grens. Het in kaart brengen van de grens kan dan mislukken.

- Wanneer het karteren begint, dock de robot dan niet op afstand in het oplaadstation voordat het karteringsproces is voltooid. Anders kan de frontcamera geblokkeerd raken, waardoor het karteren mogelijk mislukt.

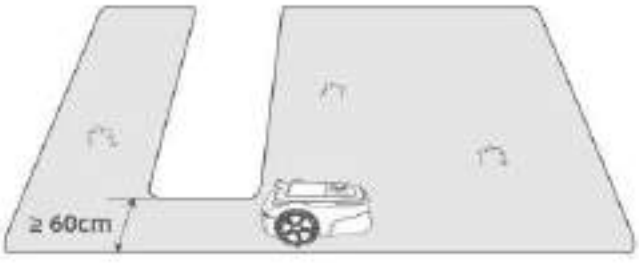
• Loop tijdens het karteringsproces binnen **5 m** achter de robot aan.



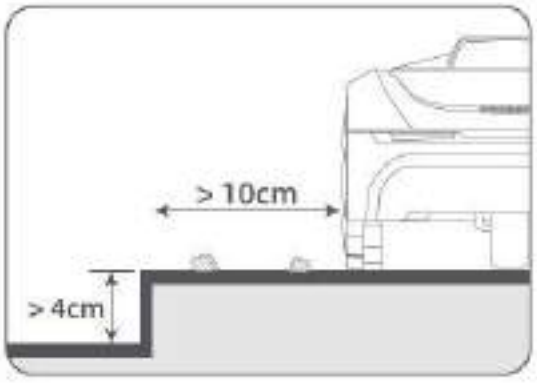
• De robot kan hellingen met een stijging tot **40 % (22°)** navigeren. Voor betere maairesultaten wordt echter aanbevolen om de hellingen van werkgebieden onder de **25 % (14°)** te houden.



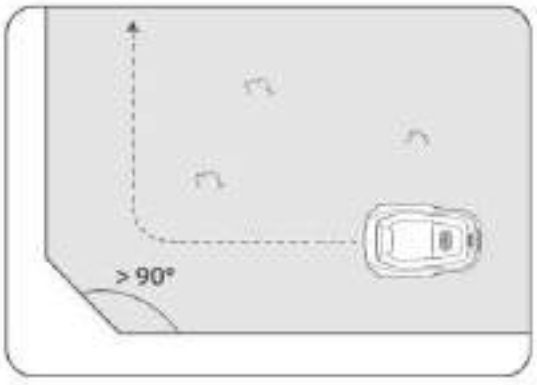
• Voor gebieden smaller dan **60 cm**, stel deze in als paden om de robot door te laten (zie sectie 5.4 ***Pad instellen***).



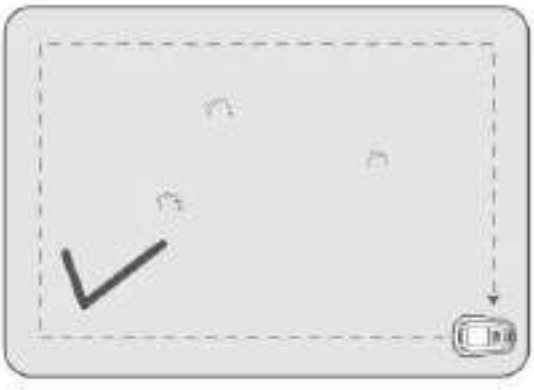
• Houd de robot minstens **10 cm** van de rand, tijdens het in kaart brengen, als de rand van het gazon meer dan **4 cm** boven het omliggende terrein ligt of steil afloopt. Is de rand op gelijke hoogte, dan mag de robot eroverheen voor optimaal kantenmaaien.

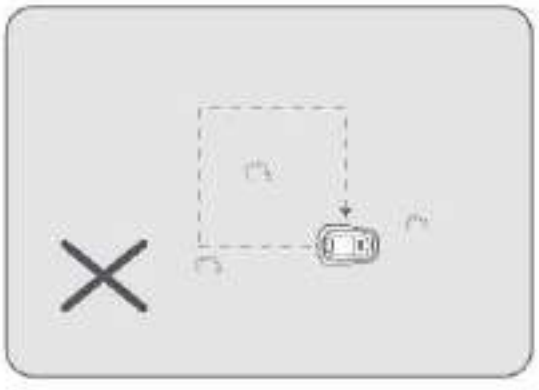


• Zorg ervoor dat de draaihoeken groter zijn dan **90°** . Hoeken kleiner dan 90° kunnen het moeilijk maken voor de robot om een schone snede te bereiken.



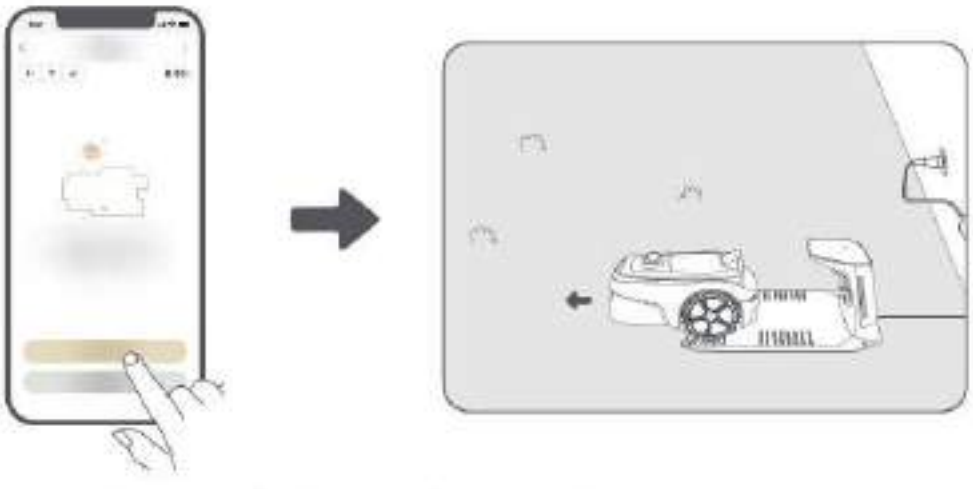
• Om de grenzen van het gazon correct in kaart te brengen, laat u de robot altijd de buitenste rand van het gazon volgen. Maak geen zones aan in het midden van een open gazongebied, omdat dit kan leiden tot lokalisatiefouten.



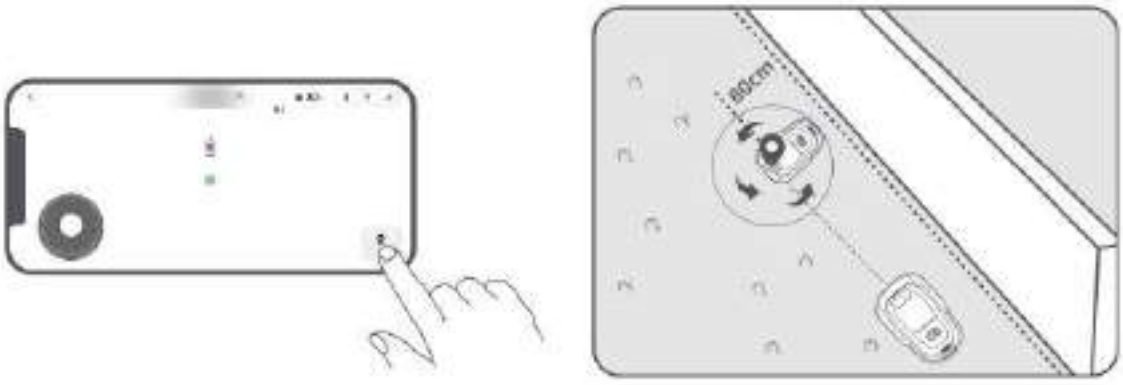


5.1 De virtuele grens aanmaken

❶ Tik in de app op **Start in kaart brengen** en de robot controleert dan de status en begint met kalibreren. Deze verlaat automatisch het oplaadstation om de kalibratie uit te voeren. Let op.



❷ Geleid de robot met behulp van de afstandsbediening naar de omtrek van uw gazon. Als de omtrek verhoogd is of een steile helling heeft, zorg dan voor **80 cm** vrije ruimte zodat de robot kan draaien voor de kalibratie. Tik daarna op **Startpunt instellen** om het beginpunt van de grens te bepalen. De robot draait op zijn plaats om zijn positie te kalibreren.



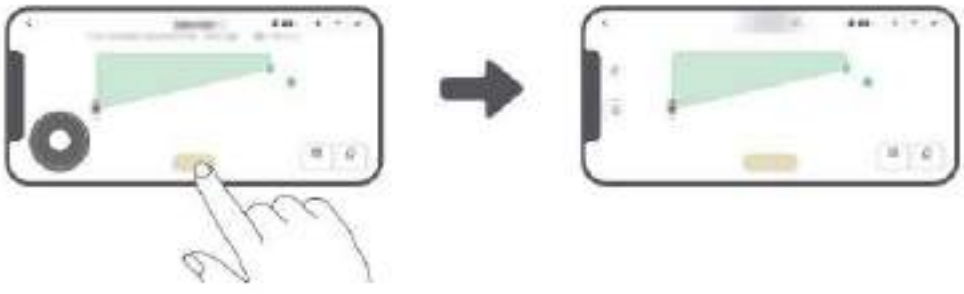
❸ Bedien de robot op afstand om langs de omtrek van het gazon het werkgebied in kaart te brengen.

Automatische grensdetectie

De robot wordt aangestuurd door een geavanceerd AI-algoritme en gebruikt zijn camera aan de voorkant om onder goede omstandigheden grasgebieden te onderscheiden van niet-grasgebieden bij het automatisch in kaart brengen van de omtrek van het gazon zonder handmatige begeleiding.

Nadat u de robot op afstand naar de rand van het gazon hebt geleid en het startpunt hebt ingesteld, kunt u de modus **Automatische grensdetectie** gebruiken. U kunt kiezen of de robot over de omtrek moet rijden voor betere maairesultaten of dicht bij de omtrek moet blijven om niet vast te komen zitten.

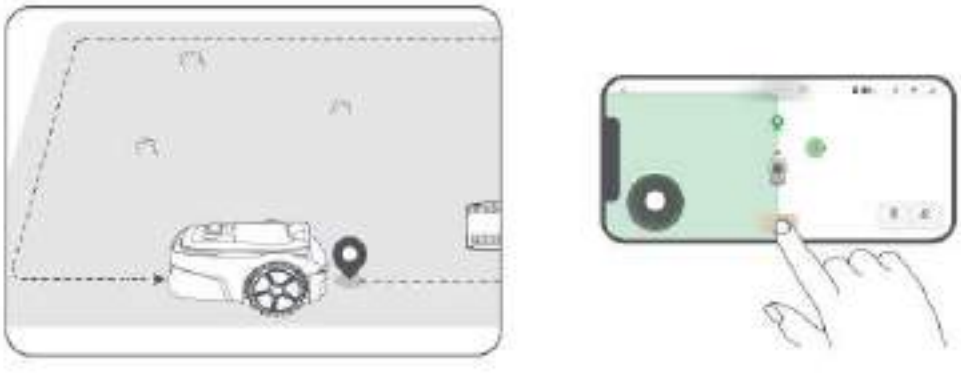
We raden aan om de robot tijdens dit proces te volgen. Als de robot de grenzen niet nauwkeurig detecteert, kunt u de modus Zelfstandige grensdetectie verlaten en op elk moment overschakelen naar bediening op afstand.



Belangrijk: Automatische grensdetectie werkt het beste op duidelijk gedefinieerde gazonranden. Onduidelijke grenzen worden mogelijk niet met succes herkend.

❹ Wanneer de robot terugkeert binnen **1 meter** van het startpunt, kunt u tikken op **Grens sluiten** waarna de grens automatisch wordt voltooid. Als de omtrek verhoogd is of een steile helling heeft, zorgt u ervoor dat u 80 cm vrije ruimte overlaat om kalibratie van het omkeren mogelijk te maken.

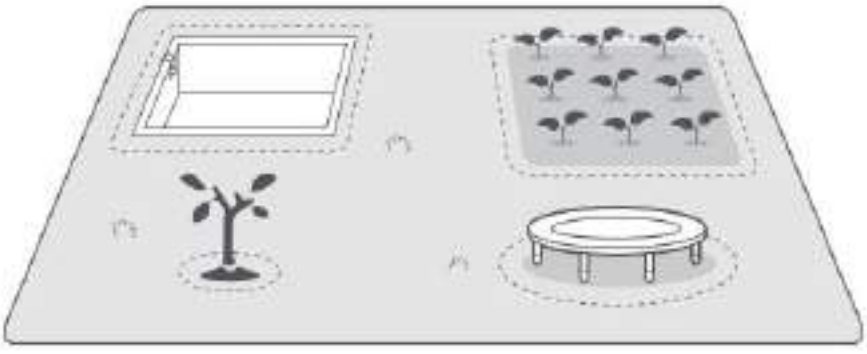
Opmerking: Als de grens niet wordt gesloten of als er een fout optreedt, begeleidt u de robot op afstand een klein stukje langs de rand vooruit, en probeert u daarna opnieuw de grens te sluiten.



5.2 Verboden zone instellen

Hoewel de robot automatisch obstakels kan ontwijken, is het nog steeds nodig om zones met een risico op vallen, zoals zwembaden en zandbakken, als verboden zones in te stellen. Maak verboden zones aan voor dingen die u veilig wilt stellen (zoals bloemperken, trampolines, moestuinen of blootliggende boomwortels). U kunt in de app tikken op **Verboden zone instellen** om door te gaan met het aanmaken van verboden zones. U kunt ook naar > **Kaart bewerken** gaan om de verboden zones aan te maken of te verwijderen nadat de kaart is voltooid.

Opmerking: Gebieden die vaak worden bezocht door dieren kunnen worden aangewezen als "Dieractief gebied" om te voorkomen dat de robot het gebied betreedt en om de veiligheid van de dieren te garanderen.



5.3 Meer zones aanmaken en bestaande zones uitbreiden

• Om meer zones aan te maken

Als uw gazon door paden is gescheiden of u meerdere afzonderlijke gazons heeft, kunt u in de app op **Zone instellen** tikken om door te gaan met het maken van werkzones. Wanneer de kaart is voltooid, kunt u ook zones toevoegen, verwijderen of wijzigen in > **Kaart bewerken**.

Opmerking: Als uw tuin een verhard pad heeft, wijst u deze aan als een aparte zone. Voeg vervolgens verbindingspaden toe zodat de robot tussen de zones kan navigeren.

Belangrijk: Om de grenzen van het gazon correct in kaart te brengen, laat u de robot altijd de buitenste rand van het gazon volgen. Maak geen zones aan in het midden van een open gazongebied, omdat dit kan leiden tot lokalisatiefouten.



• Om bestaande zones uit te breiden

Om een bestaande zone uit te breiden, tikt u in de app op Zone instellen om het gebied aan te maken dat u wilt opnemen. Als de twee gebieden overlappen, worden ze automatisch samengevoegd. U kunt ook naar > **Kaart bewerken** > **Zone instellen** gaan nadat de kaart is voltooid om een bestaande zone uit te breiden.

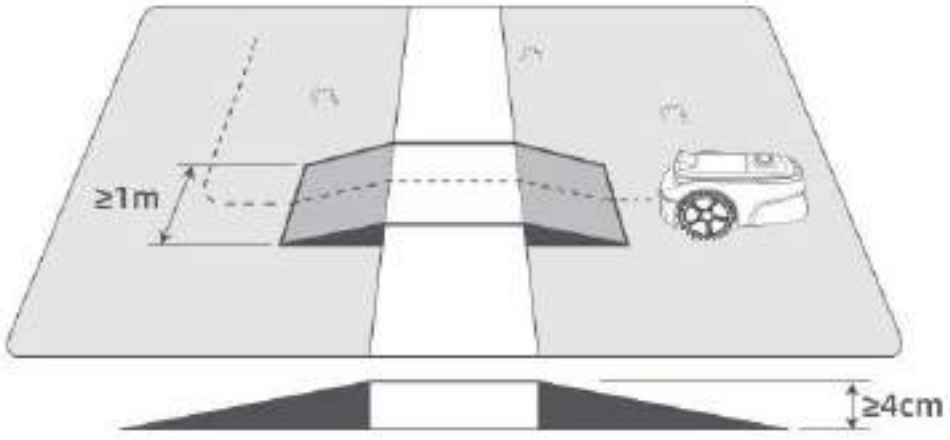


5.4 Pad instellen

Maak in het geval van afzonderlijke zones een pad aan om ze te verbinden. Afzonderlijke zones zonder pad zijn niet bereikbaar voor de robot.

Opmerking: Standaard beweegt de robot alleen langs het pad zonder het gras te maaien.

Belangrijk: Als uw gazon wordt gescheiden door doorgangen die hoger zijn dan **4 cm**, plaats dan een object dat even hoog is als de doorgang (zoals een oprijplaat).

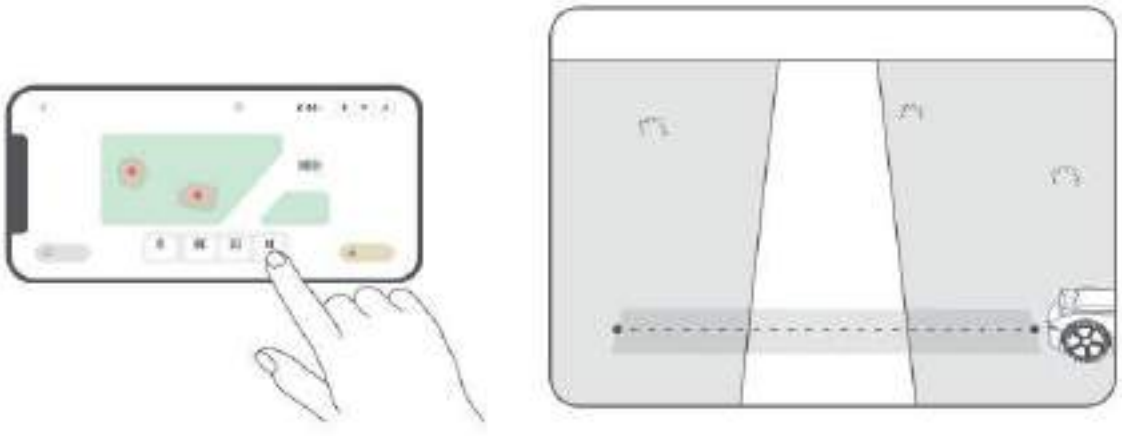


• Twee afzonderlijke maaizones verbinden

Voeg voor afzonderlijke zones paden toe om ze te verbinden, anders zijn ze niet bereikbaar voor de robot.

Tik op **Pad instellen** om een pad toe te voegen.

Belangrijk: Verzeker u ervan dat het pad begint en eindigt op een met gras bedekte ondergrond binnen het werkgebied. Stel geen van beide punten in op een ondergrond die niet met gras is bedekt.

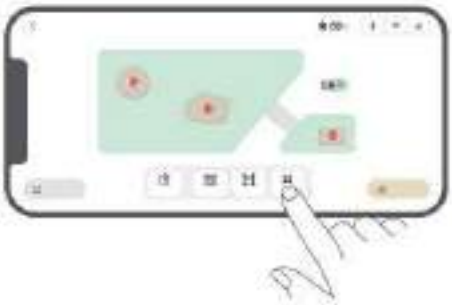


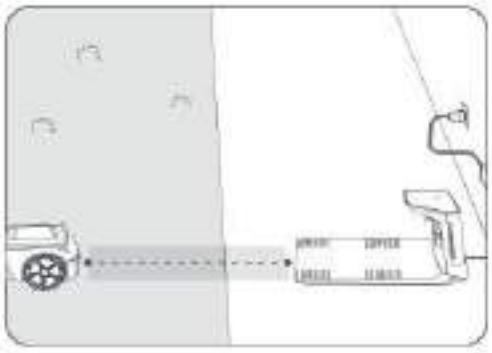
• Het maaigebied en het oplaadstation verbinden

Als het oplaadstation zich niet in het maaigebied bevindt, moet er een pad worden toegevoegd om het met het maaigebied te verbinden. Tik op **Pad instellen** om een pad toe te voegen waardoor de robot terug kan keren naar het oplaadstation.

Belangrijk

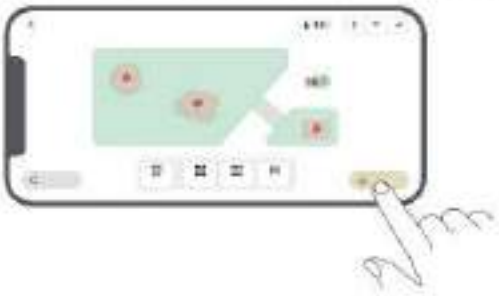
- Verzeker u ervan dat één uiteinde van het pad op een met gras bedekte ondergrond binnen het werkgebied ligt en dat het andere uiteinde recht vóór het oplaadstation ligt. Wij adviseren u het pad uit te lijnen met het oplaadstation.
- Dock de robot niet op afstand in het oplaadstation op het moment dat u paden aanmaakt om het maaigebied en het oplaadstation met elkaar te verbinden. Anders kan de frontcamera geblokkeerd worden, waardoor het in kaart brengen mogelijk mislukt.





5.5 Kaart voltooien

Tik op **Kaart voltooien** wanneer de maaigebieden, paden en verboden zones voltooid zijn.



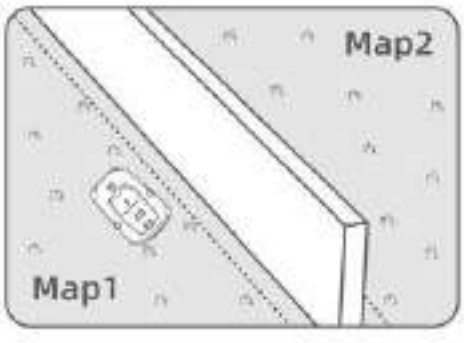
5.6 Voeg een tweede kaart toe

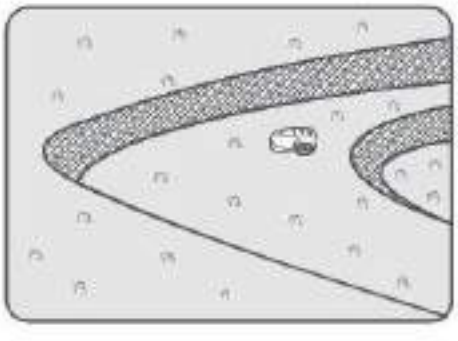
Dubbele kaartfunctie

De dubbele kaartfunctie is ontworpen voor situaties waarin de robot niet autonoom tussen verschillende gazons kan rijden of wanneer meerdere kaarten nodig zijn.

Mogelijk moet u een tweede kaart aanmaken als:

- Uw voor- en achtergazon niet kunnen worden verbonden.
- Er is een aanzienlijk hoogteverschil tussen de gazons.
- U meerdere woningen heeft maar slechts één robot.
- Uw gazonoppervlak te groot is voor een enkele kaart.





Opmerking: Als uw gazons met elkaar verbonden zijn en binnen de capaciteit van de robot vallen, gebruik dan een opzet met meerdere zones.



Houd rekening met het volgende voordat u het tweede gazon in kaart brengt:

• Start het in kaart brengen altijd vanaf het oplaadstation voor beide kaarten.

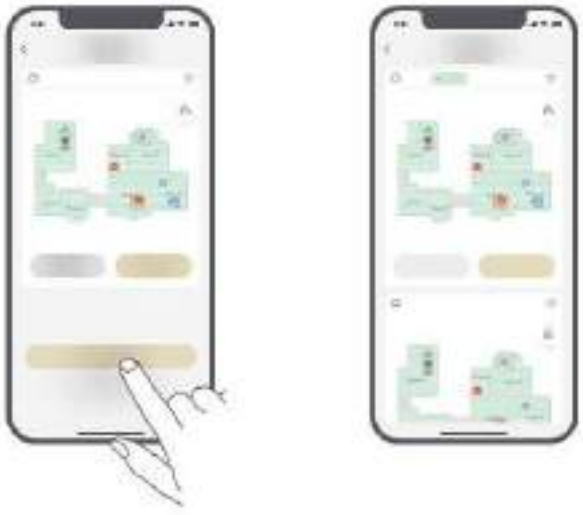
• Tweede oplaadstation (optioneel):

– Als u een tweede oplaadstation hebt gekocht, installeert u dit op het tweede gazon.

– Als dat niet het geval is, verplaats de robot en het oplaadstation dan handmatig om te beginnen met het in kaart brengen van het tweede gazon.

De tweede gazon in kaart brengen

Nadat u de eerste kaart hebt voltooid, tikt u op **Kaart toevoegen** om door te gaan met het aanmaken van de tweede kaart. U kunt ook navigeren naar > **Kaart bewerken** en na het voltooien van de kaart op **Kaart toevoegen** tikken. Zodra u de tweede kaart hebt voltooid, kunt u schakelen tussen kaarten via > **Kaart bewerken**.



6 Bediening

6.1 Voor het eerst beginnen met maaien

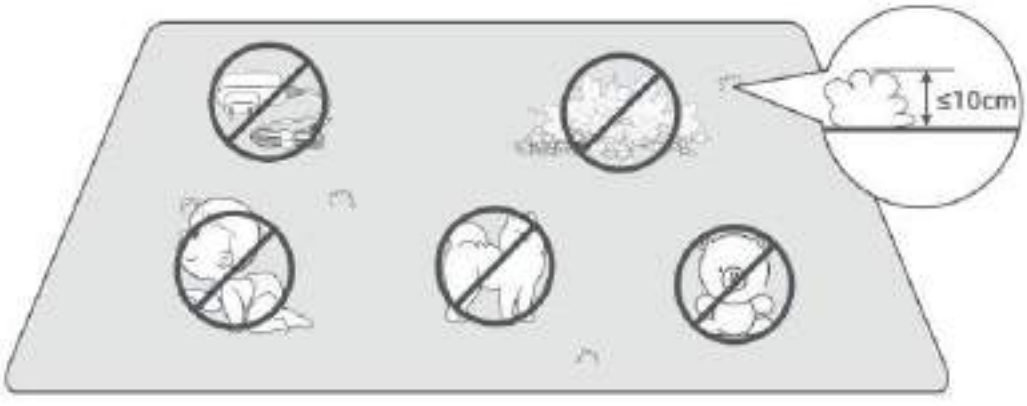
Tips vóór het maaien:

• Gebruik een handmaaier om het gras te maaien tot een hoogte van maximaal **10 cm**.

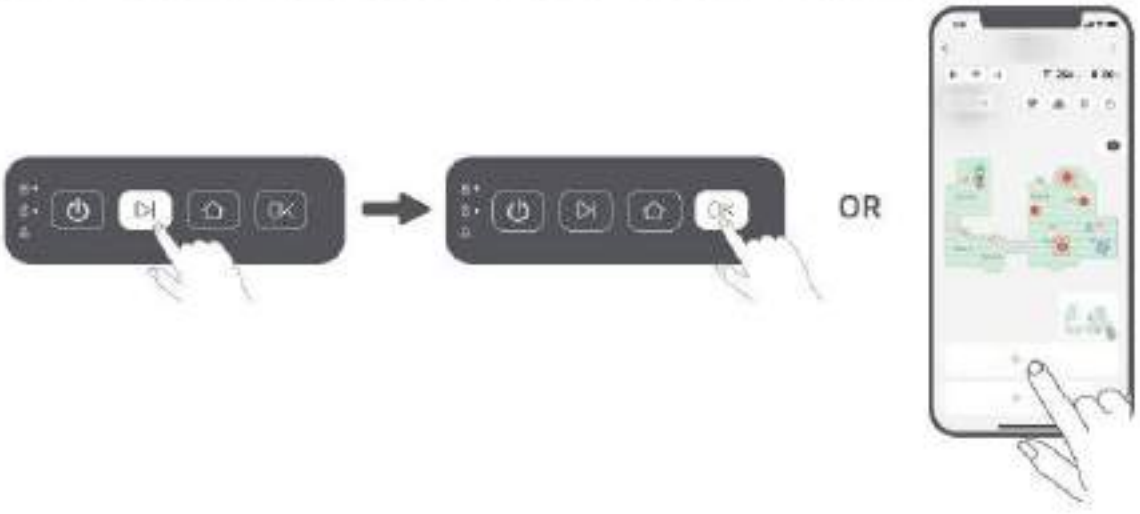
• Haal obstakels zoals afval, hopen bladeren, speelgoed, kabels en stenen van het gazon. Zorg ervoor dat er geen kinderen of huisdieren op het gazon zijn wanneer de robot aan het maaien is.

• Vul de gaten in het gazon op.

• Stel vooraf uw maaivoorkeuren in via de app (zoals maai-efficiëntie).



1. Open de bovenklep om toegang te krijgen tot het bedieningspaneel.
2. Draai de draaiknop op de robot om de maaihoogte in te stellen (20 mm–60 mm).
3. Druk op de ⏯-knop en vervolgens binnen 5 seconden op de **OK**-knop. De robot verlaat het oplaadstation en begint met het maaien van het hele gebied. U kunt ook tikken op **Start** in de app om te beginnen met maaien.



4. Sluit de bovenklep.
Opmerking: Controleer voordat u begint met maaien of het helder en droog weer is en of er voldoende verlichting is.

6.2 Maaien met dubbele kaarten

• Met één oplaadstation:
1. Plaats het oplaadstation altijd precies op de plek waar het stond tijdens het in kaart brengen. Verplaats de robot handmatig naar de kaart die u wilt maaien.
2. Selecteer de juiste kaart in de app voordat u met maaiwerktaken begint, zodat u zeker bent van een goede werking.
Opmerking: Nadat u de kaart hebt gewisseld, worden de schema's en maai-instellingen van de huidige kaart toegepast.

Wat te doen bij een bijna lege accu of laadproblemen?
Als u het oplaadstation niet handmatig samen met de robot verplaatst naar de tweede kaart, kan de accu van de robot leeg raken en een oplaadstoring veroorzaken omdat hij het oplaadstation niet kan vinden.
Volg deze stappen om dit probleem op te lossen:
1. Verplaats de robot handmatig naar de kaart met het oplaadstation om op te laden.
2. Nadat de robot is opgeladen, zet u hem terug op de oorspronkelijke kaart. Het maaien zal automatisch worden hervat.
Belangrijk: Verander de kaart in de app niet tijdens deze stappen. Dit zorgt ervoor dat de robot zijn laatste positie onthoudt en verder kan gaan waar hij gebleven was.
3. Herhaal deze stappen indien nodig totdat het hele gazon gemaaid is.

• Met twee oplaadstations:
Verplaatsing van het oplaadstation is niet nodig.
1. Verplaats de robot handmatig naar de kaart die u wilt maaien.
2. Selecteer de juiste kaart in de app voordat u met maaiwerktaken begint, zodat u zeker bent van een goede werking.

6.3 Pauze

Druk op de **Stop**-knop op de robot of tik op **Pauze** in de app om de huidige maaitaak te pauzeren.
Opmerking: De robot kan niet direct via de app worden gestart nadat de **Stop**-knop is ingedrukt. Om de app-bediening te hervatten, drukt u tweemaal op de **OK**-knop op het bedieningspaneel om eerst de veiligheidsvergrendeling te deactiveren.

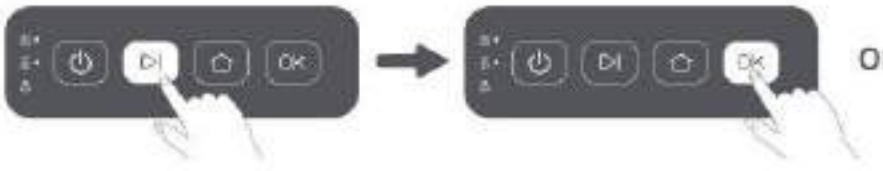


OR



6.4 Hervatten

Om een gepauzeerde taak te hervatten, drukt u op de ⏯, en vervolgens binnen 5 seconden op de OK-knop. U kunt ook in de app op **Ga verder** tikken om de maaitaak te hervatten.



OR



6.5 Terugkeren naar het oplaadstation

Om de maaitaak te stoppen en de robot terug te sturen naar het oplaadstation, drukt u op de ⌂-knop en vervolgens binnen 5 seconden op de **OK**-knop op het bedieningspaneel. De robot keert automatisch terug naar het oplaadstation om op te laden. U kunt ook tikken op Opladen in de app om de robot terug te sturen naar het oplaadstation.



OR



7 MOVAhome-app

Ontdek meer

De MOVAhome-app biedt meer dan alleen afstandsbediening. U kunt verschillende dingen doen via de app: allerlei instellingen op afstand uitvoeren, verschillende maaimodi proberen, de kaart naar wens bewerken en maaischema's aanpassen.

7.1 Maaimodi

De robot biedt verschillende maaimodi. U kunt via de app wisselen tussen de verschillende modi, waaronder maaien van het hele gebied, zonemaaien, maaien van randen, spotmaaien en handmatige modus.



7.2 Maaivormen

Pas uw gazon aan door vormen toe te voegen via > **Kaart bewerken** > **Vormen** in de app. Gedefinieerde vormen worden uitgesloten van maaien in alle maaimodi. U kunt hun positie, grootte of verwijdering wijzigen in **Vormen**.



7.3 Schema

Nadat de eerste kaart is voltooid, maakt de robot automatisch twee wekelijkse maaischema's, namelijk **'Lente & zomer-schema'** en **'Herfst & winter-schema'**. U kunt tikken op in de app voor gedetailleerde schema-instellingen. Dankzij de functie Schema kunt u het dagelijkse maaiwerk volledig aan de robot overlaten. Het enige wat u hoeft te doen is de robot regelmatig onderhouden.

Opmerking: Bent u bang dat de robot u of uw buren zal storen tijdens bepaalde tijden wanneer deze zelfstandig maait? Ga dan in de app naar **Instellingen** > **Niet-storen** en stel de **Niet-storen**-tijd in.



Schema's met dubbele kaarten

Aangezien elke kaart zijn eigen schema heeft, moet u de geplande taken voor elke kaart zorgvuldig plannen en instellen om overlappingen of conflicten te voorkomen. Dit zorgt ervoor dat de robot efficiënt werkt en beschikbaar is wanneer nodig voor elke kaart.

7.4 Kinderslot

Als u zich zorgen maakt dat kinderen de robot kunnen bedienen, navigeer dan naar **Instellingen** en schakel de **Kinderslot** in de app in. Of u kunt op het tikken op de maaipagina. Om de functie uit te schakelen, drukt u tegelijkertijd op de Start- en Home-knoppen op het bedieningspaneel.



7.5 Regenbescherming

Bent u bang dat slechte weersomstandigheden het maaiwerk zullen verstoren? Schakel dan de functie **Regenbescherming** in onder **Instellingen** in de app.Wanneer deze functie is ingeschakeld, stopt de robot automatisch met maaien en keert terug naar het laadstation als er regen wordt voorspeld. U kunt de regenvertragingstijd instellen in de app.

Opmerking: Het maaien van nat gras kan uw gazon beschadigen. We raden aan om een regenvertragingstijd in te stellen zodat de robot in het oplaadstation blijft gedurende een periode nadat de regen is gestopt, zodat het gras volledig kan drogen voordat er opnieuw wordt gemaaid.



7.6 Vorstbescherming

Als de temperatuur onder de **6° C** komt, kan maaien het gazon permanent beschadigen. De batterij wordt om veiligheidsredenen niet opgeladen. Om dit te voorkomen, kunt u de functie **Vorstbescherming** inschakelen in de **Instellingen** via de app. Dit zal het maaien automatisch pauzeren en de robot terugsturen naar het oplaadstation wanneer de temperatuur onder de **6° C** daalt. De robot zal het maaien hervatten zodra de temperatuur boven de **11° C** stijgt.



7.7 Veiligheidsfuncties

De robot ondersteunt meerdere antidiefstalvoorzieningen om een veilige werking te garanderen en ongeoorloofd gebruik te voorkomen. Bovendien kan de frontcamera menselijke aanwezigheid detecteren, waardoor de robot een nuttige tuinwachter wordt.



7.7.1 Optilalarm

Met deze functie ingeschakeld, gaat er onmiddellijk een alarm af wanneer de robot wordt opgetild, en de app-bediening wordt uitgeschakeld. Om de app-bediening te hervatten, drukt u tweemaal op de **OK**-knop op het bedieningspaneel om eerst de veiligheidsvergrendeling te deactiveren.



7.7.2 Alarm voor buiten de kaart

Als deze functie is ingeschakeld, wordt de robot vergrendeld en gaat het alarm onmiddellijk af als de robot zich buiten de kaart bevindt. **(Voor deze functie moet de Link-module worden geïnstalleerd.)**



7.7.3 Locatie in realtime

Met de Link-module kunt u de huidige locatie van de robot in Google Maps bekijken.



7.7.4 Waarschuwing voor detectie van menselijke aanwezigheid

Wanneer ingeschakeld, zal de robot u notificeren bij het detecteren van menselijke aanwezigheid.



7.7.5 Live video

Tik op om een live videofeed van de frontcamera van de robot te bekijken, waardoor u altijd en overal uw tuin in realtime kunt controleren.



7.7.6 Patrouille

Terwijl de robot stand-by staat, kunt u deze via de app langs bepaalde grenzen of plekken in uw tuin laten patrouilleren door te navigeren naar > **Patrouille**.



Indicatielampje op de voorcamera

Kleur van LED-indicatielampje	Betekenis
Groen knipperend	1. Live video van de voorcamera wordt naar de app gestreamd. 2. De robot staat in patrouillemodus.

7.8 Aangepaste oplaadperiode

Om de oplaadperiode van de robot aan specifieke uren aan te passen, kunt u de functie **Aangepaste oplaadperiode** inschakelen via **Instellingen** > **Opladen** in de app. Indien ingeschakeld, houdt de robot een veilig accuniveau aan wanneer hij niet wordt gebruikt en wordt hij alleen volledig opgeladen tijdens de aangegeven oplaadperiode.



Opmerking: Het ontwikkelingsteam van MOVA voert voortdurend **draadloze** updates en draadloos onderhoud uit voor de firmware en app. Controleer of er updates beschikbaar zijn of schakel de **automatische updatefunctie** in om de firmware en app up-to-date te houden en te profiteren van nog meer functies.

8 Onderhoud

Om de prestaties en levensduur van de robot te verbeteren, moet u het apparaat regelmatig reinigen en versleten onderdelen vervangen zoals hieronder aangegeven:

Onderdeel	Vervangingsfrequentie
Bladen	Elke 6-8 weken of vaker

Opmerkingen

• U kunt de resterende tijd voor de bladen controleren door naar **Instellingen** > **Verbruiksartikelen en onderhoud** in de app te gaan. Nadat u de verbruiksartikelen zoals aangegeven hebt vervangen, gaat u naar de detailpagina van het verbruiksartikel en tikt u op **Ik heb het vervangen** om de timer opnieuw in te stellen.

• Als u bepaalde gebieden in uw tuin hebt aangewezen voor routinematige reiniging en onderhoud van de robot, kunt u Onderhoudspunten op de kaart instellen door naar **Instellingen** > **Ga naar onderhoudspunt** > **Punt bewerken** te navigeren. Zodra de onderhoudspunten zijn ingesteld, kunt u eenvoudig tikken op **Ga** om de robot naar de aangewezen locaties te sturen voor eenvoudig onderhoud.

8.1 Reiniging

Reinig uw robot regelmatig om te voorkomen dat grasresten en vuil zich ophopen en de maaikop en aandrijfwielen verstoppen, wat de maaiprestaties, het docken en de bewegingsprestaties kan beïnvloeden. We raden aan een reinigingsset te gebruiken, verkrijgbaar in lokale winkels of online.

⚠ **Waarschuwing:** Schakel de robot uit voordat u gaat reinigen en draai de veiligheidssleutel naar de **UIT**-positie. Koppel het oplaadstation los.

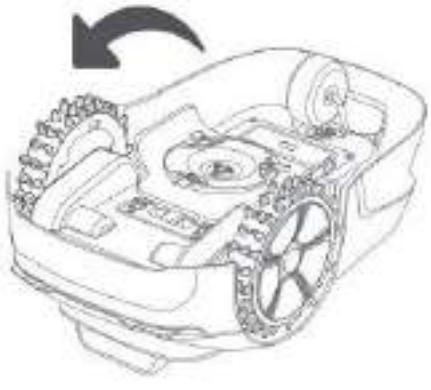
Voorzichtig: Zorg ervoor dat u geen krassen maakt op de cameralens wanneer u de robot omdraait.

• De behuizing, onderstel en maaikop:

1. Schakel de robot uit en draai de veiligheidssleutel naar de **UIT**-positie.



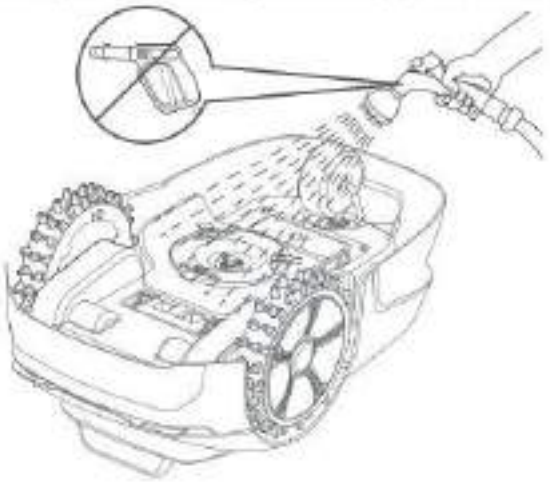
2. Plaats de robot op een zachte ondergrond en keer deze ondersteboven.



3. Reinig de behuizing, de maaikop en het onderstel van de robot met een slang.

⚠ **Waarschuwing:** Raak de bladen niet aan tijdens het reinigen van het onderstel. Draag handschoenen tijdens het reinigen.

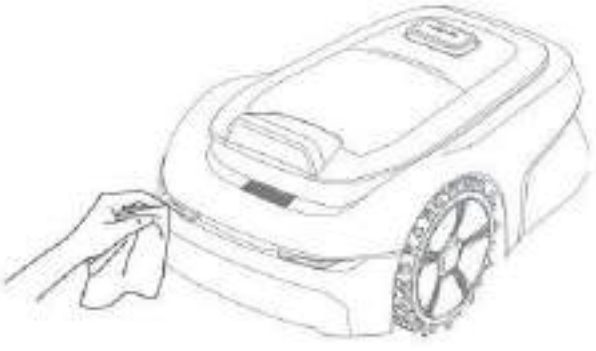
Voorzichtig: Gebruik geen hogedrukspuit voor het reinigen. Gebruik geen schoonmaakmiddelen voor het reinigen.



• **Oplaadcontacten en frontcamera:**

Gebruik een schone doek om de oplaadcontacten op de robot, het oplaadstation en ook de frontcamera te reinigen. Zorg ervoor dat de oplaadcontacten en de frontcamera droog blijven na het reinigen.

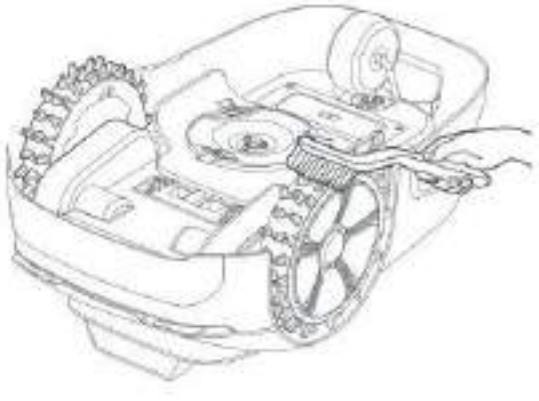
Belangrijk: Voor een optimale positionering en navigatie reinigt u de frontcamera eens in de twee weken.





• **Aandrijfwielen:**

Gebruik een borstel om modder van de wielen te verwijderen voor een goede grip.



8.2 Onderdelen vervangen

• Bladen vervangen

Vervang de bladen regelmatig om ze scherp te houden. We raden aan om de bladen elke **6-8 weken** of vaker te vervangen. Gebruik alleen originele MOVA-bladen.

⚠ **Waarschuwing:** Schakel de robot uit en draai de veiligheidssleutel naar de **UIT**-positie. Draag beschermende handschoenen voordat u de bladen vervangt.

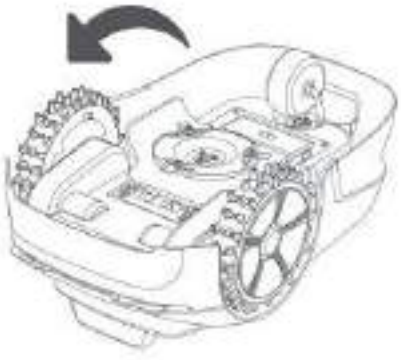
Opmerking: Vervang alle drie de bladen tegelijkertijd voor een gelijkmatig maairesultaat.

Voorzichtig: Zorg ervoor dat u geen krassen maakt op de cameralens wanneer u de robot omdraait.

1. Schakel de robot uit en draai de veiligheidssleutel naar de **UIT**-positie.



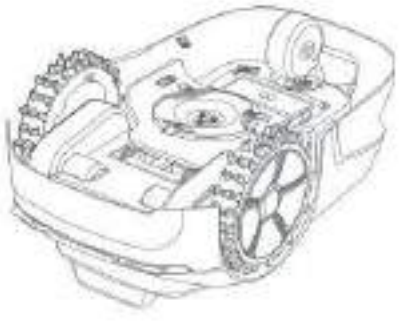
2. Plaats de robot op een zachte ondergrond en keer deze ondersteboven.



3. Draai de schroeven los met een kruiskopschroevendraaier.



4. Verwijder de drie bladen en schroeven.



5. Lijn de nieuwe bladen uit met de gaten op de bladschijf en zet ze vervolgens vast met de schroeven.



6. Zorg ervoor dat de bladen ongehinderd kunnen draaien.

9 Accu

Als u de robot lange tijd niet gebruikt, laad de accu dan om de **6 maanden** op om een goede staat van de accu te waarborgen. Accuschade als gevolg van overmatige ontlading wordt niet gedekt door de beperkte garantie. Laad de accu niet op bij een omgevingstemperatuur **hoger dan 45 ° C** of **lager dan 6 ° C**. Als u de accu langdurig opslaat, zorg er dan voor dat de omgevingstemperatuur **tussen de -10 en 35 ° C** ligt. Om schade te beperken, raden we aan om de accu op te slaan bij een omgevingstemperatuur **tussen de 0 en 25 ° C**.
Opmerking: De levensduur van de accu van de robot hangt af van de mate van gebruik en het aantal maaiuren. Als de accu is beschadigd of niet kan worden opgeladen, gooi de verouderde of defecte accu dan niet zomaar weg. Houd u aan de lokale recyclingvoorschriften.

Oplaadmodus voor bijna lege accu:
Als de spaarstand is ingeschakeld, worden alle functies die niet met opladen te maken hebben uitgeschakeld (het netwerk wordt uitgeschakeld).
• Om de oplaadmodus voor bijna lege accu in te schakelen, houdt u de ▷| -knop en de ⌂ -knop tegelijkertijd ingedrukt en drukt u tegelijkertijd 5 keer snel op de **OK**-knop. Er klinkt een spraakmelding: oplaadmodus voor bijna lege accu is ingeschakeld.
• Om de oplaadmodus voor bijna lege accu uit te schakelen, start u de robot opnieuw op.

10 Winteropslag

• De robot
1. Laad de accu volledig op. Schakel de robot uit en draai de veiligheidssleutel naar de **UIT**-positie.
2. Reinig de robot grondig voordat u de robot opslaat tijdens de winter.
3. Sla de robot binnen en op een droge plek op, bij een temperatuur **hoger dan 0 ° C**.

• Oplaadstation
Haal de stekker van het oplaadstation uit het stopcontact en sla het station op een droge en koele plek op, waar het niet wordt blootgesteld aan direct zonlicht.
Opmerking: Na winteropslag installeert u het oplaadstation opnieuw en plaatst u de robot erin om op te laden. Als u het oplaadstation op een andere locatie installeert, zal de robot automatisch de locatie van het station bijwerken zodra de robot oplaadt en het station verlaat. Bij positioneringsfouten door grote veranderingen in uw tuin, wordt aanbevolen om het gebied opnieuw in kaart te brengen.

11 Transport

Zorg ervoor dat de robot voor langdurig transport is uitgeschakeld. Het wordt aanbevolen om de originele verpakking te gebruiken.

⚠ Waarschuwing
• Schakel de robot uit en draai de veiligheidssleutel naar de **UIT**-positie voordat u de robot transporteert.
• Til de robot op aan de achterste handgreep en houd de maaikop uit de buurt van uw lichaam.

12 Probleemoplossing

Probleem	Oorzaak	Oplossing
De robot is niet verbonden met de app.	1. De robot bevindt zich niet binnen het signaalbereik van de wifi of Bluetooth. 2. De robot is uitgeschakeld of start opnieuw op.	1. Controleer of de robot het inschakelproces heeft doorlopen. 2. Controleer of de router goed werkt. 3. Ga dichter bij de robot staan om te verbinden met Bluetooth.
De robot is opgetild.	Het wiel staat niet op de grond.	1. Zet de robot terug op een vlakke ondergrond. 2. Druk tweemaal op de OK-knop om de robot te ontgrendelen. 3. De robot kan niet over voorwerpen heen die hoger zijn dan 4 cm. Zorg ervoor dat de grond waar de robot maait vlak is.
De robot is gekanteld.	De robot is meer dan 37° gekanteld.	1. Zet de robot terug op een vlakke ondergrond. 2. Druk tweemaal op de OK-knop om de robot te ontgrendelen. 3. De robot kan geen hellingen beklimmen die meer dan 40% (22°) zijn.
De robot zit vast.	De robot zit vast en kan niet loskomen.	1. Haal de obstakels in de omgeving weg en probeer het opnieuw. 2. Breng de robot handmatig naar een vlakke en open plek op de kaart en voer de taak opnieuw uit. Als dit probleem zich blijft voordoen, probeer het dan opnieuw nadat de robot in het oplaadstation is geplaatst. 3. Controleer of er gaten in de grond zitten. Vul de gaten op voordat de robot gaat maaien om te voorkomen dat deze vast komt te zitten. 4. Controleer of het omringende gras hoger is dan 10 cm. U kunt de obstakelvermijdingshoogte aanpassen of een handmaaier gebruiken om het gazon van tevoren te maaien om te voorkomen dat de robot vast komt te zitten. 5. Als de robot vaak vast komt te zitten op deze locatie, kunt u dit gebied instellen als verboden zone.
Fout in linker/rechter aandrijfwiel.	Het wiel kan niet draaien of de wielmotor heeft een probleem.	1. Reinig de aandrijfwielen en probeer het opnieuw. 2. Als dit probleem zich blijft voordoen, probeer de robot dan opnieuw op te starten. 3. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
Maaikop kan niet draaien.	De maaikop kan niet normaal draaien of er is een probleem met de motor van de maaikop.	1. Reinig de maaikop en probeer het opnieuw. 2. Controleer of het omringende gras hoger is dan 10 cm. U kunt een handmaaier gebruiken om het gazon van tevoren te maaien om te voorkomen dat de maaikop wordt geblokkeerd door hoog gras. 3. Kijk of er water onder de maaikop staat. Als dit het geval is, breng de robot dan naar een droge plek en probeer het opnieuw. 4. Als dit probleem zich blijft voordoen, probeer de robot dan opnieuw op te starten. 5. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
Fout bij opladen.	De robot is gedockt in het oplaadstation, maar er is een probleem met de oplaadstroom of -spanning.	1. Controleer of het oplaadstation correct op de stroomvoorziening is aangesloten. 2. Controleer of de oplaadcontacten op de robot en het oplaadstation schoon zijn. 3. Probeer de robot opnieuw in het oplaadstation te docken nadat u alles gecontroleerd hebt. 4. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.

Probleem	Oorzaak	Oplossing
De accutemperatuur is te hoog.	De accutemperatuur is hoger dan 60°C.	1. Gebruik de robot bij een omgevingstemperatuur lager dan 40 ° C. Wacht tot de accutemperatuur automatisch daalt. 2. Schakel de robot uit en start na een tijdje opnieuw op. 3. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
De accutemperatuur is hoog.	De accutemperatuur is hoger dan 45 °C.	1. Als de accutemperatuur hoger is dan 45 ° C, kan het opladen mislukken. 2. Gebruik de robot bij een omgevingstemperatuur lager dan 40 ° C.
De accutemperatuur is laag.	De accutemperatuur is lager dan 6 °C.	1. Als de accutemperatuur lager is dan 6 ° C, kan het opladen mislukken. 2. Gebruik de robot bij een omgevingstemperatuur hoger dan 6 ° C.
De robot is verdwaald.	Positionering werkt niet.	1. Controleer of de camera aan de voorkant van de robot vuil is. Vuil beïnvloedt de positionering. 2. Breng de robot handmatig naar een open plek op de kaart en voer de taak opnieuw uit. 3. Als de positionering nog steeds niet goed gaat, stuur de robot dan op afstand via de app terug naar het oplaadstation en start vervolgens de maaitaak.
Sensorstoring.	Sensorstoring.	1. Start de robot opnieuw op en probeer het opnieuw. 2. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
De robot bevindt zich in de verboden zone.	De robot bevindt zich in de verboden zone.	1. Verplaats de robot handmatig uit de verboden zone en probeer het opnieuw. 2. Bestuur de robot op afstand via de app om deze uit de verboden zone te halen en probeer het opnieuw.
De robot bevindt zich buiten de plattegrond.	De robot bevindt zich buiten de plattegrond.	1. Breng de robot handmatig binnen de kaart en probeer het opnieuw. 2. Stuur de robot op afstand via de app terug binnen de kaart en probeer het opnieuw.
De noodstop is geactiveerd.	De Stop-knop op de robot is ingedrukt.	Druk tweemaal op de OK-knop om de robot te ontgrendelen.
De accu is bijna leeg. De robot wordt zo uitgeschakeld.	Accuniveau is minder dan 10%.	Dock de robot in het oplaadstation om op te laden.
De robot is buiten de kaart. Risico op diefstal.	De robot bevindt zich buiten de kaart.	1. Verplaats de robot handmatig terug naar het werkgebied. 2. U kunt het Alarm voor buiten de plattegrond uitschakelen in de app bij Instellingen.
Terugkeren naar het oplaadstation mislukt.	De robot wil terugkeren naar het oplaadstation, maar kan het oplaadstation niet vinden.	1. Controleer of er obstakels zijn die de robot blokkeren. Haal de obstakels weg en probeer het opnieuw. 2. Zorg ervoor dat er voldoende verlichting is en dat het weer helder is (geen regen of mist). Slecht weer kan het vermogen van de robot om terug te keren beïnvloeden. 3. Controleer of de kaart die momenteel in gebruik is in de app overeenkomt met de werklocatie van de robot. Als dit niet het geval is, schakel dan over naar de juiste kaart in het gedeelte "Kaart bewerken". 4. Controleer of er een oplaadstation is geïnstalleerd binnen de kaart die momenteel in gebruik is. 5. Stuur de robot op afstand via de app terug naar het oplaadstation.

Probleem	Oorzaak	Oplossing
Docken in het oplaadstation mislukt.	De robot heeft het oplaadstation gevonden, maar kan niet docken.	1. Zorg ervoor dat er voldoende verlichting is en dat het weer helder is (geen regen of mist). Slecht weer kan het vermogen van de robot om te docken beïnvloeden. 2. Controleer of de reflecterende folie op het oplaadstation vuil of geblokkeerd is. 3. Controleer of er obstakels voor het oplaadstation liggen. 4. Controleer of het oplaadstation is verplaatst. 5. Controleer of de grondplaat bedekt is met dikke modder. 6. Controleer of het station op een helling staat. 7. Controleer of het station stroom heeft. 8. Help de robot handmatig of met de afstandsbediening te docken in het station.
Positioneren mislukt.	Positioneren mislukt wanneer de robot een maaitaak probeert te starten.	1. Zorg ervoor dat er voldoende verlichting is en dat het weer helder is (geen regen of mist). Slecht weer kan het vermogen van de robot om zich te positioneren beïnvloeden. 2. Breng de robot handmatig naar een vlakke en open plek op de kaart en voer de taak opnieuw uit. 3. Als u deze fout blijft tegenkomen, probeer het dan opnieuw nadat de robot is gedockt in het station. 4. Als het probleem met positioneren zich blijft voordoen, verplaats dan het oplaadstation naar een open locatie en voer het in kaart brengen opnieuw uit.
Onvoldoende ruimte om voor het station te keren.	Onvoldoende ruimte om voor het station te keren.	1. Als het station aan de rand van de kaart of daarbinnen is geplaatst, zorg er dan voor dat er ten minste 1 m vrije ruimte is tussen het voorste gebied van de grondplaat van het station en de grens van de kaart; anders kan de robot mogelijk niet keren. 2. Verplaats het station of wijzig de plattegrond in Kaart bewerken.
Pad geblokkeerd.	Pad geblokkeerd.	1. Controleer of er een verboden zone is ingesteld op het pad. 2. Controleer of er obstakels zijn die de robot blokkeren. 3. Als de robot nog steeds niet kan passeren, verwijder dan het pad in Kaart bewerken en stel een nieuw pad in.
Er is een probleem met de voorcamera.	Er is een probleem met de voorcamera.	1. Veeg de voorcamera schoon met een schone doek. 2. Probeer de robot opnieuw te starten. 3. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
Voorcamera geblokkeerd.	Voorcamera geblokkeerd.	1. Controleer of de voorcamera niet geblokkeerd wordt voordat u het opnieuw probeert. 2. Als de camera vuil is, reinigt u deze met een zachte doek voordat u het opnieuw probeert.
Zwak positioneringssignaal.	Zwak positioneringssignaal.	1. Controleer of het weer helder is. Zware regen en weinig licht kunnen de positionering van de robot beïnvloeden. De robot hervat zijn werkzaamheden zodra het positioneringssignaal is hersteld. 2. Als het probleem zich blijft voordoen, gebruik dan de afstandsbedieningsmodus en leid de robot handmatig terug naar het oplaadstation voordat met de taken wordt begonnen.
Fout bij grensdetectie tijdens automatisch in kaart brengen.	Fout bij grensdetectie tijdens automatisch in kaart brengen.	1. Zorg ervoor dat de lichtomstandigheden geschikt zijn, niet te fel en niet te donker. 2. Controleer of het helder weer is en vermijd mist of regen. 3. Zorg ervoor dat de voorcamera van de robot schoon en vrij is. 4. Zorg ervoor dat het grondoppervlak vlak is, aangezien oneffenheden de detectie kunnen beïnvloeden. 5. Als de grensdetectie blijft misluiken, schakel dan over naar de afstandsbedieningsmodus voor het in kaart brengen.

13 Specificaties

Basisgegevens	Productnaam	MOVA vIAX-serie	
	SKU	vIAX 250	vIAX 300
	Model	MVVI 100	MVVI 200
	Afmetingen	595 × 380 × 272 mm	
	Gewicht van de robot (inclusief accu)	9,4 kg	
Maaien	Aanbevolen werkvermogen	250 m²	300 m²
	Maai-efficiëntie [1]	Standaard: 300 m²/dag Efficiënt: 500 m²/dag	
	Maaihoogte	20-60 mm	
	Maaibreedte	20 cm	
	Oplaadtijd [2]	45 min.	
	Maaitijd per opgeladen batterij [3]	50 min.	
Geluidsniveaus	Geluidsvermogensniveau LWA	57 dB(A)	
	Geluidsvermogenonzekerheden KWA	3 dB(A)	
	Geluidsdrukniveau LpA	49 dB(A)	
	Geluidsdrukonzekerheden KpA	3 dB(A)	
Werkomstandigheden	Werktemperatuur	0-50 °C Aanbevolen: 10-35 °C	
	Temperatuur voor langdurige opslag	-10-35 °C Aanbevolen: 0-25 °C	
	IP-classificatie	Robot: IPX6 Oplaadstation: IPX4 Voeding: IP67	
	Maximale helling voor maaigebied	40% (22°)	
Connectiviteit	Frequentiebereik Bluetooth	2400,0-2483,5 MHz	
	Maximale RF-vermogen	802.11b: 16 ±2 dBm (bij 11 Mbps) 802.11g: 14 ±2 dBm (bij 54 Mbps) 802.11n: 13 ±2 dBm (bij HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm	

Connectiviteit	Wifi	Wifi 2,4 Ghz (2400 - 2483,5 MHz)
	Link-service (optioneel) [4]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS (optioneel) [5]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS
Maaimotor	Snelheid	2500 omw/min
Accu (robot)	Accumodel [6]	MBPM10
	Type accu	Lithium-ionaccu
	Nominaal vermogen	2,5 Ah
	Nominale spanning	18 V DC
Voeding	Oplader model	MPAM10/MPAM20/MPAM20(c)
	Ingangsspanning	100–240 V AC
	Uitgangsspanning	20 V DC
	Uitgangsstroom	1,5 A/3 A
Oplaadstation	Model van oplaadstation	MCV20
	Ingangsspanning	20 V DC
	Uitgangsspanning	20 V DC
	Ingangsstroom	1,5 A/3 A
	Uitgangsstroom	1,5 A/3 A
Accessoires	Reservebladen en -schroeven	*
	Mesmodel	MBKM10 (MOVA)
Aandrijfwielen	Wieltype	Offroad

1. Gebaseerd op tests in het MOVA-laboratorium.
2. Oplaadtijd wordt berekend wanneer de robot automatisch terugkeert naar het oplaadstation als de accu bijna leeg is.
3. Gebaseerd op tests in het MOVA-laboratorium.
4. Hiervoor moet de Link-module worden geïnstalleerd.
5. Hiervoor moet de Link-module worden geïnstalleerd.
6. De modellen VIAX 250 en VIAX 300 zijn compatibel met de MBPM10 (2,5 Ah) en MBPM20 (5 Ah) accu's.

Opmerking: De specificaties zijn onderhevig aan wijzigingen, omdat we ons product voortdurend verbeteren. Ga voor de meest recente informatie naar onze website https://www.mova.tech.

MOVA