MOVA

MOVA LiDAX Ultra 1000/1200 AWD Flex Naudotojo vadovas

Šiame vadove pateiktos iliustracijos yra tik pavyzdinės. Tiksliai informacijai vadovaukitės tikruoju gaminiu.

Vertimas į lietuvių kalbą – TECHZONA (techzona.lt)

Turinys

1 Saugos instrukcijos.....P05

2 Gaminio pristatymas.....P11

3 Montavimas.....P14

4 Paruošimas pirmajam naudojimui.....P17

5 Sodo žemėlapio sudarymas.....P21

6 Naudojimas.....P27

7 Programėlė „MOVAhome“.....P30

8 Techninė priežiūra.....P32

9 Akumuliatorius.....P36

10 Laikymas žiemą.....P37

11 Transportavimas.....P37

12 Trikčių šalinimas.....P38

13 Specifikacijos.....P43

Originalios instrukcijos vertimas

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 kitas naudojimas laikomas netinkamu.
- Neleiskite vaikams būti šalia veikiančios mašinos ar su ja žaisti.
- Nenaudokite gaminio vietose, kur žmonės nežino apie jo buvimą.
- Rankiniu būdu valdydami gaminį programėle „MOVAhome“, nebėkite. Visada eikite, būkite atsargūs šlaituose ir nuolat išlaikykite pusiausvyrą.
- Nenaudokite gaminio, kai darbo zonoje yra žmonių, ypač vaikų, arba gyvūnų.
- Nenaudokite mašinos ir jos priedų esant blogoms oro sąlygoms, ypač kai gresia žaibas.
- Jei gaminį naudojate viešose vietose, aplink darbo zoną pastatykite įspėjamuosius ženklus su šiuo tekstu: „ĮSPĖJIMAS! Automatinė vejapjovė! Laikykitės atokiau nuo mašinos! Prižiūrėkite vaikus!“
- Naudodami gaminį avėkite tvirtą avalynę ir dėvėkite ilgas kelnes.
- Kad išvengtumėte gaminio pažeidimų ir nelaimingų atsitikimų, susijusių su transporto priemonėmis ir žmonėmis, nenustatykite darbo zonų ar transportavimo takų per viešuosius takus.
- Nelieskite judančių pavojingų dalių, pavyzdžiui, pjovimo disko, kol jos visiškai nesustojo.
- Susižeidę arba įvykus nelaimingam atsitikimui, kreipkitės medicininės pagalbos.
- Prieš šalindami užsikimšimus, atlikdami techninę priežiūrą ar tikrindami gaminį, jį išjunkite. Jei gaminys neįprastai vibruoja, prieš jį vėl paleisdami patikrinkite, ar jis nepažeistas. Nenaudokite gaminio, jei kuri nors dalis sugedusi.
- Netieskite pagrindinio kabelio vietose, kuriose gaminys pjauna. Vadovaukitės pateiktomis kabelio tiesimo instrukcijomis.
- Gaminiui įkrauti naudokite tik pakuotėje esančią įkrovimo stotelę. Dėl netinkamo naudojimo gali ištikti elektros smūgis, kilti perkaitimas arba iš akumuliatoriaus gali ištekėti ėsdinančio skysčio. Ištekėjus elektrolitui, nuplaukite jį vandeniu arba neutralizuojančia medžiaga, o jei ėsdinantis skystis pateko į akis,

kreipkitės medicininės pagalbos.

- Prijungdami pagrindinį kabelį prie elektros lizdo, naudokite liekamosios srovės įtaisą (RCD), kurio didžiausia suveikimo srovė – 30 mA.
- Naudokite tik „MOVA“ rekomenduojamus originalius akumuliatorius. Naudojant neoriginalius akumuliatorius, gaminio saugumas negali būti garantuojamas. Nenaudokite neįkraunamų baterijų.
- Maitinimo ir (arba) ilginamuosius laidus laikykite atokiau nuo darbo zonos, kad jų nepažeistumėte ir neprisiliestumėte prie įtampingųjų dalių.
- Šiame dokumente pateiktos iliustracijos yra tik pavyzdinės. Vadovaukitės tikruoju gaminiu.
- Niekada neleiskite šia mašina naudotis vaikams, ribotų fizinių, jutiminių ar protinių gebėjimų asmenims, asmenims, neturintiems patirties ir žinių, arba asmenims, nesusipažinusiems su šiomis instrukcijomis. Vietos taisyklės gali riboti operatoriaus amžių.
- Neprijunkite ir nelieskite pažeisto laido, kol jis neatjungtas nuo elektros lizdo. Jei laidas pažeidžiamas naudojimo metu, ištraukite kištuką iš elektros lizdo. Nusidėvėjęs ar pažeistas laidas didina elektros smūgio riziką, todėl jį turi pakeisti techninės priežiūros specialistai.
- Nestumkite gaminio per jėgą ar greitai, nes taip galite jį sugadinti.
- Kad būtų laikomasi radijo dažnių (RD) poveikio reikalavimų, tarp įrenginio ir žmogaus turi būti išlaikomas **35 cm** atstumas.

- ĮSPĖJIMAS. Akumuliatoriui įkrauti naudokite tik su šiuo prietaisu pateiktą atjungiamąjį maitinimo bloką.

1.2 Montavimo saugos instrukcijos

- Nestatykite įkrovimo stotelės vietose, kuriose už jos galima užkliūti.

- Nestatykite įkrovimo stotelės vietose, kuriose gali susikaupti vanduo.

- Nestatykite įkrovimo stotelės ir jos priedų arčiau kaip 60 cm nuo bet kokių degiųjų medžiagų. Įkrovimo stotelės ir maitinimo šaltinio gedimas arba perkaitimas gali sukelti gaisrą.

1.3 Naudojimo saugos instrukcijos

- Laikykite rankas ir kojas atokiau nuo besisukančių peilių. Nekiškite rankų ar kojų prie gaminio arba po juo, kai jis įjungtas.
- Nekelkite ir neneškite gaminio, kai jis įjungtas.
- Kai darbo zonoje yra žmonių, ypač vaikų, arba gyvūnų, palikite robotą įkrovimo stotelėje arba jį išjunkite.
- Įsitikinkite, kad vejoje nėra pašalinių daiktų, pavyzdžiui, akmenų, šakų, įrankių ar žaislų. Priešingu atveju, atsitrenkę į daiktą, peiliai gali būti pažeisti.
- Nedėkite jokių daiktų ant gaminio ar įkrovimo stotelės.
- Nenaudokite gaminio, jei neveikia mygtukas STOP.
- Venkite gaminio susidūrimo su žmonėmis ar gyvūnais. Jei žmogus arba gyvūnas atsiduria gaminio kelyje, nedelsdami jį sustabdykite.
- Kai gaminys nenaudojamas, visada jį išjunkite.
- Nenaudokite gaminio kartu su iškylančiuoju purkštuvu. Naudokite tvarkaraščio funkciją, kad gaminys ir iškylantysis purkštuvas neveiktų vienu metu.
- Netieskite jungiamųjų takų vietose, kuriose įrengti iškylantieji purkštuvai.
- Nenaudokite gaminio, jei darbo zonoje yra susikaupusio vandens, pavyzdžiui, per stiprų lietų ar susidarius baloms.
- Nestatykite roboto apversto aukštyn ratais.

1.4 Techninės priežiūros saugos instrukcijos

- Atlikdami techninę priežiūrą, išjunkite gaminį.
- Nuplovę įsitikinkite, kad gaminys ant žemės pastatytas įprasta padėtimi, o ne apverstas.
- Neapverskite gaminio, norėdami nuvalyti važiuoklę. Ši atsargumo priemonė būtina, kad į variklį nepatektų vandens ir nesutriktų įprastas veikimas.
- Prieš valydami įkrovimo stotelę ar atlikdami jos techninę priežiūrą, ištraukite jos kištuką arba įjunkite atjungimo įtaisą.

- Gaminiui valyti nenaudokite aukšto slėgio plovimo įrenginio ar tirpiklių.

1.5 Akumuliatoriaus sauga

Ličio jonų akumuliatoriai gali sprogti arba sukelti gaisrą, jei bus išardyti, trumpai sujungti, veikiami vandens, ugnies ar aukštos temperatūros. Su jais elkitės atsargiai, akumuliatoriaus neardykite ir neatidarykite, saugokite jį nuo bet kokio elektrinio ar mechaninio poveikio. Laikykite atokiau nuo tiesioginių saulės spindulių.

- Naudokite tik gamintojo pateiktą akumuliatoriaus įkroviklį ir maitinimo šaltinį. Naudojant netinkamą įkroviklį ir maitinimo šaltinį, gali ištikti elektros smūgis ir (arba) kilti perkaitimas.
- NEBANDYKITE TAISYTI AR MODIFIKUOTI AKUMULIATORIŲ! Bandant taisyti, dėl sprogimo arba elektros smūgio galima sunkiai susižaloti. Atsiradus nuotėkiui, ištekėjęs elektrolitas yra ėsdinantis ir toksiškas.
- Šiame prietaise yra akumuliatorių, kuriuos keisti gali tik kvalifikuoti asmenys.

1.6 Liekamoji rizika

Kad išvengtumėte sužalojimų, keisdami peilius mūvėkite apsaugines pirštines.

1.8 Simboliai ir lipdukai

	ĮSPĖJIMAS – Prieš naudodami mašiną, perskaitykite naudotojo instrukcijas.
	ĮSPĖJIMAS – Veikiant mašinai, laikykitės saugaus atstumo nuo jos.
	ĮSPĖJIMAS – Prieš atlikdami darbus su mašina arba ją keldami, įjunkite atjungimo įtaisą.
	ĮSPĖJIMAS – Nesėskite ir nevažiuokite ant mašinos.
	ĮSPĖJIMAS – Šio gaminio negalima išmesti su įprastomis buitinėmis atliekomis. Užtikrinkite, kad gaminys būtų perdirbtas laikantis vietos teisės aktų reikalavimų.
	ĮSPĖJIMAS – Laikykite rankas ir kojas atokiau nuo peilių.
	Šis gaminys atitinka taikomas ES direktyvas.
	III klasės įranga

	Perskaitykite naudotojo vadovą
⎓	Nuolatinė srovė
	II klasės įranga

NUMATYTOJI PASKIRTIS

Šis sodo gaminys skirtas vejai pjauti namų ūkyje. Jis sukurtas dažnai pjauti, kad veja būtų sveikesnė ir atrodytų geriau nei bet kada anksčiau. Atsižvelgiant į vejos dydį, vejapjovę galima suprogramuoti veikti bet kuriuo metu ir bet kokiu dažnumu. Gaminys neskirtas kasti, šluoti ar sniegui valyti.

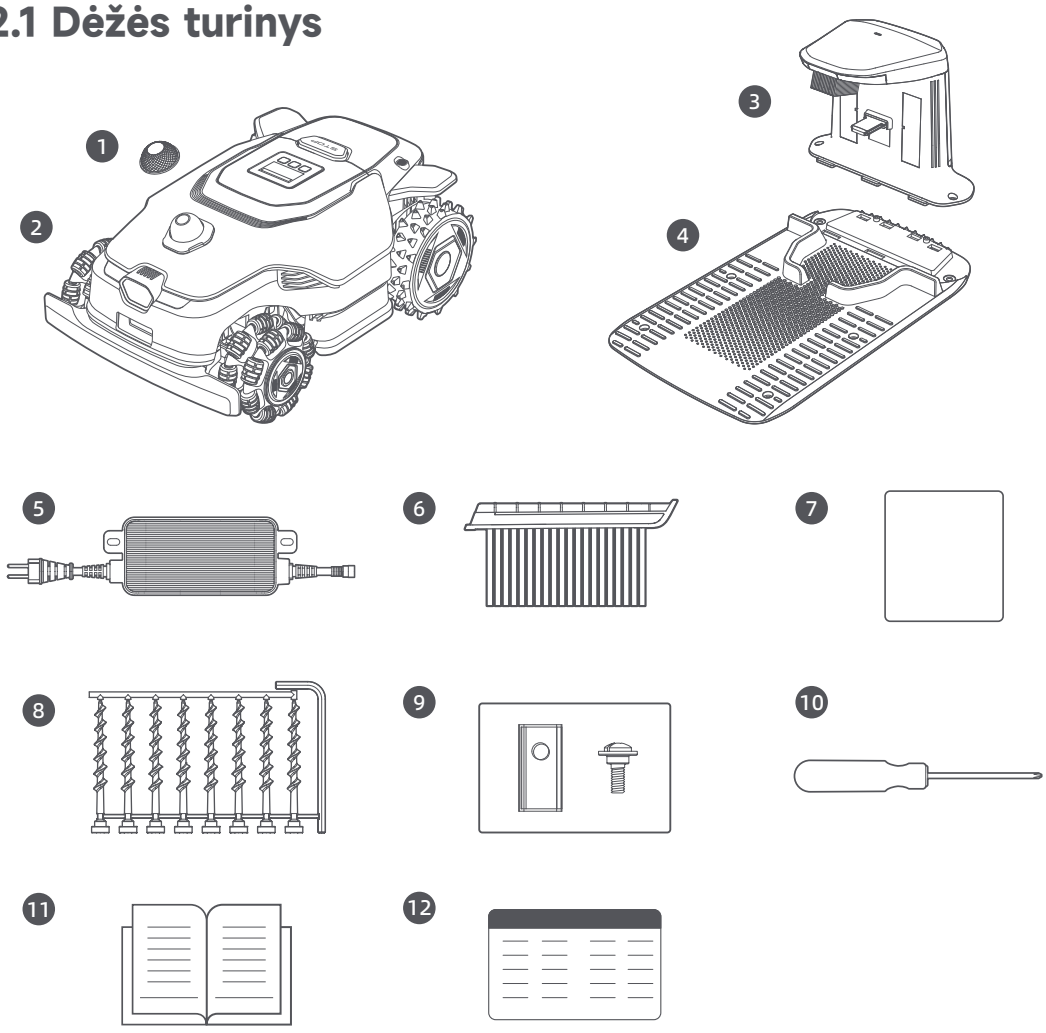
CE

Šiuo dokumentu „Nexlawn Intelligent Technology (Suzhou) Co., Ltd.“ pareiškia, kad radijo įrenginio modeliai MXXM7200/MXXM7230 atitinka Direktyvą 2014/53/ES. Visą ES atitikties deklaracijos tekstą galima rasti šiuo interneto adresu: https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity. Gaminys atitinka JK PSTI reglamentus; visą atitikties deklaracijos tekstą galima rasti šiuo interneto adresu:

https://www.mova.tech/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti.
Išsamų elektroninį naudotojo vadovą rasite adresu https://www.mova.tech/pages/user-manuals-and-faqs.

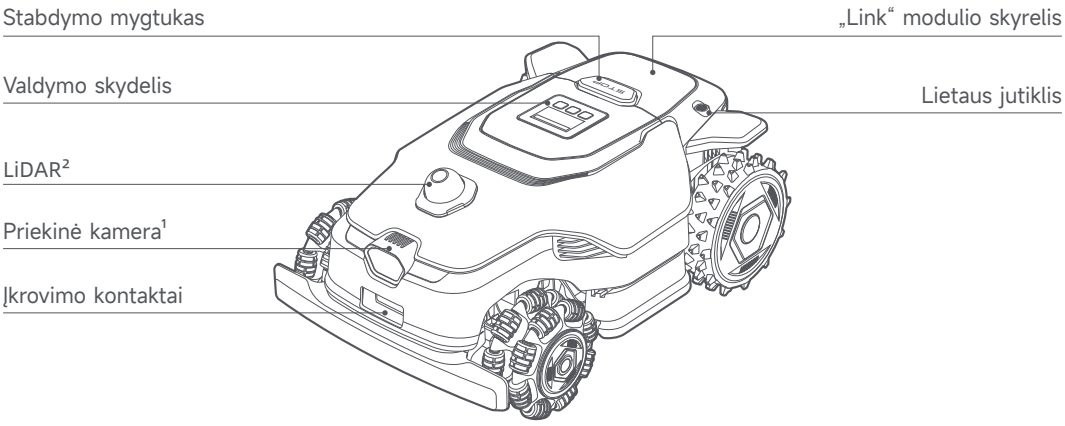
2. Gaminio pristatymas

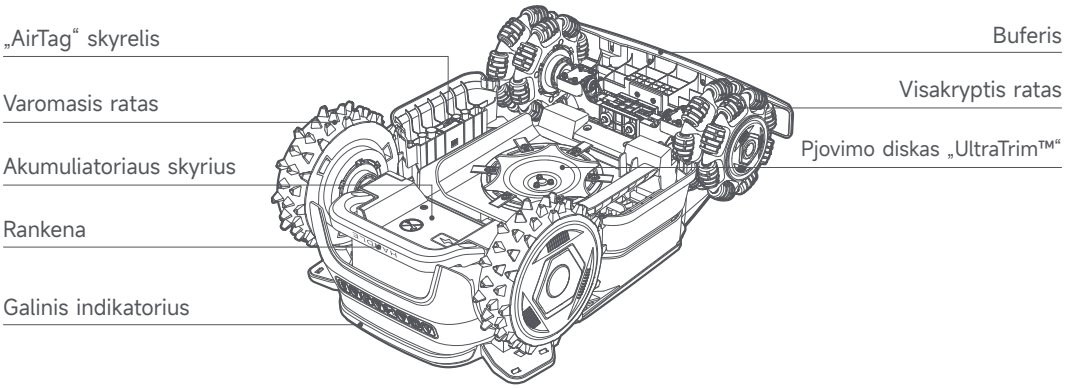
2.1 Dėžės turinys



1. LiDAR apsauginis dangtis
2. Robotas
3. Įkrovimo bokštelis su 10 m ilginamuoju laidu
   Pagrindo plokštė
4.
5. Maitinimo šaltinis
6. LiDAR valymo šepetėlis
7. Nesipūkuojanti šluostė
8. Žemės varžtai × 8, šešiakampis raktas
9. Atsarginiai peiliai × 18, varžtai × 18
10. Atsuktuvas
11. Naudotojo vadovas
12. Trumpasis pradžios vadovas

2.2 Gaminio apžvalga





1: Priekinė kamera aptinka kliūtis, vejos ribas ir žmones. Matymo kampas – 89° (horizontaliai), 58° (vertikaliai), 97° (įstrižai). Raiška – 2 MP.

2: LiDAR renka informaciją apie aplinką ir padeda robotui nustatyti savo padėtį, išvengti kliūčių bei aptikti vandenį ir nešvarumus. Aptikimo nuotolis (esant 100 klx apšvietai) yra 40 m, kai atspindžio koeficientas 10 %, ir 70 m, kai atspindžio koeficientas 80 %. Matymo laukas – 360°.

Galinė indikatoriaus lemputė

Spalva	Reikšmė
Nuolat šviečia raudonai	Robotas veikia įprastai arba laukia budėjimo režimu.
Pulsuoja raudonai	Robotas kraunasi įkrovimo stotelėje.
Bėgančia šviesa raudonai	Robotas veikia kraštų pjovimo režimu – pjovimo diskas pastumtas į šoną, kad kraštai būtų nupjauti švariau.
Mirksi raudonai	Įvyko klaida.

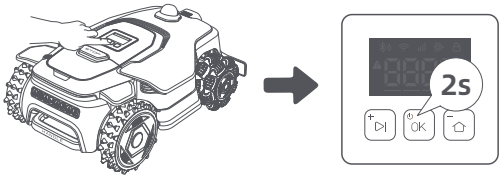
2.3 „AirTag“ skyrelis

„AirTag“ skyrelyje galima laikyti „AirTag“ ar kitą sekimo įrenginį, padedantį nustatyti ir sekti roboto buvimo vietą.

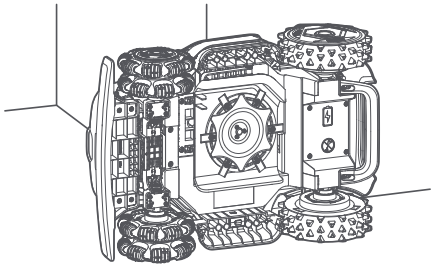
Pastaba. „AirTag“ į komplektą neįeina, jį reikia įsigyti atskirai.

Kaip įdėti arba išimti „AirTag“:

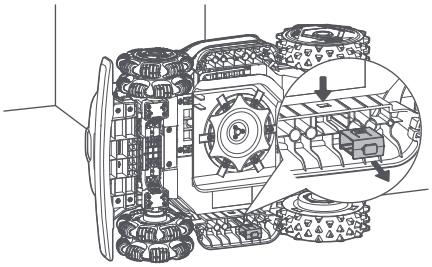
1. Išjunkite robotą.



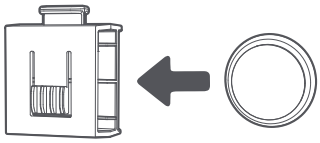
2. Paguldykite robotą ant šono ir saugiai atremkite į sieną. Įsitikinkite, kad ekranas, kamera ir LiDAR nėra prispausti prie jokio paviršiaus.



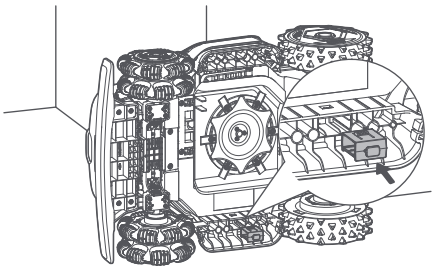
3. Paspauskite fiksatorių ir išimkite „AirTag“ laikiklį.



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



5. Vėl įstatykite laikiklį.



3. Montavimas

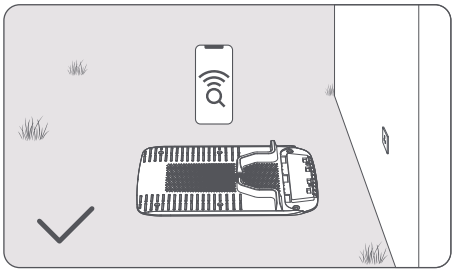
3.1 Tinkamos vietos parinkimas

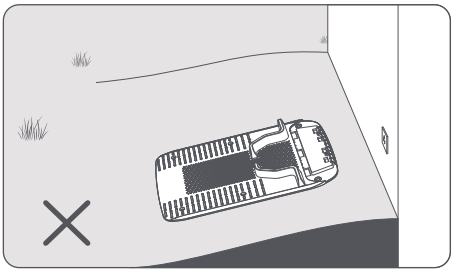
Įkrovimo stotelę pastatykite ant lygaus paviršiaus prie vejos krašto, netoli elektros lizdo. Įsitikinkite, kad vieta atitinka šiuos reikalavimus:

- Vietoje yra stiprus „Wi-Fi“ signalas.

Pastaba. Mobiliuoju įrenginiu patikrinkite „Wi-Fi“ signalo stiprumą toje vietoje. Stiprus „Wi-Fi“ signalas užtikrina stabilų roboto ir programėlės ryšį.

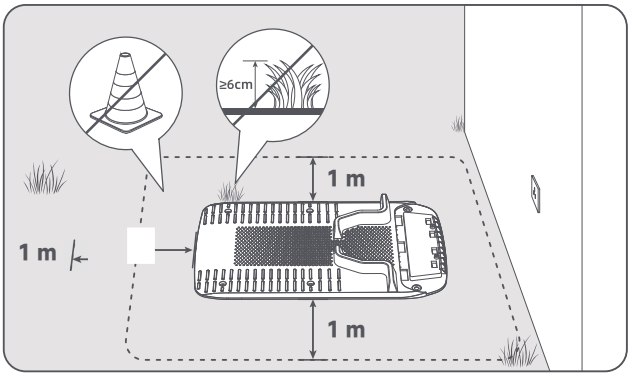
- Gruntas pakankamai minkštas, kad būtų galima įsukti žemės varžtus.
- Paviršius lygus. Dėl nuolydžio robotas gali nuriedėti atgal ir prarasti kontaktą.





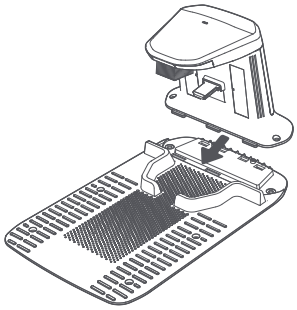
- Įkrovimo stotelės kairėje, dešinėje ir priekyje palikite bent **1 m** laisvos erdvės be kliūčių.

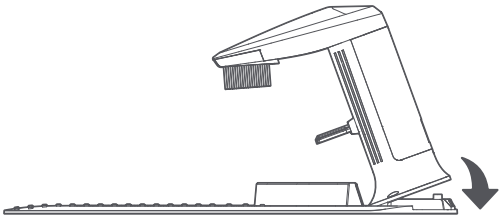
- Žolė aplink stotelę žemesnė nei **6 cm**.
- Jei žolė aukštesnė, pirmiausia nupjaukite ją stumiamąja vejapjove. Dėl aukštos žolės robotui gali būti sunku grįžti į įkrovimo stotelę.



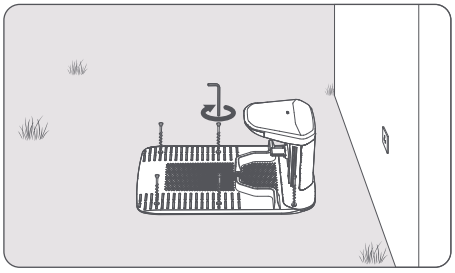
3.2 Įkrovimo stotelės įrengimas

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

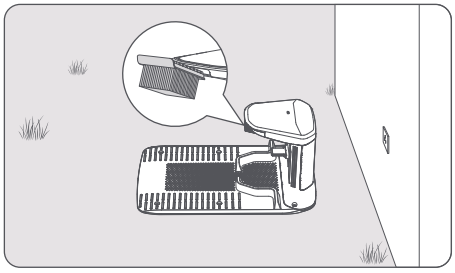




2 Pridedamais žemės varžtais ir šešiakampiu raktu pritvirtinkite pagrindo plokštę prie grunto.

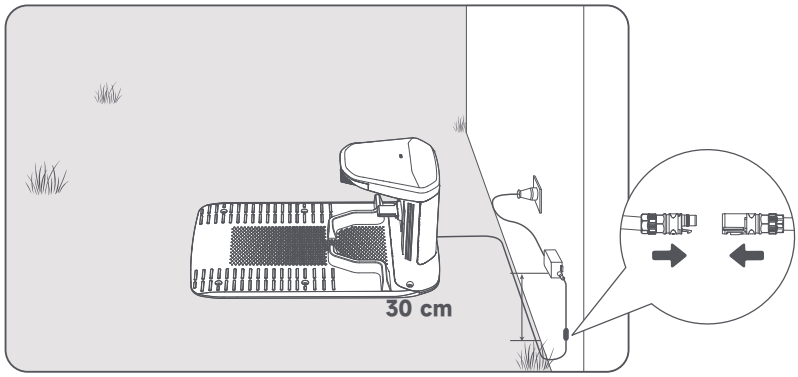


3 Įstatykite valymo šepetėlį į įkrovimo bokštelį, sulygiuodami iškyšą su anga.

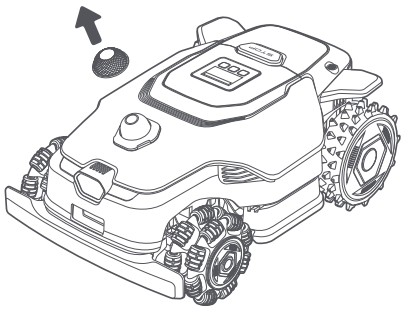


4 Prijunkite maitinimo šaltinį prie ilginamojo laido, tada – prie elektros lizdo. Maitinimo šaltinį laikykite bent 30 cm virš žemės.

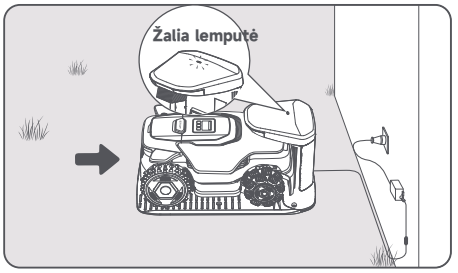
Pastaba. Kai tiekiama elektra, įkrovimo stotelės LED indikatorius nuolat šviečia mėlynai.



5 Nuimkite LiDAR apsauginį dangtį.



6 Įstatykite robotą į įkrovimo stotelę, kad jis įsikrautų. Įsitikinkite, kad roboto ir įkrovimo stotelės įkrovimo kontaktai tinkamai susijungė.



Pastaba.

- Jei papildomai apsaugai norite įrengti garažą, naudokite tam skirtą „MOVA“ garažą, kurį galima įsigyti parduotuvėse arba internetu. Naudojant ne „MOVA“ garažą, gali kilti įkrovimo problemų.
- Kai robotas kraunasi stotelėje, ekrane rodomas įkrovos procentas.

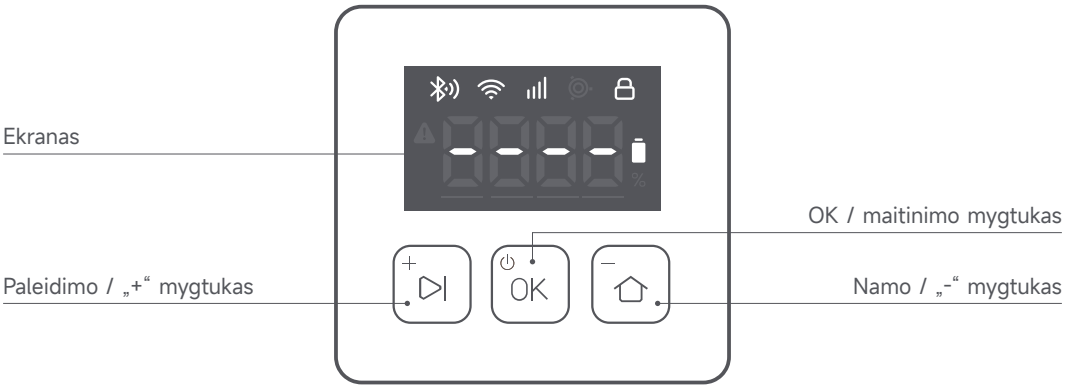


Įkrovimo stotelės LED indikatorius

LED indikatoriaus spalva	Reikšmė
Mirksi arba nuolat šviečia raudonai	1. Įkrovimo stotelės triktis (pvz., netinkama įkrovimo srovė arba įtampa).
	2. Robotas įvažiavo į įkrovimo stotelę, bet krovimas vyksta netinkamai (pvz., įkrovimo kontaktų trumpasis jungimas).
Nuolat šviečia mėlynai	Įkrovimo stotelei tiekiama elektra. Roboto įkrovimo stotelėje nėra.
Pulsuoja žaliai	Robotas kraunasi įkrovimo stotelėje.
Nuolat šviečia žaliai	Robotas yra įkrovimo stotelėje: jis visiškai įkrautas arba laukia kito nustatyto įkrovimo laikotarpio.

4. Paruošimas pirmajam naudojimui

4.1 Valdymo skydelis



Ekranas

Piktograma	Aprašymas
	Šviečia, kai robotas prijungtas prie programėlės per „Bluetooth“.
	Šviečia, kai robotas prijungtas prie programėlės per „Wi-Fi“.
	Šviečia, kai robotas prijungtas prie programėlės per 4G tinklą.
	• Nuolat šviečia baltai: pjovimo diskas sukasi centrinėje padėtyje. • Mirksi baltai: pjovimo diskas pjauna pastumtas į šoną.
	Šviečia, kai robotas užrakintas. Norėdami jį valdyti, įveskite PIN kodą.
	Šviečia, kai įvyksta klaida.
	• Nuolat šviečia žaliai: įkrova didesnė nei programėlėje nustatytas automatinio įkrovimo įkrovos lygis. • Nuolat šviečia geltonai: įkrova yra tarp 10 % ir programėlėje nustatyto automatinio įkrovimo įkrovos lygio. • Nuolat šviečia raudonai: įkrova yra tarp 5 % ir 10 %. • Mirksi: robotas kraunasi.

Mygtukai

Mygtukas	Funkcija
⏻	Norėdami įjungti robotą, paspauskite ir 2 sekundes palaikykite ⏻ .
	Norėdami išjungti robotą, įsitikinkite, kad jis yra ne įkrovimo stotelėje. Paspauskite ir 2 sekundes palaikykite ⏻ , tada patvirtinkite įvesdami PIN kodą.
▷|	Norėdami įjungti „Bluetooth“ susiejimo režimą, paspauskite ir 3 sekundes palaikykite ▷| .
⌂	Norėdami grąžinti robotą į įkrovimo stotelę įsikrauti, paspauskite ⌂, tada per 5 sekundes patvirtinkite paspausdami mygtuką **OK**.
	Norėdami atrakinti ratus, paspauskite ir 3 sekundes palaikykite ⌂. Jei 5 minutes neaptinkama jokio judėjimo, ratai automatiškai vėl užrakinami.
▷| + OK	Norėdami pradėti viso ploto pjovimą arba tęsti pristabdytas užduotis, paspauskite ▷|, tada per 5 sekundes patvirtinkite paspausdami mygtuką **OK**.
	Gamykliniai nustatymai: paspauskite ir palaikykite ▷|, tada du kartus paspauskite **OK**.
▷| + ⌂	Norėdami iš naujo nustatyti PIN kodą, paspauskite ir 3 sekundes palaikykite ▷| ir ⌂ .
„+“/„-“	PIN kodo nustatymo ekrane didina / mažina skaičių.
Stop	Paspauskite mygtuką **„Stop“**, kad sustabdytumėte robotą ir įjungtumėte saugos užraktą. Valdymas programėle išjungiamas. Norėdami išjungti saugos užraktą ir tęsti darbą, valdymo skydelyje įveskite PIN kodą.

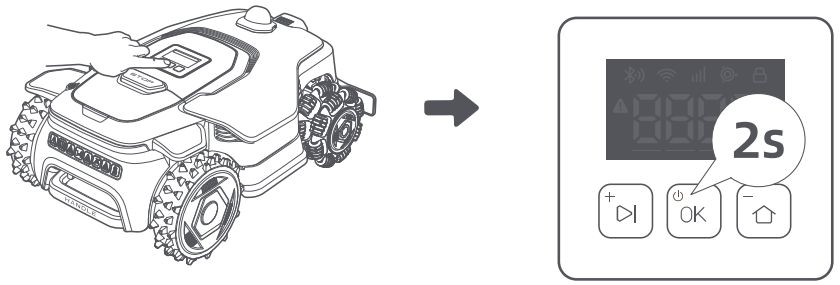
4.2 Pradiniai nustatymai

Prieš robotui pradedant dirbti, atlikite pagrindinius nustatymus.

4.2.1 PIN kodo nustatymas

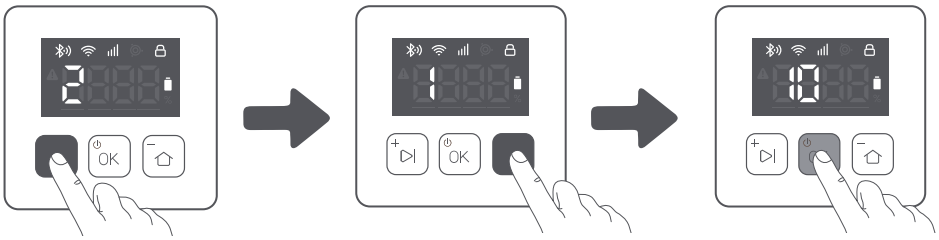
1 Paspauskite ir 2 sekundes palaikykite valdymo skydelio mygtuką ⏻, kad įjungtumėte robotą. Ekrane atsiras PIN kodo nustatymo langas.

Pastaba. Robotas automatiškai įsijungia, kai prisijungia prie įkrovimo stotelės.



2 Paspauskite mygtuką „**+**“, kad padidintumėte skaičių, arba mygtuką „**-**“, kad jį sumažintumėte.

3 Paspauskite mygtuką **OK**, kad patvirtintumėte ir pereitumėte prie kito skaitmens.



4 (Pasirinktinai) Norėdami pakeisti ankstesnį skaitmenį, spauskite mygtuką „**-**“, kol skaičius taps 0, ir paspauskite dar kartą.

5 Dar kartą įveskite PIN kodą, kad užbaigtumėte jo nustatymą.

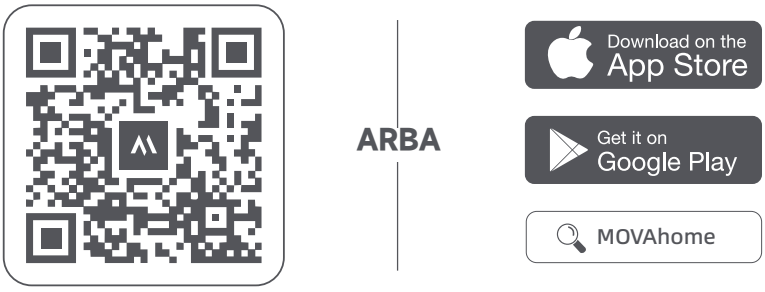
Pastaba. Jei pamiršote PIN kodą, programėlėje eikite į **„Nustatymai“ > „Keisti PIN kodą“** ir pasirinkite **„Pamiršau PIN kodą“**, tada nustatykite jį iš naujo vadovaudamiesi ekrane pateikiamais nurodymais. Jei programėlė nesusieta su robotu, kreipkitės pagalbos į klientų aptarnavimo tarnybą.

4.2.2 Roboto prijungimas prie interneto

Prieš nustatydami tinklą:

- Įsitikinkite, kad robotas ir mobilusis įrenginys prijungti prie to paties „Wi-Fi“ tinklo.
- Įsitikinkite, kad mobilusis įrenginys yra ne toliau kaip **10 m** nuo roboto.
- Mobiliajame įrenginyje įjunkite „Bluetooth“.

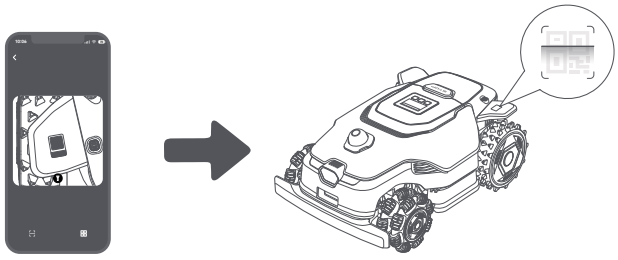
1 Nuskaitykite QR kodą ir atsisiųskite programėlę „MOVAhome“ į mobilųjį įrenginį. Programėlę „MOVAhome“ taip pat galite atsisiųsti iš „App Store“ arba „Google Play“.



2 Atidarykite programėlę „MOVAhome“, susikurkite paskyrą ir prisijunkite.

3 Prijunkite robotą vienu iš šių būdų:

- **Nuskaitykite QR kodą:** eikite į **„Įrenginys“** ir bakstelėkite **„Nuskaityti ir prijungti“**. Nuskaitykite ant roboto korpuso esantį QR kodą.



- **Pridėkite rankiniu būdu:** eikite į **„Įrenginys“**, bakstelėkite **„Pridėti“** ir pasirinkite roboto modelį.
- **Automatinis aptikimas:** robotas ieško netoliese esančių įrenginių – aptiktų įrenginių sąraše bakstelėkite savo robotą.

4 Vadovaukitės programėlės nurodymais, kad užbaigtumėte prijungimą prie „Wi-Fi“ tinklo.

Svarbu.

- Rekomenduojama naudoti 2,4 GHz „Wi-Fi“ tinklą. Tinklai, veikiantys tik 5 GHz dažniu, nepalaikomi.
- Įsitikinkite, kad jūsų „Wi-Fi“ tinkle nėra užkardos ir jis nėra užšifruotas. Priešingu atveju tinklo nustatymas gali nepavykti.

5 Paspauskite ir 3 sekundes palaikykite . Robotas persijungs į „Bluetooth“ susiejimo režimą.



6 Vadovaukitės programėlės nurodymais, kad užbaigtumėte susiejimą.

Pastaba. „Link“ modulis leidžia valdyti robotą nuotoliniu būdu ir be „Wi-Fi“, tačiau geriausiam veikimui rekomenduojama naudoti „Wi-Fi“ ryšį.

4.2.3 Kiti nustatymai

Roboto atsiejimas

Sėkmingai susiejus, robotas automatiškai susiejamas su „MOVAhome“ paskyra. Kiekvienas įrenginys gali būti susietas tik su viena paskyra, tuo pačiu metu jo negalima susieti su kita paskyra.

Norėdami susieti robotą su nauja paskyra, pirmiausia turite jį atsieti. Kaip atsieti:

1. Atidarykite programėlę „MOVAhome“. Eikite į **„Įrenginys“**.
2. Raskite savo roboto pavadinimą. Jei su „MOVAhome“ paskyra susieti keli robotai, braukite kairėn arba dešinėn, kad atvertumėte norimo redaguoti roboto puslapį.
3. Bakstelėkite roboto pavadinimą viršutiniame kairiajame kampe.
4. Pasirinkite **„Ištrinti“**.

Pastaba. Pašalinus robotą iš „MOVAhome“ paskyros, visi iš roboto gauti naudotojo duomenys ištrinami iš serverio.

Roboto bendrinimas

1. Bakstelėkite roboto pavadinimą viršutiniame kairiajame kampe.
2. Pasirinkite **„Įrenginio bendrinimas“**.

Atsijungimas nuo paskyros ir jos ištrynimas

1. Eikite į „Aš“ > „Nustatymai“ > „Bendrieji“ > „Paskyra“.
2. Pasirinkite **„Atsijungti“** arba **„Ištrinti paskyrą“**.

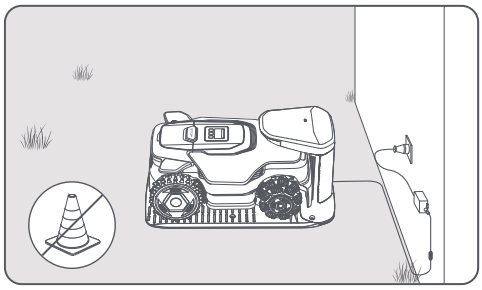
Roboto nustatymų atkūrimas

Paspauskite ir palaikykite , tada valdymo skydelyje du kartus paspauskite mygtuką **OK**.
Atkūrus gamyklinius roboto nustatymus, visi roboto duomenys ištrinami.

5. Sodo žemėlapio sudarymas

Svarbu. Prieš sudarydami žemėlapį, patikrinkite:

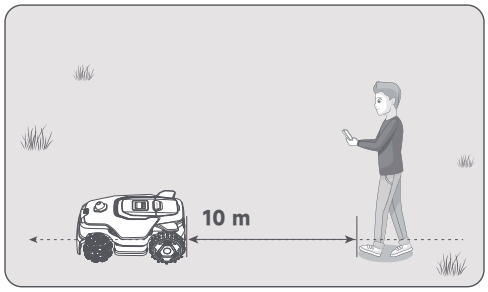
- Roboto akumuliatoriaus įkrova didesnė nei 50 %.
- LiDAR apsauginis dangtis nuimtas.
- Robotas tinkamai prisijungęs prie įkrovimo stotelės, o priešais įkrovimo stotelę nėra kliūčių.



5.1 Virtualios ribos sukūrimas

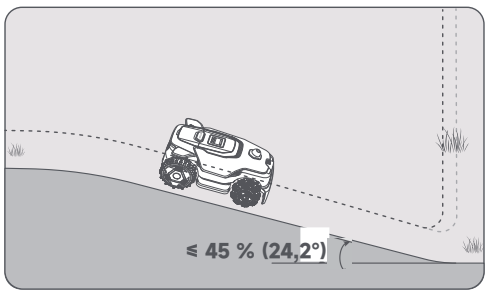
Prieš pradėdami sudaryti žemėlapį, atsižvelkite į šiuos dalykus:

- Sudarant žemėlapį, eikite ne toliau kaip **10 m** už roboto.

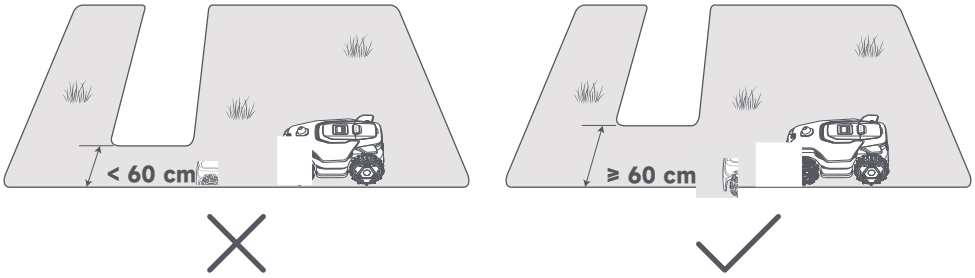


- Robotas gali įveikti iki **80 % (38,7°)** nuolydžius. Tačiau geresniam pjovimo rezultatui rekomenduojama, kad darbo zonų nuolydis neviršytų **45 % (24,2°)**.

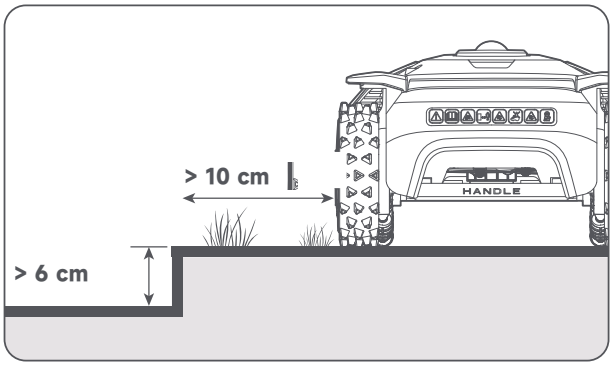
Pastaba. Jei riba nustatyta ant statesnio nei 45 % (24,2°) šlaito, robotas gali šiek tiek nuslysti už ribos.



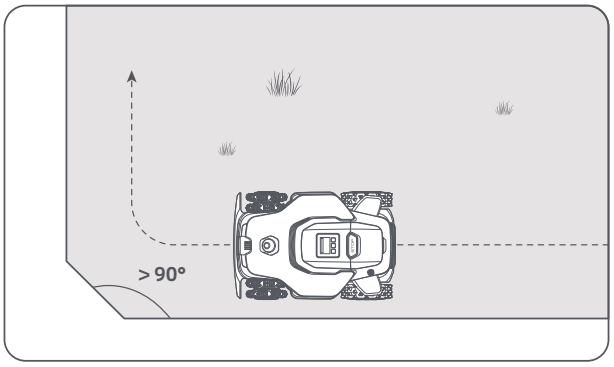
• Siauresnes nei **60 cm** vietas nustatykite kaip takus, kad robotas galėtų jomis pravažiuoti. Daugiau informacijos rasite skyrelyje „Tako nustatymas“.



• Jei jūsų veja daugiau nei **6 cm** aukštesnė už gretimą paviršių, laikykite robotą bent **10 cm** atstumu nuo krašto. Jei veja yra viename lygyje su gretimu paviršiumi, robotas gali pervažiuoti perimetrą, kad kraštai būtų nupjauti kuo geriau.

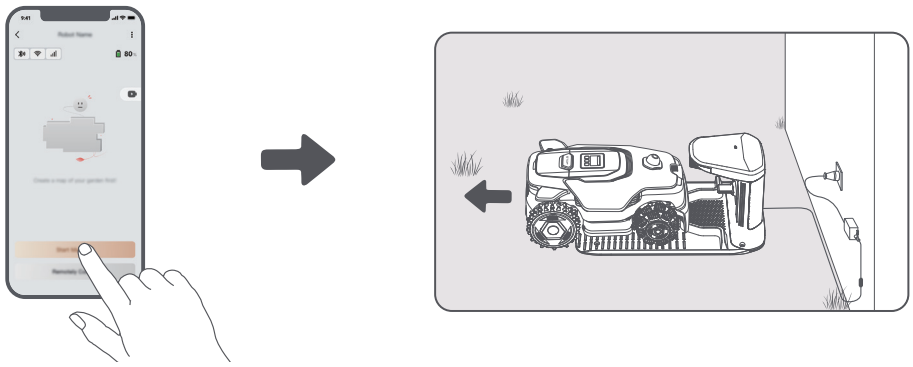


• Įsitikinkite, kad posūkio kampai didesni nei **90°**. Esant mažesniems nei 90° kampams, robotui gali būti sunku tvarkingai nupjauti žolę.



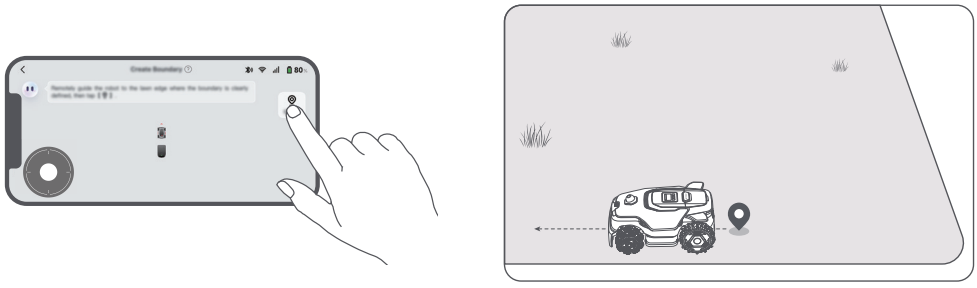
Žemėlapio sudarymo pradžia:

1. Programėlėje bakstelėkite **„Pradėti kurti žemėlapį“** – robotas patikrins būseną ir kalibruosis.



Atsargiai. Kalibravimui robotas automatiškai išvažiuos iš įkrovimo stotelės. Būkite atsargūs.

2. Nuotoliniu būdu nuvairuokite robotą iki vejos krašto ir bakstelėkite **„Nustatyti pradinį tašką“**, kad nustatytumėte ribos pradžios tašką.



3. Pažymėkite darbo zoną. Galimi du būdai:

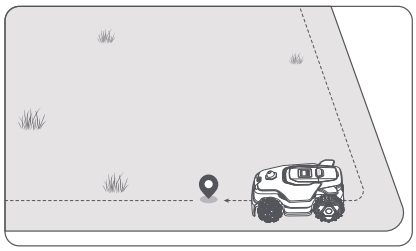
- Nuotoliniu būdu vairuokite robotą palei vejos perimetrą ir taip pažymėkite darbo zoną.
- Įjunkite **DI žemėlapio sudarymo** režimą darbo zonai pažymėti.

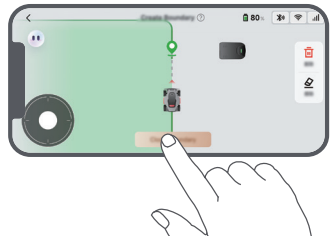


Svarbu.

- **DI žemėlapio sudarymo** režimui reikalingos aiškios vejos ribos; jį naudokite dienos šviesoje, kad būtų geras matomumas. Nenaudokite šios funkcijos esant prastam apšvietimui ar lyjant.
- Naudojant **DI žemėlapio sudarymo** režimą, rekomenduojame eiti paskui robotą. Jei robotas tiksliai neaptinka ribų, bet kada galite išjungti **DI žemėlapio sudarymo** režimą ir pereiti prie nuotolinio valdymo.
- Įsitikinkite, kad roboto priekinė kamera švari ir niekas jos neužstoja.

4. Kai robotas grįžta arčiau nei **1 m** nuo pradinio taško, galite bakstelėti **„Uždaryti ribą“** ir užbaigti ribos nustatymą.



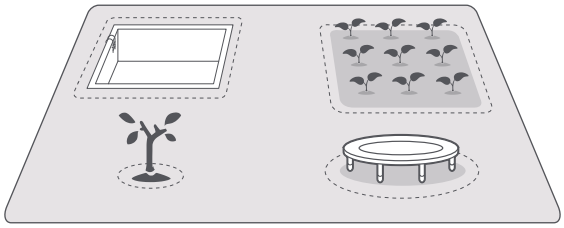


Pastaba. Jei ribos užbaigti nepavyksta, pavairuokite robotą šiek tiek toliau į priekį ir bandykite dar kartą.

5. (Pasirinktinai) Redaguokite žemėlapį. Baigę sudaryti žemėlapį, jį pakoreguoti taip pat galite skiltyje **„Įrenginio puslapis“** > > **„Redaguoti“**.

Draudžiamosios zonos nustatymas

Nors robotas automatiškai apvažiuoja kliūtis, vietas, kuriose kyla pavojus nukristi, pavyzdžiui, baseinus ir smėlio dėžes, vis tiek būtina nustatyti kaip draudžiamąsias zonas. Objektus, kuriuos norite apsaugoti (pvz., gėlyną, batutą, daržą ar išsikišusią medžio šaknį), taip pat nustatykite kaip draudžiamąsias zonas.

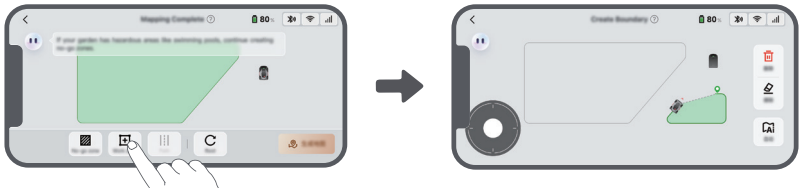


Zonų pridėjimas ir išplėtimas

- **Papildomų zonų kūrimas**

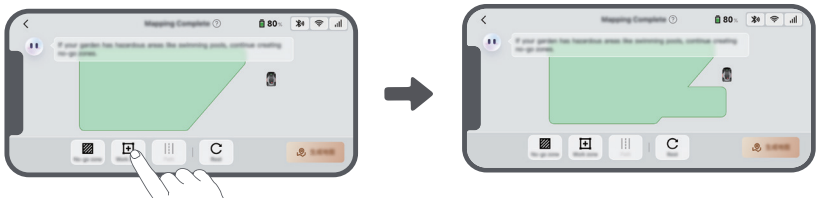
Jei vejos plotus skiria keliai arba turite kelias atskiras vejas, galite toliau kurti darbo zonas.

Pastaba. Jei sode yra akmeninių takelių, pažymėkite juos kaip atskiras zonas. Tada nubrėžkite jungiamuosius takus, kad robotas galėtų važiuoti tarp zonų.



- **Esamų zonų išplėtimas**

Esamą zoną galite išplėsti sukurdami plotą, kurį norite prie jos prijungti. Jei du plotai persidengia, jie sujungiami automatiškai.

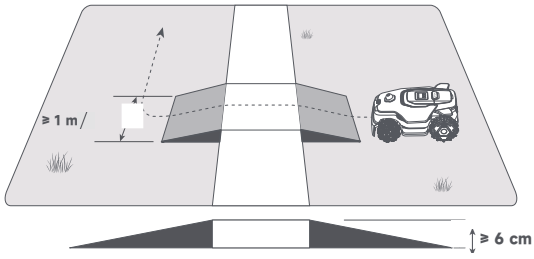


- **Tako nustatymas**

Atskiras zonas sujunkite takais. Be tako robotas negalės pasiekti atskirų zonų.

Pastaba. Pagal numatytuosius nustatymus robotas taku tik važiuoja ir žolės nepjauna.

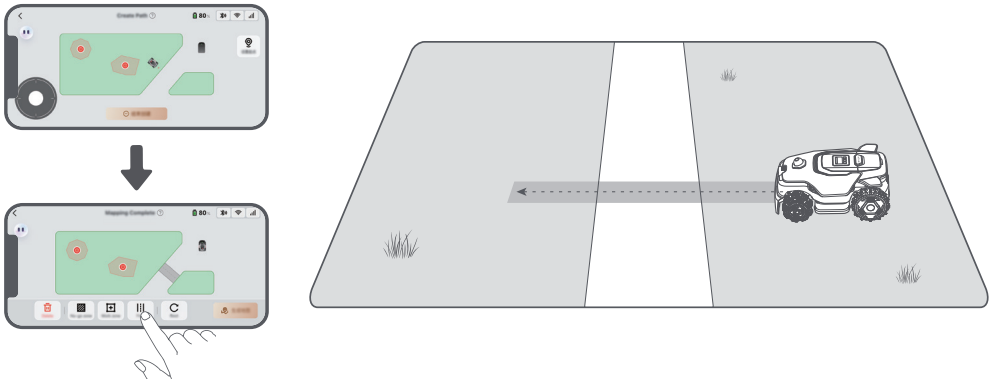
Svarbu. Jei vejų skiria aukštesnės nei **6 cm** perėjos, įrenkite tokio pat aukščio nuožulnų objektą (pvz., rampą).



- **Dviejų atskirų darbo zonų sujungimas**

Atskirus plotus sujunkite takais, kitaip robotas negalės jų pasiekti.

Svarbu. Įsitikinkite, kad tako pradžia ir pabaiga yra darbo zonoje.

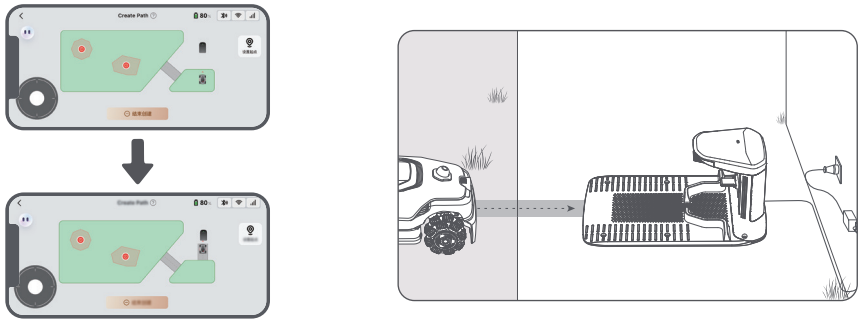


- **Darbo zonos ir įkrovimo stotelės sujungimas**

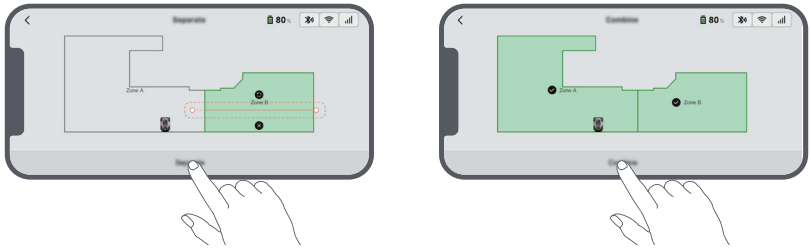
Jei įkrovimo stotelė nesujungta su darbo zona, sukurkite taką, jungiantį įkrovimo stotelę su darbo zona.

Svarbu.

- Įsitikinkite, kad vienas tako galas yra darbo zonoje, o kitas – tiesiai priešais įkrovimo stotelę. Rekomenduojama taką sulygiuoti su įkrovimo stotele.
- Kurdami taką, jungiantį darbo zoną ir įkrovimo stotelę, nevairuokite roboto į įkrovimo stotelę nuotoliniu būdu. Priešingu atveju LiDAR gali būti užstotas ir žemėlapio sudarymas gali nepavykti.



- **Zonų atskyrimas ir sujungimas**
  Padalykite zoną į mažesnes arba sujunkite padalytas zonas į vieną didesnę.



6. Bakstelėkite **„Baigti kurti žemėlapį“**.

Svarbu.

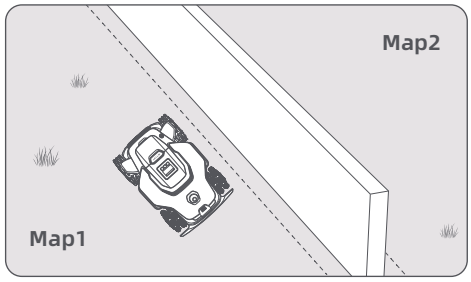
- Kurdami ribą, nekilnokite roboto ar įkrovimo stotelės rankomis, nes žemėlapio sudarymas gali nepavykti.
- Pradėję sudaryti žemėlapį, nevairuokite roboto į įkrovimo stotelę nuotoliniu būdu, kol žemėlapis nebus baigtas. Priešingu atveju LiDAR gali būti užstotas ir žemėlapio sudarymas gali nepavykti.

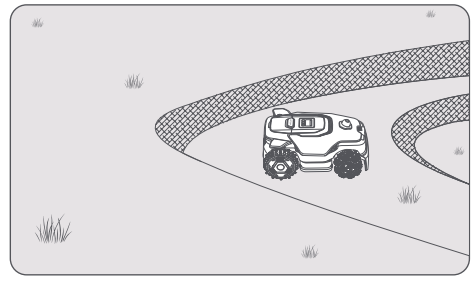
5.2 Antrojo žemėlapio pridėjimas

Dviejų žemėlapių funkcija skirta atvejams, kai robotas negali savarankiškai pervažiuoti iš vienos vejos į kitą arba kai reikia kelių žemėlapių.

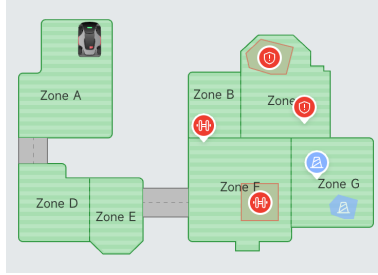
Antrojo žemėlapio gali prireikti, jei:

- sklype yra atskiri priekinis ir galinis sodai, tarp kurių nėra pravažiavimo;
- tarp vejos plotų yra didelis aukščių skirtumas;
- turite kelis sklypus, bet tik vieną robotą;
- vejos plotas per didelis vienam žemėlapiui.



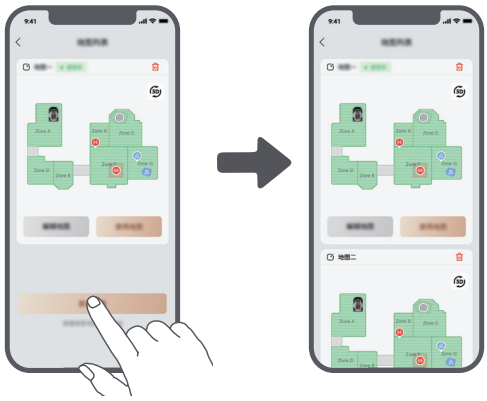


Pastaba. Jei vejos tarpusavyje sujungtos ir neviršija roboto galimybių, vietoj to naudokite kelių zonų nustatymą.



Kaip sudaryti antrosios vejos žemėlapį:

1. Paruoškite įkrovimo stotelę.
   - Jei įsigijote antrą įkrovimo stotelę, įrenkite ją prie antrosios vejos.
   - Jei ne – rankiniu būdu perkelkite robotą ir jo stotelę prie antrosios vejos.
2. Programėlėje eikite į **„Įrenginio puslapis“ >** ir bakstelėkite **„Pridėti žemėlapį“**.
3. Baigę antrąjį žemėlapį, žemėlapius perjungsite per > **„Naudoti“**.



Pastaba.

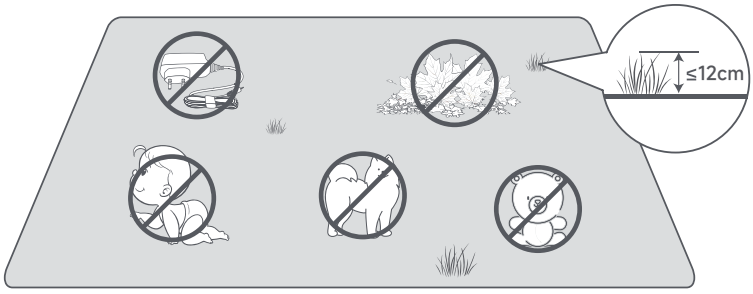
- Perjungus žemėlapį, taikomi to žemėlapio tvarkaraščiai ir pjovimo nustatymai.
- Patogumui galite įsigyti papildomą įkrovimo stotelę ir įrengti ją antrojo žemėlapio vietoje. Kai antrajame žemėlapyje įrengta atskira įkrovimo stotelė, tarp žemėlapių rankiniu būdu reikia perkelti tik robotą.

6. Naudojimas

6.1 Pirmasis pjovimas

Patarimai prieš pjovimą:

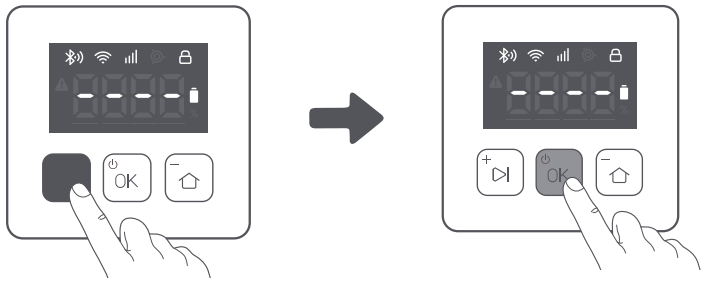
- Stumiamąja vejapjove nupjaukite žolę, kad ji būtų ne aukštesnė nei **12 cm**.
- Pašalinkite nuo vejos kliūtis: šiukšles, lapų krūvas, žaislus, laidus ir akmenis. Įsitikinkite, kad robotui pjaunant ant vejos nėra vaikų ar naminių gyvūnų.
- Užlyginkite vejos duobes.
- Programėlėje iš anksto nustatykite pjovimo parinktis (pvz., pjovimo efektyvumą).



Pjovimą galite pradėti vienu iš dviejų būdų.

a) Paleidimas valdymo skydeliu

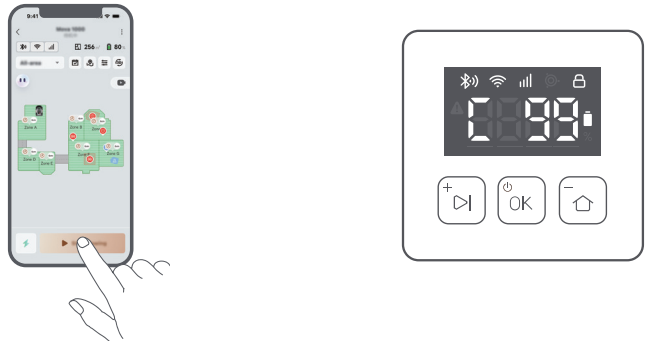
Paspauskite ▷|, tada per **5** sekundes paspauskite mygtuką **OK**. Robotas išvažiuos iš įkrovimo stotelės ir pradės viso ploto pjovimą.



b) Paleidimas programėle

1. Atidarykite programėlę.

2. Pasirinkite pjovimo režimą ir bakstelėkite **„Pradėti pjovimą“**. Robotui pradėjus pjauti, ekrane rodomas užduoties atlikimo procentas.



6.2 Pjovimas su dviem žemėlapiais

1. Rankiniu būdu perkelkite robotą į žemėlapį, kurį norite pjauti.

2. Prieš pradėdami pjovimo užduotis, programėlėje pasirinkite tinkamą žemėlapį.

Pastaba. Perjungus žemėlapį, taikomi to žemėlapio tvarkaraščiai ir pjovimo nustatymai.

Ką daryti, jei akumuliatorius išsikrauna arba kyla įkrovimo problemų?
Kai naudojama tik viena įkrovimo stotelė ir ji nėra rankiniu būdu perkeliama kartu su robotu į antrąjį žemėlapį, robotas gali išeikvoti akumuliatorių ir pranešti apie įkrovimo klaidą, nes neranda įkrovimo stotelės. Tokiu atveju atlikite šiuos veiksmus:

1. Rankiniu būdu perkelkite robotą į žemėlapį su įkrovimo stotele, kad jis įsikrautų.

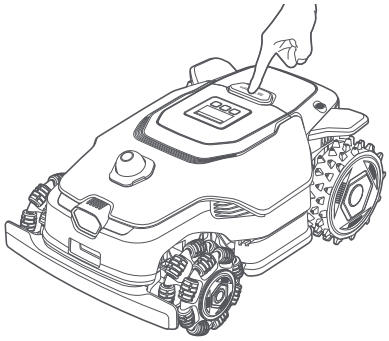
2. Įsikrovusį robotą grąžinkite į ankstesnį žemėlapį. Jis automatiškai tęs pjovimą.

Svarbu. Šio proceso metu programėlėje nekeiskite žemėlapio. Taip robotas įsimins paskutinę savo padėtį ir galės tęsti nuo tos vietos, kur baigė.

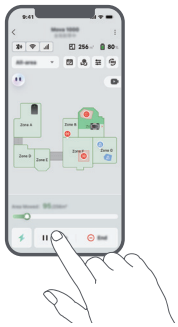
3. Kartokite šiuos veiksmus, kol bus nupjauta visa veja.

6.3 Pristabdymas

Norėdami pristabdyti užduotį, paspauskite roboto mygtuką **„Stop“** arba programėlėje bakstelėkite **„Pristabdyti“**. **Pastaba.** Paspaudus **„Stop“**, roboto negalima paleisti programėle – norėdami tęsti darbą, valdymo skydelyje įveskite PIN kodą.

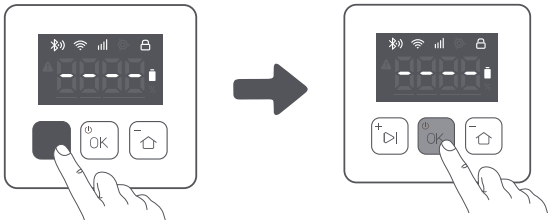


ARBA



6.4 Tęsimas

Norėdami tęsti pristabdytą užduotį, paspauskite mygtuką ▷|, tada per 5 sekundes patvirtinkite paspausdami mygtuką **OK**. Robotas tęs ankstesnę pjovimo užduotį. Taip pat programėlėje galite bakstelėti **„Tęsti“**.

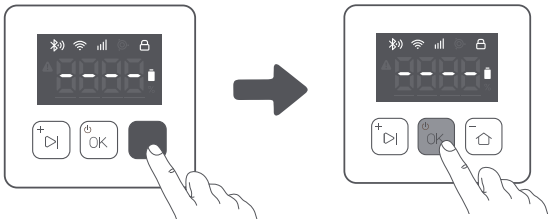


ARBA



6.5 Grąžinimas į įkrovimo stotelę

Norėdami sustabdyti pjovimo užduotį ir grąžinti robotą į įkrovimo stotelę, paspauskite ⌂, tada per 5 sekundes patvirtinkite paspausdami mygtuką **OK**. Robotą į stotelę taip pat galite grąžinti programėle.



ARBA



7. Programėlė „MOVAhome“

Ką dar galima atrasti

Programėlė „MOVAhome“ – daugiau nei nuotolinio valdymo pultas. Ja galite:
nuotoliniu būdu atlikti 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** viršutiniame kairiajame kampe	Robotas turi kelis pjovimo režimus. Programėlėje galite perjungti režimus: „Viso ploto pjovimas“, „Zonų pjovimas“, „Kraštų pjovimas“, „Taškinis pjovimas“ ir „Rankinis režimas“.
Tvarkaraštis	**„Įrenginio puslapis“ >**	Sudarius pirmąjį žemėlapį, robotas pagal vejos dydį automatiškai sukuria du savaitinius pjovimo tvarkaraščius: **„Pavasario / vasaros tvarkaraštį“** ir **„Rudens / žiemos tvarkaraštį“**. Naudodami tvarkaraščio funkciją, kasdienį vejos pjovimą galite visiškai patikėti robotui – jums tereikia reguliariai atlikti jo techninę priežiūrą. **Pastaba.** Jei nerimaujate, kad tam tikromis valandomis dirbdamas robotas gali trukdyti jums ar kaimynams, programėlėje eikite į **„Nustatymai“ > „Netrukdyti“** ir nustatykite **„Netrukdyti“** laiką.
Pjovimo formos	**„Įrenginio puslapis“ > > „Redaguoti“ > „Formos“**	Pritaikykite vejį pridėdami formas. Formomis pažymėti plotai nepjaunami jokiu pjovimo režimu. Jų padėtį, dydį keisti arba jas pašalinti galite skiltyje **„Formos“**.
Pjovimo diskas „UltraTrim™“	**„Įrenginio puslapis“ > > „UltraTrim™ 2.0“**	Pjovimo diskas „UltraTrim™“ pasiekęs vejos kraštą pasislenka į šoną, todėl kraštai nupjaunami švariau. Konkrečias naudojimo instrukcijas rasite programėlėje „MOVAhome“.

7.2 Apsauga nuo oro sąlygų

Jei nerimaujate, kad nepalankios oro sąlygos gali pakenkti pjovimui, programėlės skiltyje **„Įrenginio puslapis“ >** galite įjungti šias apsaugos funkcijas.

Funkcija	Aprašymas
Apsauga nuo lietaus	Įjungus šią funkciją, lyjant robotas automatiškai sustabdo pjovimą ir grįžta į įkrovimo stotelę. Apsaugos nuo lietaus trukmę galite nustatyti programėlėje. **Pastaba.** Šlapios žolės pjovimas gali pakenkti vejai. Patartina pailginti apsaugos trukmę, kad žolė spėtų išdžiūti prieš vėl pjaunant.
Apsauga nuo šalčio	Pjovimas žemesnėje nei **0 °C** temperatūroje gali negrįžtamai pažeisti vejį. Saugumo sumetimais akumuliatorius tokioje temperatūroje nekraunamas. Norėdami apsaugoti vejį ir robotą, galite įjungti funkciją „Apsauga nuo šalčio“. Įjungus ją, temperatūrai nukritus žemiau **0 °C**, robotas automatiškai sustabdo pjovimą ir grįžta į įkrovimo stotelę, o pjauti vėl pradeda temperatūrai pakilus virš **0 °C** ir kai robotas vėl gali įprastai krautis.

7.3 Apsaugos nuo vagystės ir saugos funkcijos

Šiame skyriuje aprašytos roboto apsaugos nuo vagystės ir saugos funkcijos: signalas pakėlus robotą ar išvežus jį už žemėlapio ribų, buvimo vietos sekimas realiuoju laiku, įspėjimai aptikus žmogų ir užraktas nuo vaikų, saugantis nuo netyčinio valdymo. Šias funkcijas galite įjungti programėlės skiltyje **„Įrenginio puslapis“ >** ⋮.

Funkcija	Aprašymas
Pakėlimo signalas	Įjungus šią funkciją, pakėlus robotą iškart suveikia signalas ir robotas užrakinamas. Norėdami tęsti darbą, pirmiausia išjunkite saugos užraktą: paspauskite ▷| , tada per 5 sekundes paspauskite mygtuką **OK**.
Signalas palikus žemėlapį	Įjungus šią funkciją, robotui atsidūrus už žemėlapio ribų, jis užrakinamas ir iškart suveikia signalas.
Buvimo vieta realiuoju laiku	Įjungus šią funkciją, esamą roboto buvimo vietą galite matyti „Google“ žemėlapiuose.
Įspėjimas aptikus žmogų	Įjungus šią funkciją, robotas praneša aptikęs žmogų.
Užraktas nuo vaikų	Įjungus šią funkciją, robotas užrakinamas. Įjunkite ją, jei nerimaujate, kad robotą gali valdyti vaikai.

Pastaba. Signalo palikus žemėlapį ir buvimo vietos realiuoju laiku funkcijos veikia tik aktyvinus „Link“ paslaugą.

7.4 „TrueGuard“ funkcijos

Programėle galite stebėti savo sodą tiesioginiu vaizdu ir siųsti robotą patruliuoti į konkrečias vietas.

Funkcija	Aprašymas
Vaizdas realiuoju laiku	Bakstelėkite , kad matytumėte tiesioginį vaizdą iš roboto priekinės kameros ir galėtumėte stebėti sodą bet kada ir bet kur.
Patruliavimas	Kai robotas laukia budėjimo režimu, programėle galite nusiųsti jį patruliuoti palei pasirinktas ribas ar į konkrečias sodo vietas. Funkciją rasite skiltyje **> „Patruliavimas“**.

7.5 Įkrovimas

Įkrovimo nustatymus galite keisti programėlės skiltyje **„Įrenginio puslapis“ > ⋮ > „Įkrovimas“**.

7.5.1 Pasirinktinis įkrovimo laikotarpis

Funkcija **„Pasirinktinis įkrovimo laikotarpis“** leidžia nustatyti konkrečias valandas, kada robotas kraunamas. Įjungus ją, kai nėra pjovimo užduočių ir akumuliatoriaus įkrova maža, robotas įsikrauna iki saugaus lygio, o visiškai įsikrauna tik nustatytu įkrovimo laikotarpiu.

7.5.2 Akumuliatoriaus įkrovos lygio valdymas

- **Automatinio įkrovimo įkrovos lygis:** nustatykite įkrovos lygį, kuriam esant robotas automatiškai grįžta į įkrovimo stotelę.
- **Užduočių tęsimo įkrovos lygis:** nustatykite įkrovos lygį, kuriam esant robotas automatiškai tęsia nebaigtas pjovimo užduotis.

Pastaba. MOVA kūrėjų komanda nuolat atnaujina programinę aparatinę įrangą ir programėlę **OTA (belaidžiu)** būdu. Sekite pranešimus apie atnaujinimus arba įjunkite funkciją **„Automatinis atnaujinimas“**, kad programinė įranga ir programėlė visada būtų naujausios ir galėtumėte naudotis daugiau funkcijų.

8. Techninė priežiūra

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

Dalis	Keitimo dažnumas
Peiliai	Kas 6–8 savaites arba dažniau
LiDAR valymo šepetėlis	Kas 12 mėnesių arba dažniau

Pastaba.

- Likusį peilių ir valymo šepetėlio naudojimo laiką galite patikrinti programėlės skiltyje **„Įrenginio puslapis“ > ⋮ > „Eksploatacinės medžiagos ir priežiūra“**. Pakeitę eksploatacinę dalį pagal priminimą, atverkite jos informacijos puslapį ir bakstelėkite **„Pakeičiau“**, kad laikmatis būtų nustatytas iš naujo.
- Jei sode turite vietą, kurioje paprastai valote ir prižiūrite robotą, žemėlapyje galite nustatyti priežiūros taškus skiltyje **„Įrenginio puslapis“ > ⋮ > „Vykti į priežiūros tašką“ > „Redaguoti tašką“**. Nustatę priežiūros taškus, tiesiog bakstelėkite **„Vykti“** ir robotas nuvažiuos į nurodytą vietą.

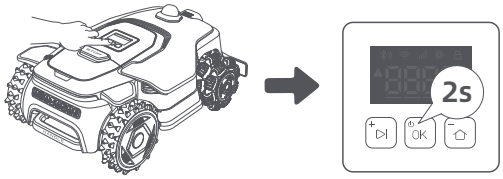
8.1 Valymas

Reguliariai valykite robotą, kad nesikauptų žolės nuopjovos ir purvas, galintys užkimšti pjovimo diską ir varomuosius ratus – tai gali pabloginti pjovimą, prisijungimą prie stotelės ir judėjimą. Rekomenduojame naudoti valymo rinkinį, kurį galima įsigyti parduotuvėse arba internetu.

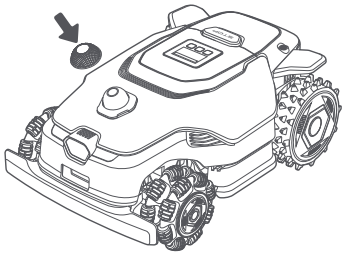
Įspėjimas. Prieš valydami išjunkite robotą ir atjunkite įkrovimo stotelę nuo elektros tinklo.

- **Korpusas, važiuoklė ir pjovimo diskas:**

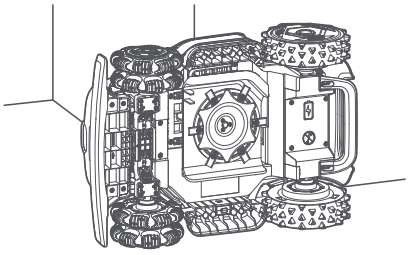
1. Išjunkite robotą.



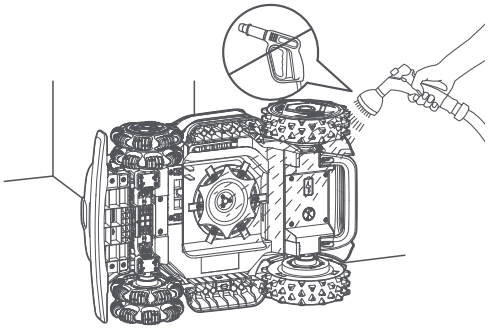
2. Uždenkite LiDAR apsauginiu dangčiu.



3. Paguldykite robotą ant šono ir saugiai atremkite į sieną. Įsitikinkite, kad ekranas, kamera ir LiDAR nėra prispausti prie jokio paviršiaus.

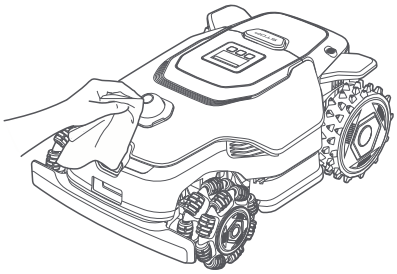


4. Korpusą, pjovimo diską ir važiuoklę nuplaukite vandeniu iš žarnos.



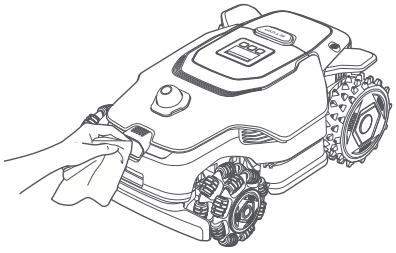
Įspėjimas. Valydami važiuoklę nelieskite peilių. Valydami mūvėkite pirštines.
Atsargiai. Valymui nenaudokite aukšto slėgio plovimo įrenginio ir ploviklių.

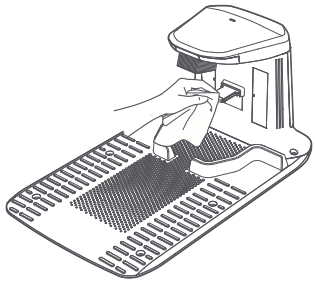
5. LiDAR jutiklį atsargiai nuvalykite nesipūkuojančia šluoste.



- **Įkrovimo kontaktai ir priekinė kamera:**

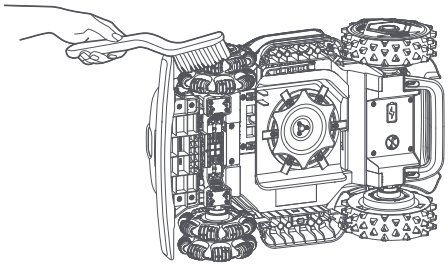
Švaria šluoste nuvalykite roboto ir įkrovimo stotelės įkrovimo kontaktus, taip pat priekinę kamerą. Nuvalytus įkrovimo kontaktus ir priekinę kamerą palikite sausus.





- **Varomieji ratai:**

Šepečiu nuvalykite purvą nuo ratų, kad jie gerai sukibtų su paviršiumi.



8.2 Dalių keitimas

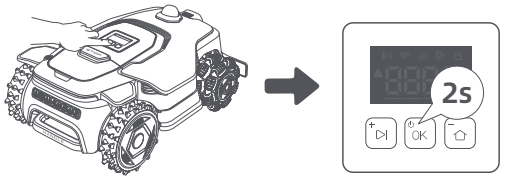
- **Peilių keitimas**

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

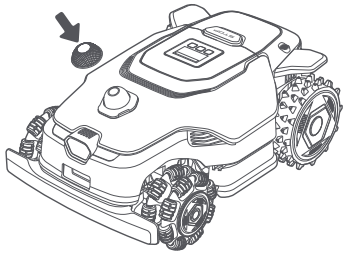
Įspėjimas. Išjunkite robotą. Prieš keisdami peilius, užsimaukite apsaugines pirštines.

Pastaba. Keiskite visus peilius vienu metu, kad pjovimo sistema išliktų subalansuota.

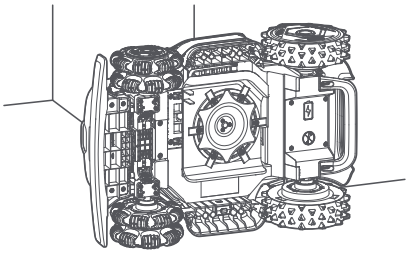
1 Išjunkite robotą.



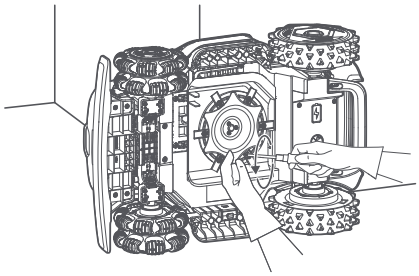
2 Uždenkite LiDAR apsauginiu dangčiu.



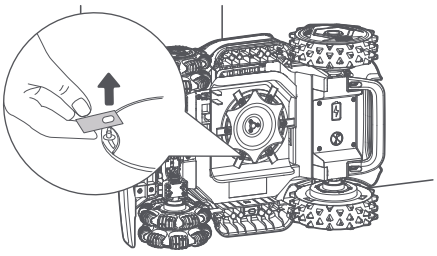
3 Paguldykite robotą ant šono ir saugiai atremkite į sieną. Įsitikinkite, kad ekranas, kamera ir LiDAR nėra prispausti prie jokio paviršiaus.



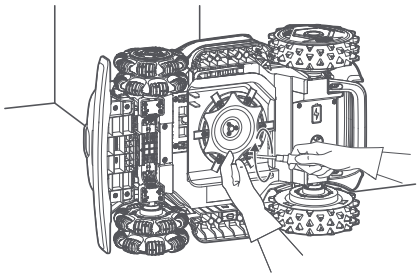
4 Kryžminiu atsuktuvu atsukite varžtus.



5 Išimkite visus peilius ir varžtus.

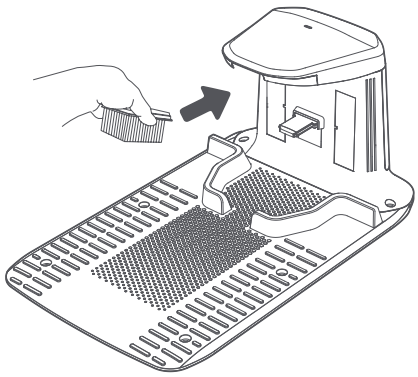


6 Sulygiuokite naujus peilius su pjovimo disko angomis ir pritvirtinkite varžtais.



• Valymo šepetėlio keitimas

Nusidėvėjus LiDAR jutiklio valymo šepetėliui, jo šereliai gali išsišiaušti ar susidėvėti, todėl jis valo prasčiau. Kad valymo rezultatas būtų geras, reguliariai keiskite valymo šepetėlį. Rekomenduojama jį keisti kas **12 mėnesių** arba dažniau.



9. Akumuliatorius

9.1 Darbo ir įkrovimo temperatūra

Robotas veikia įprastai, kai akumuliatoriaus temperatūra yra nuo **-6 °C** iki **57 °C**.

Nekraukite akumuliatoriaus, kai jo temperatūra žemesnė nei **6 °C** arba aukštesnė nei **50 °C**, nes akumuliatoriaus apsaugos sistema blokuos įkrovimą. Įkrovimas atnaujinamas, kai akumuliatoriaus temperatūra pakyla virš **6 °C** arba nukrenta žemiau **50 °C** ir akumuliatorius gali būti kraunamas.

Pastaba. Visoms temperatūros vertėms taikomas **±3 °C** nuokrypis.

Geriausiam veikimui vejapjovę rekomenduojama naudoti, kai aplinkos temperatūra yra nuo **10 °C** iki **30 °C**.

Mažos galios įkrovimo režimas:

Įjungus mažos galios įkrovimo režimą, su įkrovimu nesusijusios funkcijos išjungiamos (išjungiamas ir tinklo ryšys).

- Norėdami įjungti mažos galios įkrovimo režimą, paspauskite ir laikykite ▷|, tada greitai 5 kartus paspauskite ⌂ . Išgirsite balso pranešimą: „Mažos galios įkrovimo režimas įjungtas“.
- Norėdami išjungti mažos galios įkrovimo režimą, greitai 5 kartus paspauskite mygtuką **OK**.

9.2 Laikymo reikalavimai

Ilgai laikydami robotą, įkraukite jį kas 6 mėnesius, kad apsaugotumėte akumuliatorių. Ribota garantija netaikoma akumuliatoriaus gedimams, atsiradusiems dėl per didelio išsikrovimo. Ilgalaikio akumuliatoriaus laikymo temperatūra turi būti nuo **-10 °C** iki **35 °C**. Kad akumuliatorius kuo mažiau nukentėtų, rekomenduojama jį laikyti **nuo 0 °C** iki **25 °C** temperatūroje.

Pastaba. Roboto akumuliatoriaus tarnavimo laikas priklauso nuo naudojimo dažnumo ir darbo valandų. Jei akumuliatorius pažeistas arba nesikrauna, neišmeskite seno ar sugedusio akumuliatoriaus bet kur. Laikykitės vietos atliekų perdirbimo taisyklių.

9.3 Akumuliatoriaus šalinimas

Akumuliatoriaus tarnavimo laikas priklauso nuo naudojimo ir darbo valandų. Pasibaigus akumuliatoriaus tarnavimo laikui, neišmeskite jo su buitinėmis atliekomis. Akumuliatorių šalinkite laikydamiesi vietos baterijų ir elektros atliekų tvarkymo taisyklių. Informacijos apie šalinimą ar perdirbimą teiraukitės klientų aptarnavimo tarnyboje.

10. Laikymas žiemą

- **Robotas**

1. Prieš išjungdami robotą, visiškai įkraukite akumuliatorių.
2. Prieš padėdami robotą laikyti žiemai, kruopščiai jį išvalykite.
3. Uždėkite LiDAR apsauginį dangtį.
4. Laikykite robotą patalpoje, sausoje vietoje, **aukštesnėje nei 0 °C** temperatūroje.

- **Įkrovimo stotelė**

Atjunkite įkrovimo stotelę nuo elektros tinklo ir laikykite ją sausoje, vėsioje vietoje, apsaugotoje nuo tiesioginių saulės spindulių.
Pastaba. Po žiemos vėl įrenkite įkrovimo stotelę ir įstatykite į ją robotą įsikrauti. Jei įkrovimo stotelę įrengsite kitoje vietoje, robotas automatiškai atnaujins stotelės vietą, kai tik įsikraus ir išvažiuos iš jos. Jei dėl didelių pokyčių sode atsiranda padėties nustatymo klaidų, rekomenduojama iš naujo sudaryti žemėlapį.

11. Transportavimas

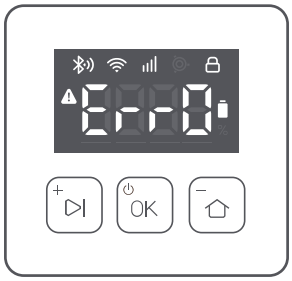
Gabendami robotą dideliu atstumu, įsitikinkite, kad jis išjungtas. Rekomenduojama naudoti originalią pakuotę.

Įspėjimas.

- Prieš transportuodami robotą, jį išjunkite.
- Kelkite robotą už galinės rankenos, laikydami pjovimo diską atokiau nuo savo kūno.

12. Trikčių šalinimas

Pastaba. Įvykus klaidai, ekrane rodoma „ERRO“, kaip parodyta paveikslėlyje toliau.



Problema	Galimos priežastys	Sprendimas
Robotas neprijungtas prie programėlės.	1. Robotas išjungtas arba paleidžiamas iš naujo. 2. Robotas nepalaiko 5 GHz „Wi-Fi“ tinklų. 3. Robotas yra už „Wi-Fi“ arba „Bluetooth“ ryšio veikimo zonos ribų.	1. Įsitikinkite, kad robotas įjungtas. 2. Rekomenduojama naudoti 2,4 GHz „Wi-Fi“ tinklą. Tinklai, veikiantys tik 5 GHz dažniu, nepalaikomi. 3. Patikrinkite, ar tinkamai veikia maršrutizatorius. 4. Prieikite arčiau roboto, kad užmegztumėte „Bluetooth“ ryšį.
Robotas pristabdo esamą užduotį ir užrakinamas.	Robotas pakeltas.	1. Padėkite robotą atgal ant lygaus paviršiaus; darbo zonoje paviršius turi būti lygus. Robotas negali pervažiuoti aukštesnių nei 6 cm objektų. 2. Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite.
	Robotas pasviręs daugiau nei 80 % (38,7°).	1. Padėkite robotą ant lygaus paviršiaus ir įsitikinkite, kad nuolydis neviršija 80 % (38,7°). 2. Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite.
	Robotas išvežtas už žemėlapio ribų. Vagystės pavojus.	1. Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite. 2. Signalą palikus žemėlapį galite išjungti programėlės nustatymuose. Pastaba. Signalo palikus žemėlapį funkcija veikia tik aktyvinus „Link“ paslaugą.
	Paspaustas roboto mygtukas „Stop“. Įjungtas avarinis stabdymas.	Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite.

Problema	Galimos priežastys	Sprendimas
Robotas pristabdo užduotį ir sustoja ten, kur yra.	Robotas įstrigo ir negali išvažiuoti.	1. Pašalinkite aplinkines kliūtis ir bandykite dar kartą. 2. Rankiniu būdu perkelkite robotą į lygią, atvirą vietą žemėlapio ribose ir vėl bandykite paleisti užduotį. Jei problema kartojasi, bandykite dar kartą, kai robotas bus įkrovimo stotelėje. 3. Patikrinkite, ar žemėje nėra duobių. Prieš pjaudami jas užlyginkite, kad robotas neįstrigtų. 4. Patikrinkite, ar aplinkinė žolė nėra aukštesnė nei 12 cm. Galite pakeisti kliūčių vengimo aukštį arba iš anksto nupjauti vejąstumiamąja vejapjove, kad robotas neįstrigtų. 5. Jei robotas šioje vietoje įstringa dažnai, nustatykite ją kaip draudžiamąją zoną.
	Aplink įkrovimo stotelę per mažai laisvos vietos.	1. Įkrovimo stotelės kairėje, dešinėje ir priekyje palikite bent 1 m laisvos erdvės be kliūčių. 2. Nenustatykite draudžiamosios zonos priešais įkrovimo stotelę. 3. Perkelkite įkrovimo stotelę arba pakeiskite žemėlapį skiltyje „Žemėlapio redagavimas“.
	Varomasis ratas nesisuka arba sutriko rato variklis.	1. Nuvalykite galinius ratus ir bandykite dar kartą. 2. Jei klaida kartojasi, paleiskite robotą iš naujo. 3. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
	LiDAR užstotas.	1. Įsitikinkite, kad LiDAR apsauginis dangtis nuimtas. 2. Jei LiDAR roboto viršuje labai nešvarus, nuvalykite jį nesipūkuojančia šluoste ir bandykite dar kartą.
	Aukšta LiDAR temperatūra.	1. Įsitikinkite, kad robotas veikia žemesnėje nei 40 °C aplinkos temperatūroje. 2. Padėkite robotą pavėsyje, vėsioje ir gerai vėdinamoje vietoje. Signalas išsijungs, kai temperatūra nukris iki normalios. 3. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
	Jutiklio klaida.	1. Paleiskite robotą iš naujo ir bandykite dar kartą. 2. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
	Robotas yra draudžiamojoje zonoje.	1. Rankiniu būdu išneškite robotą iš draudžiamosios zonos ir bandykite dar kartą. 2. Programėle nuotoliniu būdu išvairuokite robotą iš draudžiamosios zonos ir bandykite dar kartą.

Problema	Galimos priežastys	Sprendimas
	Robotas yra už žemėlapio ribų.	1. Rankiniu būdu perkelkite robotą į žemėlapio ribas ir bandykite dar kartą. 2. Programėle nuotoliniu būdu nuvairuokite robotą į žemėlapio ribas ir bandykite dar kartą.
	Nepavyksta nustatyti roboto padėties.	1. Perkelkite robotą į atvirą, lygią vietą žemėlapio ribose ir vėl paleiskite užduotį. 2. Patikrinkite, ar roboto kamera arba LiDAR nėra nešvarūs. 3. Patikrinkite, ar robotas yra programėlėje šiuo metu pasirinkto žemėlapio ribose. Jei reikia, perjunkite žemėlapį skiltyje „Žemėlapio redagavimas“. 4. Jei keli bandymai nepavyksta, programėle nuotoliniu būdu nuvairuokite robotą į įkrovimo stotelę ir vėl paleiskite užduotį. 5. Jei robotas vis tiek negali nustatyti padėties, pastatykite įkrovimo stotelę atviroje vietoje ir iš naujo sudarykite žemėlapį.
Robotas sustoja vietoje, o kai senka akumuliatorius arba po 1 valandos, automatiškai grįžta į stotelę.	Pjovimo diskas nepakyla ir nenusileidžia.	1. Nuvalykite pjovimo diską ir bandykite dar kartą. 2. Jei klaida kartojasi, paleiskite robotą iš naujo. 3. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
	Pjovimo diskas nesisuka.	1. Nuvalykite pjovimo diską ir bandykite dar kartą. 2. Patikrinkite, ar aplinkinė žolė nėra aukštesnė nei 12 cm. Galite iš anksto nupjauti vejąstumiamąja vejapjove, kad aukšta žolė neblokuotų pjovimo disko. 3. Patikrinkite, ar po pjovimo 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 klientų aptarnavimo tarnybą.
	Pjovimo diskas nepasislenka į šoną.	1. Išvalykite pjovimo sistemą ir pašalinkite šiukšles ar pašalinius daiktus. 2. Jei klaida kartojasi, pirmiausia galite programėlėje išjungti funkciją „UltraTrim™“. 3. Periodiškai sutepkite pjovimo disko poslinkio šarnyrą. 4. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
	Priekinio buferio jutiklis nuolat suveikia.	1. Patikrinkite, ar robotas kur nors neįstrigo. 2. Švelniai paspauskite buferį ir įsitikinkite, kad jis grįžta į vietą. 3. Jei klaida kartojasi, paleiskite robotą iš naujo. 4. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.

Problema	Galimos priežastys	Sprendimas
Robotas pristabdo užduotis ir automatiškai grįžta į stotelę.	Akumuliatoriaus temperatūra ⩾ 62 °C	1. Išjunkite robotą ir palaukite, kol akumuliatoriaus temperatūra nukris žemiau 57 °C. Po kurio laiko temperatūra sumažės savaime. 2. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
	Akumuliatoriaus temperatūra < -6 °C	1. Naudokite robotą, kai akumuliatoriaus temperatūra aukštesnė nei -6 °C. 2. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
	Aukšta LiDAR temperatūra – robotas automatiškai grįžta į įkrovimo stotelę atvėsti.	1. Įsitikinkite, kad robotas veikia žemesnėje nei 40 °C aplinkos temperatūroje. 2. Padėkite robotą pavėsyje, vėsioje ir gerai vėdinamoje vietoje. Kai temperatūra nukris iki normalios, signalas išsijungs ir robotas tęs darbą. 3. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
Robotas išsijungia ten, kur yra.	Akumuliatoriaus temperatūra ⩾ 65 °C	1. Naudokite robotą, kai akumuliatoriaus temperatūra nukris žemiau 57 °C. 2. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
	Akumuliatoriaus temperatūra < -12 °C	1. Naudokite robotą, kai akumuliatoriaus temperatūra aukštesnė nei -6 °C. 2. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
	Akumuliatoriaus įkrova ⩽ 5 %. Robotas automatiškai išsijungia.	Įvairuokite robotą į įkrovimo stotelę, kad jis įsikrautų.
Robotas yra stotelėje, bet nesikrauna.	Akumuliatoriaus temperatūra > 50 °C	1. Išjunkite robotą ir palaukite, kol akumuliatoriaus temperatūra nukris žemiau 50 °C. Po kurio laiko temperatūra sumažės savaime. 2. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
	Akumuliatoriaus temperatūra < 6 °C	1. Naudokite robotą, kai akumuliatoriaus temperatūra aukštesnė nei 6 °C. 2. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
	Įkrovimo stotelė neprijungta prie elektros tinklo arba nešvarūs įkrovimo kontaktai.	1. Patikrinkite, ar įkrovimo stotelė tinkamai prijungta prie elektros tinklo. 2. Nuvalykite roboto ir įkrovimo stotelės įkrovimo kontaktus. 3. Baigę patikrą, vėl bandykite įvairuoti robotą į įkrovimo stotelę. 4. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.

Problema	Galimos priežastys	Sprendimas
Robotui nepavyksta grįžti į įkrovimo stotelę.	Grįždamas robotas neranda įkrovimo stotelės.	1. Patikrinkite, ar robotui kelio neužstoja kliūtys. Pašalinkite kliūtis ir bandykite dar kartą. 2. Patikrinkite, ar robotas yra programėlėje šiuo metu pasirinkto žemėlapio ribose. Jei reikia, perjunkite žemėlapį skiltyje „Žemėlapio redagavimas“. 3. Patikrinkite, ar įkrovimo stotelė įrengta šiuo metu pasirinktame žemėlapyje. 4. Programėle nuotoliniu būdu nuvairuokite robotą į įkrovimo stotelę.
Robotui nepavyksta įvažiuoti į įkrovimo stotelę.	Robotas rado įkrovimo stotelę, bet negali į ją įvažiuoti dėl užstotų jutiklių, netinkamai pastatytos stotelės arba netinkamų įrengimo sąlygų.	1. Patikrinkite, ar stotelės atšvaitinės plėvelės nėra nešvarios ar uždengtos. 2. Patikrinkite, ar priešais stotelę nėra kliūčių. 3. Patikrinkite, ar stotelė nebuvo perkelta. 4. Patikrinkite, ar pagrindo plokštė neapaugusi storu purvo sluoksniu. 5. Patikrinkite, ar stotelė nėra ant šlaito. 6. Patikrinkite, ar stotelei tiekiama elektra. 7. Padėkite robotui įvažiuoti į įkrovimo stotelę nuotoliniu valdymu arba rankiniu būdu.
Takas užstotas.	Take yra draudžiamoji zona arba jį užstoja kliūtys.	1. Patikrinkite, ar take nenustatyta draudžiamoji zona ir ar robotui kelio neužstoja kliūtys. 2. Jei robotas vis tiek negali pravažiuoti, skiltyje „Žemėlapio redagavimas“ ištrinkite taką ir nustatykite naują.
Pjaudamas robotas neįprastai vibruoja.	Pjovimo diske pažeisti arba trūksta peilių.	Nedelsdami išjunkite robotą ir patikrinkite, ar pjovimo diske netrūksta peilių, ar jie nepažeisti ir neatsilaisvinę.
Priekinė kamera veikia netinkamai.	Priekinė kamera nešvari.	Švaria šluoste nuvalykite priekinę kamerą.
	Priekinė kamera uždengta.	1. Patikrinkite, ar priekinė kamera neuždengta. 2. Jei kamera labai nešvari, nuvalykite ją nesipūkuojančia šluoste ir bandykite dar kartą.
	Priekinės kameros triktis.	1. Švaria šluoste nuvalykite priekinę kamerą. 2. Paleiskite robotą iš naujo ir bandykite dar kartą. 3. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.

13 Specifikacijos

Pagrindinė informacija	Gaminio pavadinimas	Robotas vejapjovė	
		LiDAX Ultra 1000 AWD Flex	LiDAX Ultra 1200 AWD Flex
	Prekės ženklas	MOVA	
	Modelis	MXXM7200	MXXM7230
	Matmenys	659 × 431 × 286 mm	
	Svoris (su akumuliatoriumi)	16,7 kg	
Pjovimas	Didžiausias žemėlapio plotas	1 000 m^2	1 200 m^2
	Pjovimo aukštis	3–10 cm	
	Pjovimo plotis	20 cm	
	Įkrovimo laikas [1]	40 min	
Triukšmo emisija	Garso galios lygis (LWA)	66 dB(A)	
	Garso galios paklaida (KWA)	3 dB(A)	
	Garso slėgio lygis (LpA)	58 dB(A)	
	Garso slėgio paklaida (KpA)	3 dB(A)	
Darbo sąlygos	Darbinė temperatūra	0–50 °C Rekomenduojama: 10–35 °C	
	Ilgalaikio laikymo temperatūra	-10–35 °C Rekomenduojama: 0–25 °C	
	IP klasė	Robotas: IPX6 Įkrovimo stotelė: IPX4 Maitinimo šaltinis: IP67	
	Didžiausias pjovimo zonos nuolydis	80% (38.7°)	
Ryšys	„Bluetooth“ dažnių diapazonas	2400.0-2483.5 MHz	
	Didžiausia RD galia	802.11b: 16±2 dBm (@11 Mbps) 802.11g: 14±2 dBm (@54 Mbps) 802.11n: 13±2 dBm (@HT20, HT40) „Bluetooth“: 7,49 dBm	
	„Wi-Fi“	„Wi-Fi“ 2,4 GHz (2400–2483,5 MHz)	
	„Link“ modulis	Papildomas (parduodamas atskirai oficialiais kanalais)	
	„Link“ paslauga [2]	LTE-FDD: B1/3/5/7/8/20/28 LTE-TDD: B38/40/41 GSM: B2/3/5/8	
	GNSS (pasirinktinai) [3]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo	

Pjovimo variklis	Sūkių dažnis	2500 /min
Akumuliatorius (robotas)	Modelis	MBPM20
	Tipas	Ličio jonų akumuliatorius
	Tipinė talpa	5 Ah
	Vardinė įtampa	18 V DC
Maitinimo šaltinis	Įkroviklio modelis	MPAM40
	Įėjimo įtampa	100–240 V AC
	Išėjimo įtampa	25 V DC
	Išėjimo srovė	5 A
Įkrovimo stotelė	Įkrovimo stotelės modelis	MCM50
	Įėjimo įtampa	25 V DC
	Išėjimo įtampa	25 V DC
	Įėjimo srovė	5 A
	Išėjimo srovė	5 A
Priedai	Atsarginiai peiliai ir varžtai	18
	Peilio modelis	MBKM10

[1] Įkrovimo laikas – laikas, per kurį akumuliatorius įkraunamas iki 95 % ir robotas gali tęsti pjovimą, kai dėl mažos įkrovos jis automatiškai grįžta į įkrovimo stotelę.

[2] [3] Reikia aktyvinti „Link“ paslaugą. „Link“ paslauga veikia šiose šalyse: Albanija, Andora, Australija, Austrija, Baltarusija, Belgija, Bosnija ir Hercegovina, Bulgarija, Kroatija, Čekija, Danija, Estija, Suomija, Prancūzija, Vokietija, Graikija, Vengrija, Islandija, Airija, Italija, Latvija, Lichtenšteinas, Lietuva, Liuksemburgas, Malta, Moldova, Monakas, Juodkalnija, Nyderlandai, Naujoji Zelandija, Šiaurės Makedonija, Norvegija, Lenkija, Portugalija, Rumunija, Rusija, San Marinas, Serbija, Slovakija, Slovėnija, Ispanija, Švedija, Šveicarija, Ukraina, Jungtinė Karalystė ir Vatikanas.

Pastaba. Nuolat tobuliname savo gaminius, todėl specifikacijos gali keistis. Naujausios informacijos rasite mūsų svetainėje https://www.mova.tech.