

MOVA

MOVA LiDAX Ultra 800/1000/1200/1600/2000 Naudotojo Vadovas

Šio vadovo iliustracijos pateikiamos tik informaciniais tikslais.
Tikslumui užtikrinti vadovaukitės faktiniu produktu.

Turinys

1	Saugos instrukcijos	P05
2	Produkto įvadas	P09
3	Įrengimas	P14
4	Paruošimas pirmajam naudojimui.....	P17
5	Užžemėlapiuokite savo sodą	P22
6	Eksplotavimas	P28
7	MOVAhome programėlė	P31
8	Techninė priežiūra	P33
9	Baterija	P37
10	Žiemos saugojimas	P37
11	Transportavimas	P37
12	Gedimų šalinimas.....	P38
13	Techniniai duomenys	P42

Originalios instrukcijos



1 Saugos instrukcijos

1.1 Bendrosios saugos instrukcijos

- Atidžiai perskaitykite ir visiškai supraskite naudotojo vadovą prieš pradėdami naudoti produktą.
- Naudokite tik MOVA rekomenduotą įrangą kartu su produktu. Bet koks kitas naudojimas yra draudžiamas.
- Neleiskite vaikams būti šalia ar žaisti su mašina, kai ji veikia.
- Nenaudokite produkto vietose, kur žmonės nežino apie jo buvimą.
- Valdydami produktą su MOVAtime programėle, ne bėkite. Visada eikite, stebėkite žingsnius ant nuolydžių ir nuolat išlaikykite pusiausvyrą.
- Venkite naudoti produktą, kai darbo zonoje yra žmonių, ypač vaikų ar gyvūnų.
- Eksploatuojant produktą viešose vietose, aplink darbo zoną pastatykite įspėjamuosius ženklus su užrašu: „Įspėjimas! Automatinė vejpajovė! Laikykitės atokiau nuo mašinos! Prižiūrėkite vaikus!“
- Naudokite produktą dėvėdami tvirtą avalynę ir ilgas kelnes.
- Siekiant išvengti produkto pažeidimų bei nelaimingų atsitikimų su transporto priemonėmis ir žmonėmis, nustatykite darbo zonas ir pervežimo maršrutus nepervažiuojant per viešuosius takus.
- Gryniai draudžiama liesti judančias pavojingas dalis, tokias kaip peilio diskas, kol jos visiškai nesustojo.
- Siekti medicininės pagalbos sužeidimo ar nelaimingo atsitikimo atveju.
- Išjunkite produktą prieš valydami užsikisimus, atlikdami techninę priežiūrą arba tikrindami produktą. Jei produktas vibruoja ne normaliai, patikrinkite jį dėl pažeidimų prieš paleidžiant iš naujo. Nenaudokite produkto, jei bet kuri dalis yra pažeista.
- Neleiskite pagrindinio kabelio kloti ten, kur produktas pjaus. Vadovaukitės pateiktomis kabelio įrengimo instrukcijomis.
- Naudokite tik komplekte esančią įkrovimo stotelę produktui įkrauti. Neteisingas naudojimas gali sukelti elektros smūgį, perkaitimą arba baterijos korozinių skysčių išsiliejimą. Esant elektrolito išsiliejimui, nuplaukite vandeniu arba neutralizuojančia priemone. Jei korozinis skystis pateko į akis, nedelsi kreipkitės medicininės pagalbos.
- Jungiant pagrindinį kabelį prie elektros lizdo, naudokite nulėmimo grandinės įrenginį (RCD) su maksimaliu išjungimo srove 30 mA.
- Naudokite tik originalias MOVA rekomenduojamas baterijas. Produkto saugumas negali būti garantuotas naudojant neoriginalias baterijas. Nenaudokite neįkraunamų baterijų.
- Laikykite pratęsimų laidus atokiau nuo judančių pavojingų dalių, kad išvengtumėte laidų pažeidimo, kuris gali sukelti kontaktą su gyvomis dalimis.
- Šio dokumento iliustracijos pateikiamos tik kaip pavyzdys. Prašome vadovautis tikraisiais produktais.
- Niekada neleiskite vaikams, asmenims su sumažėjusiomis fizinėmis, jutiminėmis ar protinėmis galiomis, tų, kurie neturi patirties ar žinių, arba nevartojuosiems šių instrukcijų, naudoti įrenginį. Vietos teisės aktai gali riboti operatoriaus amžių.
- Nepajunkite ir nelieskite pažeisto kabelio, kol jis nėra atjungtas nuo elektros lizdo. Jei veikimo metu kabelis pažeidžiamas, nedelsdami atjunkite kištuką nuo elektros lizdo. Susidėvėjęs arba pažeistas kabelis didina elektros smūgio pavojų ir turi būti pakeistas tik aptarnaujančio personalo.
- Nepushkite produkto jėga ar staigiai, nes tai gali pažeisti produktą.
- Siekiant užtikrinti atitikimą RF spinduliuotės reikalavimams, rekomenduojama palaikyti ne mažesnę nei 35 cm atstumą tarp įrenginio ir žmogaus.
- Baterijos įkrovimui naudokite tik kartu su šiuo įrenginiu tiekiamą atjungiamą maitinimo bloką.

1.2 Diegimo saugos nurodymai

- Venkite montuoti įkrovimo stotelę vietose, kur žmonės gali užkristi.
- Nekokite įrengti įkrovimo stotelės vietose, kur yra stovinčio vandens rizika.
- Nekokite montuoti įkrovimo stotelės, įskaitant visus priedus, mažesniu kaip 60 cm atstumu nuo bet kokios degios medžiagos. Įkrovimo stotelės ir maitinimo šaltinio gedimai arba perkaitimas gali sukelti gaisro pavojų.



1.3 Saugos nurodymai eksploatuojant

- Laikykitės rankas ir kojas atokiai nuo besisukančių peilių. Nedėkite rankų ar kojų prie ar po produktu, kai jis įjungtas.
- Nekelkite ir nepersineškite produkto, kai jis yra įjungtas.
- Parkuokite robotą įkrovimo stotyje arba nustatykite jį į IŠJUNGTA, kai darbo zonoje yra žmonių, ypač vaikų ar gyvūnų.
- Užtikrinkite, kad ant vejos nebūtų jokių daiktų, pavyzdžiui, akmenų, šakų, įrankių ar žaislų. Priešingu atveju peiliai gali būti pažeisti, susidūrę su daiktais.
- Nedėkite daiktų ant produkto ar įkrovimo stoties.
- Nenaudokite produkto, jei mygtukas STOP neveikia.
- Venkite susidūrimų tarp produkto ir žmonių arba gyvūnų. Jei žmogus arba gyvūnas pateks į produkto maršrutą, nedelsiant jį sustabdykite.
- Visada nustatykite produktą IŠJUNGTA, kai jis nenaudojamas.
- Nenaudokite produkto vienu metu su išsiveržiančiu drėkintuvu. Naudokite Tvarkaraščio funkciją, kad produktas ir išsiveržiantis drėkintuvas neveiktų tuo pačiu metu.
- Venkite jungiamojo kanalo įrengimo tose vietose, kur sumontuoti išsiveržiantys drėkintuvai.
- Nenaudokite produkto darbo zonoje, kur yra stovinčio vandens, pavyzdžiui, stipraus lietaus ar vandens susikaupimo atvejais.

1.4 Saugos nurodymai techninei priežiūrai

- Atliekant priežiūrą, nustatykite produktą IŠJUNGTA.
- Po plovimo užtikrinkite, kad produktas būtų padėtas įprasta padėtimi ant žemės, ne apverstas aukštyn kojomis.
- Nerekomenduojama apversti produkto valant važiuoklę. Jei dėl valymo apversite produktą, būtinai grąžinkite jį į teisingą padėtį. Ši atsarga būtina, kad vanduo nepatektų į variklį ir nekiltų sutrikimų normaliam veikimui.
- Prieš valant arba atlikdami priežiūrą įkrovimo stotelėje, atjunkite kištuką nuo įkrovimo stotelės arba suaktyvinkite išjungimo įrenginį.
- Negalima naudoti aukšto slėgio plovimo įrenginių ar tirpiklių produkto valymui.

1.5 Baterijos sauga

Ličio jonų baterijos gali sprogti arba sukelti gaisrą, jei jas išardysite, suksite trumpąjį jungimą arba veikiamos vandens, ugnies ar aukštos temperatūros. Elkitės su jomis atsargiai, neskaidykite ir neatidarinėkite baterijos, venkite bet kokio elektros ar mechaninio piktnaudžiavimo. Laikykitės jas toliau nuo tiesioginių saulės spindulių.

- Naudokite tik gamintojo pateiktą baterijos įkroviklį ir maitinimo šaltinį. Netinkamo įkroviklio bei maitinimo šaltinio naudojimas gali sukelti elektros smūgius ir (arba) perkaitimą.
- **NERIEKŠKITE BANDYMŲ REMONTUOTI ARBA MODIFIKUOTI BATERIJŲ!** Bandymas taisyti gali sukelti sunkių sužalojimų dėl sprogo ar elektros smūgio. Jei atsiranda nutekėjimas, išsiliejęs elektrolitas yra korozinis ir toksiškas.
- Šiame prietaise yra baterijos, kurias gali keisti tik kvalifikuoti specialistai.

1.6 Liekančios rizikos

Siekiant išvengti sužeidimų, keičiant peilius dėvėkite apsaugines pirštines.



1.7 Simboliai ir lipdukai

	ĮSPĖJIMAS – Prieš pradėdami naudoti įrenginį perskaitykite naudotojo vadovą.
	ĮSPĖJIMAS – Laikykitės saugaus atstumo nuo įrenginio eksploatuojant.
	ĮSPĖJIMAS – Prieš pradėdami dirbti su įrenginiu arba jį kelti aktyvuokite išjungimo įrenginį.
	ĮSPĖJIMAS – Nevažinėkite ant įrenginio.
	ĮSPĖJIMAS – Šio produkto negalima šalinti kartu su įprastinėmis buitinėmis atliekomis. Užtikrinkite, kad produktas būtų perdirbtas pagal vietos teisės aktų reikalavimus.



	Šis produktas atitinka galiojančias ES direktyvas.
	III klasė
	Prieš įkraunant perskaitykite instrukcijas.
	Nuolatinė srovė
	Klasė II

NUMATYTOJI PASKIRTIS

Šis sodui skirtas produktas yra skirtas namų vejų pjovimui. Produktas sukurtas dažnam pjovimui, siekiant išlaikyti sveiką ir geresnę išvaizdos veją nei anksčiau. Priklausomai nuo jūsų vejų dydžio, produktas gali būti suprogramuotas veikti bet kuriuo paros metu arba tam tikru dažnumu. Negalima naudoti kastuvams, šluotoms ar sniego valymui.



Šiuo dokumentu Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. pareiškia, kad radijo įrangos modelis MXXM2100/MXXM3100/MXXM4100/MXXM5100/MXXM6100 vejapjovė atitinka Direktyvą 2014/53/ES. Visas ES atitikties deklaracijos tekstas prieinamas šiuo interneto adresu: <https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity>.

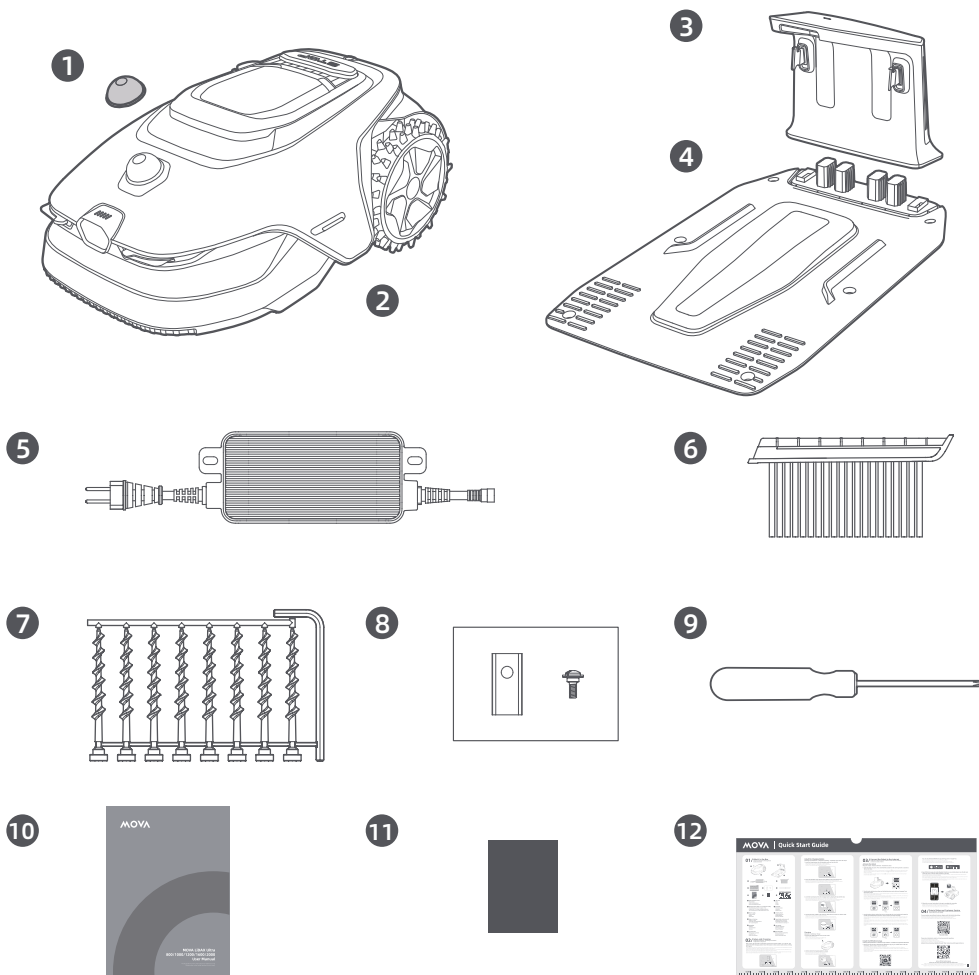
Produktas atitinka JK PSTI reglamentus; pilnas atitikties deklaracijos tekstas prieinamas adresu: <https://www.mova.tech/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

Išsamią elektroninę vartotojo instrukciją rasite adresu <https://www.mova.tech/pages/user-manuals-and-faqs>.



2 Produkto pristatymas

2.1 Kas yra dėžėje



1 LiDAR apsauginis dangtelis

2 Robotas

3 Įkrovimo bokštas (su 10 m ilginamuoju kabeliu)

4 Pagrindo plokštė

5 Maitinimo šaltinis

6 Valymo šepetys

7 Varžtai x 8, šešiakampis raktas

8 atsarginiai peiliai ir varžtai x 9

9 Atsuktuvas

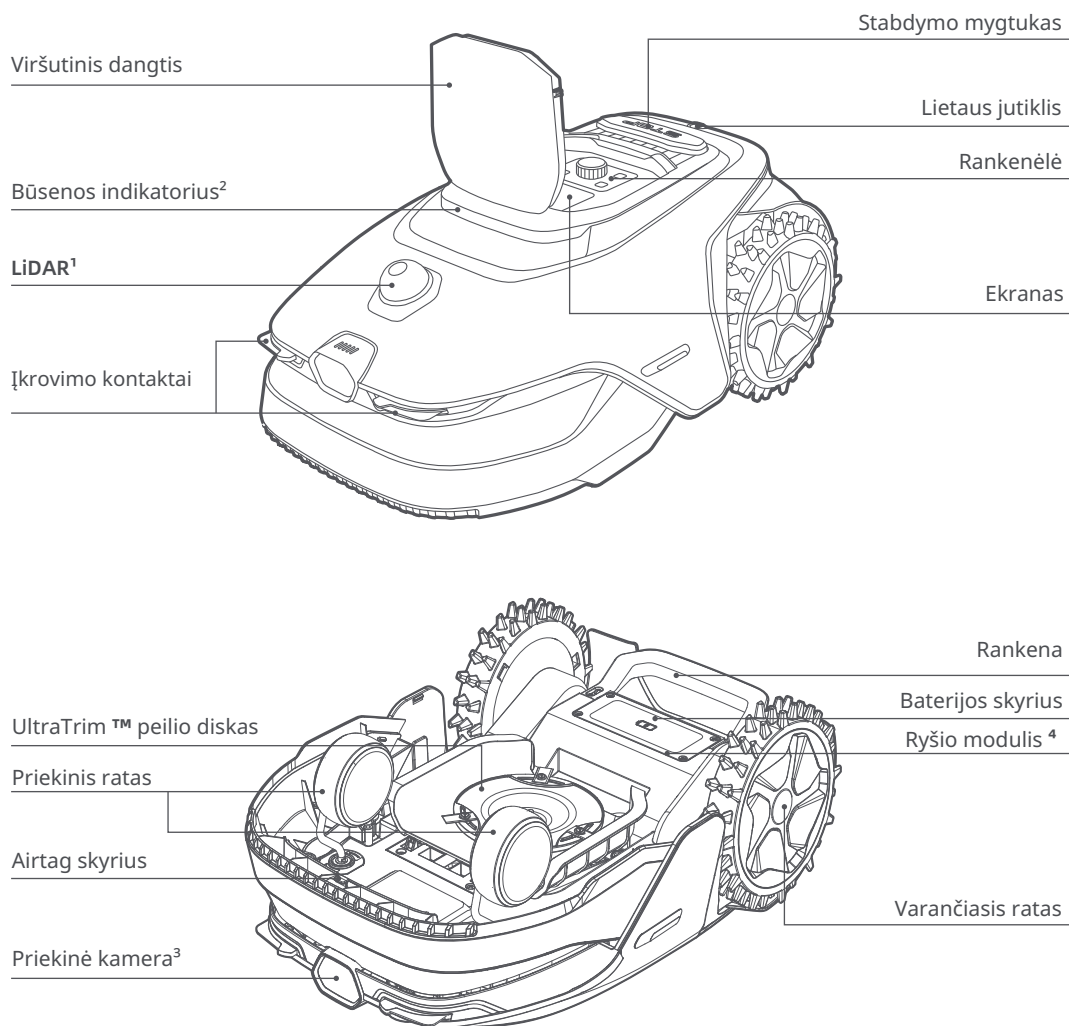
10

11

12



2.2 Produkto apžvalga



1: LiDAR padeda surinkti aplinkos informaciją, palengvina roboto pozicionavimą, kliūčių vengimą bei vandens ir purvo aptikimą. Nustatymo diapazonas (esant 100 klx) siekia 40 m prie 10 % atspindžio ir 70 m prie 80 % atspindžio. Matymo laukas yra 360°.

2: Būsenos indikatorius yra tik LiDAX Ultra 1200/1600/2000 modeliuose.

3: Priekinė kamera aptinka kliūtis, vejos ribas ir žmogaus buvimą. Žiūrėjimo kampas yra 89° (horizontaliai), 58° (vertikaliai), 97° (įstrižai). Skiriamoji geba yra 2 MP.

4: Tik LiDAX Ultra 1600/2000 modelyje yra įrengtas ryšio modulis.



Būsenos lemputė

Spalva	Reikšmė
Nuolatinė raudona	Įvyko klaida.
Nuolatinė mėlyna	Robotas yra budėjimo režime.
Mirksinti mėlyna	Robotas atlieka darbus arba yra pristabdytas.
Mirksinti žalia	Robotas įkraunamas įkrovimo stotelėje.
Nuolatinė žalia	Baterija visiškai įkrauta.
Mirksinti geltona	• Robotas yra patruliavimo režime. • Realiojo laiko priekinės kameros vaizdas rodomas per programėlę.

Pastaba: statuso šviesos aktyvavimo laikotarpį ir scenarijus galite keisti įrenginio puslapyje > > Šviesa.

2.3 Ryšio modulio pristatymas

Ryšio modulis suteikia 4G mobiliojo tinklo ryšį ir GPS funkciją.

- 4G tinklo ryšys leidžia nuotoliniu būdu stebėti roboto būseną bei pradėti įvairovės darbus be Wi-Fi ryšio.
- Įmontuotas GPS leidžia matyti roboto realaus laiko vietą Google žemėlapiuose per programėlę ir gauti pranešimus, jei robotas išeina iš nustatytos žemėlapių zonos.

2.3.1 Įjunkite ryšio paslaugą

Ryšio paslauga įsijungia automatiškai įjungus robotą. Šis patvirtinimas matomas tiek roboto ekrane, tiek programėlėje. Norėdami patikrinti Link paslaugos būseną ir galiojimo datą, eikite į įrenginio puslapį > > Prisijungimai > Link modulis .

Link paslauga teikiama nemokamai laikotarpiu, nurodytu techninėse specifikacijose, pradedant nuo aktyvavimo momento. Norėdami pratęsti paslaugą pasibaigus jos galiojimui, susisiekite su MOVA aptarnavimo centru.

Pastaba:

- Link modulis bus užblokuotas, jei Link paslauga nebus atnaujinta per tris mėnesius nuo jos galiojimo pabaigos. Norint iš naujo suaktyvinti paslaugą, pristatykite modulį į MOVA aptarnavimo centrą – gali būti taikomi papildomi mokesčiai.
- Link modulis skirtas naudoti išimtinai su MOVA vejamais robotais. Bet koks nenormalus ryšio paslaugos būklės sutrikimas gali lemti jūsų paslaugos sustabdymą. Jei tai įvyktų, kreipkitės į MOVA aptarnavimo komandą, kad padėtų atkurti paslaugą.

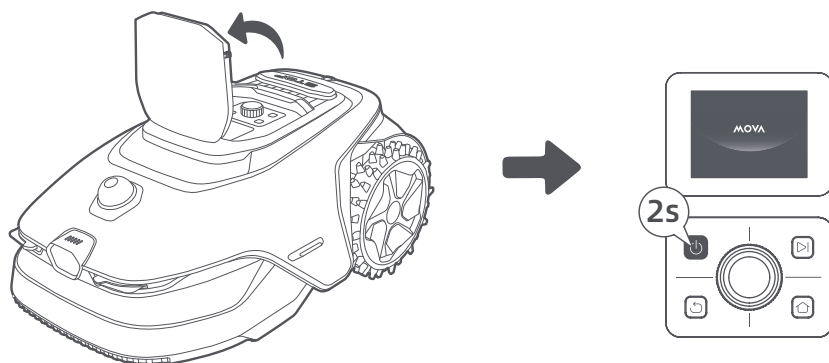
2.3.2 Pašalinkite ryšio modulį

Dėmesio:

- Dėvėkite apsaugines pirštines, kad apsaugotumėte nuo sužalojimų.
- Prieš apverčiant robotą, įsitikinkite, kad LiDAR apsauginis dangtelis yra tinkamai uždėtas.

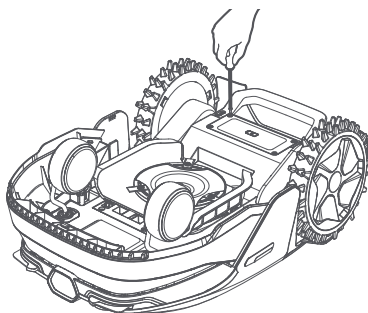


1 Išjunkite robotą.

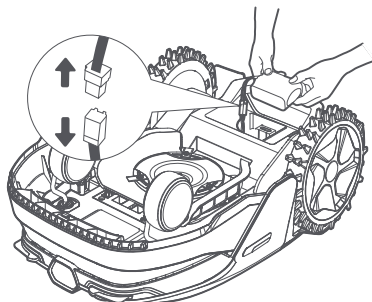


2 Padėkite robotą ant minkšto paviršiaus ir apverskite jį aukštyn kojomis.

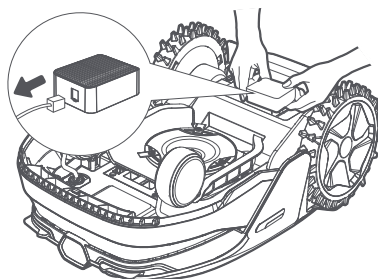
3 Atsukite 4 varžtus naudodami atsuktuvą, kad nuimtumėte dangtelį.



4 Išimkite bateriją ir atjunkite baterijos jungtį.



5 Atjunkite modulio jungtį ir atsargiai išimkite Link modulį iš jo lizdo.

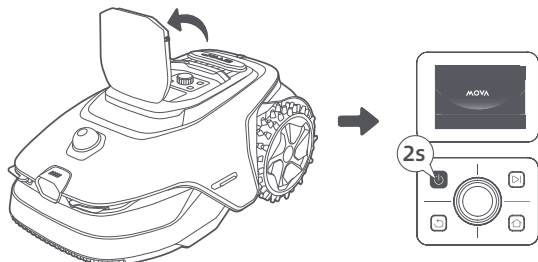


2.4 Įvadas į AirTag skyrių

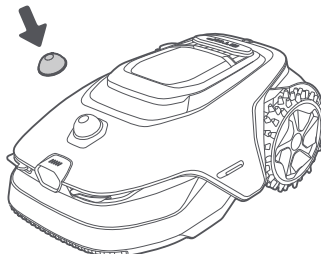
AirTag skyrius skirtas AirTag arba kitiems sekimo įrenginiams, kurie padeda rasti ir sekti jūsų robotą.

Pastaba: AirTag nėra įtrauktas. Pasisirinkite ir paruoškite savo AirTag. Norėdami įdiegti arba pašalinti AirTag, atlikite šiuos veiksmus:

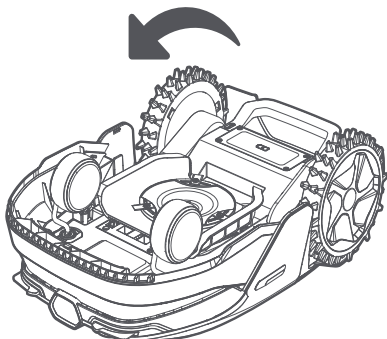
1 Išjunkite robotą.



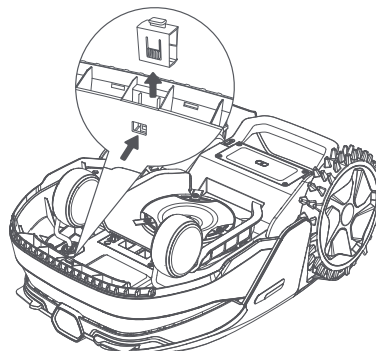
2 Uždengkite LiDAR apsauginiu dangteliu.



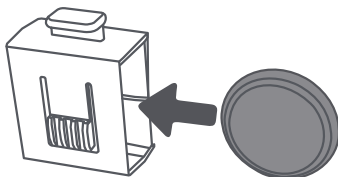
3 Padėkite robotą ant minkšto paviršiaus ir apverskite jį aukštyn kojomis.



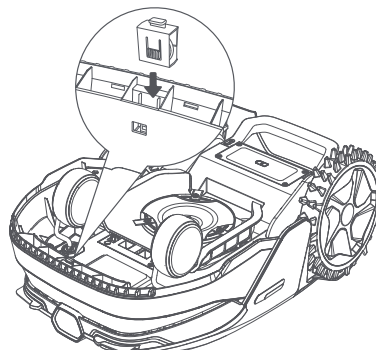
4 Paspauskite sagtį, kad nuimtumėte AirTag laikiklį.



5 Įstatykite AirTag į laikiklį arba išimkite AirTag iš laikiklio.



6 Vėl pritvirtinkite laikiklį.



3 Įrengimas

3.1 Pasirinkite tinkamą vietą

Padėkite įkrovimo stotelę lygiame paviršiuje, netoli vejos krašto ir arti elektros lizdo.

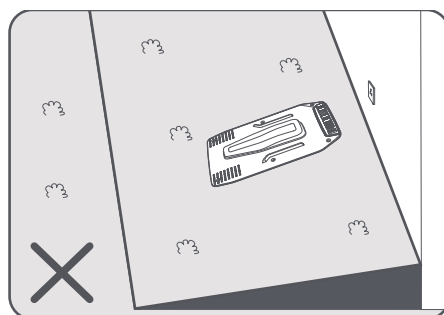
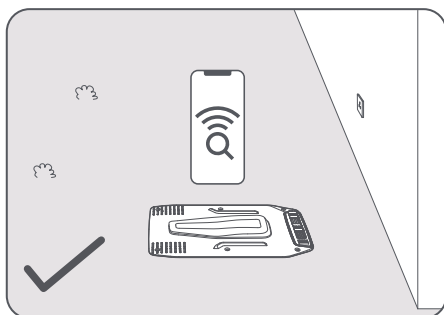
Užtikrinkite, kad vieta atitiktų šiuos reikalavimus:

- Vieta turi turėti stiprų Wi-Fi signalą.

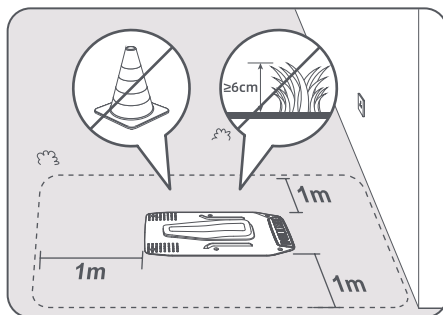
Pastaba: Naudokite savo mobilųjį įrenginį, kad patikrintumėte pasirinktos vietos Wi-Fi signalo stiprumą.

Stiprus Wi-Fi signalas užtikrina stabilų ryšį tarp robotų ir programėlės.

- Gruntas turi būti pakankamai minkštas, kad būtų galima įstatyti kaiščius.
- Gruntas turi būti lygioje vietovėje. Šlaitas gali sukelti, kad robotas nuslys atgal ir praras ryšį.

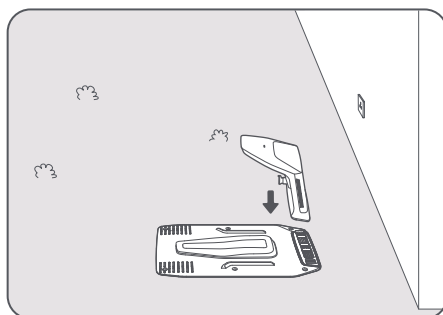


- Išlaikykite ne mažiau kaip **1 m** laisvos erdvės be kliūčių kairėje, dešinėje ir prieš įkrovimo stotelę.
- Žolė aplink šią vietą yra trumpesnė nei **6 cm**.
- Jei žolė aukštesnė, pirmiausia ją nupjaukite vejapjove. Aukšta žolė gali apsunkinti robotų sugrįžimą į įkrovimo stotelę.

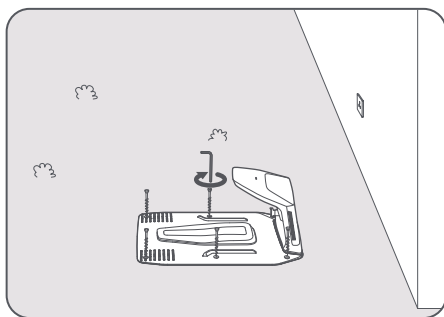


3.2 Įdėkite įkrovimo stotelę

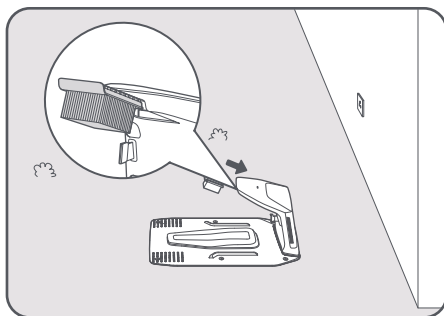
- 1 Įstatykite įkrovimo bokštelį į pagrindo plokštę, kol išgirsite spragtelėjimą.



- ❷ Tvirtai pritvirtinkite pagrindo plokštę prie žemės naudodami komplekte esančius kuoliukus ir šešiakampį raktą.

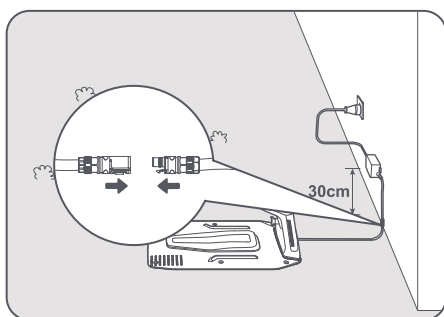


- ❸ Išstatykite valymo šepetį į įkrovimo bokštą, suderindami jungtį su išpjova.

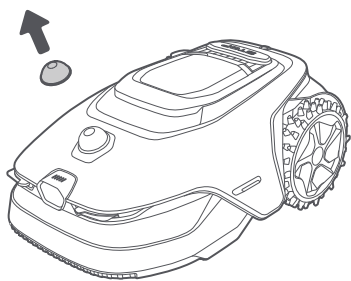


- ❹ Prijunkite maitinimo šaltinį prie pratęsimo kabelio, o paskui prie elektros lizdo. Laikykite maitinimo šaltinį ne žemiau kaip **30 cm** nuo žemės paviršiaus.

Pastaba: Įkrovimo stoties LED indikatorius nuolat švies mėlynai, kai įjungtas maitinimas.



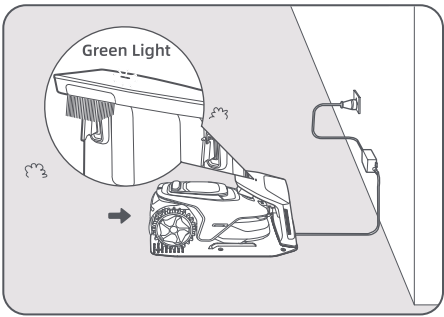
5 Nuimkite LiDAR apsauginį dangtelį.



6 Įstatykite robotą į įkrovimo stotelę įkrovimui. Įsitikinkite, kad įkrovimo kontaktai ant roboto ir įkrovimo stotelės yra tinkamai sujungti.

Pastaba:

- Indikatoriaus lemputė mirksės žaliai, kai robotas sėkmingai įkraunamas į įkrovimo stotelę.
- Jei ketinate pridėti garažą papildomai apsaugai, naudokite atitinkamą MOVA garažą, kurį galima įsigyti vietinėse parduotuvėse arba internetu. Naudojant ne MOVA garažą gali kilti sunkumų įkrovimo metu.



LED indikatorius įkrovimo stotyje

LED indikatoriaus šviesos spalva	Reikšmė
Mirksinti arba nuolatinė raudona	1. Yra problema su įkrovimo stotele (pvz., problema dėl įkrovimo srovės ar įtampos).
	2. Robotas prisijungia prie įkrovimo stotelės, bet įkrovimas vyksta nenormaliai (pvz., įkrovimo kontaktai yra trumpai sujungti).
Nuolatinė mėlyna	Įkrovimo stotelė turi maitinimą. Robotas nėra įkrovimo stotelėje.
Mirksinti žalia	Robotas įkraunamas įkrovimo stotelėje.
Nuolatinė žalia	Robotas yra įkrovimo stotelėje ir pilnai įkrautas.



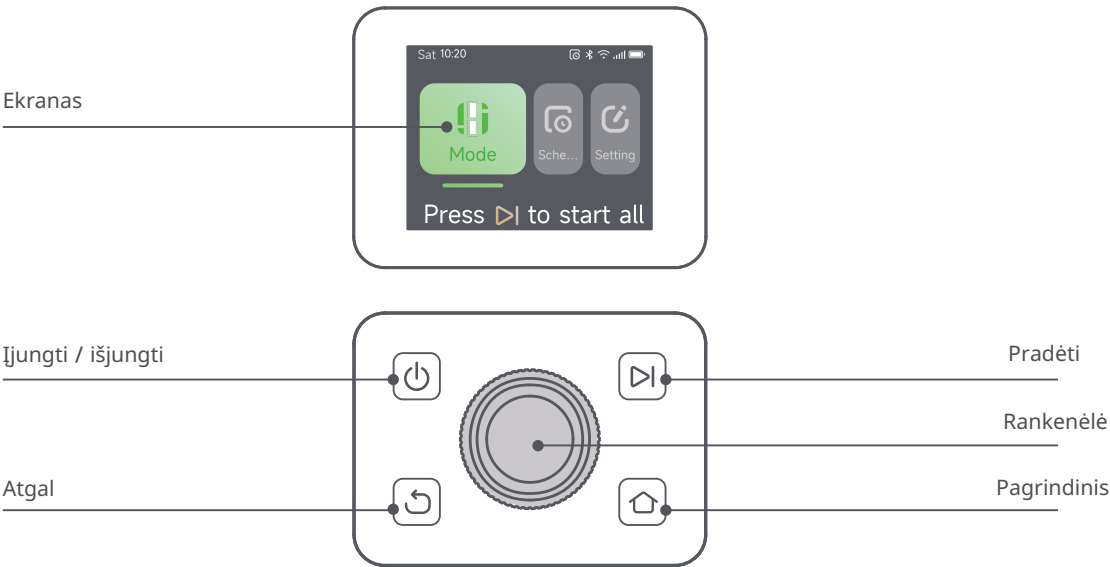
4 Paruošimas pirmajam naudojimui

4.1 Susipažinkite su valdymo skydeliu

Viršutinio dangtelio viduje esantis valdymo skydelis suteikia šias funkcijas.

- Režimai: Perjungti tarp viso ploto pjovimo ir krašto pjovimo.
- Tvarkaraštis: Peržiūrėti ir įjungti/išjungti „Pavasario/Vasaros tvarkaraštį“ bei „Rudens/Žiemos tvarkaraštį“.
- Nustatymai: Priesti prie pjovimo parametrų, tokių kaip pjovimo efektyvumas, pjovimo aukštis, kliūčių vengimo aukštis ir lietaus/šalčio apsauga. Taip pat galite valdyti roboto konfigūraciją, įskaitant PIN kodą, garsumą, kalbą ir kitus nustatymus.

Pastaba: Funkcijos gali būti atnaujinamos atsižvelgiant į programinės įrangos versiją.



Ekranas

Piktograma	Būsena
	Baterijos lygis (Rodo esamą baterijos kiekį.)
	Įkrovimas (Robotas sėkmingai prisijungė prie įkrovimo stotelės.)
	„Bluetooth“ (Robotas yra prijungtas prie programėlės per „Bluetooth“.)
	Wi-Fi (Robotas yra prijungtas prie programėlės per Wi-Fi tinklą.)
	Sujungimo paslauga (Sujungimo paslauga yra įjungta.)
	Tvarkaraštis (Šiandien yra suplanuotas darbas, kuris dar nepradėtas.)



Valdikliai

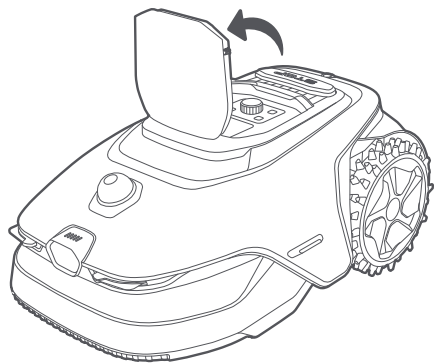
Mygtukas	Funkcija
Maitinimas 	Norėdami įjungti arba išjungti robotą, paspauskite ir laikykite  mygtuką 2 sekundes. Įsitikinkite, kad robotas yra išėjęs iš įkrovimo stotelės.
Pradėti 	Norėdami pradėti viso ploto pjovimą arba tęsti pristabdytus darbus, paspauskite  mygtuką ir uždarykite roboto viršutinį dangtį, kad patvirtintumėte.
Pagrindinis 	Norėdami siųsti robotą į įkrovimo stotelę įkrauti, paspauskite  mygtuką ir uždarykite roboto viršutinį dangtį, kad patvirtintumėte.
Atgal 	Norėdami pereiti vienu menu lygiu aukšty, paspauskite  mygtuką.
Rankenėlė	Norėdami patvirtinti pasirinkimą menu, paspauskite rankenėlę.
	Norėdami įjungti „Bluetooth“ poravimo režimą, paspauskite ir laikykite rankenėlę 3 sekundes.
	Norėdami naršyti menu, pasukite rankenėlę pagal laikrodžio rodyklę arba prieš ją.
Pradėti + Atgal	Norėdami atstatyti robotą į gamyklinius nustatymus, vienu  paspauskite ir laikykite  mygtuką ir  mygtuką 3 sekundes.
Pagrindinis + Atgal	Laikykite nuspaudę  mygtuką ir  mygtuką kartu 3 sekundes, kad pereitumėte į Apie puslapį Nustatymuose. Apie puslapis dings po 5 sekundžių.
Rankenėlė + Atgal	Norėdami atstatyti PIN kodą, laikykite nuspaudę rankenėlę  mygtuką kartu 3 sekundes.
Sustabdyti	Paspauskite Sustabdyti mygtuką, kad sustabdytumėte robotą. Norint atnaujinti veikimą, valdymo skydelyje turi būti įvestas PIN kodas.

4.2 Pradiniai nustatymai

Užbaikite pagrindinius nustatymus prieš pradėdami roboto darbą.

4.2.1 Nustatykite kalbą ir PIN kodą

- 1 Atidarykite roboto viršutinį dangtį.



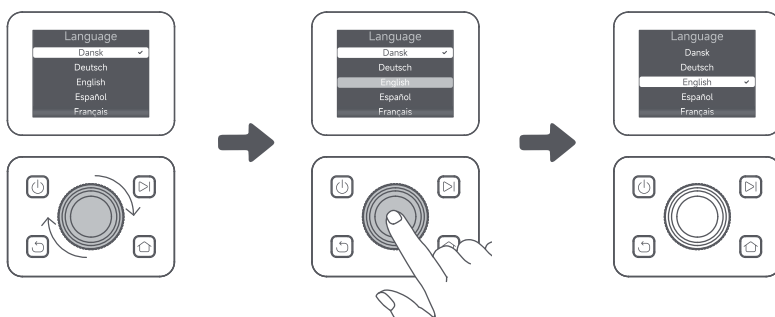
2 Laikykite nuspaudę mygtuką valdymo skydelyje 2 sekundes, kad įjungtumėte robotą.

Pastaba: Robotas automatiškai įsijungs, kai įdoks į įkrovimo stotelę.



3 Pasirinkite norimą kalbą

Pasukite rankenėlę pagal laikrodžio rodyklę, kad slinktumėte žemyn, ir prieš laikrodžio rodyklę – aukštyn, kalbai pasirinkti. Paspauskite rankenėlę, kad patvirtintumėte.



4 Nustatykite PIN kodą

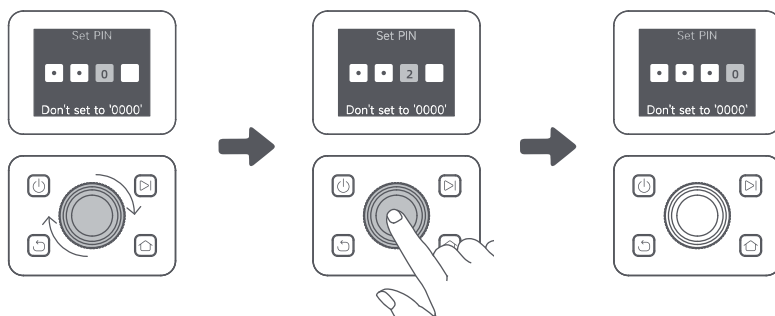
1. Pasukite rankenėlę, kad pasirinktumėte skaičių nuo 0 iki 9.

Pasukite rankenėlę pagal laikrodžio rodyklę, kad padidintumėte skaičių, ir prieš laikrodžio rodyklę – kad sumažintumėte.

2. Paspauskite rankenėlę, kad patvirtintumėte ir nustatytumėte kitą skaitmenį.

3. (Pasirinktinai) Norėdami pakeisti ankstesnį skaitmenį, sukite rankenėlę prieš laikrodžio rodyklę, kol skaičius taps 0, tada pasukite dar kartą.

Svarbu: Prašome nenustatyti PIN kodo „0000“.



4. Įveskite PIN kodą dar kartą, kad užbaigtumėte PIN kodo nustatymą.

Pastaba: Kai PIN kodas bus nustatytas, jį galima bet kada atnaujinti programėlėje pasirinkus Nustatymai > PIN kodo keitimas arba ekrane pasirinkus Nustatymai > PIN keitimas.



4.2.2 Roboto prijungimas prie interneto

Prieš tinklo nustatymą:

- Užtikrinkite, kad robotas ir jūsų mobilusis įrenginys būtų prijungti prie to paties Wi-Fi tinklo.
- Užtikrinkite, kad jūsų mobilusis įrenginys būtų per **10 m** atstumu nuo roboto.
- Įjunkite „Bluetooth“ funkciją savo mobiliame įrenginyje.

- ➊ Nuskaitykite QR kodą, kad į savo mobiliąjį įrenginį atsisiųstumėte MOVAhome programėlę.
Taip pat MOVAhome programėlę galite atsisiųsti iš App Store arba Google Play parduotuvės.



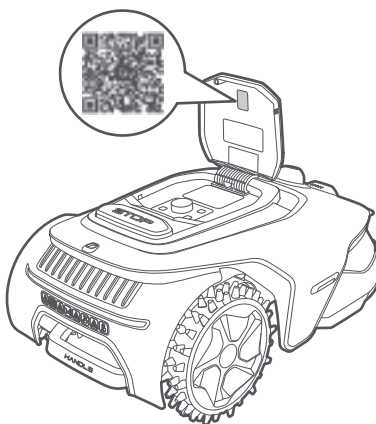
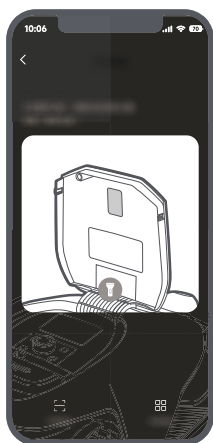
ARBA



- ➋ Atidarykite MOVAhome programėlę, sukurkite paskyrą ir prisijunkite.

- ➌ Prisijunkite naudodami vieną iš šių būdų:

- Nuskaitykite QR kodą: eikite į **Įrenginys** ir bakstelėkite **Nuskaityti**, kad prisijungti. Nuskaitykite QR kodą, esantį roboto viršutinio dangtelio viduje, kad prisijungtumėte.



- Pridėkite rankiniu būdu: Eikite į **Įrenginys** ir bakstelėkite **+** Pridėti. Tada pasirinkite savo roboto modelį, kad prisijungtumėte.
- Automatinis aptikimas: Robotas automatiškai ieškos netoliese esančių įrenginių. Bakstelėkite savo robotą iš rastų įrenginių sąrašo, kad prisijungtumėte.

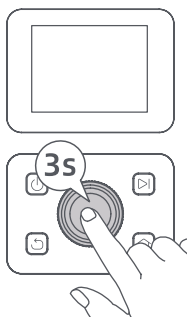
- ➍ Vadovaukitės programėlės nurodymais tinklo ryšiui per Wi-Fi užbaigti.

Svarbu:

- Naudokite vienos juostos 2,4 GHz dažnio arba dviejų juostų 2,4/5 GHz dažnių tinklą.
- Įsitinkite, kad jūsų Wi-Fi tinklas nėra ugniasienės ir jis nėra užšifruotas. Kitu atveju tinklo nustatymas gali nepavykti.



- 5 Paspauskite ir laikykite valdymo pulto rankenėlę 3 sekundes. Robotas pereis į „Bluetooth“ susiejimo režimą.



- 6 Vadovaukitės programėlės nurodymais, kad užbaigtumėte susiejimą.

4.2.3 Kiti nustatymai

Atjungti robotą

Robotas automatiškai susijamas su MOVAhome paskyra, kai poravimas įvyksta sėkmingai. Kiekvienas įrenginys gali būti susietas tik su viena paskyra. Juo negalima vienu metu susieti su kita paskyra.

Norint susieti robotą su nauja paskyra, pirmiausia būtina jį atjungti. Norint atjungti:

1. Atidarykite MOVAhome programėlę. Eikite į skirtuką Įrenginys.
2. Nustatykite savo roboto pavadinimą. Jei jūsų MOVAhome paskyroje yra keli robotai, perbraukite į kairę arba į dešinę, kad pasiektumėte redaguojamo roboto puslapį.

3. Bakstelėkite šalia roboto pavadinimo.

4. Pasirinkite Ištrinti.

Svarbu: Kai robotas bus atjungtas, visi vartotojo duomenys iš roboto bus visam laikui ištrinti iš serverio.

Kaip dalintis savo robotu?

1. Bakstelėkite šalia roboto vardo.

2. Pasirinkite įrenginį Dalijimuisi.

Pastaba: Galite valdyti vartotojų prieigą prie konkrečių funkcijų Nustatymuose > Įrenginio Dalijimasis.

Kaip atsijungti nuo savo MOVAhome paskyros arba ją ištrinti?

1. Eikite Mano > Paskyra.
2. Pasirinkite Atsijungti arba Ištrinti Sąskaitą.

Atstatyti robotą

Atkūrus roboto gamyklinius nustatymus, visi įrenginyje esantys duomenys bus ištrinti. Robotą galite atstatyti vienu iš šių būdų:

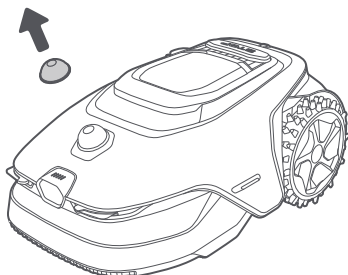
- Vienu metu paspauskite ir laikykite valdymo pulte mygtukus Pradėti ir Grįžti 3 sekundes.
- Eikite į Nustatymai ir ekrane pasirinkite Atstatyti robotą.



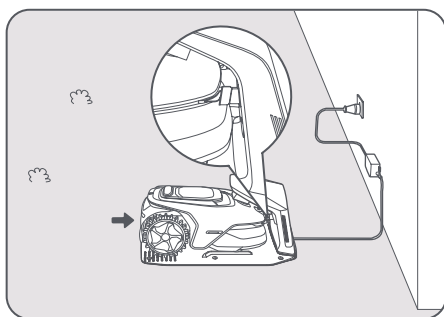
5 Sudarykite savo sodo žemėlapij

Svarbu: Prieš pradėdami žemėlapio sudarymą, patikrinkite šiuos punktus:

- Roboto baterijos lygis turi būti didesnis nei 50 %.
- LiDAR apsauginis dangtis turi būti nuimtas.



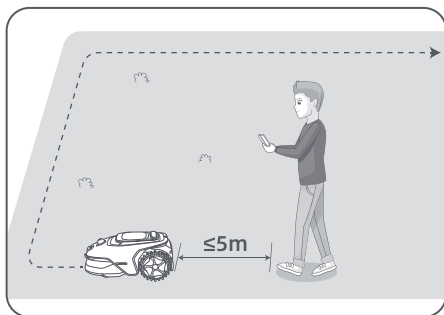
- Viršutinis dangtis turi būti uždarytas.
- Robotas turi būti tinkamai prijungtas prie įkrovimo stotelės.



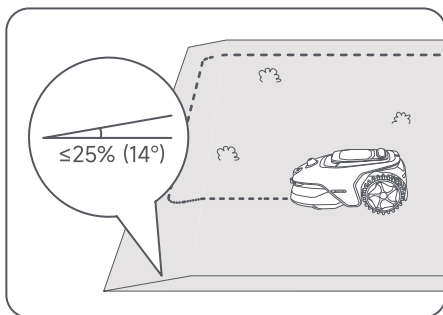
5.1 Sukurkite virtualią ribą

Prieš pradėdami žemėlapio sudarymą, atkreipkite dėmesį į šiuos nurodymus:

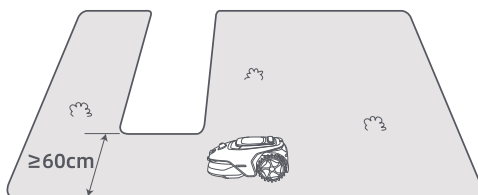
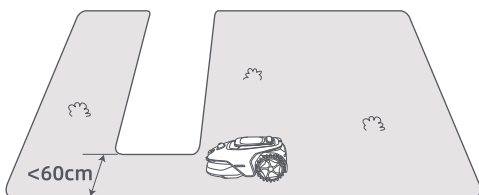
- Žemėlapio sudarymo metu vaikščiokite per 5 m už roboto.



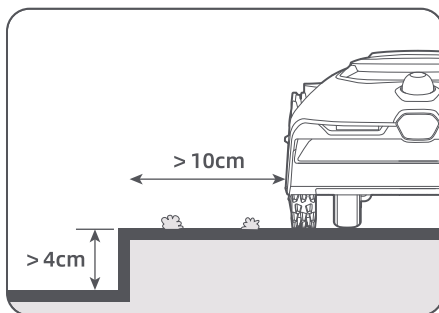
- Robotas gali važiuoti šlaitais, kurių nuolydis neviršija **45 % (24°)** . Tačiau, siekiant geresnių pjovimo rezultatų, rekomenduojama darbo zonų nuolydžius laikyti mažesnius nei **25 % (14°)** .



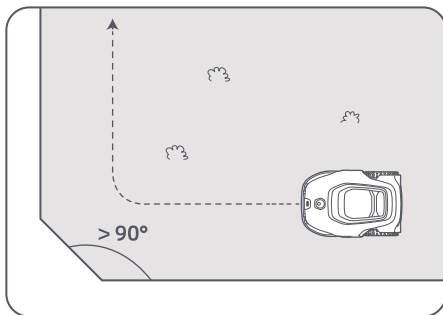
- Plotams siauresniams nei **60 cm** nustatykite juos kaip maršrutus, kad robotas galėtų juos pravažiuoti. Daugiau informacijos žr. 7.1.3: Nustatyti maršrutą .



- Jei jūsų veja yra aukštesnė už gretimą gruntą daugiau nei **4 cm** , laikykite robotą neartimą kaip **10 cm** nuo krašto . Jei veja yra lygi gretimam gruntui, robotas gali kirsti periferiją, užtikrindamas optimalų pjovimą palei kraštus.

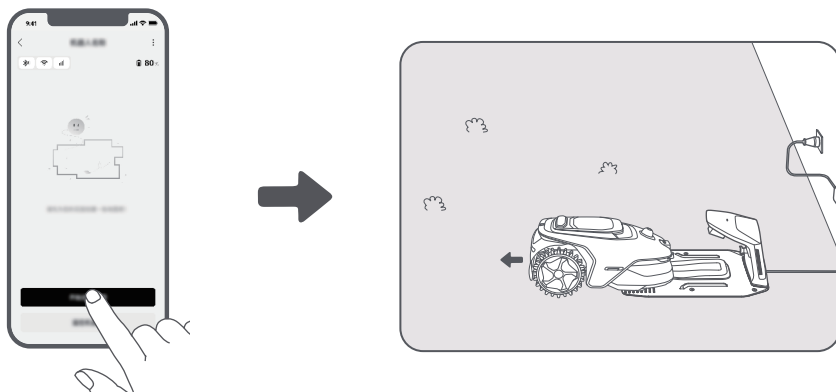


- Užtikrinkite, kad posūkio kampai būtų didesni nei **90°** . Kampai, mažesni nei 90°, gali trukdyti robotui atlikti švarų pjovimą.



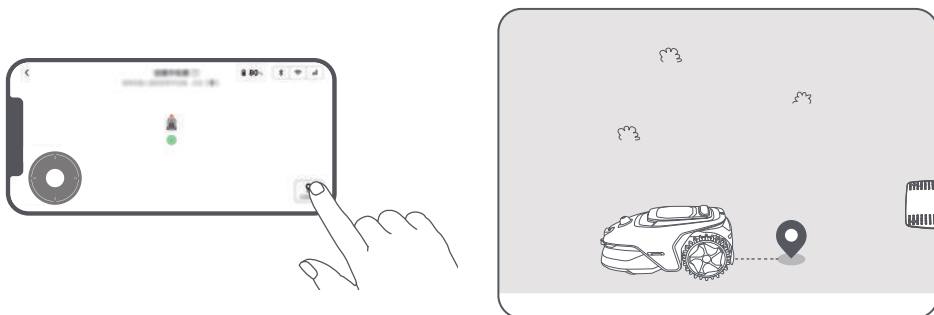
Pradėkite žemėlapių sudarymą:

1. Palieskite Pradėti žemėlapių sudarymą per programėlę, o robotas patikrins savo būseną ir kalibruosis.



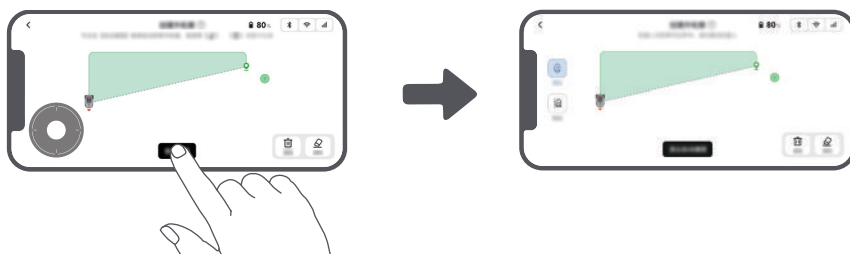
Dėmesio: robotas automatiškai išvažiuos iš įkrovimo stotelės kalibravimui. Prašome būti atsargiems.

2. Nuotoliniu būdu valdykite robotą ir nukreipkite jį iki vejos krašto, tada palieskite Nustatyti pradinį tašką, kad nustatytumėte ribų pradžios tašką.



3. Parengkite darbo zonos žemėlapij. Palaikomi du šie metodai.

- Nuotoliniu būdu valdykite robotą, kad jis judėtų palei vejos perimetrą ir sudarytų darbo zonos žemėlapij.
- Įjunkite Automatinio ribų aptikimo režimą darbo zonos žemėlapiui sudaryti. Naudojamas pažangų DI algoritmą, robotas gali nustatyti ribas be rankinio valdymo.

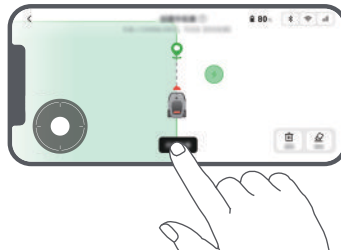
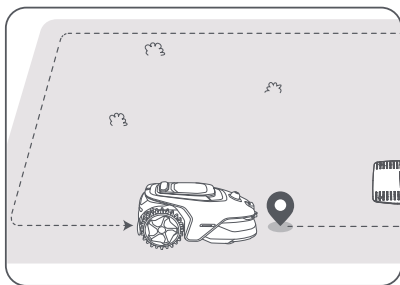


Svarbu:

- Automatinio ribų aptikimo režimas reikalauja aiškių vejos ribų ir turi būti naudojamas dienos šviesoje, kad būtų užtikrintas tinkamas matomumas. Venkite naudoti šią funkciją esant prastam apšvietimui arba lietingomis oro sąlygomis.
- Rekomenduojame sekti robotą naudojant automatinio ribų nustatymo režimą. Jei robotas negali tiksliai aptikti ribų, bet kuriuo metu nutraukite automatinį ribų nustatymo režimą ir perjunkite į nuotolinio valdymo režimą.
- Užtikrinkite, kad roboto priekinė kamera būtų švari ir neužblokuota.



4. Kai robotas sugrįžta į atstumą iki **1 m** nuo pradinio taško, paspauskite **Uždaryti ribą**, kad užbaigtumėte ribos nustatymą.

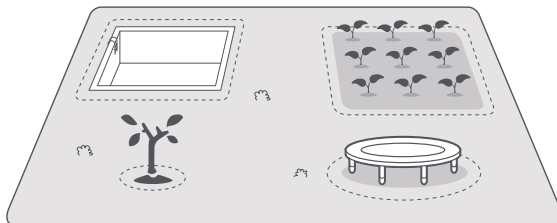


5. (Pasirinktinai) Redaguokite žemėlapią.

Taip pat galite eiti į **Įrenginio puslapis > > Redaguoti**, kad pakoreguotumėte žemėlapią po žemėlapiavimo užbaigimo.

1 Nustatyti draudžiamą zoną

Nors robotas gali automatiškai vengti kliūčių, vis tiek būtina priskirti draudžiamas zonas pavojingoms vietoms, kur yra kritimo rizika, pavyzdžiui, baseinams ir smėlio dėžėms. Objektams, kuriuos norite apsaugoti (pvz., gėlynams, batutams, daržovių lysvėms ar atvirų medžių šaknims), priskirkite draudžiamas zonas.

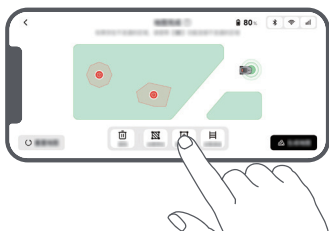


2 Pridėti arba išplėsti zonas

- Norėdami sukurti papildomas zonas

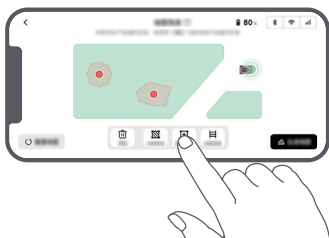
Jei jūsų veja yra atskirta keliais arba turite kelias izoliuotas vejas, galite toliau kurti darbo zonas.

Pastaba: Jei jūsų sode yra akmeninės takelio zonos, pažymėkite jas kaip atskiras zonas. Tuomet nubrėžkite jungiančius maršrutus, kad robotas galėtų judėti tarp zonų.



- Norėdami išplėsti esamas zonas

Galite išplėsti esamą zoną sukurdam norimą įtraukti teritoriją. Jei dvi teritorijos persidengia, jos bus automatiškai sujungtos.

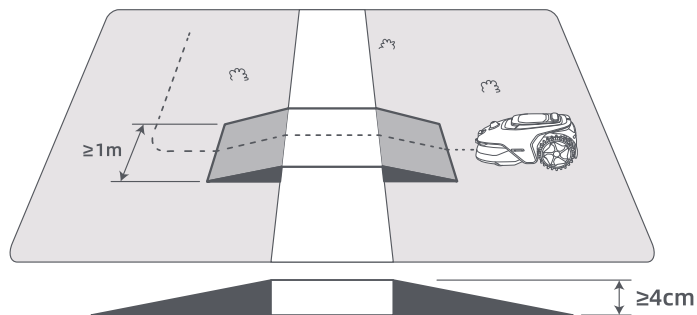


3 Nustatyti maršrutą

Izoliuotoms zonoms sujungti sukurkite maršrutą. Izoliuotos zonos be maršruto bus robotui nepasiekiamos.

Pastaba: Pagal numatytuosius nustatymus robotas juda tik maršrutu, nepjaudamas žolės.

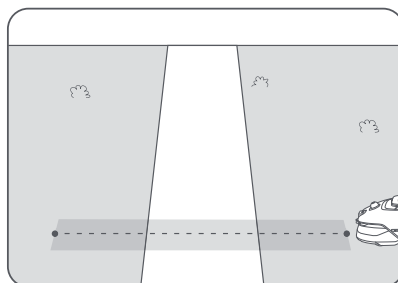
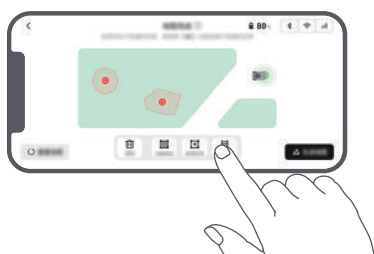
Svarbu: Jei veja yra padalyta takais, kurių aukštis yra didesnis nei **4 cm**, įrengkite objektą su nuolydžiu, atitinkančiu tako aukštį (pavyzdžiui, rampą).



- Norint sujungti dvi atskiras darbo zonas

Atskiroms zonoms sujungti sukurkite maršrutus. Kitu atveju jos bus neprieinamos robotui.

Svarbu: Įsitinkinkite, kad maršruto pradžia ir pabaiga būtų darbo zonoje.

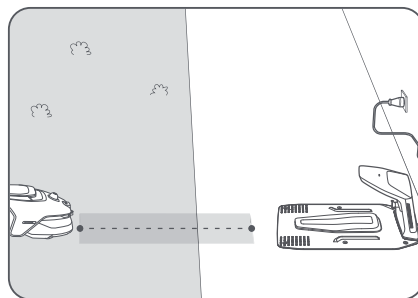
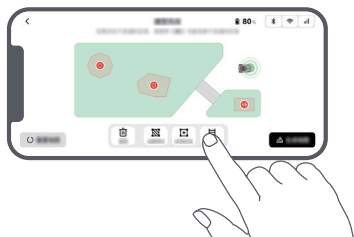


- Norint sujungti darbo zoną ir įkrovimo stotelę

Jei jūsų įkrovimo stotelė nėra darbo zonoje, turi būti sukurtas maršrutas, jungiantis ją su darbo zona.

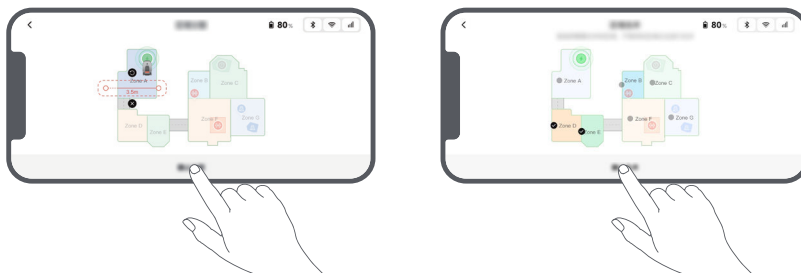
Svarbu:

- Įsitinkinkite, kad vienas maršruto galas yra darbo zonoje, o kitas – tiesiai priešais įkrovimo stotelę. Rekomenduojama suderinti maršrutą su įkrovimo stotele.
- Kuriant maršrutus, jungiančius darbo zoną ir įkrovimo stotelę, negalima nuotoliniu būdu įstatyti roboto į įkrovimo stotelę. Priešingu atveju LiDAR gali būti užblokuotas, todėl žemėlapių sudarymas gali nesėkmingai baigtis.



4 Zonų skaidymas ir sujungimas

Padalinkite zoną į mažesnes arba sujunkite anksčiau padalintas zonas į didesnę.



6. Bakstelėkite Užbaigti žemėlapių sudarymą.

Svarbu:

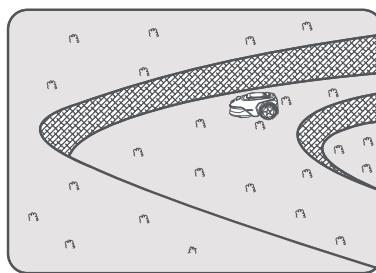
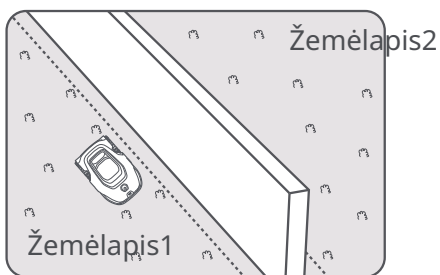
- Niekada rankiniu būdu nekelkite roboto ribų kūrimo metu, nes tai gali sukelti žemėlapių sudarymo nepavykimą.
- Kuriant žemėlapi, neai jūsų robotui automatiškai prijungti prie įkrovimo stotelės tol, kol procesas nebus visiškai užbaigtas. Priešingu atveju LiDAR sensorius gali būti užblokuotas, dėl ko žemėlapių sudarymas gali nepavykti.

5.2 Pridėti antrą žemėlapi

Dvipusė žemėlapių funkcija skirta situacijoms, kai robotas negali savarankiškai pereiti tarp atskirų vejų arba kai reikalingi keli žemėlapiai.

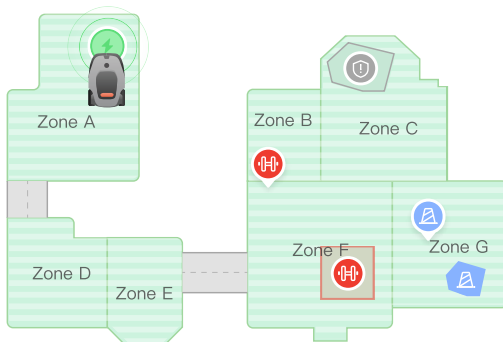
Antrą žemėlapi būtina sukurti, jei:

- Jūsų priekinės ir galinės vejose nėra galimybės sujungti.
- Tarp vejų plotų yra reikšmingas aukščio skirtumas.
- Turite kelias nuosavybes, tačiau tik vieną robotą.
- Jūsų vejų plotas per didelis vienam žemėlapiui.

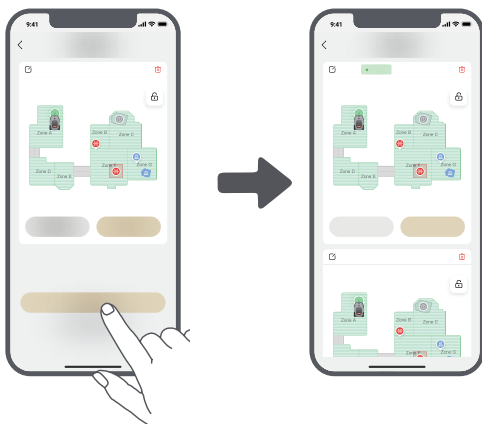


Svarbu: Jeigu jūsų vejoms yra užtikrintas jungiamumas ir jos atitinka roboto darbo ribas, vietoje to naudokite kelių zonų konfigūraciją.

Norėdami sukurti antrą žemėlapi vejai:



1. Paruoškite įkrovimo stotelę.
 - Jei įsigijote antrą įkrovimo stotelę, sumontuokite ją antrame žolės plote.
 - Jei ne, rankiniu būdu perkelti robotą ir jo įkrovimo stotelę, kad pradėtumėte antrą žolės ploto žemėlapiavimą.
2. Naršykite iki įrenginio puslapio >  Paspauskite Pridėti žemėlapią MOVAhome programoje, kad sukurtumėte antrąjį žemėlapią.
3. Baigus antrą žemėlapią, galite keisti žemėlapius pasirinkę > Naudoti. 



Pastaba:

- Pakeitus žemėlapi, bus taikomi dabartinio žemėlapio tvarkaraščiai ir pjovimo nustatymai.
- Patartina įsigyti papildomą įkrovimo stotelę antram žemėlapiui, siekiant didesnio patogumo. Įrengus atskirą įkrovimo stotelę antrame žemėlapyje, robotą reikės tik rankiniu būdu perkelti tarp dviejų žemėlapių.

6 Eksploatavimas

6.1 Pirmasis žolės pjovimas

Patarimai prieš pjovimą:

- Naudokite stumiamą žoliapjovę ir nupjaukite žolę ne aukštesnę nei **10 cm**.
- Pašalinkite kliūtis, įskaitant šiukšles, lapų krūvas, žaislus, laidus ir akmenis nuo vejos. Įsitikinkite, kad robotas vejai pjaunant nenaudojamas vaikų ar gyvūnų buvimo vietoje.
- Užpildykite visas duobes vejose.
- Iš anksto programėlėje nustatykite savo pjovimo pageidavimus (pvz., pjovimo efektyvumą, aukštį ir kryptį).

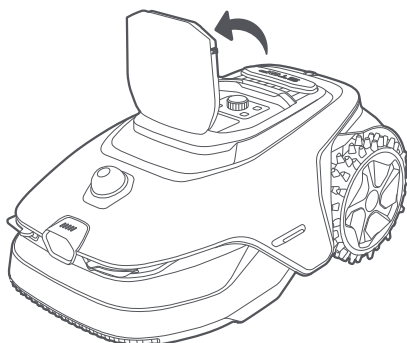


Pjovimą galite pradėti vienu iš dviejų šių būdų.



a) Pradėti per valdymo skydelį

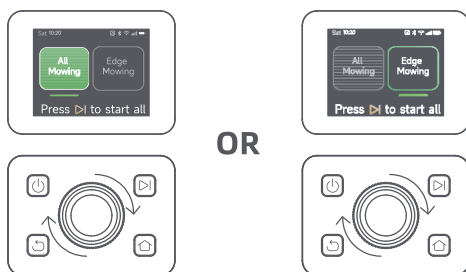
1. Atidarykite roboto viršutinį dangtį.



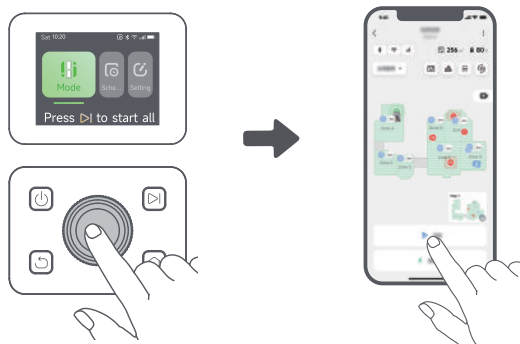
2. Ekrane pasirinkite režimus ir paspauskite rankenėlę.



3. Pasukite rankenėlę, kad pasirinktumėte pjovimo režimą.



4. Paspauskite  mygtuką ir uždarykite roboto viršutinį dangtį, kad patvirtintumėte. Robotas paliks įkrovimo stotelę ir pradės pjauti visą plotą.



b) Paleiskite robotą per programėlę

1. Atidarykite programėlę.
2. Pasirinkite pjovimo režimą ir palieskite Pradėti, kad pradėtumėte pjovimą.

6.2 Pjaukite veją naudodami du žemėlapius

1. Rankiniu būdu perkeltite robotą į tą žemėlapi, kurį norite nupjauti.
2. Prieš pradėdant pjovimo darbus programėlėje pasirinkite tinkamą žemėlapi.

Pastaba: Pakeitus žemėlapi, bus taikomi dabartinio žemėlapio tvarkaraščiai ir pjovimo nustatymai.

Kaip elgtis esant mažam baterijos kiekiui arba įkrovimo problemoms?

Atliekant užduotis su viena įkrovimo stotimi, jei neperkeliate įkrovimo stoties kartu su robotu į antrą žemėlapi, robotas gali išsikrauti ir pranešti apie įkrovimo gedimą, nes negali rasti įkrovimo stoties. Norėdami išspręsti šią problemą, atlikite šiuos veiksmus: 1. Rankiniu būdu perkeltite robotą į žemėlapi su įkrovimo stotimi, kad būtų užtikrintas baterijos įkrovimas.

2. Po įkrovimo grąžinkite robotą į pradinį žemėlapi. Jis automatiškai tęsis vejapjovimą.

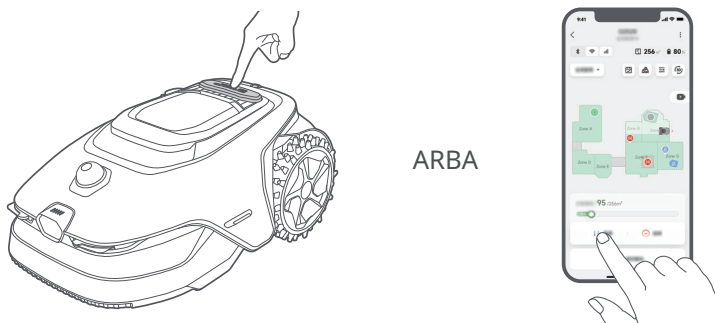
Svarbu: Programėlėje šio proceso metu nekeiskite žemėlapio. Tai užtikrina, kad robotas prisimins paskutinę poziciją ir galės tęsti darbą nuo ten, kur baigė.

3. Pakartokite šiuos veiksmus tiek kartų, kiek reikia, kol veja bus visiškai nupjauta.

6.3 Pertrauka

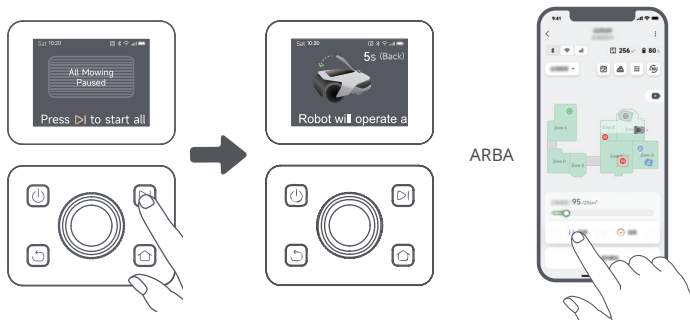
Norėdami laikinai sustabdyti esamą pjovimo užduotį, paspauskite Stabdyti mygtuką ant roboto arba palieskite Pertrauka programėlėje.

Pastaba: Po Stabdyti mygtuko paspaudimo robotas negali būti tiesiogiai paleistas per programėlę. Norėdami tęsti veikimą, įveskite savo PIN kodą valdymo pulto ekrane.



6.4 Darbo atnaujinimas

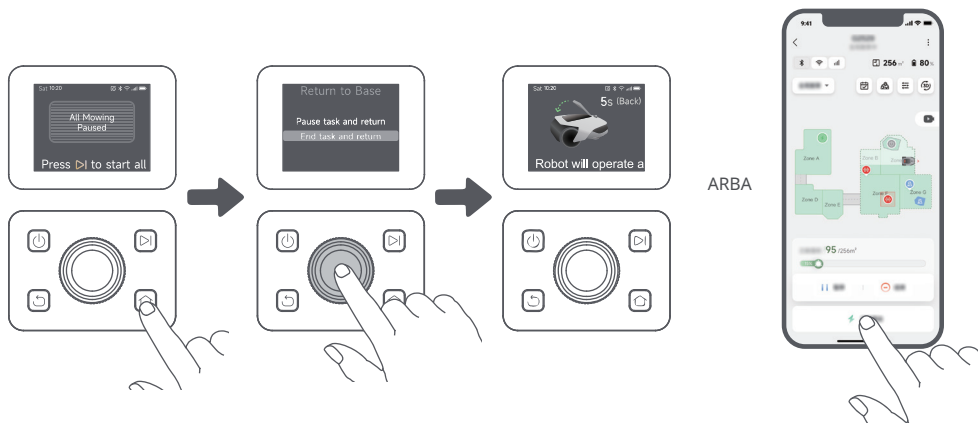
Norėdami atnaujinti darbą, kai robotas yra sustabdytas, paspauskite ▶ mygtuką, tada uždarykite roboto viršutinį dangtį, kad patvirtintumėte. Robotas tęs ankstesnę vejapjovės užduotį. Taip pat galite bakstelėti Tęsti programėlėje, kad atnaujintumėte pjovimo užduotį.



6.5 Grįžimas į įkrovimo stotį

Norėdami siųsti robotą atgal į jo įkrovimo stotį, atlikite šiuos veiksmus:

1. Paspauskite mygtuką valdymo skydelyje.
 2. Patvirtinkite, kad pristabdytumėte arba atšauktumėte šiuo metu vykdomą užduotį.
 3. Uždarykite roboto viršutinį dangtį, kad patvirtintumėte veiksmą. Robotas automatiškai grįš į įkrovimo stotelę įkrauti.
- Taip pat programėlėje galite pasirinkti Pradėti grįžimą į stotį, kad robotas būtų išsiųstas grįžti.



7 MOVAhome programėlė

Kur galite sužinoti daugiau

MOVAhome programėlė yra kur kas daugiau nei tik nuotolinio valdymo pultas. Per programėlę galite nuotoliniu būdu atlikti įvairius nustatymus, išbandyti skirtingus pjovimo režimus ir koreguoti pjovimo tvarkaraštį.

7.1 Pjovimo nustatymai

Funkcija	Vieta programėlėje	Aprašymas
Pjovimo Režimai	Įrenginio puslapis > Režimo pasirinkimo langas viršutiniame kairiajame kampe	Robotas siūlo įvairius pjovimo režimus. Programėlėje galite perjungti režimus, įskaitant visos teritorijos pjovimą, zonų pjovimą, kraštų pjovimą, dėmės pjovimą bei rankinį režimą.
Tvarkaraštis	Įrenginio puslapis >	Baigus pirmą žemėlapi, robotas automatiškai sukuria du savaitinius pjovimo tvarkaraščius pagal vejos dydį: „Pavasario/Vasaros tvarkaraštį“ ir „Rudens/Žiemos tvarkaraštį“. Naudodami tvarkaraščio funkciją, visišką dienos pjovimo darbų vykdymą patikėkite robotui. Robotą būtina reguliariai prižiūrėti. Pastaba: Jei nerimaujate, kad robotas gali trukdyti jums arba jūsų kaimynams autonominio darbo metu tam tikru laiku, galite eiti į Nustatymai > Netrukdyti ir programėlėje nustatyti Netrukdyti laiką.
Pjovimo formos	Įrenginio puslapis > > Redaguoti > Formos	Pritaikykite veją pridėdami formas. Nustatytos formos nebus pjaunamos visuose pjovimo režimuose. Galite keisti jų padėtį, dydį arba pašalinti jas Formos skytyje.
UltraTrim™ peilio diskas	Įrenginio puslapis > > UltraTrim™	UltraTrim™ peilio diskas sukurtas pasislinkti į šoną, kai pasiekia vejos kraštus, užtikrindamas švaresnį pjūvį. Pastaba: Jūs galite sukonfigūruoti papildomas vejapjovimo parinktis per . Naudokite Bendrąjį režimą, kad pritaikytumėte nustatymus visoms pjovimo zonoms, arba perjunkite į Individualų režimą, kad nustatytumėte atskiras vejapjovimo parinktis kiekvienai zonai.



7.2 Apsauga nuo oro sąlygų

Jei nerimaujate, kad nepalankios oro sąlygos gali trukdyti pjovimo darbui, įrenginio puslapyje programėlėje galite įjungti šias oro apsaugos funkcijas.

Funkcija	Aprašymas
Apsauga nuo lietaus	Įjungus šią funkciją, robotas automatiškai sustabdo pjovimą ir grįžta į įkrovimo stotelę, kai lyja. Lietaus apsaugos laiką galite nustatyti programėlėje. Pastaba: Pjovimas šlapia žole gali pakenkti vejai. Rekomenduojama pratęsti apsaugos trukmę, kad žolė galėtų pilnai išdžiūti prieš vėl pradėdami pjauti.
Apsauga nuo šalčio	Žolės pjovimas esant temperatūrai žemesnei nei 6° C gali sukelti nuolatinę vejos žalą. Dėl saugumo baterija nebus įkraunama. Norėdami apsaugoti veją ir robotą, įjunkite Apsaugą nuo šalčio. Įjungus šią funkciją robotas automatiškai pristabdys pjovimą ir sugrįš į įkrovimo stotelę, kai temperatūra nukris žemiau 6° C , o pjovimą tęs, kai temperatūra pakils virš 11° C .

7.3 Apsauga nuo vagystės ir saugos funkcijos

Šiame skyriuje aprašomos roboto apsaugos nuo vagystės ir saugumo funkcijos: aliarmas pakėlus arba išėjus už žemėlapio ribų, realaus laiko buvimo vietos stebėjimas, perspėjimai apie žmogaus buvimą ir vaikų užraktas, užkertantis kelią netyčiam įrenginio paleidimui.

Norėdami įjungti apsaugos nuo vagystės ir saugumo funkcijas, programėlėje eikite į įrenginio puslapį > .

Funkcija	Aprašymas
Pakėlimo įspėjimas	Įjungus šią funkciją, įjungiamas aliarmas vos paėmus robotą, o robotas bus užrakintas. Norėdami atnaujinti darbą, pirmiausia įveskite PIN kodą į robotą.
[įspėjimas apie išeinamą už žemėlapio ribų]	Įjunkite šią funkciją – robotas užrakinsis, o signalizacija suveiks nedelsiant, jei robotas išeis už žemėlapio ribų.
Realaus laiko vieta	Įjungus šią funkciją, galite stebėti roboto dabartinę vietą Google Maps.
Žmogaus buvimo aptikimo įspėjimas	Įjungus, robotas jus įspės, aptikus žmogaus buvimą.
Vaiko užraktas	Įjungus, robotas bus užrakintas, jei atidarius dangtelį veiksmų nebus atliekama 5 minutes. Įjunkite šią funkciją, jei nerimaujate, kad robotą gali valdyti vaikai.

Pastaba: Išėjimo už žemėlapio ribų aliarmas ir realaus laiko vietos stebėjimo funkcijos veikia tik aktyvavus Link paslaugą.



7.4 TrueGuard funkcijos

Šis robotas leidžia stebėti jūsų sodą realiuoju laiku per vaizdo transliaciją ir patruliuoti tam tikrose vietose naudojantis programėle.

Funkcija	Aprašymas
Realaus laiko vaizdo įrašas	Bakstelėkite, kad peržiūrėtumėte tiesioginį vaizdo srautą iš roboto priekinės kameros ir galėtumėte stebėti savo sodą bet kuriuo metu ir bet kur.
Patruliavimas	Kol robotas yra budėjimo režime, galite programėlėje siųsti jį patruliuoti tam tikrose sodo ribose arba vietose. Norėdami pasiekti šią funkciją, eikite į > Patruliavimas.

7.5 Įkrovimas

Įkrovimo nustatymus galite keisti per Įrenginio puslapį > > Įkrovimas programėlėje.

7.5.1 Individualus įkrovimo laikotarpis

Funkcija Individualus įkrovimo laikotarpis leidžia pritaikyti roboto įkrovimo laiką konkrečioms valandoms. Įjungus šią funkciją, robotas įkrauna bateriją iki saugaus lygio, kai baterijos lygis yra žemas ir nėra pjovimo užduočių, o pilną įkrovimą atlieka tik nustatytais įkrovimo valandomis.

7.5.2 Baterijos lygio valdymas

- Baterijos lygis automatinio įkrovimo atveju: Nustatykite baterijos lygius, prie kurių robotas automatiškai grįžta į įkrovimo stotį.
- Baterijos lygis užduočių tęsimui: Nustatykite baterijos lygius, prie kurių robotas automatiškai tęsia nepabaigtas vejpajovimo užduotis.

Pastaba: MOVA kūrimo komanda nuolat vykdydys OTA (Over-the-Air) atnaujinimus ir priežiūrą programinei įrangai bei programėlei. Prašome tikrinti atnaujinimų pranešimus arba įjungti automatinio atnaujinimo funkciją, kad programinė įranga ir programėlė visada būtų atnaujintos ir galėtumėte naudotis papildomomis funkcijomis.

8 Priežiūra

Norint užtikrinti geresnį roboto veikimą ir ilgesnį tarnavimo laiką, reguliariai valykite robotą ir keiskite susidėvėjusias dalis pagal žemiau nurodytą dažnumą:

Dalis	Pakeitimo dažnis
Peiliai	Kiekvienas 6–8 savaitės arba anksčiau
Valymo šepetys	Kiekvienais 12 mėnesių arba anksčiau

Pastaba:

- Programėlėje likusį peilių ir valymo šepetėlio tarnavimo laiką galite patikrinti pasirinkę Įrenginio puslapį > > Sąnaudos ir priežiūra. Po bet kokių sąnaudų pakeitimo, kaip nurodyta, eikite į detalių puslapį ir bakstelėkite Aš pakeičiau, kad atstatytumėte laikmatį.
- Jei jūsų sode yra nustatytos zonos, skirtos reguliariam roboto valymui ir aptarnavimui, žemėlapyje galite nustatyti Priežiūros taškus, eidami į įrenginio puslapį > > Eiti į Priežiūros tašką > Redaguoti tašką. Nustačius priežiūros taškus, tiesiog palieskite Eiti ir nukreipkite robotą į pažymėtas vietas patogiam aptarnavimui.



8.1 Valymas

Reguliariai valykite robotą, kad išvengtumėte žolės likučių ir nešvarumų kaupimosi bei peilio disko ir varomųjų ratų užsikimšimo, nes tai gali paveikti pjovimo, dokavimo ir judėjimo veikimą. Rekomenduojame naudoti valymo rinkinį, kurį galima įsigyti vietinėse parduotuvėse arba internetu.

⚠ Įspėjimas: Prieš valymą būtinai išjunkite robotą ir atjunkite įkrovimo stotelės kištuką.

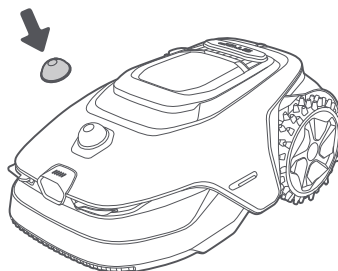
Atsargiai: Prašome įsitikinti, kad LiDAR apsauginis dangtelis yra uždėtas ant LiDAR, prieš apverčiant robotą aukštyn kojomis, kad išvengtumėte LiDAR pažeidimo.

• Korpusas, važiuoklė ir peilių diskas:

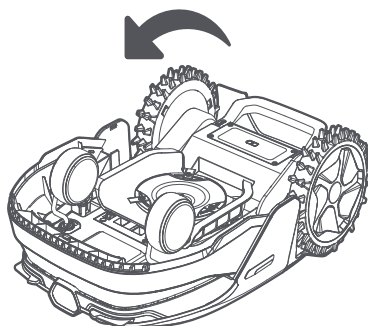
1. Išjunkite robotą.



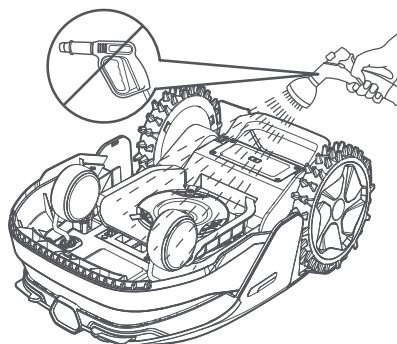
2. Uždengtkite LiDAR jo apsauginiu dangteliu.



3. Apverskite robotą aukštyn kojomis.



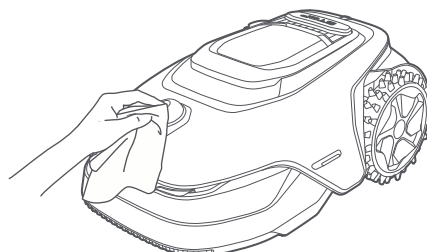
4. Valykite korpusą, peilių diską ir važiuoklę su žarna.



⚠ Įspėjimas: Nekilnoję peilių valant važiuoklę. Dėvėkite pirštines valymo metu.

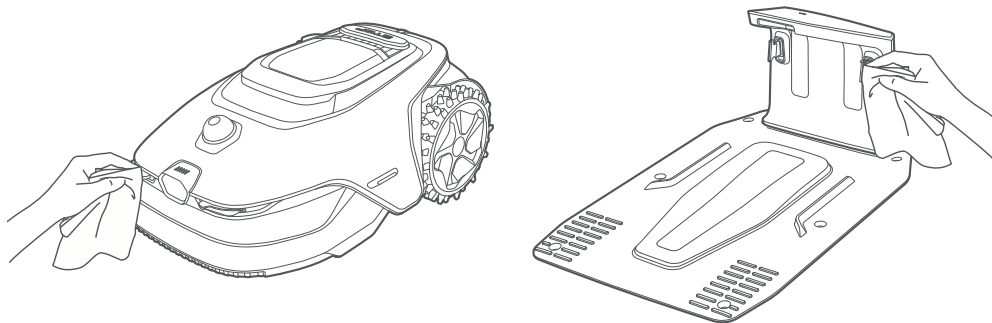
Atsargiai: Nenaudokite aukšto slėgio plovimo įrangos valymui. Valymui nenaudokite ploviklių.

5. Naudokite be pūkų skudurėlį ir atsargiai valykite LiDAR jutiklį.



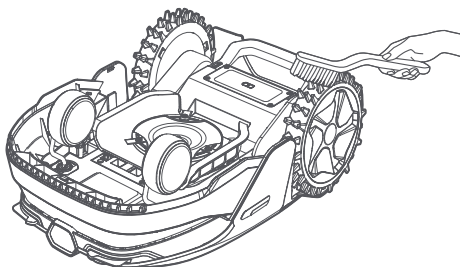
- Įkrovimo kontaktai ir priekinė kamera:

Švairiu skudurėliu nuvalykite įkrovimo kontaktus ant roboto ir įkrovimo stoties, taip pat išvalykite priekinę kamerą. Po valymo laikykite įkrovimo kontaktus ir priekinę kamerą sausus.



- Važiuklės ratai:

Šepetėliu pašalinkite purvą nuo ratų, kad būtų užtikrintas geras sukibimas.



8.2 Komponentų keitimas

- Peilių keitimas

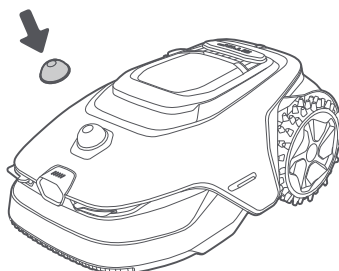
Kad peiliai išliktų aštrūs, juos keiskite reguliariai. Rekomenduojama keisti peilius kas 6-8 savaites arba dažniau. Naudokite tik MOVA originalius peiliukus.

⚠ Įspėjimas: Prašome išjungti robotą. Prieš keičiant peiliukus dėvėkite apsaugines pirštines.

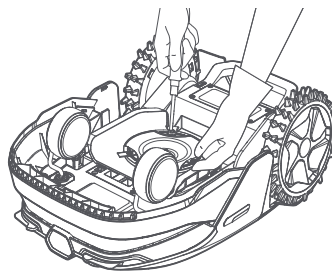
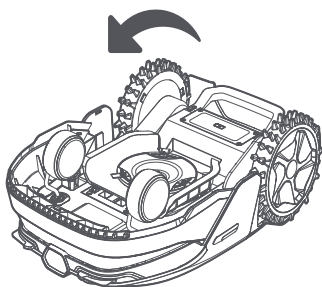
Pastaba: Keiskite visus tris peiliukus vienu metu, kad užtikrintumėte subalansuotą pjovimo sistemą.

1. Išjunkite robotą.

2. Uždengtkite LiDAR jo apsauginiu dangteliu.

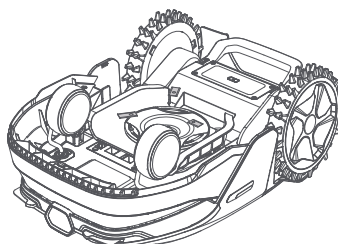
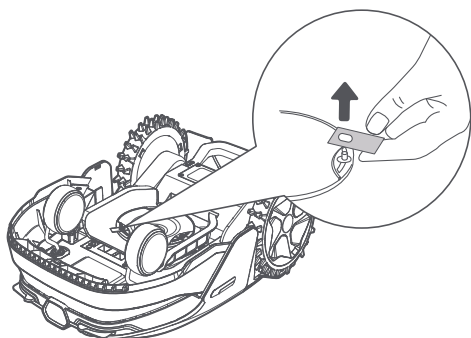


3. Padėkite robotą ant minkšto paviršiaus ir apverskite jį aukštyn kojomis.
4. Atlaisvinkite varžtus naudodami kryžminį atsuktuvą.



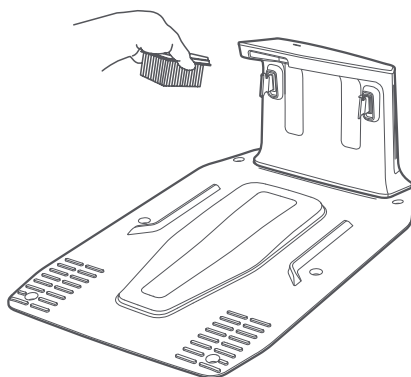
5. Nuimkite tris peilius ir varžtus.

6. Sulygiuokite naujus peilius su skylėmis peilio diske ir pritvirtinkite juos varžtais.



• Valymo šepetėlio keitimas

Kai LiDAR jutiklio valymo šepetėlis susidėvi, jo šereliai gali išsiskleisti arba susilpnėti, dėl ko prastėja valymo efektyvumas. Reguliariai keiskite valymo šepetėlį, kad išlaikytumėte aukštą valymo efektyvumą. Rekomenduojama valymo šepetėlį keisti kas 12 mėnesių arba anksčiau.



9 Baterija

Ilgalaikiam saugojimui, kas 6 mėnesius įkraukite robotą, kad apsaugotumėte bateriją. Baterijos pažeidimai, atsiradę dėl per didelio išsikrovimo, neįeina į ribotos garantijos sąlygas. Negalima įkrauti baterijos aplinkos temperatūroje, viršijančioje **40° C** arba žemesnėje nei **10° C**. Ilgalaikio baterijos saugojimo temperatūra turi būti nuo **-10** iki **35° C**. Siekiant sumažinti pažeidimus, rekomenduojama bateriją saugoti temperatūroje nuo **0** iki **25° C**.

Pastaba: Roboto baterijos tarnavimo laikas priklauso nuo naudojimo dažnumo ir eksploatacijos valandų. Jei baterija yra pažeista arba neįkraunama, griežtai draudžiama pašalinti pasenusią ar defektinę bateriją nepaisant nustatytų saugos reikalavimų. Prašome laikytis vietinių atliekų perdirbimo taisyklių.

Mažos galios įkrovimo režimas:

Įjungus mažos galios įkrovimo režimą, visos funkcijos, nesusijusios su įkrovimu, bus išjungtos (ekranas ir tinklas nebus aktyvūs).

- Norėdami įjungti mažos galios įkrovimo režimą, vienu metu paspauskite ir laikykite mygtuką bei mygtuką, tada greitai 5 kartus paspauskite vienu metu mygtuką. Išgirsite balso pranešimą: Mažos galios įkrovimo režimas įjungtas.
- Norėdami išjungti mažos galios įkrovimo režimą, perkraukite robotą arba greitai 5 kartus paspauskite mygtuką.

10 Žiemos laikymo sąlygos

• robotas

1. Prieš išjungdami robotą, būtinai visiškai įkraukite bateriją.
2. Kruopščiai išvalykite robotą prieš padedant jį į saugojimą žiemai.
3. Uždėkite apsauginį LiDAR dangtelį.
4. Laikykite robotą viduje sausoje patalpoje, temperatūroje, viršijančioje **0° C**.

• Įkrovimo stotelė

Atjunkite įkrovimo stotelę nuo maitinimo šaltinio ir laikykite ją sausoje bei vėsioje vietoje, saugiai toliau nuo tiesioginių saulės spindulių.

Pastaba: Po žiemos laikymo būtina vėl sumontuoti įkrovimo stotelę ir padėti robotą įkrauti. Jei pritvirtinsite įkrovimo stotelę kitoje vietoje, robotas automatiškai atnaujins stotelės vietą iš karto, kai prisikraus ir paliks stotelę. Jei dėl reikšmingų sodo pakeitimų pasireiškia pozicionavimo klaidos, privaloma iš naujo sudaryti žemėlapij.

11 Transportavimas

Ilgo transportavimo metu užtikrinkite, kad robotas būtų išjungtas. Rekomenduojama naudoti originalią pakuotę. Uždėkite LiDAR apsauginį dangtelį.

⚠ Išpėjimas:

- Išjunkite robotą prieš jo transportavimą.
- Kelkite robotą už galinės rankenos, laikydami pjovimo diską nuo savęs kuo toliau.



12 Gedimų šalinimas

Problema	Priežastis	Sprendimas
Robotas nėra prijungtas prie programėlės.	1. Robotas yra už Wi-Fi signalo aprėpties arba „Bluetooth“ ryšio diapazono ribų. 2. Robotas išjungtas arba perkraunamas.	1. Patikrinkite, ar robotas visiškai įsijungė. 2. Patikrinkite, ar maršrutizatorius veikia tinkamai. 3. Priartinkite prie roboto, kad būtų įjungtas „Bluetooth“ ryšys.
Robotas pakeltas.	Ratas nėra ant žemės.	1. Padėkite robotą atgal ant lygaus grunto. 2. Įveskite PIN kodą robotui ir patvirtinkite. 3. Robotas negali įveikti kliūčių, aukštesnių nei 4 cm. Užtikrinkite, kad darbo vietos paviršius būtų lygus.
Robotas pakrypęs.	Robotas pakrypęs daugiau nei 37°.	1. Padėkite robotą atgal ant lygaus grunto. 2. Įveskite PIN kodą robotui ir patvirtinkite. 3. Robotas negali įveikti nuolydžių, didesnių nei 45 % (24°).
Robotas įstrigo.	Robotas įstrigo ir negali išsilaivinti.	1. Pašalinkite aplink aplinką esančius kliuvinius ir bandykite dar kartą. 2. Rankiniu būdu perkeltkite robotą į lygų ir atvirą žemės lapio vietos plotą ir bandykite užduotį pradėti iš naujo. Jei problema tęsiasi, pakartokite veiksmą tik tada, kai robotas bus įkrovimo stotelėje. 3. Patikrinkite, ar žemėje nėra duobių. Prieš įėjimą užpildykite duobes, kad robotas neįstringtų. 4. Patikrinkite, ar aplink auganti žolė nėra aukštesnė nei 10 cm. Sureguliuokite kliūčių vengimo aukštį arba naudokite vejapjovę, kad iš anksto nupjautumėte veją ir išvengtumėte roboto įstrigimo. 5. Jei robotas dažnai įstringa šioje vietoje, nustatykite ją kaip draudžiamą zoną.
Kairiojo arba dešiniojo galinio rato klaida.	Ratas negali suktis ar rato variklyje yra problema.	1. Išvalykite galinius ratus ir bandykite dar kartą. 2. Jei ši klaida pasikartoja, nedelsdami iš naujo paleiskite robotą. 3. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į aptarnavimo centro darbuotojus.
Peilio diskas negali suktis.	Peilio diskas nesukučiamai sukasi arba įėjimo variklyje yra techninė problema.	1. Nuvalykite peilio diską ir bandykite dar kartą. 2. Patikrinkite, ar aplink esanti žolė yra aukštesnė nei 10 cm. Prieš vejos įėjimą naudokite rankinę vejapjovę, kad nupjautumėte aukštą žolę ir užkirstumėte kelią peilio disko užstrigimui. 3. Patikrinkite, ar po peilių disku nėra vandens. Jei vandens yra, perkeltkite robotą į sausą vietą ir bandykite iš naujo. 4. Jei ši klaida pasikartoja, nedelsdami iš naujo paleiskite robotą. 5. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į aptarnavimo centro darbuotojus.
Ašmenų diskas nepajėgia judėti aukštyn arba žemyn.	Ašmenų diskas nepajėgia judėti aukštyn arba žemyn.	1. Nuvalykite peilio diską ir bandykite dar kartą. 2. Jei ši klaida pasikartoja, nedelsdami iš naujo paleiskite robotą. 3. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į aptarnavimo centro darbuotojus.



Problema	Priežastis	Sprendimas
Ašmenų diskas negali judėti į šoną.	Ašmenų diskas negali judėti į šoną.	1. Išvalykite įkrovimo sistemą ir pašalinkite bet kokias šiukšles ar svetimus objektus. 2. Jei toliau susiduriate su šia klaida, galite pirmiausia išjungti UltraTrim™ funkciją. 3. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į aptarnavimo centro darbuotojus.
Bamperio jutiklio klaida.	Priekinis bamperio jutiklis nuolat aktyvuojamas.	1. Patikrinkite, ar robotas nėra įstrigęs. 2. Švelniai palenkite bamperį ir patikrinkite, ar jis tinkamai atšoka. 3. Jei ši klaida pasikartoja, nedelsdami iš naujo paleiskite robotą. 4. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į aptarnavimo centro darbuotojus.
Įkrovimo klaida.	Robotas prisijungia prie įkrovimo stotelės, tačiau įkrovimo srovėje arba įtampoje yra problema.	1. Patikrinkite, ar įkrovimo stotelė yra tinkamai prijungta prie elektros maitinimo. 2. Patikrinkite, ar robotui ir įkrovimo stotelei skirtieji įkrovimo kontaktai yra švarūs. 3. Baigus patikrinimą, dar kartą pabandykite prijungti robotą prie įkrovimo stotelės. 4. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į aptarnavimo centro darbuotojus.
Baterijos temperatūra per aukšta.	Baterijos temperatūra yra $\geq 60^{\circ}\text{C}$.	1. Naudokite robotą tik tada, kai aplinkos temperatūra yra mažesnė nei 40°C. Palaukite, kol baterijos temperatūra automatiškai sumažės. 2. Išjunkite robotą ir jį paleiskite iš naujo po tam tikro laiko. 3. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į aptarnavimo centro darbuotojus.
Baterijos temperatūra yra aukšta.	Baterijos temperatūra yra $\geq 40^{\circ}\text{C}$.	1. Įkrovimas gali būti nepavykęs esant baterijos temperatūrai virš 40°C. 2. Naudokite robotą tik esant aplinkos temperatūrai žemesnei nei 40°C.
Baterijos temperatūra yra žema.	Baterijos temperatūra yra $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	1. Įkrovimas gali nepavykti, jei baterijos temperatūra yra žemesnė nei 6°C. 2. Naudokite robotą aplinkos temperatūroje, kuri yra aukštesnė nei 6°C.
LiDAR užblokuotas.	LiDAR užblokuotas (pavyzdžiui, nepašalintas LiDAR apsauginis dangtelis).	1. Pašalinkite LiDAR apsauginį gaubtą ir vėl bandykite. 2. Jeigu viršutinis roboto LiDAR modulis yra labai nešvarus, jį nuvalykite naudodami be pūkų šluostę, po to bandykite dar kartą.
LiDAR gedimas.	LiDAR yra labai nešvarus arba nustatyta jutiklio klaida.	1. Patikrinkite, ar LiDAR'a nėra nešvarus. Jei reikia, nuvalykite jį ir bandykite dar kartą. 2. Jei ši klaida pasikartoja, nedelsdami iš naujo paleiskite robotą. 3. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į aptarnavimo centro darbuotojus.
LiDAR'as yra nešvarus.	LiDAR'as yra nešvarus.	Valykite LiDAR jutiklį, esantį ant roboto viršaus, švarių skudurėliu. Po valymo laikykite LiDAR sausą.



Problema	Priežastis	Sprendimas
LiDAR temperatūra yra per aukšta.	LiDAR temperatūra yra per aukšta. LiDAR netrukus sustos.	1. Robotas automatiškai grįš prie įkrovimo stotelės, kad atvėstų. 2. Užtikrinkite, kad robotas veiktų aplinkos temperatūroje, neviršijančioje 40 °C. 3. Padėkite robotą pavėsyje, vėsioje ir gerai vėdinamoje patalpoje. Signalas nustos skambėti, kai temperatūra sumažės į normalų diapazoną. 4. Robotas automatiškai atnaujinis darbą iš karto po to, kai aliarmas bus išjungtas. 5. Jei problema išlieka, prašome kreiptis į pardavimo po aptarnavimo skyrių.
LiDAR temperatūra yra per aukšta.	LiDAR temperatūra yra per aukšta. LiDAR sustabdytas dėl temperatūros perkaitimo.	1. Dėl aukštos temperatūros LiDAR įrenginys yra išjungtas. 2. Užtikrinkite, kad robotas veiktų aplinkos temperatūroje, neviršijančioje 40 °C. 3. Padėkite robotą pavėsyje, vėsioje ir gerai vėdinamoje patalpoje. Signalas nustos skambėti, kai temperatūra sumažės į normalų diapazoną. 4. Jei problema išlieka, prašome kreiptis į pardavimo po aptarnavimo skyrių.
Robotas prarastas.	Pozicija prarasta.	1. Patikrinkite, ar ant roboto viršaus esantis LiDAR nėra užterštas. Nešvarumai turės įtakos pozicionavimui. 2. Rankiniu būdu perkeltkite robotą į atvirą žemėlapio vietą ir vėl pradėkite užduotį. 3. Jei pozicionavimas nebuvo atkurtas, nuotoliniu būdu valdykite robotą per programėlę ir nukreipkite jį atgal į įkrovimo stotelę, tada pradėkite įkrovimo užduotį.
Jutiklio klaida.	Jutiklio klaida.	1. Perkraukite robotą ir pabandykite dar kartą. 2. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į aptarnavimo centro darbuotojus.
Robotas yra draudžiamoje zonoje.	Robotas yra draudžiamoje zonoje.	1. Rankiniu būdu perkeltkite robotą iš draudžiamos zonos ir bandykite dar kartą. 2. Nuotoliniu būdu valdykite robotą per programėlę, kad jį perkeltumėte iš draudžiamos zonos, tada bandykite dar kartą.
Robotas yra už žemėlapio ribų.	Robotas yra už žemėlapio ribų.	1. Rankiniu būdu perkeltkite robotą per žemėlapį ir tada bandykite dar kartą. 2. Nuotoliniu būdu valdykite robotą ir per programėlę grąžinkite jį į žemėlapį, tada bandykite dar kartą.
Avarinis sustojimas suveikė.	Paspaustas roboto mygtukas Stabdyti.	Įveskite roboto PIN kodą ir patvirtinkite.
Maža baterijos įkrova. Robotas netrukus išsijungs.	Baterijos lygis yra ≤ 10%.	Pajunkite robotą į įkrovimo stotelę įkrauti.
Robotas yra už žemėlapio ribų. Pavojus, kad jis gali būti pavogtas.	Robotas yra toli nuo žemėlapio.	1. Įveskite PIN kodą robotui ir patvirtinkite. 2. Galite išjungti išėjusio iš žemėlapio signalą programėlės Nustatymuose.



Problema	Priežastis	Sprendimas
Nepavyko grįžti į įkrovimo stotelę.	Robotas negali rasti įkrovimo stotelės grįždamas į ją.	- Patikrinkite, ar nėra kliūčių, kurios galėtų užblokuoti robotą. Pašalinkite kliūtis ir bandykite dar kartą. - Valdykite robotą nuotoliniu būdu per programėlę ir grąžinkite jį į įkrovimo stotelę.
Nepavyko prisijungti prie įkrovimo stotelės.	Robotas randa įkrovimo stotelę, bet nepavyksta prisijungti prie jos.	- Patikrinkite, ar stoties atspindinčios plėvelės nėra nešvarios ar užblokuotos. - Patikrinkite, ar prieš stotį nėra kliūčių. - Patikrinkite, ar stotis nebuvo perkelta. - Patikrinkite, ar pagrindo plokštė nėra padengta storu dumbliu. - Patikrinkite, ar stotis sumontuota ant šlaito. - Patikrinkite, ar įkrovimo stotyje yra maitinimas. - Pagalba robotui prijungiantis prie įkrovimo stotelės: naudokite nuotolinio valdymo pultą arba atlikite veiksmą rankiniu būdu.
Pozicionavimas nepavyko.	Pozicionavimas nepavyksta, kai robotas bando pradėti įkrovimo užduotį.	- Lidaro daviklis gali būti užblokuotas. Rankiniu būdu perkeltkite robotą į lygią ir atvirą vietą žemėlapyje ir bandykite užduotį pradėti iš naujo. - Jei klaida kartojasi, pabandykite dar kartą po to, kai robotas bus įdėtas į įkrovimo stotelę.
Prie stoties trūksta vietos apsisukimui.	Prie stoties trūksta vietos apsisukimui.	- Jeigu stotis yra pastatyta žemėlapio krašte arba jo viduje, užtikrinkite, kad tarp pagrindo plokštės priekinės zonos ir žemėlapio ribos būtų ne mažiau kaip 1 m laisvos erdvės; priešingu atveju robotas gali nepajėgti atlikti posūkių. - Perkelkite stotį arba pakeiskite žemėlapį Žemėlapio redagavimo skyriuje.
Maršrutas užblokuotas.	Maršrutas užblokuotas.	- Patikrinkite, ar maršrute yra nustatyta draudžiama zona. - Patikrinkite, ar nėra kliūčių, kurios galėtų užblokuoti robotą. - Jei robotas vis dar negali praeiti, ištrinkite maršrutą žemėlapio redagavime ir nustatykite naują maršrutą.
Priekinė kamera yra purvina.	Priekinė kamera yra nešvari.	Nuvalykite priekinę kamerą švari audiniu.
Yra problema su priekine kamera.	Yra problema su priekinės kameros veikimu.	- Švelniai nuvalykite priekinę kamerą švari skudurėliu. - Bandykite perkrauti robotą. - Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į aptarnavimo centro darbuotojus.
Priekinė kamera užblokuota.	Priekinė kamera užblokuota.	Nuvalykite priekinę kamerą švari audiniu.
Automatinio žemėlapio sudarymo metu įvyko ribų aptikimo klaida.	Automatinio žemėlapio sudarymo metu įvyko ribų aptikimo klaida.	- Užtikrinkite, kad apšvietimo sąlygos būtų tinkamos – nei pernelyg ryškios, nei per menkos. - Įsitikinkite, kad oro sąlygos yra aiškos, vengdami rūko ir lietaus. - Užtikrinkite, kad priekinė kamera visuomet būtų švari ir neužblokuota. - Užtikrinkite, kad žemės paviršius būtų lygus, nes nelygumai gali trukdyti aptikimui. - Jei ribų aptikimas vis nepavyksta, perjunkite į nuotolinio valdymo režimą žemėlapiui sudaryti.



13 Specifikacijos

Pagrindinė informacija	Produkto pavadinimas	LiDAX Ultra 800	LiDAX Ultra 1000	LiDAX Ultra 1200	LiDAX Ultra 1600	LiDAX Ultra 2000
	Prekės ženklas	MOVA				
	Model	MXXM2100	MXXM3100	MXXM4100	MXXM5100	MXXM6100
	Matmenys	666 mm × 444 mm × 273 mm				
	Svoris (įskaičiuota baterija)	13,7 kg	13,7 kg	13,8 kg	13,8 kg	13,8 kg
Pjovimas	Rekomenduojama darbo apimtis	800 m ²	1 000 m ²	1 200 m ²	1 600 m ²	2 000 m ²
	Pjovimo efektyvumas [1]	Standartinis				
		800 m ² /dieną	800 m ² /dieną	1 000 m ² /dieną	1 200 m ² /dieną	1 200 m ² /dieną
		Efektyvus				
		1 200 m ² /dieną	1 200 m ² /dieną	1 400 m ² / dieną	1 600 m ² / dieną	1 600 m ² / dieną
	Pjovimo aukštis	3~10 cm				
	Pjovimo plotis	20 cm				
Triukšmo emisijos	Įkrovimo laikas [2]	60 min	60 min	65 min	65 min	65 min
	Garso galios lygis LWA	57 dB(A)				
	Garso galios neapibrėžtumai KWA	3 dB(A)				
	Garso slėgio lygis LpA	49 dB(A)				
Darbo būseną	Garso slėgio neapibrėžtumai KpA	3 dB(A)				
	Darbinė temperatūra	0~50° C Rekomenduojama: 10~35° C				
	Ilgalaikio laikymo temperatūra	-10~35° C Rekomenduojama: 0~25° C				
	IP klasifikacija	Robotas: IPX6 Įkrovimo stotelė: IPX4 Maitinimas: IP67				
Jungiamumas	Maksimalus nuolydis pjovimo zonai	45 % (24°)				
	„Bluetooth“ dažnių diapazonas	2400,0-2483,5 MHz				
	Maks. radijo dažnio galia	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) „Bluetooth“: 7.49 dBm				
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400-2483,5M)				
	Ryšio modulis	Neįtrauktas	Neįtrauktas	Neįtrauktas	Įtrauktas (nemokamai vienerius metus nuo aktyvavimo)	Įtrauktas (nemokamai trejus metus nuo aktyvavimo)
	Ryšio paslauga [3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41				
	GNSS [4]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS				



Vairavimo variklis	Variklio tipas	Bešepetėlinis variklis				
Pjovimo variklis	Greitis	2500 /min				
Baterija (robotas)	Baterijos modelis	MBPM30	MBPM30	MBPM20	MBPM20	MBPM20
	Baterijos tipas	Ličio jonų baterija				
	Tipinė talpa 4000	mAh	4000 mAh	5000 mAh	5000 mAh	5000 mAh
	Nominali įtampa	18 V DC				
Maitinimo šaltinis	Kroviklio modelis	MPAM20 / MPAM20(C)				
	Įėjimo įtampa	100~240 V AC				
	Išėjimo įtampa	20 V DC				
	Išėjimo srovė	3 A				
Įkrovimo stotelė	Įkrovimo stotelės modelis	MCM20				
	Įėjimo įtampa	20 V DC				
	Išėjimo įtampa	20 V DC				
	Įėjimo srovė	3 A				
	Išėjimo srovė	3 A				
Priedai	Atsarginiai peiliai ir laikikliai	9				
	Peilio modelis	MBKM10				

[1] Remiantis MOVA laboratorijos testais.

[2] Įkrovimo laikas nurodo laiką, reikalingą pasiekti 85 % talpos ir tęsti pjovimą, kai robotas automatiškai sugrįžta į įkrovimo stotelę dėl mažo baterijos įkrovimo lygio.

[3] Reikalauja Link modulio įdiegimo.

[4] Reikalauja Link modulio įdiegimo.

Pastaba: Specifikacijos gali keistis, tobulinant mūsų produktą. Dėl naujausios informacijos apsilankykite mūsų svetainėje <https://www.mova.tech>.

