Originali instrukcija

Turinys

1 Saugos instrukcijos P05
2 Gaminio pristatymas P09
3 Montavimas P12
4 Paruošimas pirmam naudojimui P15
5 Sukurkite sodo žemėlapį P19
6 Naudojimas P26
7 „MOVAhome“ programėlė P29
8 Priežiūra P31
9 Akumuliatorius P34
10 Laikymas žiemą P34
11 Transportavimas P34
12 Gedimų šalinimas P35
13 Specifikacijos P38

1 Saugos instrukcijos

1.1 Bendrosios saugos instrukcijos

• Prieš naudodami gaminį atidžiai perskaitykite ir supraskite naudotojo vadovą.
• Su gaminiu naudokite tik MOVA rekomenduojamą įrangą. Bet koks kitoks naudojimas yra netinkamas.
• Neleiskite vaikams būti šalia veikiančio įrenginio ar su juo žaisti.
• Nenaudokite gaminio vietose, kur žmonės nežino apie jo buvimą.
• Rankiniu būdu valdydami gaminį per „MOVAhome“ programėlę nebėkite. Visada eikite, stebėkite savo žingsnius šlaituose ir visada išlaikykite pusiausvyrą.
• Venkite naudoti gaminį, kai darbo zonoje yra žmonių, ypač vaikų ar gyvūnų.
• Venkite naudoti įrenginį ir jo priedus esant blogam orui, ypač kai yra žaibo pavojus.
• Jei gaminį naudojate viešose vietose, aplink darbo zoną pastatykite įspėjamuosius ženklus su tokiu tekstu: „Dėmesio! Automatinė vejapjovė! Laikykitės atokiau nuo įrenginio! Prižiūrėkite vaikus!“
• Dirbdami su gaminiu avėkite tvirtą avalynę ir mūvėkite ilgas kelnes.
• Kad apsaugotumėte gaminį nuo pažeidimų ir išvengtumėte nelaimingų atsitikimų su transporto priemonėmis ir žmonėmis, nenustatykite darbo zonų ar pervažiavimo takų per viešuosius takus.
• Nelieskite judančių pavojingų dalių, pvz., peilių disko, kol jos visiškai nesustojo.
• Susižalojus ar įvykus nelaimei, kreipkitės į medikus.
• Prieš šalindami užsikimšimus, atlikdami priežiūrą ar apžiūrėdami gaminį, nustatykite jį į padėtį OFF. Jei gaminys neįprastai vibruoja, prieš paleisdami iš naujo patikrinkite, ar jis nepažeistas. Nenaudokite gaminio, jei kuri nors dalis sugedusi.
• Netieskite pagrindinio kabelio vietose, kur gaminys pjaus. Laikykitės pateiktų kabelio tiesimo instrukcijų.
• Gaminiui įkrauti naudokite tik komplekte esančią įkrovimo stotelę. Netinkamai naudojant galimas elektros smūgis, perkaitimas ar ėsdinančio skysčio nuotėkis iš akumuliatoriaus. Elektrolitui ištekėjus, nuplaukite vandeniu / neutralizuojančia priemone, o ėsdinančiam skysčiui patekus į akis, kreipkitės į medikus.
• Jungdami pagrindinį kabelį į elektros lizdą, naudokite liekamosios srovės įtaisą (RCD), kurio didžiausia suveikimo srovė – 30 mA.
• Naudokite tik originalius MOVA rekomenduojamus akumuliatorius. Su neoriginaliais akumuliatoriais gaminio saugumas negarantuojamas. Nenaudokite neįkraunamų baterijų.
• Maitinimo ir (arba) ilginimo laidus laikykite atokiau nuo darbo zonos, kad jie nebūtų pažeisti ir nekiltų sąlyčio su dalimis, kuriomis teka srovė, pavojus.
• Šiame dokumente pateiktos iliustracijos yra tik orientacinės. Vadovaukitės faktiniais gaminiais.
• Niekada neleiskite įrenginio naudoti vaikams, asmenims su ribotais fiziniais, jutiminiais ar protiniais gebėjimais, neturintiems patirties ir žinių arba nesusipažinusiems su šiomis instrukcijomis. Vietos teisės aktai gali riboti operatoriaus amžių.
• Nejunkite ir nelieskite pažeisto kabelio, kol jis neatjungtas nuo elektros lizdo. Jei kabelis pažeidžiamas darbo metu, ištraukite kištuką iš elektros lizdo. Nusidėvėjęs ar pažeistas kabelis didina elektros smūgio riziką, jį turi pakeisti techninės priežiūros specialistai.
• Nestumkite gaminio jėga ar staigiai – galite jį sugadinti.
• Kad būtų laikomasi RD spinduliuotės poveikio reikalavimų, tarp įrenginio ir žmogaus turi būti išlaikomas 35 cm (13,8 col.) atstumas.
• ĮSPĖJIMAS: Akumuliatoriui įkrauti naudokite tik su šiuo prietaisu pateiktą nuimamą maitinimo bloką.

1.2 Montavimo saugos instrukcijos

• Nemontuokite įkrovimo stotelės vietose, kur žmonės gali už jos užkliūti.
• Nemontuokite įkrovimo stotelės vietose, kur gali kauptis vanduo.
• Nemontuokite įkrovimo stotelės ir jos priedų arčiau kaip 60 cm (23,6 col.) nuo degių medžiagų. Įkrovimo stotelės ir maitinimo šaltinio gedimas ar perkaitimas gali kelti gaisro pavojų.

1.3 Naudojimo saugos instrukcijos

• Laikykite rankas ir kojas atokiau nuo besisukančių peiliukų. Nekiškite rankų ar kojų prie įjungto gaminio ar po juo.
• Nekelkite ir nenešiokite įjungto gaminio.
• Pastatykite robotą į įkrovimo stotelę arba išjunkite (OFF), kai darbo zonoje yra žmonių, ypač vaikų ar gyvūnų.
• Įsitikinkite, kad ant vejos nėra akmenų, šakų, įrankių, žaislų ar kitų daiktų. Kitaip peiliukai gali būti pažeisti jiems atsitrenkus į daiktą.
• Nedėkite daiktų ant gaminio ar įkrovimo stotelės.
• Nenaudokite gaminio, jei neveikia mygtukas STOP.
• Venkite gaminio susidūrimų su žmonėmis ar gyvūnais. Jei gaminio kelyje atsiranda žmogus ar gyvūnas, nedelsdami jį sustabdykite.
• Kai gaminys nenaudojamas, visada nustatykite jį į padėtį OFF.
• Nenaudokite gaminio vienu metu su iškylančiu purkštuvu. Naudokite tvarkaraščio funkciją, kad gaminys ir iškylantis purkštuvas neveiktų tuo pačiu metu.
• Venkite tiesti jungiamąjį taką ten, kur įrengti iškylantys purkštuvai.
• Nenaudokite gaminio, kai darbo zonoje yra stovinčio vandens, pvz., smarkiai lyjant ar susikaupus vandeniui.

1.4 Priežiūros saugos instrukcijos

• Atlikdami priežiūros darbus nustatykite gaminį į padėtį OFF.
• Po plovimo įsitikinkite, kad gaminys pastatytas ant žemės įprasta padėtimi, o ne apverstas.
• Nevartykite gaminio važiuoklei valyti. Jei valymo tikslais jį apvertėte, po to būtinai grąžinkite į tinkamą padėtį. Ši atsargumo priemonė būtina, kad vanduo nepatektų į variklį ir nesutrikdytų normalaus veikimo.

• Prieš valydami įkrovimo stotelę ar atlikdami jos priežiūrą, ištraukite stotelės kištuką arba įjunkite išjungimo įtaisą.
• Gaminiui valyti nenaudokite aukšto slėgio plovyklės ar tirpiklių.

1.5 Akumuliatoriaus sauga

Ličio jonų akumuliatoriai gali sprogti arba sukelti gaisrą, jei yra ardomi, trumpai sujungiami, veikiami vandens, ugnies ar aukštos temperatūros. Elkitės su jais atsargiai, neardykite ir neatidarinėkite akumuliatoriaus, venkite bet kokio elektrinio / mechaninio poveikio. Laikykite atokiau nuo tiesioginių saulės spindulių.
• Naudokite tik gamintojo pateiktą akumuliatoriaus kroviklį ir maitinimo šaltinį. Netinkamas kroviklis ir maitinimo šaltinis gali sukelti elektros smūgį ir (arba) perkaitimą.
• NEBANDYKITE REMONTUOTI AR MODIFIKUOTI AKUMULIATORIŲ! Bandant remontuoti galima sunkiai susižaloti dėl sprogimo ar elektros smūgio. Atsiradus nuotėkiui, išsiskyrę elektrolitai yra ėsdinantys ir toksiški.
• Šiame prietaise esančius akumuliatorius gali keisti tik kvalifikuoti asmenys.

1.6 Liekamoji rizika

Kad išvengtumėte sužalojimų, keisdami peiliukus mūvėkite apsaugines pirštines.

1.7 Simboliai ir lipdukai

	**ĮSPĖJIMAS –** **Prieš naudodami įrenginį perskaitykite naudotojo instrukcijas.**
	**ĮSPĖJIMAS –** **Įrenginiui veikiant laikykitės saugaus atstumo.**
	**ĮSPĖJIMAS –** **Prieš dirbdami su įrenginiu ar jį keldami, įjunkite išjungimo įtaisą.**
	**ĮSPĖJIMAS –** **Nevažinėkite ant įrenginio.**
	**ĮSPĖJIMAS –** **Šio gaminio negalima išmesti kartu su įprastomis buitinėmis atliekomis. Užtikrinkite, kad gaminys būtų perdirbtas laikantis vietos teisės aktų reikalavimų.**

CE	**Šis gaminys atitinka taikomas ES direktyvas.**
	**III klasės įranga**
	**Perskaitykite naudotojo vadovą**
⎓	**Nuolatinė srovė**
	**II klasės įranga**

Paskirtis

Šis sodo gaminys skirtas buitiniam vejos pjovimui. Jis sukurtas pjauti dažnai, kad veja būtų sveikesnė ir gražesnė nei bet kada anksčiau. Priklausomai nuo vejos dydžio, vejapjovę galima užprogramuoti veikti bet kuriuo metu ir bet kokiu dažnumu. Ji netinka kasti, šluoti ar valyti sniegą.

CE

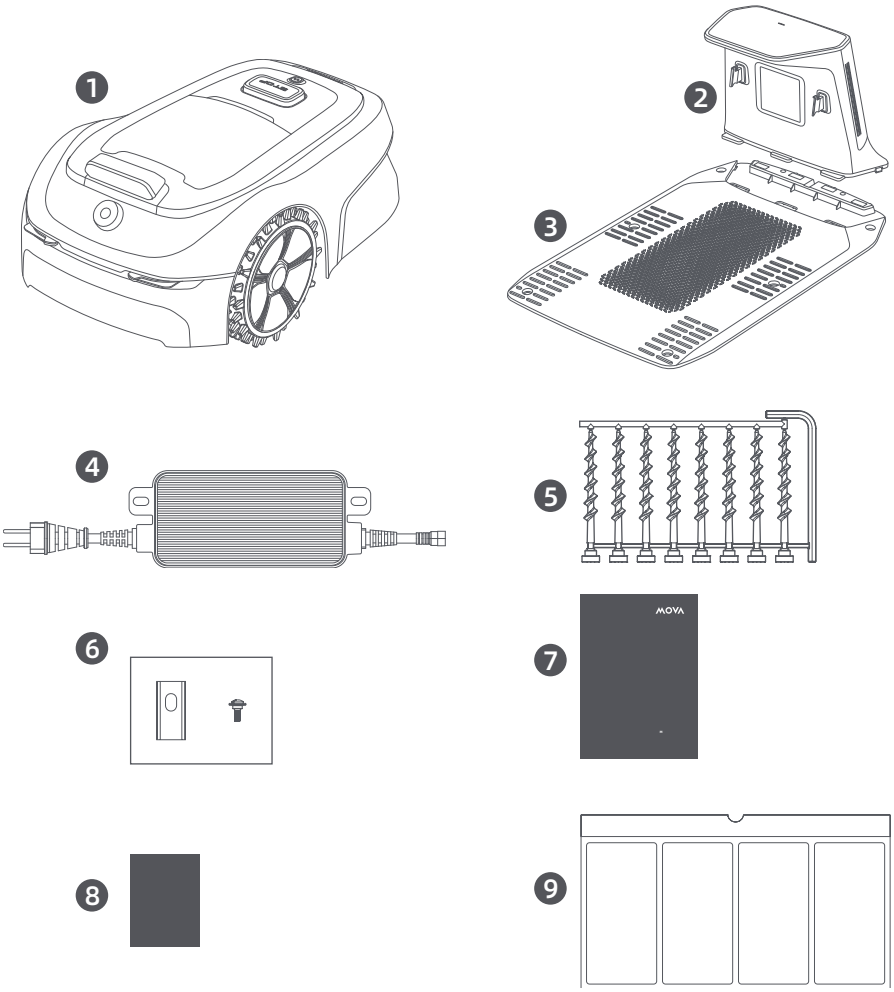
Šiuo dokumentu „Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd.“ pareiškia, kad radijo įrenginys, modelis MVLM2100, atitinka Direktyvą 2014/53/ES. Visą ES atitikties deklaracijos tekstą rasite šiuo interneto adresu: https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity.

Gaminys atitinka JK PSTI reglamentus; visą atitikties deklaracijos tekstą rasite šiuo interneto adresu: https://www.mova.tech/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti.

Išsamų el. vadovą rasite adresu https://www.mova.tech/pages/user-manuals-and-faqs.

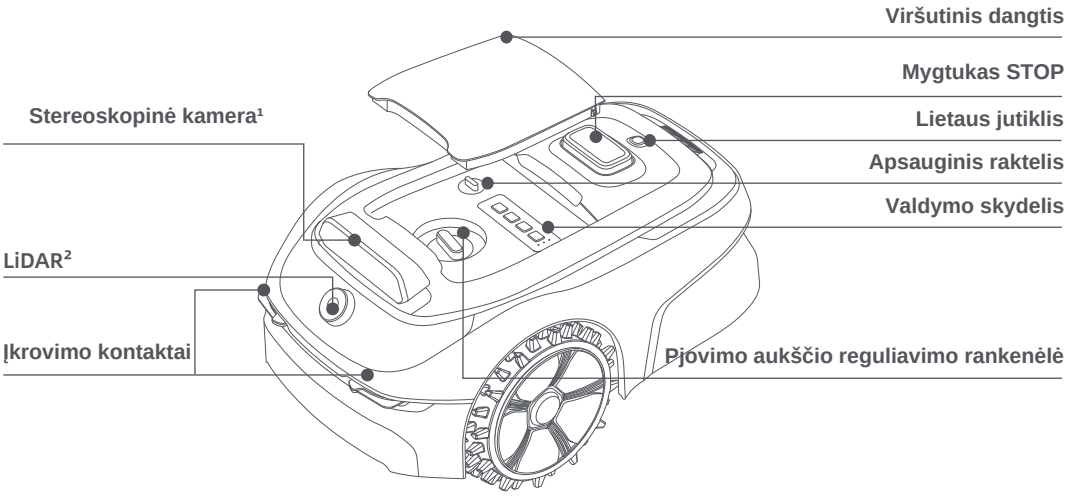
2 Gaminio pristatymas

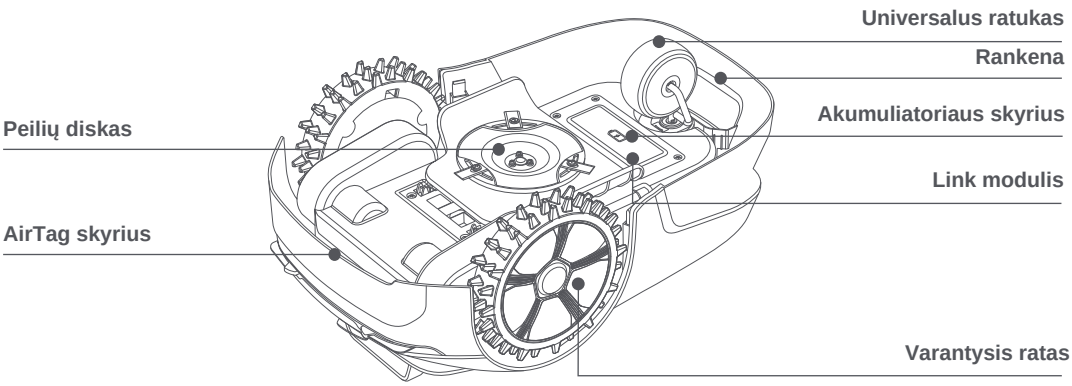
2.1 Kas yra dėžėje



1 Robotas
2 Įkrovimo bokštelis su 10 m (32,8 pėd.) ilginimo laidu
3 Pagrindo plokštė
4 Maitinimo šaltinis
5 Kuoliukai × 8, šešiabriaunis raktas
6 Atsarginiai peiliukai ir varžtai × 9
7 Naudotojo vadovas
8 Nepūkuota šluostė
9 Trumpasis vadovas
10 Atsuktuvas

2.2 Gaminio apžvalga





1: Priekinė kamera užtikrina pozicionavimą ir aptinka kliūtis, vejos ribas bei žmones. Matymo kampas: 110° (horizontalus), 75° (vertikalus), 120° (įstrižas). Skiriamoji geba – 2 MP.
2: LiDAR padeda gauti aplinkos informaciją ir palengvina roboto pozicionavimą bei kliūčių vengimą. Aptikimo nuotolis (esant 100 klx): 15 m (49,2 pėd.) esant 10 % atspindžiui ir 40 m (131,2 pėd.) esant 90 % atspindžiui. Matymo laukas – 360°.

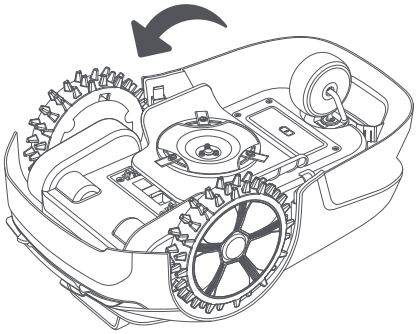
2.3 „AirTag“ skyriaus pristatymas

„AirTag“ skyrius pritaikytas „AirTag“ ar kitiems sekimo įrenginiams, padedantiems nustatyti roboto vietą ir jį sekti.
Pastaba: „AirTag“ į komplektą neįeina. Pasirūpinkite juo patys.
Norėdami įdėti ar išimti „AirTag“:

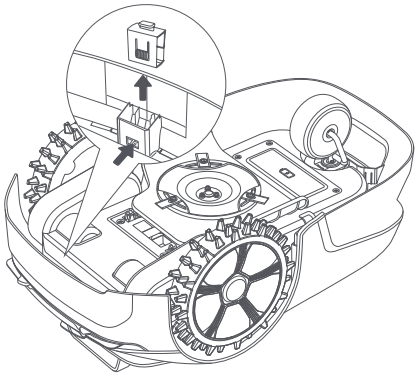
1 Išjunkite robotą.



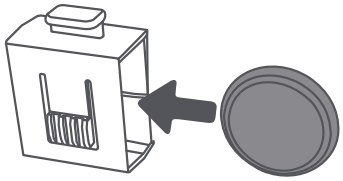
2 Padėkite robotą ant minkšto paviršiaus ir apverskite jį.



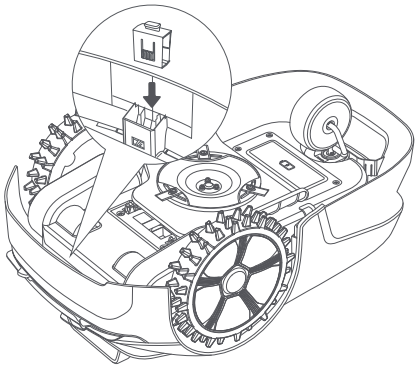
3 Paspauskite fiksatorių, kad išimtumėte „AirTag“ laikiklį.



4 Idėkite „AirTag“ į laikiklį arba išimkite jį iš laikiklio.



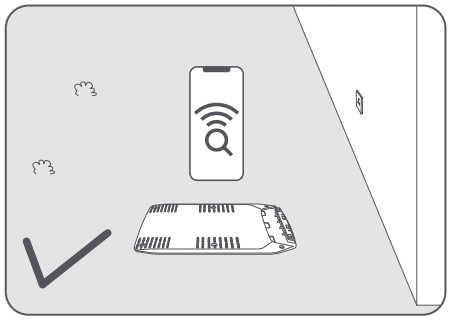
5 Idėkite laikiklį atgal.

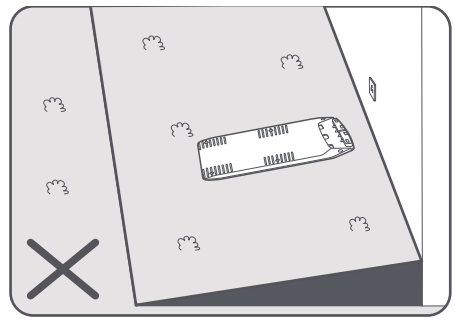


3 Montavimas

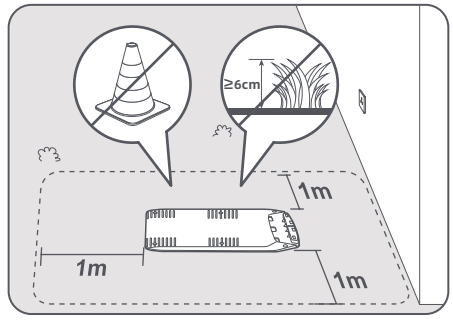
3.1 Tinkamos vietos parinkimas

Pastatykite įkrovimo stotelę ant lygaus paviršiaus prie vejos krašto ir netoli elektros lizdo. Įsitikinkite, kad vieta atitinka šiuos reikalavimus:
• Vietoje yra stiprus „Wi-Fi“ signalas.
Pastaba: Vietos „Wi-Fi“ signalo stiprumą patikrinkite mobiliuoju įrenginiu. Stiprus „Wi-Fi“ signalas užtikrina stabilų ryšį tarp roboto ir programėlės.



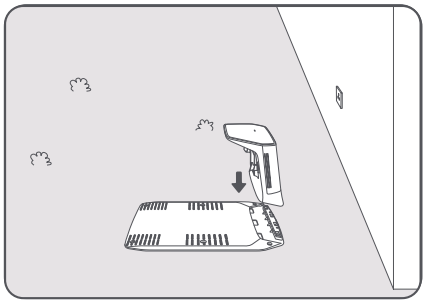


• Žemė pakankamai minkšta kuoliukams įkalti.
• Žemė yra lygioje vietoje. Nuolydis gali priversti robotą riedėti atgal ir prarasti kontaktą.
• Palikite bent 1 m (39,4 col.) laisvos vietos be kliūčių įkrovimo stotelės kairėje, dešinėje ir priekyje.
• Žolė aplink vietą yra trumpesnė nei 6 cm (2,4 col.).
• Jei žolė aukštesnė, pirmiausia nupjaukite ją paprasta vejapjove. Dėl aukštos žolės robotui gali būti sunku grįžti į įkrovimo stotelę.

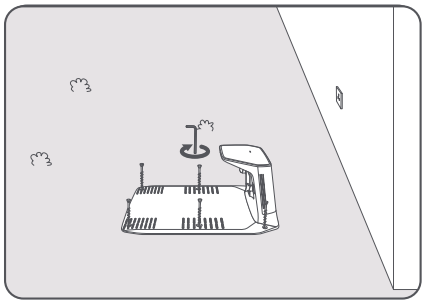


3.2 Įkrovimo stotelės montavimas

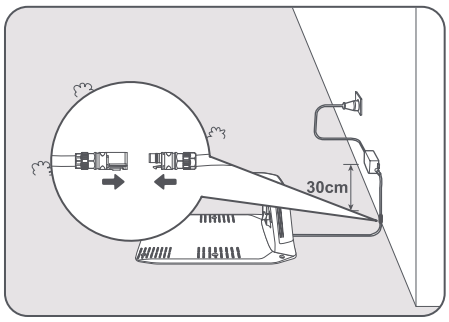
❶Įstatykite įkrovimo bokštelį į pagrindo plokštę, kol išgirsite spragtelėjimą.



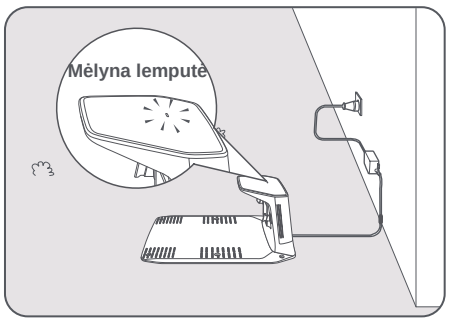
❷Pritvirtinkite pagrindo plokštę prie žemės pridėtais kuoliukais ir šešiabriauniu raktu.



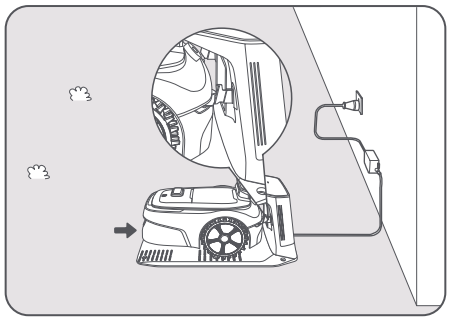
❸Prijunkite maitinimo šaltinį prie ilginimo laido, tada prijunkite prie elektros lizdo. Maitinimo šaltinį laikykite bent 30 cm (11,8 col.) virš žemės.



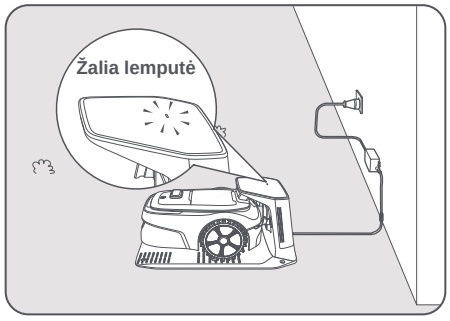
Pastaba: Esant maitinimui, įkrovimo stotelės LED indikatorius nuolat švies mėlynai.



❹ Įstatykite robotą į įkrovimo stotelę įkrauti. Įsitikinkite, kad roboto ir įkrovimo stotelės įkrovimo kontaktai tinkamai susijungę.



Pastabos
• Kai robotas sėkmingai kraunasi įkrovimo stotelėje, indikatoriaus lemputė mirksi žaliai.



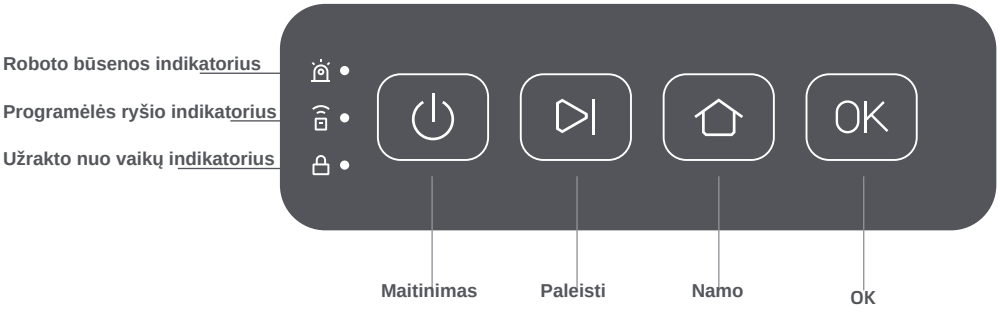
• Jei norite papildomos apsaugos ir ketinate įsigyti garažą, naudokite tinkamą MOVA garažą, parduodamą vietos parduotuvėse ar internetu. Naudojant ne MOVA garažą gali kilti įkrovimo problemų.

Įkrovimo stotelės LED indikatorius

LED indikatoriaus spalva	Reikšmė
Mirksi / šviečia raudonai	1. Yra įkrovimo stotelės problema (pvz., įkrovimo srovės ar įtampos sutrikimas). 2. Robotas stovi įkrovimo stotelėje, bet įkrovimas vyksta netinkamai (pvz., trumpasis jungimas įkrovimo kontaktuose).
Šviečia mėlynai	Įkrovimo stotelė turi maitinimą. Roboto stotelėje nėra.
Mirksi žaliai	Robotas kraunasi įkrovimo stotelėje.
Šviečia žaliai	Robotas stovi įkrovimo stotelėje ir yra visiškai įkrautas arba laukia kito nustatyto įkrovimo laikotarpio.

4 Paruošimas pirmam naudojimui

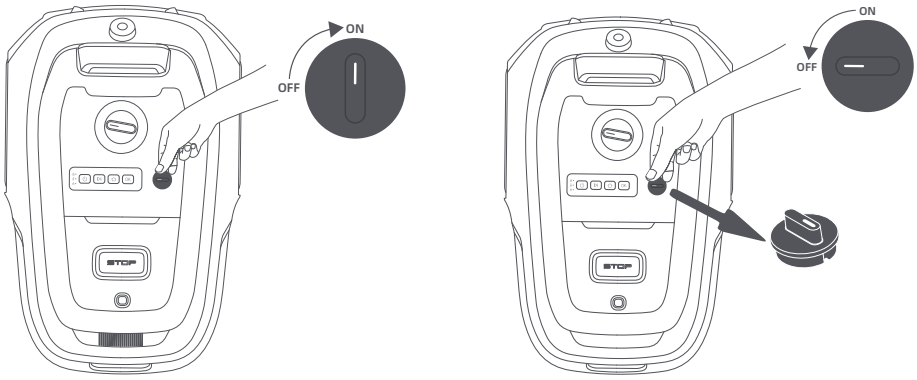
4.1 Susipažinkite su valdymo skydeliu



Mygtukai

Mygtukas	Funkcija
Maitinimas	Norėdami įjungti robotą, įstatykite apsauginį raktelį ir pasukite jį į padėtį ON. Nuspauskite ir 2 sekundes palaikykite maitinimo mygtuką, kad įjungtumėte robotą.
	Norėdami išjungti robotą, įsitikinkite, kad jis yra ne įkrovimo stotelėje, nuspauskite ir 2 sekundes palaikykite maitinimo mygtuką, tada pasukite apsauginį raktelį į padėtį OFF.
Paleisti	Norėdami pradėti viso ploto pjovimą ar tęsti pristabdytas užduotis, paspauskite paleidimo mygtuką, tada per 5 sekundes paspauskite mygtuką OK.
Namo	Norėdami išsiųsti robotą atgal į įkrovimo stotelę įkrauti, paspauskite mygtuką „Namo“, tada per 5 sekundes paspauskite mygtuką OK.
OK	Norėdami išjungti apsauginį užraktą ir įjungti valdymą programėle, du kartus paspauskite mygtuką OK.
	Norėdami įjungti „Bluetooth“ susiejimo režimą, nuspauskite ir 3 sekundes palaikykite mygtuką OK.
Paleisti + OK	Norėdami atkurti gamyklinius roboto nustatymus, kartu nuspauskite ir 3 sekundes palaikykite paleidimo mygtuką ir mygtuką OK.
Stop	Paspauskite mygtuką STOP, kad sustabdytumėte robotą ir įjungtumėte apsauginį užraktą. Valdymas programėle bus išjungtas. Du kartus paspauskite mygtuką OK, kad išjungtumėte apsauginį užraktą.
Paleisti + Namo	Norėdami išjungti užraktą nuo vaikų, vienu metu paspauskite paleidimo ir „Namo“ mygtukus. Robotas praneš: „Užraktas nuo vaikų išjungtas“.

Apsauginis raktelis



• Prieš įjungdami robotą pasukite apsauginį raktelį į padėtį ON.
• Pasukus apsauginį raktelį į padėtį OFF, robotas automatiškai išsijungs.
Pastaba: • Apsauginį raktelį galima išimti, kai jis yra padėtyje OFF. Be raktelio roboto įjungti negalima.
• Pametę apsauginį raktelį, dėl naujo kreipkitės į garantinio aptarnavimo komandą.

Valdymo skydelio indikatorių lemputės

Indikatorius	Spalva	Reikšmė
Roboto būsena	Pulsuoja žaliai	Robotas kraunasi įkrovimo stotelėje.
	Šviečia žaliai	Akumuliatorius visiškai įkrautas.
	Šviečia raudonai	1. Įvyko klaida. 2. Paspaustas avarinio sustabdymo mygtukas.
	Mirksi mėlynai	1. Robotas vykdo užduotį arba yra pristabdytas. 2. Robotas inicijuojasi po įjungimo.
	Šviečia mėlynai	Robotas veikia budėjimo režimu.
Programėlės ryšys	Šviečia mėlynai	Robotas prijungtas prie programėlės.
Užraktas nuo vaikų	Šviečia mėlynai	Valdymo skydelis užrakintas per programėlę. (Funkciją „Užraktas nuo vaikų“ galite įjungti programėlėje.)

4.2 Pradiniai nustatymai

Prieš pradedant robotui dirbti, atlikite pagrindinius nustatymus.

4.2.1 Prijunkite robotą prie interneto

Prieš tinklo sąranką:
• Įsitikinkite, kad robotas ir jūsų mobilusis įrenginys prijungti prie to paties „Wi-Fi“ tinklo.
• Įsitikinkite, kad mobilusis įrenginys yra ne toliau kaip 10 m (32,8 pėd.) nuo roboto.
• Įjunkite „Bluetooth“ funkciją mobiliajame įrenginyje.

1. Atidarykite viršutinį dangtį ir pasukite apsauginį raktelį į padėtį ON.

2. Nuspauskite ir 2 sekundes palaikykite valdymo skydelio maitinimo mygtuką, kad įjungtumėte robotą.
Pastaba:
• Įjungus maitinimą, robotas pradės inicijavimą – valdymo skydelyje mirksės mėlyna būsenos lemputė. Kai pasigirsta paleidimo garsas ir būsenos lemputė ima šviesti mėlynai, inicijavimas baigtas.
• Robotas įsijungs automatiškai, kai bus įstatytas į įkrovimo stotelę.
3. Nuskaitykite QR kodą, kad atsisiųstumėte „MOVAhome“ programėlę į savo mobilųjį įrenginį.
Programėlę „MOVAhome“ taip pat galite atsisiųsti iš „App Store“ arba „Google Play“.

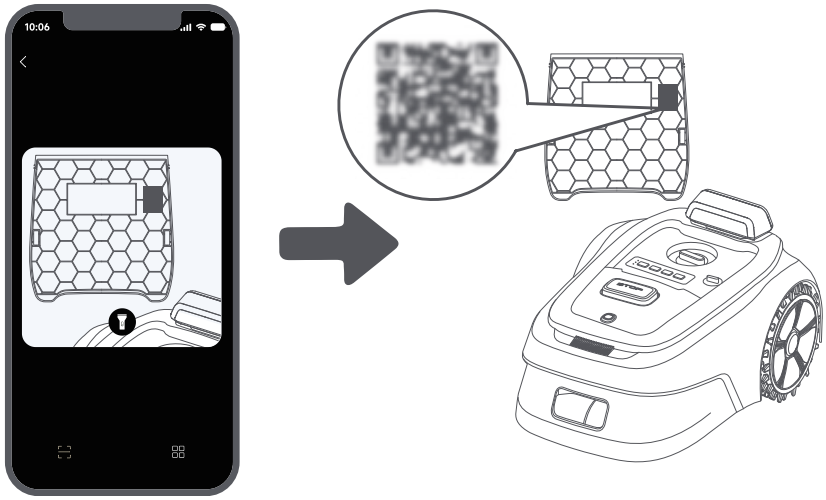
ARBA

Download on the App Store

Get it on Google Play

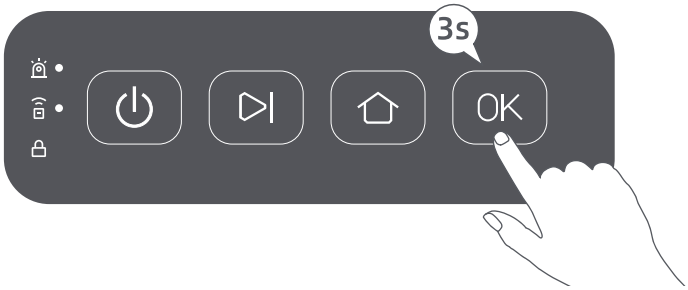
4. Atidarykite „MOVAhome“ programėlę, susikurkite paskyrą ir prisijunkite.
5. Prisijunkite vienu iš šių būdų:

• Nuskaitykite QR kodą: eikite į Įrenginys ir palieskite Nuskaityti QR kodą prisijungimui. Nuskaitykite QR kodą ant roboto korpuso, kad prisijungtumėte.



• Pridėkite rankiniu būdu: eikite į Įrenginys ir palieskite Pridėti. Tada pasirinkite savo roboto modelį.
• Automatinis aptikimas: robotas ieškos netoliese esančių įrenginių. Palieskite savo robotą aptiktų įrenginių sąraše, kad prisijungtumėte.

6. Vykdykite programėlės nurodymus, kad užbaigtumėte „Wi-Fi“ tinklo prijungimą.
Svarbu
• Naudokite vienos juostos 2,4 GHz dažnio tinklą.
• Įsitikinkite, kad jūsų „Wi-Fi“ tinkle nėra užkardos ir jis nėra šifruotas. Kitaip tinklo sąranka gali nepavykti.
7. Nuspauskite ir 3 sekundes palaikykite mygtuką OK. Robotas pereis į „Bluetooth“ susiejimo režimą.



8. Vykdykite programėlės nurodymus, kad užbaigtumėte susiejimą.
Pastabos

• Kai robotas sėkmingai prijungiamas prie programėlės, programėlės ryšio indikatorius valdymo skydelyje švies mėlynai.
• Link modulis leidžia valdyti nuotoliniu būdu be „Wi-Fi“, tačiau geriausiam veikimui rekomenduojamas „Wi-Fi“ ryšys.

4.2.2 Kiti nustatymai

Roboto atsiejimas
Sėkmingai susiejus, robotas automatiškai susiejamas su „MOVAhome“ paskyra. Kiekvienas įrenginys gali būti susietas tik su viena paskyra. Jis negali būti tuo pat metu susietas su kita paskyra.
Norėdami susieti robotą su nauja paskyra, pirmiausia turite jį atsieti. Norėdami atsieti:

1. Atidarykite „MOVAhome“ programėlę. Eikite į Įrenginys.
2. Suraskite savo roboto pavadinimą. Jei su „MOVAhome“ paskyra susieti keli robotai, braukite kairėn ar dešinėn, kad pasiektumėte norimo redaguoti roboto puslapį.
3. Palieskite roboto pavadinimą viršutiniame kairiajame kampe.
4. Pasirinkite Ištrinti.
Pastaba: Pašalinus robotą iš „MOVAhome“ paskyros, visi iš roboto gauti naudotojo duomenys bus ištrinti iš serverio.

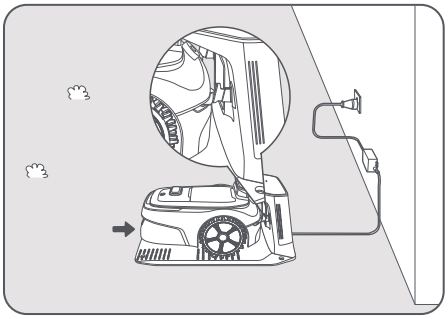
Dalijimasis robotu
1. Palieskite roboto pavadinimą viršutiniame kairiajame kampe.
2. Pasirinkite Dalytis įrenginiu.
Atsijungimas ir paskyros ištrynimas

1. Eikite į Aš > Nustatymai > Bendrieji > Paskyra.
2. Pasirinkite Atsijungti arba Ištrinti paskyrą.
Roboto nustatymų atkūrimas

Valdymo skydelyje kartu nuspauskite ir 3 sekundes palaikykite paleidimo mygtuką ir mygtuką OK.
Atkūrus gamyklinius roboto nustatymus, visi roboto duomenys bus ištrinti.

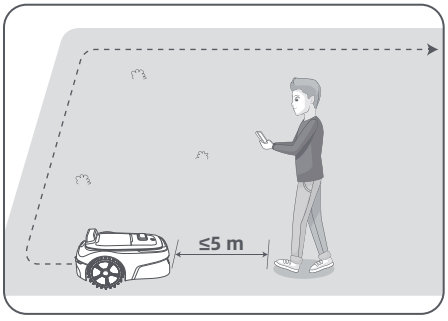
5 Sukurkite sodo žemėlapį

Svarbu: Prieš kurdami žemėlapį patikrinkite:
• Roboto akumuliatoriaus lygis didesnis nei 50 %.
• Robotas tinkamai stovi įkrovimo stotelėje.

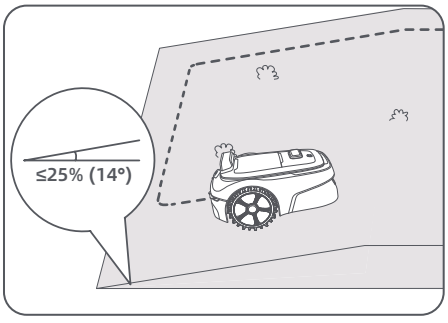


5.1 Virtualios ribos kūrimas

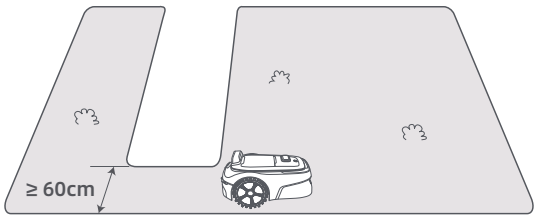
Prieš pradėdami žemėlapio kūrimą, atsiminkite:
• Kurdami žemėlapį eikite ne toliau kaip 5 m (16,4 pėd.) už roboto.



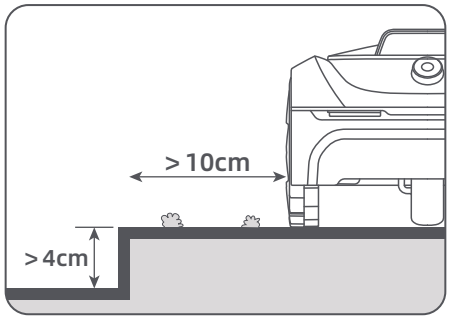
• Robotas gali įveikti iki 40 % (21,8°) nuolydžius. Tačiau geresniems pjovimo rezultatams rekomenduojama, kad darbo zonų nuolydžiai neviršytų 25 % (14°).
Pastaba: Jei riba nustatoma statesniuose nei 25 % (14°) šlaituose, robotas gali šiek tiek nuslysti už ribos.



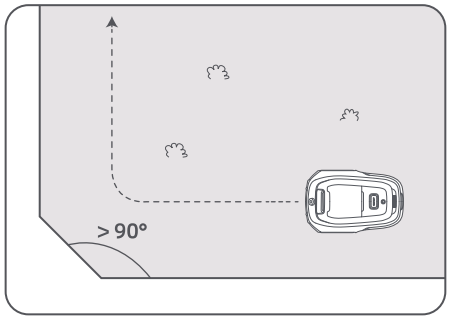
• Siauresnes nei 60 cm (23,6 col.) vietas nustatykite kaip takus, kad robotas galėtų pravažiuoti. Išsamiau žr. Nustatyti taką.



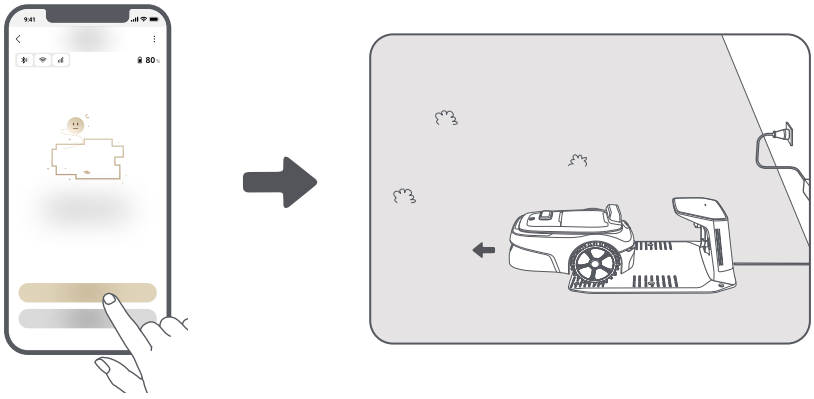
• Jei jūsų veja yra daugiau nei 4 cm (1,6 col.) aukščiau už gretimą paviršių, laikykite robotą bent 10 cm (3,9 col.) atstumu nuo krašto. Jei veja lygi su gretimu paviršiumi, robotas gali kirsti perimetrą, kad optimaliai nupjautų pakraščius.



• Įsitikinkite, kad posūkio kampai didesni nei 90°. Dėl mažesnių nei 90° kampų robotui gali būti sunku švariai nupjauti.

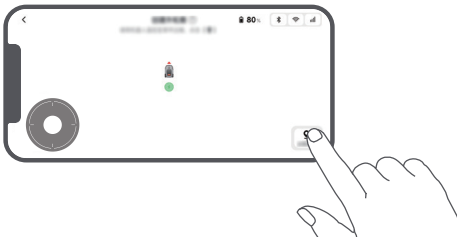


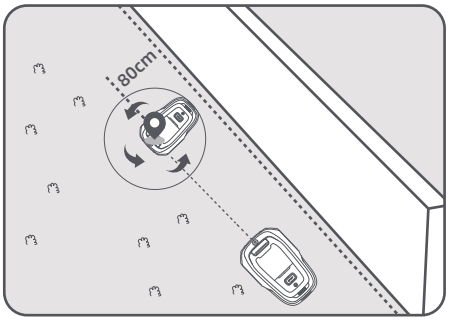
Žemėlapio kūrimo pradžia:
1. Programėlėje palieskite Pradėti žemėlapio kūrimą – robotas patikrins savo būseną ir kalibruosis.



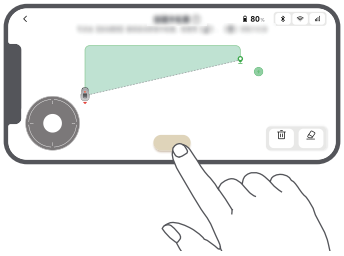
Dėmesio: Kalibravimui robotas automatiškai išvažiuos iš įkrovimo stotelės. Būkite atsargūs.

2. Nuotoliniu būdu nuveskite robotą prie vejos krašto ir palieskite Nustatyti pradžios tašką, kad nustatytumėte ribos pradžią. Robotas apsisuks vietoje, kad sukalibruotų savo padėtį.

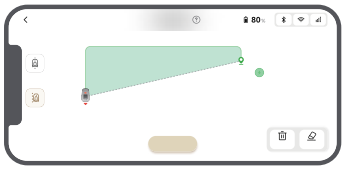




3. Apibrėžkite darbo zoną. Palaikomi šie du būdai.
• Nuotoliniu būdu valdykite robotą, vesdami jį vejos perimetru, kad apibrėžtumėte darbo zoną.
• Įjunkite automatinio ribų aptikimo režimą darbo zonai apibrėžti. Pažangaus DI algoritmo dėka robotas gali atpažinti ribas be rankinio vedžiojimo.

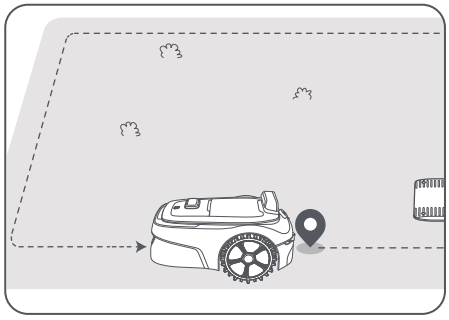


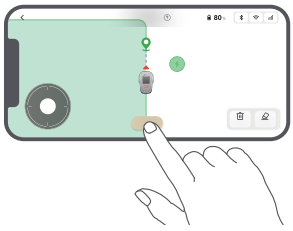
ARBA



Svarbu:
• Automatinio ribų aptikimo režimui reikia aiškių vejos ribų; jį naudokite dienos šviesoje, kad būtų užtikrintas geras matomumas. Nenaudokite šios funkcijos esant prastam apšvietimui ar lietui.
• Naudodami automatinio ribų aptikimo režimą rekomenduojame sekti robotą. Jei robotas tiksliai neaptinka ribų, bet kada galite išeiti iš automatinio ribų aptikimo režimo ir perjungti į nuotolinį valdymą.
• Įsitikinkite, kad roboto priekinė kamera švari ir neuždengta.

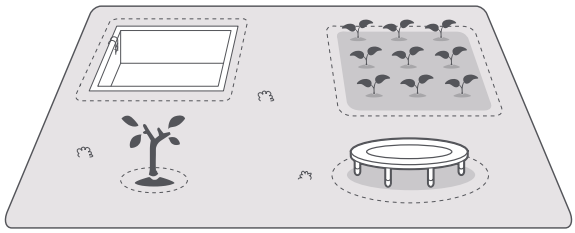
4. Robotui grįžus arčiau nei 1 m (39,4 col.) iki pradžios taško, galite paliesti Uždaryti ribą, kad užbaigtumėte ribos nustatymą.



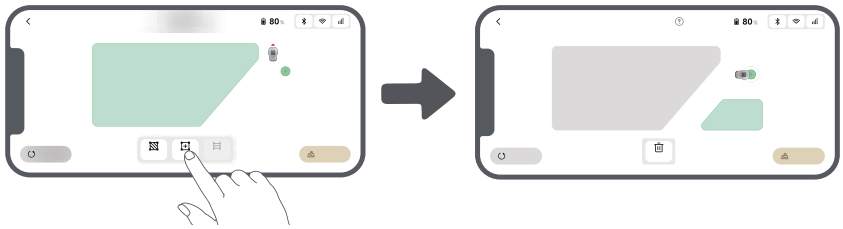


5. (Nebūtina) Redaguokite žemėlapį.
Baigę kurti žemėlapį, jį koreguoti taip pat galite eidami į Įrenginio puslapis > > Redaguoti.

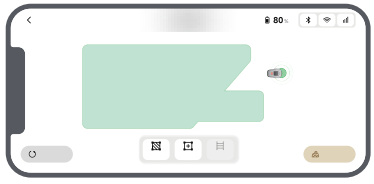
❶ Draudžiamos zonos nustatymas
Nors robotas gali automatiškai išvengti kliūčių, vietas, kuriose kyla kritimo pavojus (pvz., baseinus ir smėlio duobes), vis tiek būtina nustatyti kaip draudžiamas zonas. Objektus, kuriuos norite apsaugoti (pvz., gėlyną, batutą, daržo lysvę ar išsikišusią medžio šaknį), taip pat nustatykite kaip draudžiamas zonas.



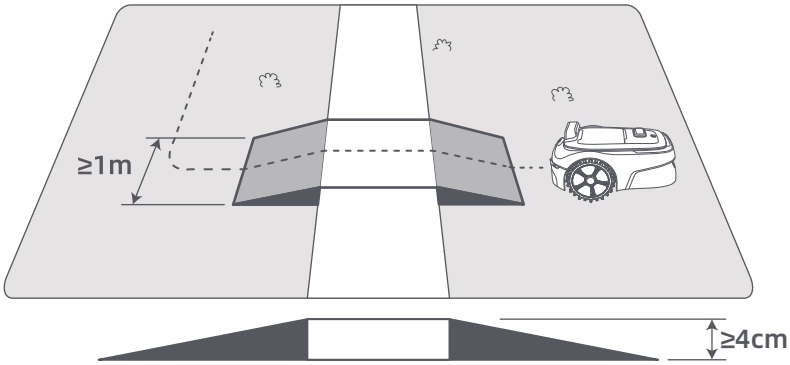
❷ Zonų pridėjimas ar išplėtimas
• Norėdami sukurti daugiau zonų
Jei veją skiria keliai arba turite kelias atskiras vejas, galite toliau kurti darbo zonas.
Pastaba: Jei sode yra akmenimis grįstų takelių, nustatykite juos kaip atskiras zonas. Tada nubrėžkite jungiamuosius takus, kad robotas galėtų judėti tarp zonų.



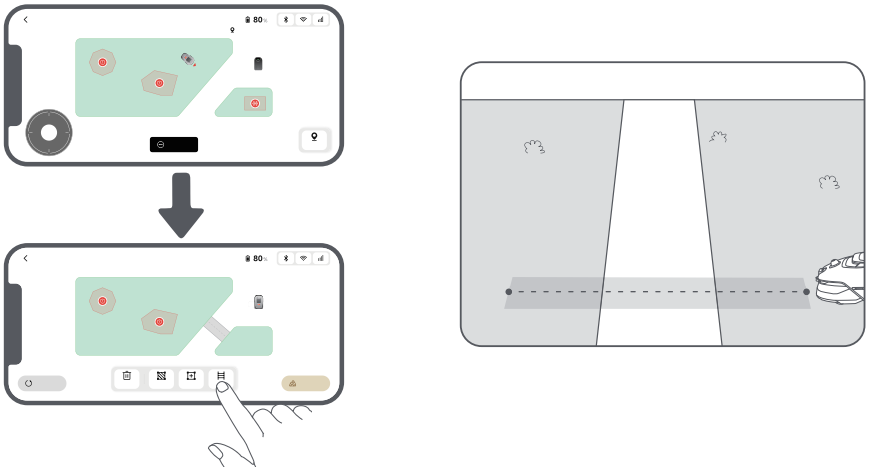
• Norėdami išplėsti esamas zonas
Esamą zoną galite išplėsti sukurdami plotą, kurį norite įtraukti. Jei dvi zonos persidengia, jos bus automatiškai sujungtos.



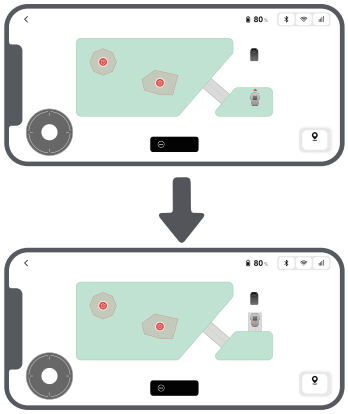
❸ Tako nustatymas
Atskirtoms zonoms sukurkite jas jungiantį taką. Atskirtos zonos be tako robotui bus nepasiekiamos.
Pastaba: Pagal numatytuosius nustatymus robotas taku tik važiuoja, žolės nepjauna.
Svarbu: Jei veją skiria aukštesnės nei 4 cm (1,6 col.) pertvaros, padėkite nuolydį atitinkančio aukščio objektą (pvz., rampą).

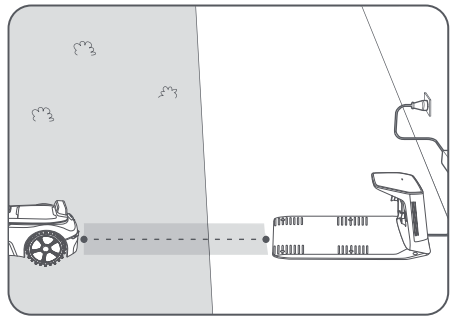


• Norėdami sujungti dvi atskiras darbo zonas
Atskirtoms zonoms sukurkite jas jungiančius takus. Kitaip jos robotui bus nepasiekiamos.
Svarbu: Įsitikinkite, kad tako pradžia ir pabaiga yra žolėje.

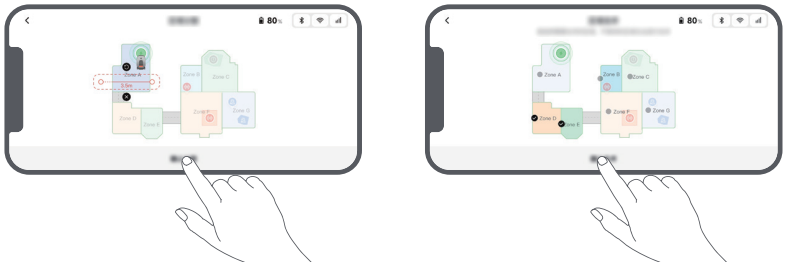


• Norėdami sujungti darbo zoną ir įkrovimo stotelę
Jei įkrovimo stotelė yra ne darbo zonoje, reikia sukurti taką, jungiantį ją su darbo zona.
Svarbu:
• Įsitikinkite, kad vienas galas yra žolėje, o kitas – tiesiai prieš įkrovimo stotelę. Patartina taką sulygiuoti su įkrovimo stotele.
• Kurdami takus, jungiančius darbo zoną ir įkrovimo stotelę, nuotoliniu būdu nestatykite roboto į įkrovimo stotelę. Kitaip LiDAR gali būti uždengtas ir žemėlapio kūrimas gali nepavykti.

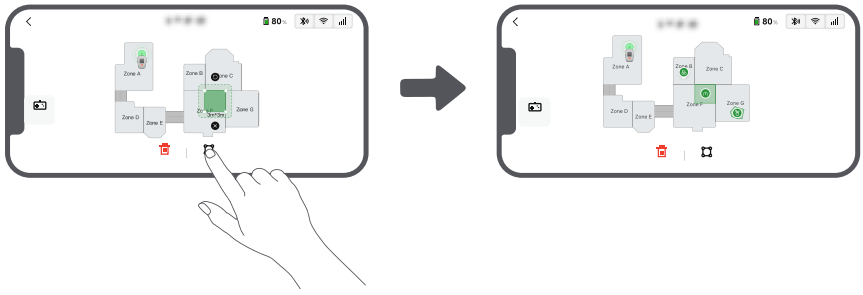




4 Zonų skaidymas ir jungimas
Padalykite zoną į mažesnes arba sujunkite padalytas zonas į vieną didesnę.



5 Pravažiuojamų zonų nustatymas
Pjaudamas robotas ne žolės paviršius (pvz., akmenimis grįstus takelius) automatiškai laiko nepravažiuojamais ir jų vengia. Jei robotui reikia važiuoti per ne žolės paviršius darbo zonoje, iš anksto nustatykite juos kaip pravažiuojamas zonas, kad išvengtumėte pertraukimų.
Pravažiuojamose zonose robotas nepaiso paviršiaus tipo, bet toliau vengia fizinių kliūčių.

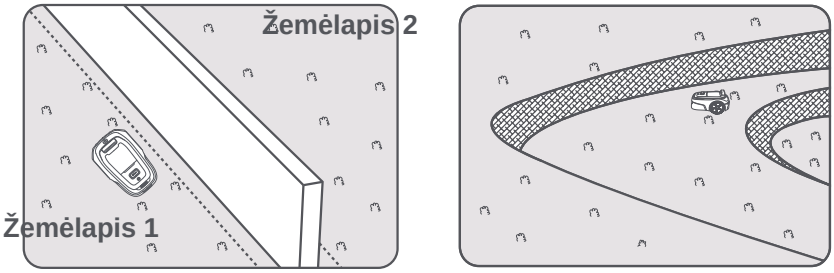


6. Palieskite Užbaigti žemėlapį.
Svarbu:
• Kurdami ribą nejudinkite roboto rankomis – žemėlapio kūrimas gali nepavykti.
• Prasidėjus žemėlapio kūrimui, nuotoliniu būdu nestatykite roboto į įkrovimo stotelę, kol procesas nebaigtas. Kitaip LiDAR gali būti uždengtas ir žemėlapio kūrimas gali nepavykti.

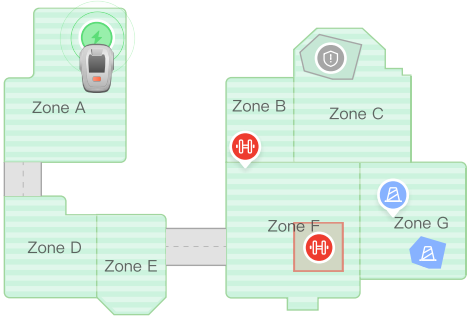
7. Palieskite Pradėti žemėlapio mokymąsi. Robotas automatiškai ištyrinės ir išmoks sukurtą plotą prieš pirmąjį pjovimą. Jums nereikia laukti šalia.

5.2 Antro žemėlapio pridėjimas

Dviejų žemėlapių funkcija skirta situacijoms, kai robotas negali savarankiškai judėti tarp atskirų vejų arba kai reikia kelių žemėlapių.
Antro žemėlapio gali prireikti, jei:
• Priekinės ir galinės vejų negalima sujungti.
• Tarp vejos plotų yra didelis aukščių skirtumas.
• Turite kelias valdas, bet tik vieną robotą.
• Vejos plotas per didelis vienam žemėlapiui.

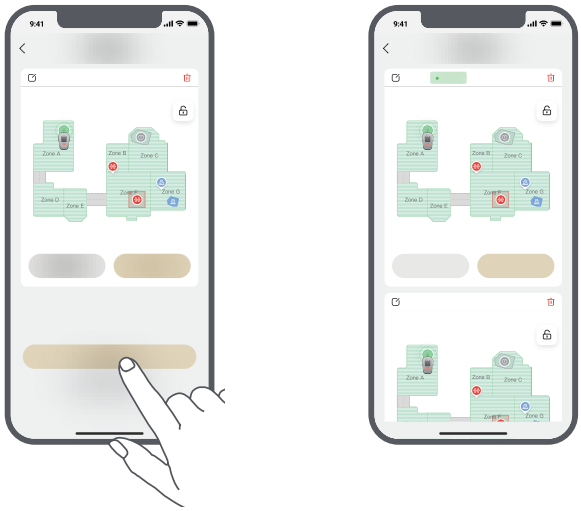


Pastaba: Jei vejos sujungtos ir neviršija roboto galimybių, vietoj to naudokite kelių zonų sąranką.



Antros vejos žemėlapio kūrimas:
1. Paruoškite įkrovimo stotelę.
   • Jei įsigijote antrą įkrovimo stotelę, sumontuokite ją antroje vejoje.
   • Jei ne, perkelkite robotą ir jo įkrovimo stotelę rankomis, kad pradėtumėte antros vejos žemėlapio kūrimą.

2. Eikite į Įrenginio puslapis > ir palieskite Pridėti žemėlapį programėlėje „MOVAhome“, kad sukurtumėte antrą žemėlapį.
3. Užbaigę antrą žemėlapį, tarp žemėlapių galėsite perjungti per > Naudoti.

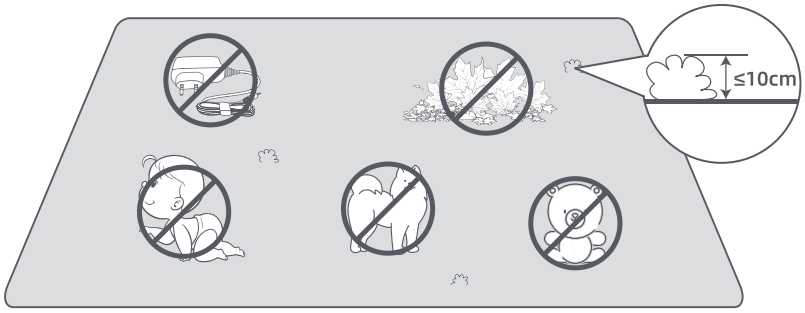


Pastaba:
• Perjungus žemėlapį, bus taikomi dabartinio žemėlapio tvarkaraščiai ir pjovimo nustatymai.
• Patogumui galite įsigyti papildomą įkrovimo stotelę ir sumontuoti ją antrame žemėlapyje. Kai antrame žemėlapyje sumontuota atskira įkrovimo stotelė, jums tereikia rankomis perkelti robotą tarp dviejų žemėlapių.

6. Naudojimas

6.1 Pirmasis pjovimas

Patarimai prieš pjovimą:
• Paprasta vejapjove nupjaukite žolę iki ne didesnio kaip 10 cm (3,9 col.) aukščio.
• Pašalinkite nuo vejos kliūtis: šiukšles, lapų krūvas, žaislus, laidus ir akmenis. Įsitikinkite, kad robotui pjaunant ant vejos nėra vaikų ar augintinių.
• Užpildykite vejoje esančias duobes.
• Iš anksto programėlėje nustatykite pjovimo parinktis (pvz., pjovimo efektyvumą).



Pjovimą galite pradėti vienu iš šių dviejų būdų.

a) Paleidimas valdymo skydeliu
1. Atidarykite viršutinį dangtį, kad pasiektumėte valdymo skydelį.
2. Sukdami roboto rankenėlę nustatykite pjovimo aukštį (20–60 mm).

3. Paspauskite paleidimo mygtuką, tada per 5 sekundes paspauskite mygtuką OK. Robotas išvažiuos iš įkrovimo stotelės ir pradės viso ploto pjovimą.
4. Uždarykite viršutinį dangtį.



b) Paleidimas programėle
1. Atidarykite programėlę.
2. Pasirinkite pjovimo režimą ir palieskite Pradėti pjovimą.



6.2 Vejos pjovimas su dviem žemėlapiais

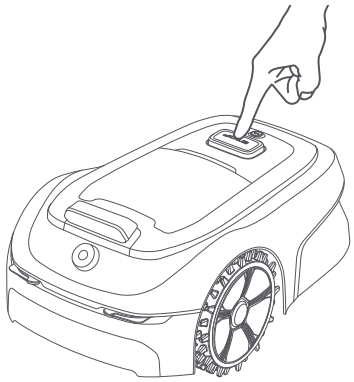
1. Rankomis perkelkite robotą į žemėlapį, kurį norite pjauti.
2. Prieš pradėdami pjovimo užduotis, programėlėje pasirinkite tinkamą žemėlapį.
Pastaba: Perjungus žemėlapį, bus taikomi dabartinio žemėlapio tvarkaraščiai ir pjovimo nustatymai.

Kaip elgtis išsikrovus akumuliatoriui ar kilus įkrovimo problemoms?

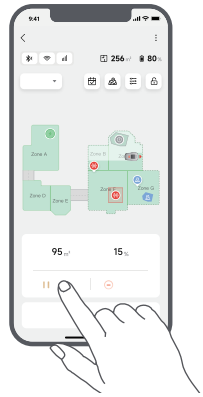
Jei užduotims naudojama tik viena įkrovimo stotelė ir kartu su robotu rankomis neperkeliate stotelės į antrą žemėlapį, robotas gali išeikvoti akumuliatorių ir pranešti apie įkrovimo klaidą, nes neranda įkrovimo stotelės. Norėdami išspręsti šią problemą, atlikite šiuos veiksmus:
1. Rankomis perkelkite robotą į žemėlapį su įkrovimo stotele, kad įkrautumėte.
2. Įkrovę grąžinkite robotą į pradinį žemėlapį. Jis automatiškai tęs pjovimą.
Svarbu: Šio proceso metu nekeiskite žemėlapio programėlėje. Taip robotas atsimins paskutinę savo padėtį ir galės tęsti nuo ten, kur baigė.
3. Kartokite šiuos veiksmus, kol bus nupjauta visa veja.

6.3 Pristabdymas

Norėdami pristabdyti vykdomą pjovimo užduotį, paspauskite roboto mygtuką STOP arba programėlėje palieskite Pristabdyti.
Pastaba: Paspaudus mygtuką STOP, roboto negalima paleisti tiesiogiai per programėlę. Norėdami tęsti darbą, pirmiausia du kartus paspauskite valdymo skydelio mygtuką OK, kad išjungtumėte apsauginį užraktą.

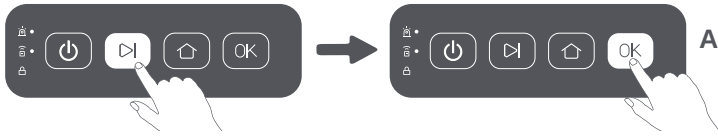


ARBA

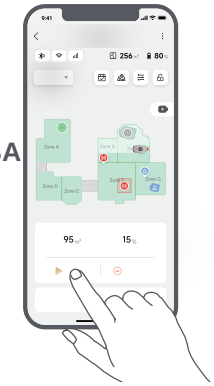


6.4 Tęsimas

Norėdami tęsti pristabdyto roboto užduotį, paspauskite palydimo mygtuką, tada per 5 sekundes paspauskite mygtuką OK patvirtinimui. Robotas tęs ankstesnę pjovimo užduotį. Taip pat galite programėlėje paliesti Tęsti.

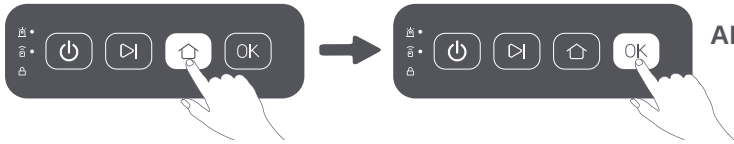


ARBA

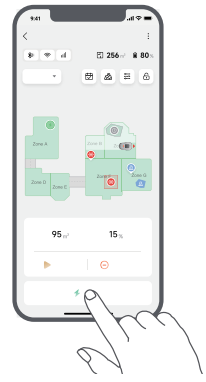


6.5 Grįžimas į įkrovimo stotelę

Norėdami sustabdyti pjovimo užduotį ir išsiųsti robotą atgal į įkrovimo stotelę, paspauskite mygtuką „Namo“, tada per 5 sekundes paspauskite valdymo skydelio mygtuką OK patvirtinimui.
Taip pat galite programėlėje pasirinkti Grįžti į stotelę.



ARBA



7 „MOVAhome“ programėlė

Kur galite atrasti daugiau

„MOVAhome“ programėlė – tai daugiau nei nuotolinio valdymo pultas. Per programėlę galite atlikti daug veiksmų: nuotoliniu būdu keisti įvairius nustatymus, išbandyti skirtingus pjovimo režimus ir koreguoti pjovimo tvarkaraščius.

7.1 Pjovimo nustatymai

Funkcija	Vieta programėlėje	Aprašymas
Pjovimo režimai	Įrenginio puslapis > režimo pasirinkimo laukelis viršuje kairėje	Robotas siūlo įvairius pjovimo režimus. Režimus galite perjungti programėlėje: viso ploto pjovimas, zonų pjovimas, pakraščių pjovimas, taškinis pjovimas ir rankinis režimas.
Tvarkaraštis	Įrenginio puslapis >	Užbaigus pirmąjį žemėlapį, robotas pagal vejos dydį automatiškai sukuria du savaitinius pjovimo tvarkaraščius: „Pavasario/vasaros tvarkaraštį“ ir „Rudens/žiemos tvarkaraštį“. Naudodami tvarkaraščio funkciją, kasdienį pjovimą galite visiškai patikėti robotui. Jums tereikia reguliariai jį prižiūrėti. Pastaba: Jei nerimaujate, kad tam tikromis valandomis savarankiškai dirbantis robotas gali trukdyti jums ar kaimynams, programėlėje eikite į Nustatymai > Netrukdyti ir nustatykite netrukdymo laiką.
Pjovimo formos	Įrenginio puslapis > > Redaguoti > Formos	Pritaikykite vejį pridėdami formas. Apibrėžtos formos nebus pjaunamos jokiu pjovimo režimu. Jų padėtį, dydį keisti ar jas pašalinti galite skiltyje Formos.

7.2 Apsaugos nuo oro sąlygų funkcijos

Jei nerimaujate, kad nepalankios oro sąlygos gali paveikti pjovimo darbą, programėlėje Įrenginio puslapis > galite įjungti šias apsaugos nuo oro sąlygų funkcijas.

Funkcija	Aprašymas
Apsauga nuo lietaus	Įjungus šią funkciją, lyjant robotas automatiškai pristabdo pjovimą ir grįžta į įkrovimo stotelę. Apsaugos nuo lietaus laiką galite nustatyti programėlėje. Pastaba: Šlapios žolės pjovimas gali pakenkti vejai. Patartina pratęsti apsaugos trukmę, kad žolė spėtų išdžiūti prieš vėl pjaunant.
Apsauga nuo šalnų	Pjovimas žemesnėje nei 0 °C (32 °F) temperatūroje gali negrįžtamai pažeisti vejį. Saugumo sumetimais akumuliatorius tokiomis sąlygomis nebus kraunamas. Kad apsaugotumėte vejį ir robotą, galite įjungti funkciją Apsauga nuo šalnų. Ją įjungus, temperatūrai nukritus žemiau 0 °C (32 °F), robotas automatiškai pristabdo pjovimą ir grįžta į įkrovimo stotelę, o temperatūrai pakilus virš 0 °C (32 °F) ir robotui vėl galint normaliai krautis, pjovimas tęsiamas.

7.3 Apsaugos nuo vagystės ir saugos funkcijos

Šiame skyriuje aprašomos roboto apsaugos nuo vagystės ir saugos funkcijos: kėlimo ar išvežimo už žemėlapio signalizacijos, buvimo vietos sekimas realiuoju laiku, įspėjimai apie žmogaus buvimą ir užraktas nuo vaikų, apsaugantis nuo netyčinio valdymo.

Norėdami įjungti apsaugos nuo vagystės ir saugos funkcijas, programėlėje eikite į Įrenginio puslapis >.

Funkcija	Aprašymas
Kėlimo signalizacija	Įjungus šią funkciją, pakėlus robotą iš karto suveiks signalizacija ir robotas bus užrakintas. Norėdami tęsti darbą, pirmiausia du kartus paspauskite valdymo skydelio mygtuką OK, kad išjungtumėte apsauginį užraktą.
Signalizacija už žemėlapio	Įjungus šią funkciją, robotui atsidūrus už žemėlapio ribų, jis bus užrakintas ir iš karto suveiks signalizacija.
Buvimo vieta realiuoju laiku	Įjungus šią funkciją, dabartinę roboto buvimo vietą galite matyti „Google Maps“ žemėlapiuose.
Įspėjimas apie žmogaus buvimą	Įjungus šią funkciją, aptikęs žmogų robotas jums praneš.
Užraktas nuo vaikų	Įrenginio puslapyje palieskite užrakto piktogramą. Įjungus šią funkciją, valdymo skydelis bus užrakintas. Norėdami išjungti, valdymo skydelyje vienu metu paspauskite paleidimo ir „Namo“ mygtukus.

Pastaba: Signalizacijos už žemėlapio ir buvimo vietos realiuoju laiku funkcijos veikia tik aktyvavus „Link“ paslaugą.

7.4 „TrueGuard“ funkcijos

Šis robotas leidžia stebėti jūsų sodą per programėlę – vaizdu realiuoju laiku ir patruliuodamas konkrečiose vietose.

Funkcija	Aprašymas
Vaizdas realiuoju laiku	Palieskite , kad peržiūrėti tiesioginį vaizdą iš roboto priekinės kameros ir bet kada, iš bet kur stebėti savo sodą.
Patruliavimas	Kol robotas veikia budėjimo režimu, per programėlę galite išsiųsti jį patruliuoti prie konkrečių ribų ar vietų jūsų sode. Šiai funkcijai pasiekti eikite į > Patruliavimas.

7.5 Pasirinktinis įkrovimo laikotarpis

Įkrovimo nustatymus galite keisti programėlėje: Įrenginio puslapis > > Įkrovimas.
Funkcija Pasirinktinis įkrovimo laikotarpis leidžia pritaikyti roboto įkrovimo laikotarpį konkrečioms valandoms.

Ją įjungus, kai akumuliatoriaus lygis žemas ir nėra pjovimo užduočių, robotas įsikrauna iki saugaus lygio, o visiškai įkraunamas tik nustatytu įkrovimo laikotarpiu.
Pastaba: MOVA kūrėjų komanda nuolat atliks OTA (belaidžius) programinės aparatinės įrangos ir programėlės naujinimus bei priežiūrą. Tikrinkite naujinimų pranešimus arba įjunkite funkciją Automatinis naujinimas, kad programinė įranga ir programėlė būtų naujausios ir galėtumėte naudotis daugiau funkcijų.

8 Priežiūra

Kad robotas veiktų geriau ir tarnautų ilgiau, reguliariai jį valykite ir keiskite susidėvėjusias dalis nurodytu dažnumu:

Dalis	Keitimo dažnumas
Peiliukai	Kas 6–8 savaites ar dažniau

Pastaba:

• Likusį peiliukų naudojimo laiką galite patikrinti programėlėje: Įrenginio puslapis > > Eksploatacinės medžiagos ir priežiūra. Pakeitę bet kurią eksploatacinę dalį pagal raginimą, eikite į tos dalies informacijos puslapį ir palieskite Pakeičiau, kad iš naujo nustatytumėte skaitiklį.
• Jei sode turite numatytas vietas įprastam roboto valymui ir priežiūrai, žemėlapyje galite nustatyti priežiūros taškus: Įrenginio puslapis > > Vykti į priežiūros tašką > Redaguoti tašką. Nustatę priežiūros taškus, tereikia paliesti Vykti ir nukreipti robotą į numatytas vietas patogiai priežiūrai.

8.1 Valymas

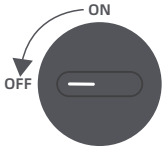
Reguliariai valykite robotą, kad žolė ir purvas nesikauptų ir neužkimštų peilių disko bei varančiųjų ratų – tai gali pabloginti pjovimą, prisijungimą prie stotelės ir judėjimą. Rekomenduojame naudoti valymo rinkinį, parduodamą vietos parduotuvėse ar internetu.

⚠ Įspėjimas: Prieš valydami išjunkite robotą ir pasukite apsauginį raktelį į padėtį OFF. Atjunkite įkrovimo stotelę nuo maitinimo.
Dėmesio: Versdami robotą būkite atsargūs, kad nesubraižytumėte kameros objektyvo.

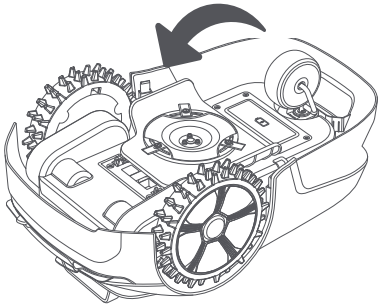
• Korpusas, važiuoklė ir peilių diskas:
1. Išjunkite robotą.



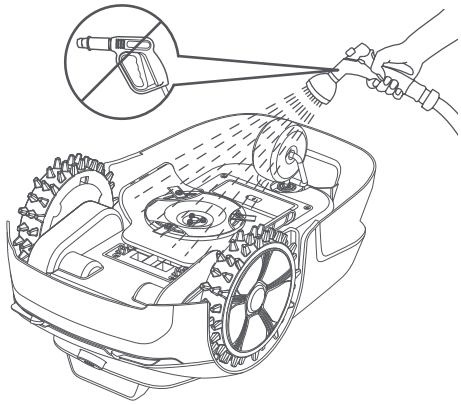
2. Pasukite apsauginį raktelį į padėtį OFF.



3. Padėkite robotą ant minkšto paviršiaus ir apverskite jį.

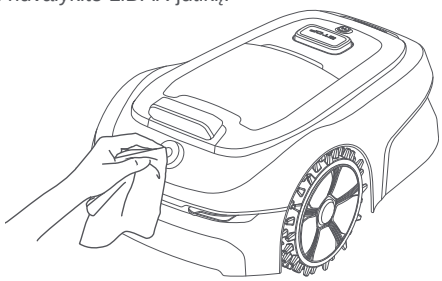


4. Nuplaukite korpusą, peilių diską ir važiuoklę žarna.

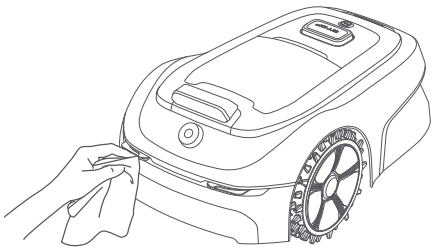


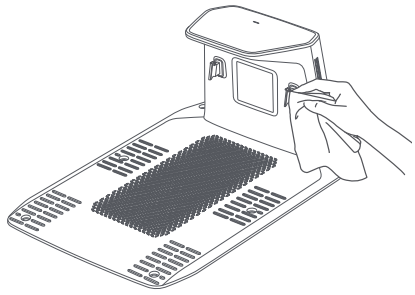
Įspėjimas: Valydami važiuoklę nelieskite peiliukų. Valydami mūvėkite pirštines.
Dėmesio: Valymui nenaudokite aukšto slėgio plovyklės. Nenaudokite valiklių.

5. Nepūkuota šluoste atsargiai nuvalykite LiDAR jutiklį.

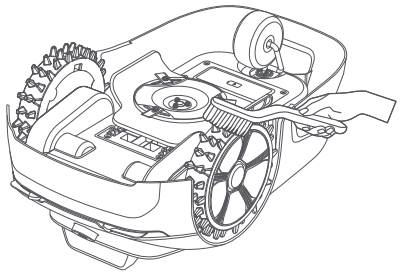


• Įkrovimo kontaktai ir priekinė kamera:
Švaria šluoste nuvalykite roboto ir įkrovimo stotelės įkrovimo kontaktus, taip pat priekinę kamerą. Po valymo įkrovimo kontaktai ir priekinė kamera turi likti sausi.





• Varantieji ratai:
Šepečiu nuvalykite purvą nuo ratų, kad jie gerai kibtų.



8.2 Peiliukų keitimas

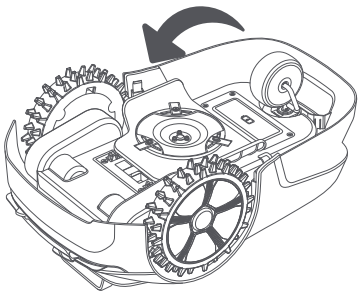
Kad peiliukai išliktų aštrūs, reguliariai juos keiskite. Peiliukus rekomenduojama keisti kas 6–8 savaites ar dažniau. Naudokite tik originalius MOVA peiliukus.

⚠ Įspėjimas: Išjunkite robotą ir pasukite apsauginį raktelį į padėtį OFF. Prieš keisdami peiliukus užsimaukite apsaugines pirštines.
Įspėjimas: Visus tris peiliukus keiskite vienu metu, kad pjovimo sistema išliktų subalansuota.
Dėmesio: Versdami robotą būkite atsargūs, kad nesubraižytumėte kameros objektyvo.

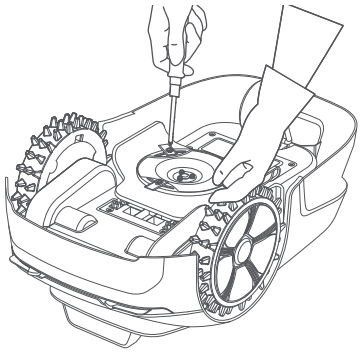
1. Išjunkite robotą ir pasukite apsauginį raktelį į padėtį OFF.



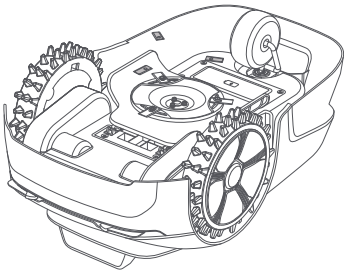
2. Padėkite robotą ant minkšto paviršiaus ir apverskite jį.



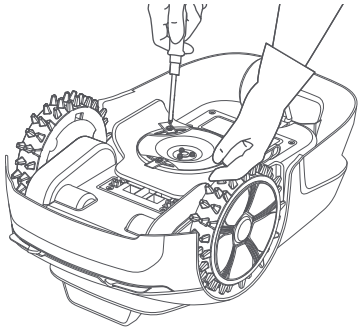
3. Atsukite varžtus kryžminiu atsuktuvu.



4. Nuimkite tris peiliukus ir varžtus.



5. Sulygiuokite naujus peiliukus su peilių disko skylėmis ir pritvirtinkite juos varžtais.



6. Įsitikinkite, kad peiliukai laisvai sukasi.

9 Akumuliatorius

9.1 Darbinė ir įkrovimo temperatūra

Robotas normaliai veikia, kai akumuliatoriaus temperatūra yra nuo -6 °C (21 °F) iki 57 °C (135 °F).
Nekraukite akumuliatoriaus žemesnėje nei 6 °C (43 °F) ar aukštesnėje nei 50 °C (122 °F) temperatūroje – įkrovimą blokuos akumuliatoriaus apsaugos sistema. Įkrovimas tęsiamas, kai akumuliatoriaus temperatūra pakyla virš 6 °C (43 °F) arba nukrenta žemiau 50 °C (122 °F) ir akumuliatorius gali priimti krūvį.
Pastaba: Visoms temperatūros reikšmėms leidžiamas 3 °C (37 °F) nuokrypis.
Geriausiam veikimui vejapjovę rekomenduojama naudoti 10 °C (50 °F) – 30 °C (86 °F) aplinkos temperatūroje.

Mažos galios įkrovimo režimas:
Įjungus mažos galios įkrovimo režimą, su įkrovimu nesusijusios funkcijos bus išjungtos (tinklas bus išjungtas).

• Norėdami įjungti mažos galios įkrovimo režimą, vienu metu nuspauskite ir palaikykite paleidimo ir „Namo“ mygtukus ir tuo pat metu 5 kartus greitai paspauskite mygtuką OK. Išgirsite balso pranešimą: „Mažos galios įkrovimo režimas įjungtas“.
• Norėdami išjungti mažos galios įkrovimo režimą, paleiskite robotą iš naujo.

9.2 Laikymo reikalavimai

Ilgai nenaudodami, robotą įkraukite kas 6 mėnesius, kad apsaugotumėte akumuliatorių. Akumuliatoriaus pažeidimams dėl per didelio išsikrovimo ribota garantija netaikoma. Ilgalaikio akumuliatoriaus laikymo temperatūra turi būti nuo -10 °C (14 °F) iki 35 °C (95 °F). Siekiant sumažinti pažeidimus, akumuliatorių rekomenduojama laikyti 0 °C (32 °F) – 25 °C (77 °F) temperatūroje.
Pastaba: Roboto akumuliatoriaus tarnavimo laikas priklauso nuo naudojimo dažnumo ir darbo valandų. Jei akumuliatorius pažeistas ar nebekraunamas, neišmeskite seno ar sugedusio akumuliatoriaus bet kur. Laikykitės vietos perdirbimo taisyklių.

10 Laikymas žiemą

• Robotas
1. Visiškai įkraukite akumuliatorių. Išjunkite robotą ir pasukite apsauginį raktelį į padėtį OFF.
2. Prieš padėdami laikyti žiemai, kruopščiai išvalykite robotą.
3. Laikykite robotą patalpoje, sausoje vietoje, aukštesnėje nei 0 °C (32 °F) temperatūroje.
• Įkrovimo stotelė
Atjunkite įkrovimo stotelę nuo maitinimo ir laikykite sausoje, vėsioje vietoje, atokiau nuo tiesioginių saulės spindulių.
Pastaba: Po žiemos laikymo vėl sumontuokite įkrovimo stotelę ir įstatykite į ją robotą įkrauti. Jei įkrovimo stotelę sumontuosite kitoje vietoje, robotas automatiškai atnaujins stotelės vietą vos įsikrovęs ir išvažiavęs iš stotelės. Jei dėl didelių sodo pokyčių kyla pozicionavimo klaidų, rekomenduojama iš naujo sukurti ploto žemėlapį.

11 Transportavimas

Ilgo transportavimo metu robotas turi būti išjungtas. Rekomenduojama naudoti originalią pakuotę.

Įspėjimas
• Prieš transportuodami išjunkite robotą ir pasukite apsauginį raktelį į padėtį OFF.
• Kelkite robotą už galinės rankenos, laikydami peilių diską toliau nuo kūno.

12 Gedimų šalinimas

Problema	Priežastis	Sprendimas
Robotas neprisijungia prie programėlės.	1. Robotas yra už „Wi-Fi“ signalo aprėpties ar „Bluetooth“ veikimo ribų. 2. Robotas išjungtas arba paleidžiamas iš naujo.	1. Patikrinkite, ar robotas visiškai įsijungė. 2. Patikrinkite, ar tinkamai veikia maršruto parinktuvas. 3. Prieikite arčiau roboto, kad užmegztumėte „Bluetooth“ ryšį.
Nepavyksta prisijungti prie „Wi-Fi“.	Robotas palaiko tik 2,4 GHz tinklus.	Įsitikinkite, kad naudojate vienos juostos 2,4 GHz dažnio tinklą.
Robotas pakeltas.	Ratas neliečia žemės.	1. Padėkite robotą atgal ant lygios žemės. 2. Du kartus paspauskite mygtuką OK, kad atrakintumėte robotą. 3. Robotas negali įveikti aukštesnių nei 4 cm (1,6 col.) kliūčių. Darbo vietoje žemė turi būti lygi.
Robotas pasviręs.	Robotas pasviręs daugiau nei 40 % (21,8°).	1. Padėkite robotą atgal ant lygios žemės. 2. Du kartus paspauskite mygtuką OK, kad atrakintumėte robotą. 3. Robotas negali įveikti statesnių nei 40 % (21,8°) šlaitų.
Robotas įstrigo.	Robotas įstrigo ir negali išvažiuoti.	1. Pašalinkite aplinkines kliūtis ir bandykite dar kartą. 2. Rankomis perkelkite robotą į lygią, atvirą vietą žemėlapio viduje ir bandykite paleisti užduotį iš naujo. Jei problema kartojasi, bandykite dar kartą, kai robotas bus įkrovimo stotelėje. 3. Patikrinkite, ar žemėje nėra duobių. Prieš pjaudami užpildykite duobes, kad robotas neįstrigtų. 4. Jei robotas šioje vietoje stringa dažnai, galite ją nustatyti kaip draudžiamą zoną.
Kairiojo / dešiniojo galinio rato klaida.	Ratas nesisuka arba sugedo rato variklis.	1. Nuvalykite galinius ratus ir bandykite dar kartą. 2. Jei klaida kartojasi, paleiskite robotą iš naujo. 3. Jei problema išlieka, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Nesisuka peilių diskas.	Peilių diskas nesisuka normaliai arba sugedo pjovimo variklis.	1. Išvalykite peilių diską ir bandykite dar kartą. 2. Patikrinkite, ar aplinkinė žolė nėra aukštesnė nei 10 cm (3,9 col.). Galite iš anksto nupjauti vejąpaprasta vejapjove, kad aukšta žolė neblokuotų peilių disko. 3. Patikrinkite, ar po peilių disku nėra vandens. Jei yra, perkelkite robotą į sausą vietą ir bandykite dar kartą. 4. Jei klaida kartojasi, paleiskite robotą iš naujo. 5. Jei problema išlieka, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Įkrovimo klaida.	Robotas stovi įkrovimo stotelėje, bet sutrikusi įkrovimo srovė ar įtampa.	1. Patikrinkite, ar įkrovimo stotelė tinkamai prijungta prie maitinimo. 2. Patikrinkite, ar roboto ir įkrovimo stotelės įkrovimo kontaktai švarūs. 3. Patikrinę pabandykite iš naujo įstatyti robotą į įkrovimo stotelę. 4. Jei problema išlieka, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Robotas išsijungia vietoje	Akumuliatoriaus temperatūra ≥ 65 °C (149 °F)	1. Naudokite robotą ten, kur akumuliatoriaus skyriaus temperatūra žemesnė nei 57 °C (135 °F). 2. Jei problema išlieka, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
	Akumuliatoriaus temperatūra < -12 °C (10 °F)	1. Naudokite robotą ten, kur akumuliatoriaus skyriaus temperatūra aukštesnė nei -6 °C (21 °F). 2. Jei problema išlieka, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.

Problema	Priežastis	Sprendimas
Robotas pristabdo užduotis ir grįžta į stotelę	Akumuliatoriaus temperatūra ≥ 62 °C (144 °F)	1. Išjunkite robotą ir palaukite, kol akumuliatoriaus skyriaus temperatūra nukris žemiau 57 °C (135 °F). Po kurio laiko temperatūra sumažės savaime. 2. Jei problema išlieka, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
	Akumuliatoriaus temperatūra < -6 °C (21 °F)	1. Naudokite robotą ten, kur akumuliatoriaus skyriaus temperatūra aukštesnė nei -6 °C (21 °F). 2. Jei problema išlieka, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Robotas stovi stotelėje, bet nesikrauna	Akumuliatoriaus temperatūra > 50 °C (122 °F)	1. Išjunkite robotą ir palaukite, kol akumuliatoriaus skyriaus temperatūra nukris žemiau 50 °C (122 °F). Po kurio laiko temperatūra sumažės savaime. 2. Jei problema išlieka, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
	Akumuliatoriaus temperatūra < 6 °C (43 °F)	1. Naudokite robotą ten, kur akumuliatoriaus skyriaus temperatūra aukštesnė nei 6 °C (43 °F). 2. Jei problema išlieka, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Aukšta LiDAR temperatūra.	LiDAR temperatūra aukšta. LiDAR netrukus sustos.	1. Robotas automatiškai bandys grįžti į įkrovimo stotelę atvėsti. 2. Užtikrinkite, kad robotas dirbtų žemesnėje nei 40 °C (104 °F) aplinkos temperatūroje. 3. Padėkite robotą pavėsingoje, vėsioje ir gerai vėdinamoje vietoje. Signalas nutils temperatūrai nukritus iki normalaus lygio. 4. Signalui nutilus robotas automatiškai tęs darbą. 5. Jei problema išlieka, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Robotas pasiklydo.	Prarastas pozicionavimas.	1. Patikrinkite, ar LiDAR ar priekinė kamera roboto viršuje nėra purvini. Purvas trikdo pozicionavimą. 2. Rankomis perkelkite robotą į atvirą vietą žemėlapio viduje ir bandykite paleisti užduotį iš naujo. 3. Jei pozicionavimas neatsistato, per programėlę nuotoliniu būdu grąžinkite robotą į įkrovimo stotelę ir tada paleiskite pjovimo užduotį.
Jutiklio klaida.	Jutiklio klaida.	1. Paleiskite robotą iš naujo ir bandykite dar kartą. 2. Jei problema išlieka, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Robotas yra draudžiamoje zonoje.	Robotas yra draudžiamoje zonoje.	1. Rankomis perkelkite robotą iš draudžiamos zonos ir bandykite dar kartą. 2. Per programėlę nuotoliniu būdu išveskite robotą iš draudžiamos zonos ir bandykite dar kartą.
Robotas yra už žemėlapio ribų.	Robotas yra už žemėlapio ribų.	1. Rankomis perkelkite robotą į žemėlapio vidų ir bandykite dar kartą. 2. Per programėlę nuotoliniu būdu grąžinkite robotą į žemėlapį ir bandykite dar kartą.

Problema	Priežastis	Sprendimas
Įjungtas avarinis sustabdymas.	Paspaustas roboto mygtukas STOP.	Du kartus paspauskite mygtuką OK, kad atrakintumėte robotą.
Senka akumuliatorius. Robotas netrukus išsijungs.	Akumuliatoriaus lygis ≤ 10 %.	Įstatykite robotą į įkrovimo stotelę įkrauti.
Robotas yra už žemėlapio. Vagystės rizika.	Robotas yra už žemėlapio.	1. Rankomis grąžinkite robotą į darbo zoną. 2. Programėlės nustatymuose galite išjungti signalizaciją už žemėlapio.
Nepavyksta grįžti į įkrovimo stotelę.	Grįždamas robotas neranda įkrovimo stotelės.	1. Patikrinkite, ar robotui netrukdo kliūtys. Pašalinkite kliūtis ir bandykite dar kartą. 2. Per programėlę nuotoliniu būdu grąžinkite robotą į įkrovimo stotelę. 3. Patikrinkite, ar grįžimo į stotelę take ar plote prieš įkrovimo stotelę nėra ne žolės paviršių. Žemėlapio redagavimo funkcija galite nustatyti juos kaip pravažiuojamas zonas.
Nepavyksta prisijungti prie įkrovimo stotelės.	Robotas randa įkrovimo stotelę, bet nepavyksta prisijungti.	1. Patikrinkite, ar stotelės atspindinčios plėvelės nėra purvinos ar uždengtos. 2. Patikrinkite, ar prieš stotelę nėra kliūčių. 3. Patikrinkite, ar stotelė nebuvo perkelta. 4. Patikrinkite, ar pagrindo plokštė nepadengta storu purvo sluoksniu. 5. Patikrinkite, ar stotelė nestovi nuolydyje. 6. Patikrinkite, ar stotelė turi maitinimą. 7. Padėkite robotui prisijungti prie įkrovimo stotelės nuotoliniu valdymu arba rankomis.
Pozicionavimas nepavyko.	Pozicionavimas nepavyksta robotui pradedant pjovimo užduotį.	1. Rankomis perkelkite robotą į lygią, atvirą vietą žemėlapio viduje ir bandykite paleisti užduotį iš naujo. 2. Jei klaida kartojasi, bandykite dar kartą, kai robotas bus įstatytas į įkrovimo stotelę.
Nepakanka vietos apsisukti priešais stotelę.	Nepakanka vietos apsisukti priešais stotelę.	1. Jei stotelė stovi žemėlapio pakraštyje ar viduje, užtikrinkite bent 1 m (39,4 col.) laisvos vietos tarp stotelės pagrindo plokštės priekinės zonos ir žemėlapio ribos; kitaip robotas gali negalėti apsisukti. 2. Perkelkite stotelę arba pakeiskite žemėlapį žemėlapio redagavime.
Takas užblokuotas.	Takas užblokuotas.	1. Patikrinkite, ar take nenustatyta draudžiama zona. 2. Patikrinkite, ar robotui netrukdo kliūtys. 3. Jei robotas vis tiek negali pravažiuoti, ištrinkite taką žemėlapio redagavime ir nustatykite naują.
Priekinės kameros problema.	Priekinės kameros problema.	1. Nuvalykite priekinę kamerą švaria šluoste. 2. Pabandykite paleisti robotą iš naujo. 3. Jei problema išlieka, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Priekinė kamera uždengta.	Priekinė kamera uždengta.	Nuvalykite priekinę kamerą švaria šluoste.
Ribų aptikimo klaida automatinio žemėlapio kūrimo metu.	Ribų aptikimo klaida automatinio žemėlapio kūrimo metu.	1. Užtikrinkite tinkamą apšvietimą – nei per ryškų, nei per silpną. 2. Įsitikinkite, kad oras giedras, be rūko ar lietaus. 3. Įsitikinkite, kad priekinė kamera švari ir neuždengta. 4. Įsitikinkite, kad žemės paviršius lygus – nelygumai gali trikdyti aptikimą. 5. Jei ribų aptikimas ir toliau nepavyksta, žemėlapiui kurti perjunkite į nuotolinio valdymo režimą.
Pjaudamas robotas neįprastai vibruoja.	Pažeistas ar trūkstamas peiliukas ant peilių disko.	Nedelsdami išjunkite robotą ir patikrinkite, ar ant peilių disko netrūksta peiliukų, ar jie nepažeisti ir neatsilaisvinę.

13 Specifikacijos

Pagrindinė informacija	Gaminio pavadinimas	Robotas vejapjovė
		ViAX 500
	Prekės ženklas	MOVA
	Modelis	MVLM2100
	Matmenys	595 mm × 380 mm × 285 mm (23.4" × 15.0" × 11.2")
	Roboto svoris (su akumuliatoriumi)	9.6 kg (21.2 lbs)
Pjovimas	Didžiausias žemėlapio plotas	500 m² (0.1 acre)
	Pjovimo aukštis	20~60 mm (0.79"~2.36")
	Pjovimo plotis	20 cm (7.9")
	Įkrovimo trukmė 1	60 min
Triukšmo emisija	Garso galios lygis LWA	57 dB(A)
	Garso galios neapibrėžtis KWA	3 dB(A)
	Garso slėgio lygis LpA	49 dB(A)
	Garso slėgio neapibrėžtis KpA	3 dB(A)
Darbo sąlygos	Darbinė temperatūra	0~50 °C (32~122 °F) Rekomenduojama: 10~35 °C (50~95 °F)
	Ilgalaikio laikymo temperatūra	-10–35 °C (14~95 °F) Rekomenduojama: 0–25 °C (32~77 °F)
	IP klasė	Robotas: IPX6 Įkrovimo stotelė: IPX4 Maitinimo šaltinis: IP67
	Didžiausias pjovimo ploto nuolydis	40% (21.8°)
Ryšys	„Bluetooth“ dažnių diapazonas	2400.0-2483.5 MHz
	Didžiausia RD galia	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm
	Wi-Fi	Wi-Fi 2.4 GHz (2400-2483.5M)
	Link modulis	Pasirenkamas (parduodamas atskirai oficialiais kanalais)
	Link paslauga (pasirenkama) 2	LTE-FDD: B1/3/5/7/8/20/28 LTE-TDD: B38/40/41 GSM: B2/3/5/8
	GNSS (pasirenkama) 3	GPS/GLONASS/BDS/Galileo

Pjovimo variklis	Greitis	2500/min
Akumuliatorius (roboto)	Akumuliatoriaus modelis	MBPM30
	Akumuliatoriaus tipas	Ličio jonų akumuliatorius
	Tipinė talpa	4 Ah
	Vardinė įtampa	18 V DC
Maitinimo šaltinis	Kroviklio modelis	MPAM20 / MPAM20(C)
	Įvesties įtampa	100~240 V AC
	Išvesties įtampa	20 V DC
	Išvesties srovė	3 A
Įkrovimo stotelė	Įkrovimo stotelės modelis	MCV30
	Įvesties įtampa	20 V DC
	Išvesties įtampa	20 V DC
	Įvesties srovė	3 A
	Išvesties srovė	3 A
Priedai	Atsarginiai peiliukai ir varžtai	9
	Peiliuko modelis	MBKM10

1. Įkrovimo trukmė taikoma, kai robotas, išsikrovus akumuliatoriui, automatiškai grįžta į įkrovimo stotelę.
2. Reikalingas Link modulio įdiegimas.
3. Reikalingas Link modulio įdiegimas.

Pastaba: Nuolat tobulinant gaminį, specifikacijos gali keistis. Naujausią informaciją rasite mūsų svetainėje https://www.mova.tech.