MOVA

MOVA LiDAX Ultra 1000/1600/2000 AWD Naudotojo vadovas

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

Vertimas į lietuvių kalbą – TECHZONA (techzona.lt)

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

Turinys

1 Saugos instrukcijos.....P05
2 Gaminio pristatymas.....P09
3 Montavimas.....P13
4 Paruošimas pirmajam naudojimui.....P16
5 Sodo žemėlapio sudarymas.....P21
6 Naudojimas.....P27
7 Programėlė „MOVAhome“.....P31
8 Techninė priežiūra.....P33
9 Akumuliatorius.....P37
10 Laikymas žiemą.....P37
11 Transportavimas.....P37
12 Trikčių šalinimas.....P38
13 Specifikacijos.....P43

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

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, nustatykite jį į padėtį **OFF**. 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.



Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

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 nustatykite jį į padėtį **OFF**.
- 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 nustatykite jį į padėtį **OFF**.
- 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, nustatykite gaminį į padėtį **OFF**.
- 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.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

1.7 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 – Kai pjovimo diskas yra pastumtas į šoną (pjaunant kraštus), laikykite rankas ir kojas atokiau nuo šios vietos. Prisilietus prie peilių galima sunkiai susižaloti.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

CE	Šis gaminys atitinka taikomas ES direktyvas.
III	III klasė
	Prieš įkraudami perskaitykite instrukcijas.
⎓	Nuolatinė srovė
	II klasė

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 „Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd.“ pareiškia, kad radijo įrenginys – vejapjovė, modeliai MXXM7100/MXXM7101/MXXM7102 – atitinka Direktyvą 2014/53/ES. Visą ES atitikties deklaracijos tekstą galima rasti šiuo interneto adresu: https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity.

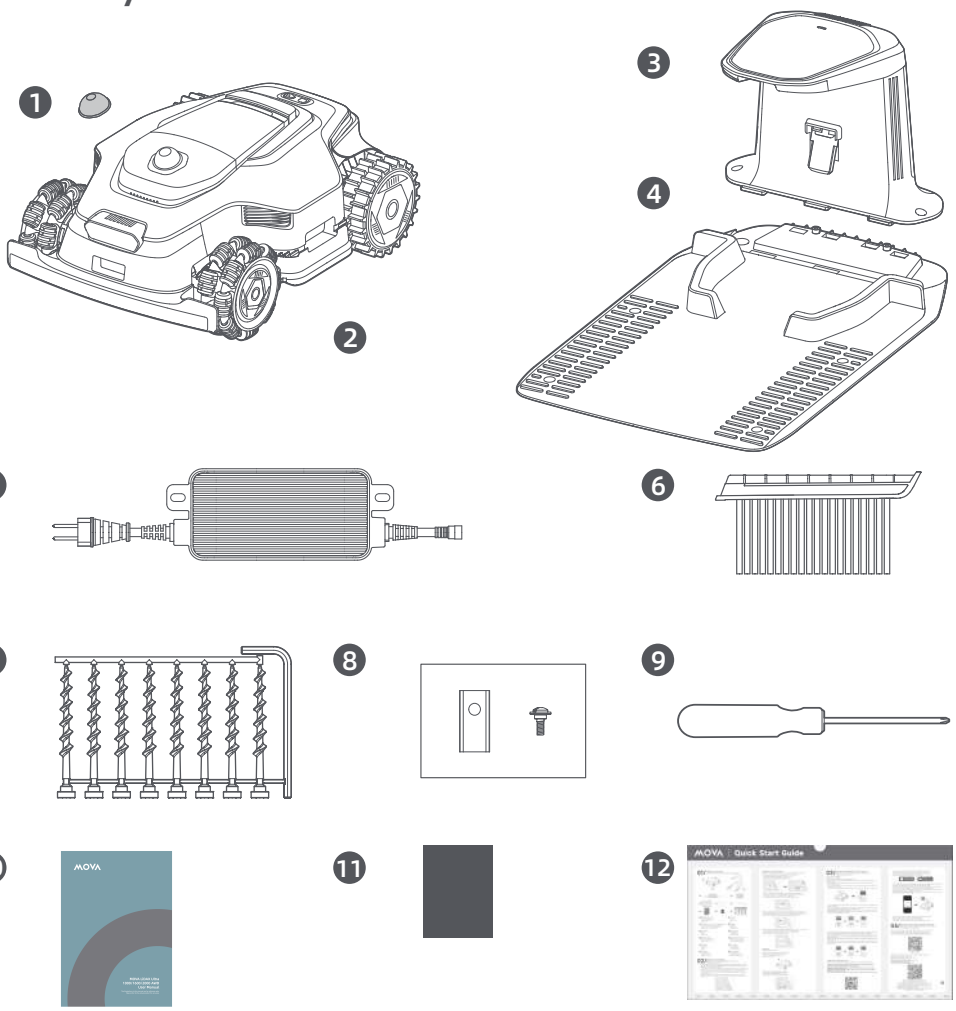
Gaminys atitinka JK PSTI reglamentus; visą atitikties deklaracijos tekstą galima rasti šiuo interneto adresu: https://www.mova.tech/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti.

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

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

2 Gaminio pristatymas

2.1 Dėžės turinys



1 LiDAR apsauginis dangtis

2 Robotas

3 Įkrovimo bokštelis
(su 10 m ilginamuoju laidu)

4 Pagrindo plokštė

5 Maitinimo šaltinis

6 Valymo šepetėlis

7 Smeigės × 8, šešiakampis raktas

8 Atsarginiai peiliai ir varžtai × 36

9 Atsuktuvas

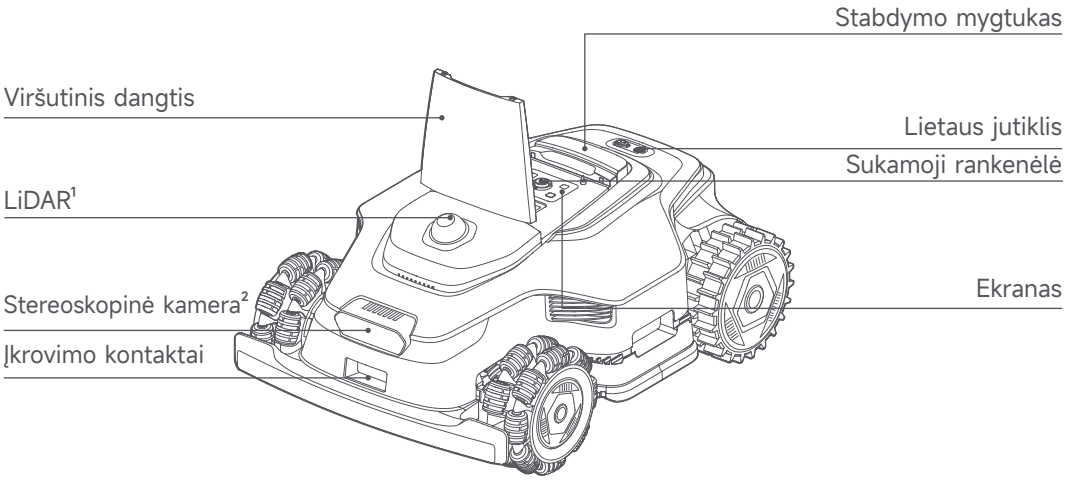
10 Naudotojo vadovas

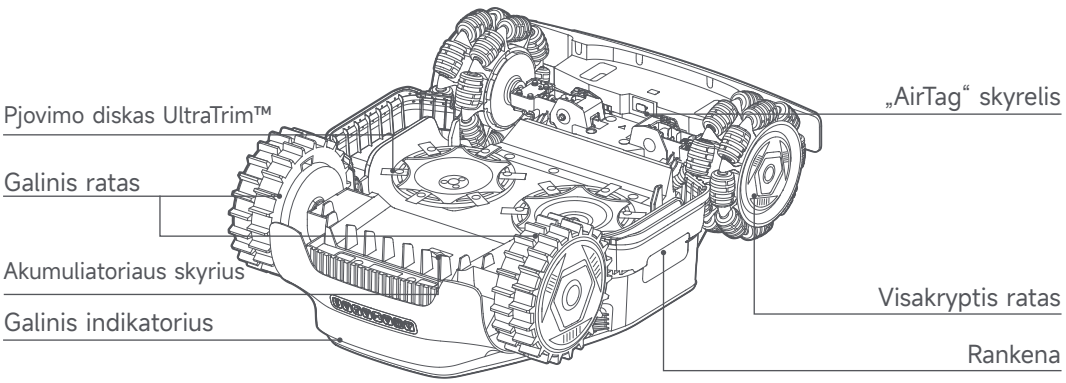
11 Nesipūkuojanti šluostė

12 Trumpasis pradžios vadovas

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

2.2 Gaminio apžvalga





1: LiDAR renka informaciją apie aplinką ir padeda robotui nustatyti savo padėtį, išvengti kliūčių bei aptikti vandenį ir nešvarumus. Pagal MOVA laboratorinius bandymus aptikimo nuotolis (esant 100 klx apšvietai) yra 30 m, kai atspindžio koeficientas 10 %, ir 70 m, kai atspindžio koeficientas 80 %. Matymo laukas – 360°.
2: Stereoskopinė kamera aptinka kliūtis, vejos ribas ir žmones. Matymo kampas – 120° (horizontaliai), 75° (vertikaliai), 120° (įstrižai). Raiška – 2 MP.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

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.
Dažnai mirksi raudonai	Įvyko klaida.

2.3 „Link“ paslauga

„Link“ paslauga suteikia 4G mobiliojo ryšio ir GPS funkcijas.

- 4G ryšys leidžia nuotoliniu būdu stebėti roboto būseną ir paleisti pjovimo užduotis be „Wi-Fi“ ryšio.
- Integruotas GPS leidžia programėlėje stebėti roboto buvimo vietą „Google“ žemėlapiuose realiuoju laiku ir gauti pranešimus, jei robotas išvažiuoja už nustatyto žemėlapio ribų.

„Link“ paslaugos aktyvinimas

„Link“ paslauga aktyvinama automatiškai, kai įjungiate robotą. Sėkmingą aktyvinimą patvirtina ir roboto ekrane, ir programėlėje užsidegusi piktograma . Norėdami patikrinti „Link“ paslaugos būseną ir galiojimo pabaigą, eikite į **„Įrenginio puslapis“** > ⋮ > **„Ryšiai“** > **„Link“ paslauga**.

„Link“ paslauga teikiama nemokamai skyriuje **„Specifikacijos“** nurodytą laikotarpį nuo aktyvinimo. Norėdami pratęsti paslaugą jai pasibaigus, kreipkitės į MOVA klientų aptarnavimo komandą.

Pastaba.

- Jei per tris mėnesius nuo galiojimo pabaigos „Link“ paslauga nepratęsiama, ji užblokuojama. Norėdami ją vėl aktyvinti, kreipkitės į MOVA klientų aptarnavimo komandą. Pakartotinis aktyvinimas gali būti mokamas.
- „Link“ paslauga skirta naudoti tik su MOVA vejapjovėmis. Aptikus neįprastą „Link“ paslaugos naudojimą, paslauga gali būti sustabdyta. Tokiu atveju kreipkitės į MOVA klientų aptarnavimo komandą, kuri padės paslaugą atkurti.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

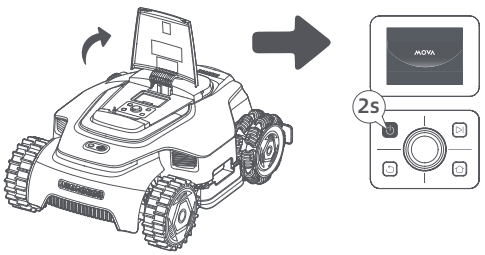
2.4 „AirTag“ skyrelis

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

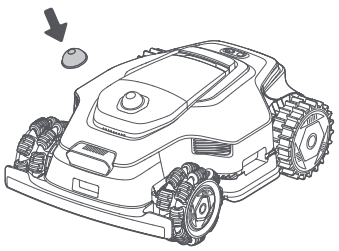
Pastaba. „AirTag“ į komplektą neįeina, jį reikia įsigyti atskirai.

Kaip įdėti arba išimti „AirTag“:

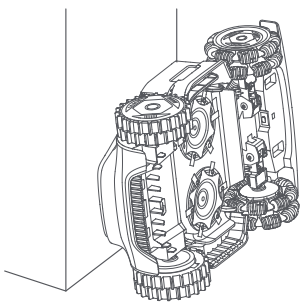
❶ Išjunkite robotą.



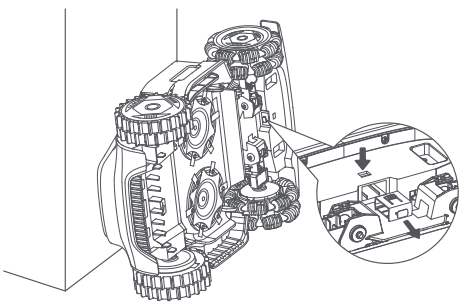
❷ Uždenkite LiDAR apsauginiu dangčiu.



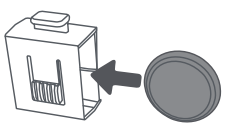
❸ Paguldykite robotą ant šono ir saugiai atremkite į sieną. Įsitikinkite, kad ekranas, kamera ir LiDAR nėra prispausti prie jokio paviršiaus.



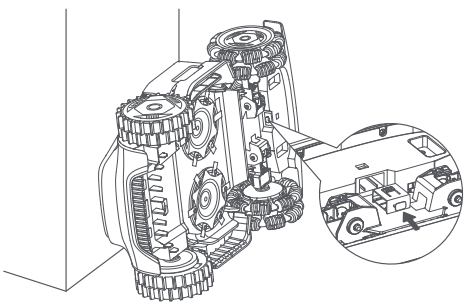
❹ Paspauskite fiksatorių ir išimkite „AirTag“ laikiklį.



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



❻ Vėl įstatykite laikiklį.



Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

3 Montavimas

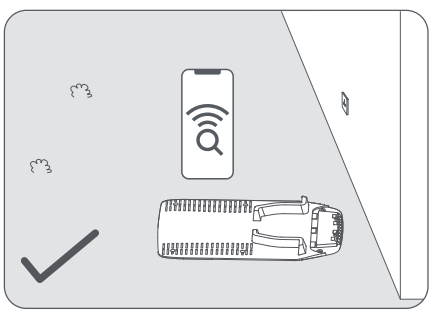
3.1 Tinkamos vietos parinkimas

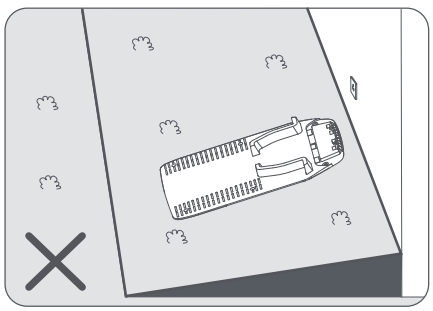
Įkrovimo stotelę pastatykite ant lygaus paviršiaus prie vejos krašto, netoli elektros lizdo. Įsitikinkite, kad vieta atitinka šiuos reikalavimus:

- 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.

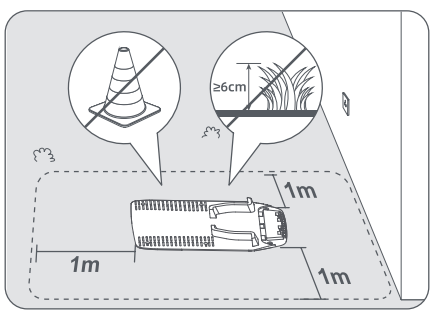
- Gruntas pakankamai minkštas, kad būtų galima įsmeigti smeiges.
- Paviršius lygus. Dėl nuolydžio robotas gali nuriedėti atgal ir prarasti kontaktą.





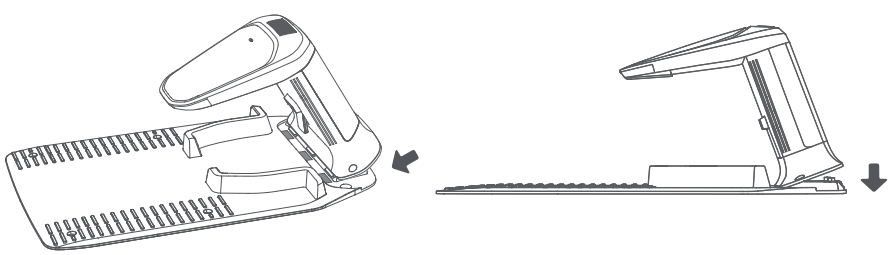
- Įkrovimo stotelės kairėje, dešinėje ir priekyje palikite bent **1 m** laisvos erdvės be kliūčių.

- 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.



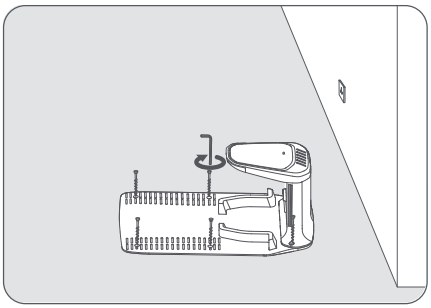
3.2 Įkrovimo stotelės įrengimas

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

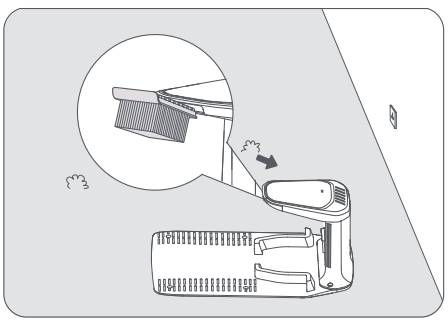


Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

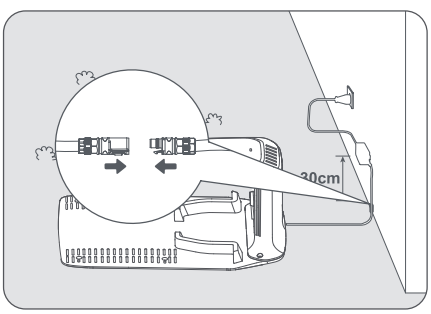
❷ Pritvirtinkite pagrindo plokštę prie žemės pridedamomis smeigėmis, naudodami šešiakampį raktą.



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

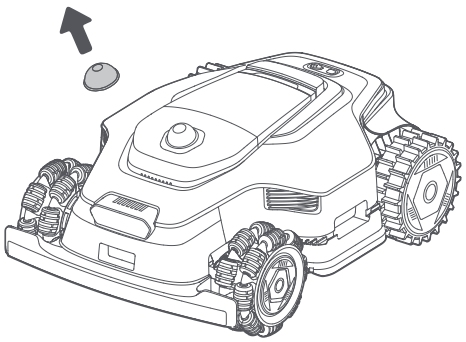


❹ Prijunkite maitinimo šaltinį prie ilginamojo laido, tada – prie elektros lizdo. Maitinimo šaltinį laikykite bent **30 cm** virš žemės.
Pastaba. Kai tiekiama elektra, įkrovimo stotelės LED indikatorius **nuolat šviečia mėlynai**.



Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

❺ Nuimkite LiDAR apsauginį dangtį.

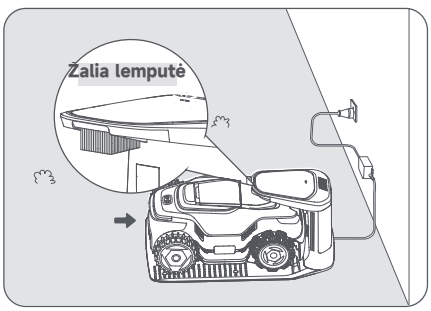


❻ Įstatykite robotą į įkrovimo stotelę, kad jis įsikrautų. Įsitikinkite, kad roboto ir įkrovimo stotelės įkrovimo kontaktai tinkamai susijungė.

Pastaba.

- Kai robotas sėkmingai kraunasi įkrovimo stotelėje, indikatoriaus lemputė **pulsuoja žaliai**.

- 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.



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 ir: 1. yra visiškai įkrautas arba 2. nesikrauna, nes dabartinis laikas nepatenka į nustatytą įkrovimo laikotarpį.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

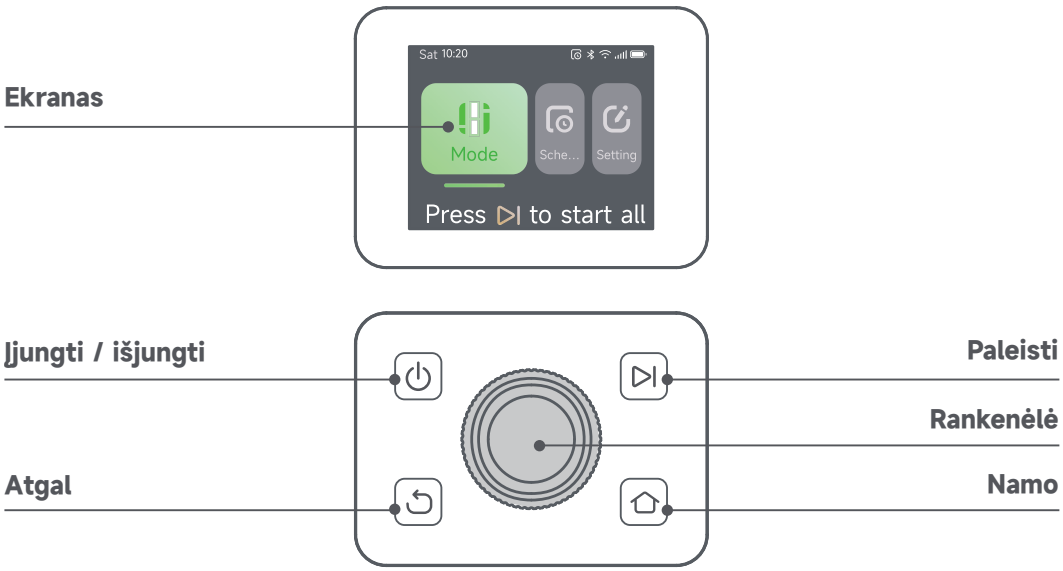
4 Paruošimas pirmajam naudojimui

4.1 Valdymo skydelis

Valdymo skydelis po viršutiniu dangčiu suteikia šias funkcijas:

- **„Režimai“:** viso ploto pjovimo ir kraštų pjovimo perjungimas.
- **„Tvarkaraštis“:** peržiūrėti ir įjungti / išjungti **„Pavasario / vasaros tvarkaraštį“** ir **„Rudens / žiemos tvarkaraštį“**.
- **„Nustatymai“:** pjovimo nustatymai, pavyzdžiui, pjovimo efektyvumas, pjovimo aukštis, kliūčių vengimo aukštis, apsauga nuo lietaus ir šalčio. Čia taip pat galite tvarkyti roboto nustatymus: PIN kodą, garsumą, kalbą ir kt.

Pastaba. Funkcijos gali keistis priklausomai nuo programinės įrangos versijos.



Ekranas

Piktograma	Būsena
	Akumuliatoriaus įkrova (rodo esamą akumuliatoriaus įkrovos lygį).
	Įkrovimas (robotas sėkmingai prisijungė prie įkrovimo stotelės).
	„Bluetooth“ (robotas prijungtas prie programėlės per „Bluetooth“).
	„Wi-Fi“ (robotas prijungtas prie programėlės per „Wi-Fi“ tinklą).
	„Link“ paslauga („Link“ paslauga aktyvinta).
	Tvarkaraštis (šiandienai suplanuota užduotis dar neprasidėjo).

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

Mygtukai

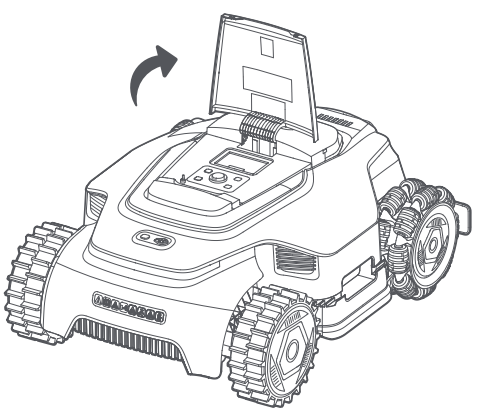
Mygtukas	Funkcija
Maitinimas ⏻	Paspauskite ir 2 sekundes palaikykite ⏻, kad įjungtumėte robotą.
	Norėdami išjungti robotą, įsitikinkite, kad jis yra ne įkrovimo stotelėje. Paspauskite ir 2 sekundes palaikykite ⏻, tada patvirtinkite įvesdami PIN kodą.
Paleisti ⏯	Norėdami pradėti viso ploto pjovimą arba tęsti pristabdytas užduotis, paspauskite mygtuką ⏯ ir patvirtinkite uždarydami roboto viršutinį dangtį.
Namo ⌂	Norėdami grąžinti robotą į įkrovimo stotelę įsikrauti, paspauskite mygtuką ⌂ ir patvirtinkite uždarydami roboto viršutinį dangtį.
Atgal ⮌	Norėdami meniu grįžti vienu lygiu aukštyn, paspauskite mygtuką ⮌.
Rankenėlė	Norėdami patvirtinti pasirinkimą meniu, paspauskite rankenėlę.
	Norėdami įjungti „Bluetooth“ susiejimo režimą, paspauskite ir 3 sekundes palaikykite rankenėlę.
	Norėdami naršyti meniu, sukite rankenėlę pagal arba prieš laikrodžio rodyklę.
Paleisti + Atgal	Norėdami atkurti roboto gamyklinius nustatymus, kartu paspauskite ir 3 sekundes palaikykite mygtukus ⏯ ir ⮌.
Namo + Atgal	Kartu paspauskite ir 3 sekundes palaikykite mygtukus ⌂ ir ⮌, kad atvertumėte nustatymų puslapį **„Apie“**. Puslapis „Apie“ išnyks po 5 sekundžių.
Stop	Paspauskite mygtuką **„Stop“**, kad sustabdytumėte robotą. Norint tęsti darbą, valdymo skydelyje reikia įvesti PIN kodą.

4.2 Pradiniai nustatymai

Prieš robotui pradedant dirbti, atlikite pagrindinius nustatymus.

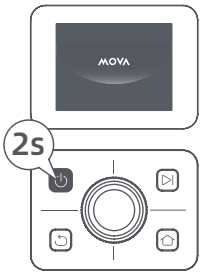
4.2.1 Kalbos ir PIN kodo nustatymas

❶ Atidarykite roboto viršutinį dangtį.



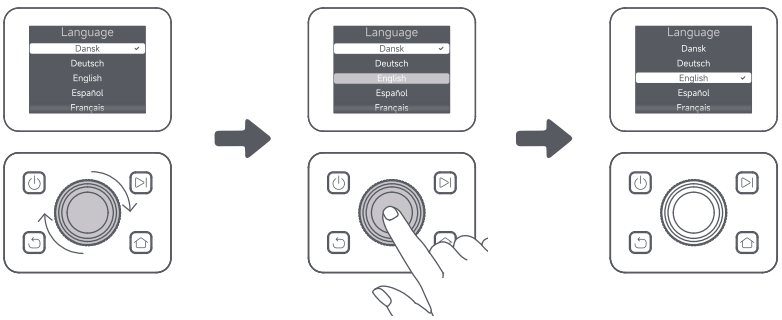
Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

❷ Paspauskite ir 2 sekundes palaikykite valdymo skydelio mygtuką ⏻, kad įjungtumėte robotą.
Pastaba. Robotas automatiškai įsijungia, kai prisijungia prie įkrovimo stotelės.



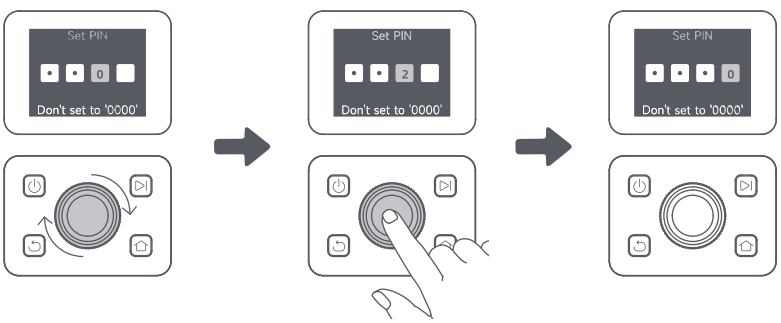
❸ Pasirinkite norimą kalbą

Kalbą pasirinkite sukdami rankenėlę: pagal laikrodžio rodyklę – žemyn, prieš laikrodžio rodyklę – aukštyn. Patvirtinkite paspausdami rankenėlę.



❹ Nustatykite PIN kodą

a. Sukdami rankenėlę pasirinkite skaičių nuo 0 iki 9. Sukant pagal laikrodžio rodyklę skaičius didėja, prieš laikrodžio rodyklę – mažėja.
b. Paspauskite rankenėlę, kad patvirtintumėte ir pereitumėte prie kito skaitmens.
c. (Pasirinktinai) Norėdami pakeisti ankstesnį skaitmenį, sukite rankenėlę prieš laikrodžio rodyklę, kol skaičius taps 0, ir pasukite dar kartą.
Svarbu. Nenustatykite PIN kodo „0000“.



d. Dar kartą įveskite PIN kodą, kad užbaigtumėte jo nustatymą.
Pastaba. Nustatytą PIN kodą bet kada galite pakeisti programėlėje, pasirinkę **„Nustatymai“ > „Keisti PIN kodą“**, arba ekrane, pasirinkę **„Nustatymai“ > „Keisti PIN“**.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

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“.

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

ARBA

Download on the App Store

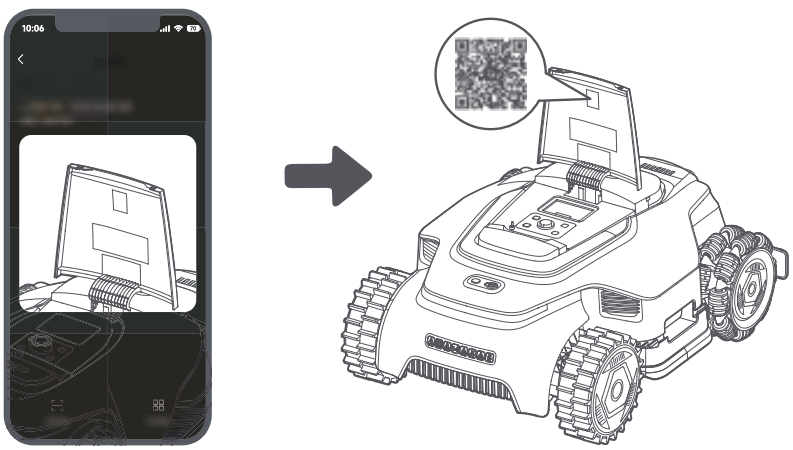
Get it on Google Play

MOVAhome

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

❸ Prijunkite robotą vienu iš šių būdų:

- Nuskaitykite QR kodą: eikite į **„Įrenginys“** ir bakstelėkite **„Nuskaityti ir prijungti“**. Nuskaitykite QR kodą, esantį roboto viršutinio dangčio vidinėje pusėje.



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

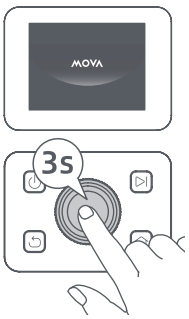
❹ Vadovaukitės programėlės nurodymais, kad užbaigtumėte prijungimą prie „Wi-Fi“ tinklo.

Svarbu.

- Naudokite vienos juostos 2,4 GHz dažnio tinklą.
- Įsitikinkite, kad jūsų „Wi-Fi“ tinkle nėra užkardos ir jis nėra užšifruotas. Priešingu atveju tinklo nustatymas gali nepavykti.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

❺ Paspauskite ir 3 sekundes palaikykite valdymo skydelio rankenėlę. Robotas persijungs į „Bluetooth“ susiejimo režimą.



❻ Vadovaukitės programėlės nurodymais, kad užbaigtumėte susiejimą.
Pastaba. „Link“ paslauga 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

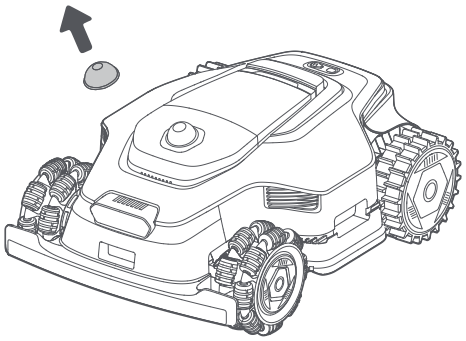
Atkūrus gamyklinius roboto nustatymus, visi roboto duomenys ištrinami. Nustatymus galite atkurti vienu iš šių būdų:

- Valdymo skydelyje kartu paspauskite ir 3 sekundes palaikykite mygtukus **„Paleisti“** ir **„Atgal“**.
- Ekrane eikite į **„Nustatymai“** ir pasirinkite **„Atkurti roboto nustatymus“**.

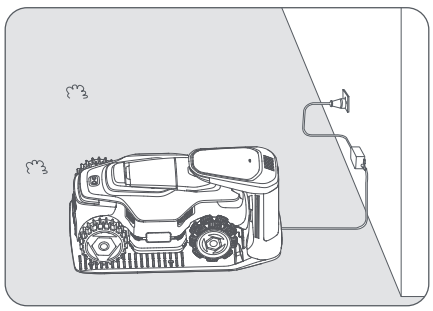
Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

5 Sodo žemėlapio sudarymas

Svarbu. Prieš sudarydami žemėlapį, patikrinkite:
- Roboto akumuliatoriaus įkrova didesnė nei 50 %.
- LiDAR apsauginis dangtis nuimtas.

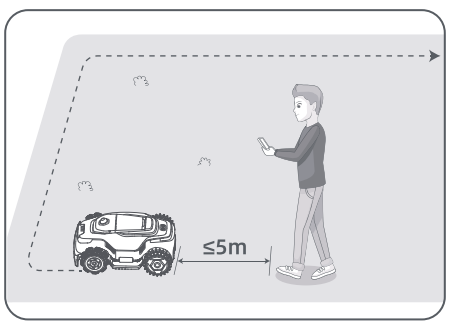


- Viršutinis dangtis uždarytas.
- Robotas tinkamai prisijungęs prie įkrovimo stotelės.



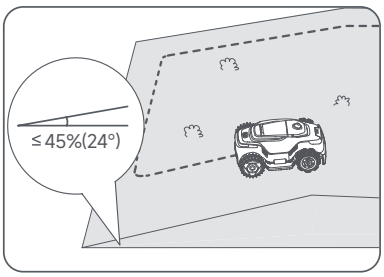
5.1 Virtualios ribos sukūrimas

Prieš pradėdami sudaryti žemėlapį, atsižvelkite į šiuos dalykus:
- Sudarant žemėlapį, eikite ne toliau kaip **5 m** už roboto.



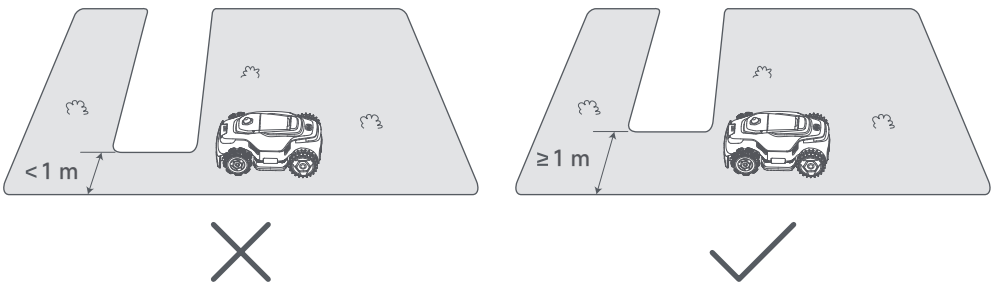
Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

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

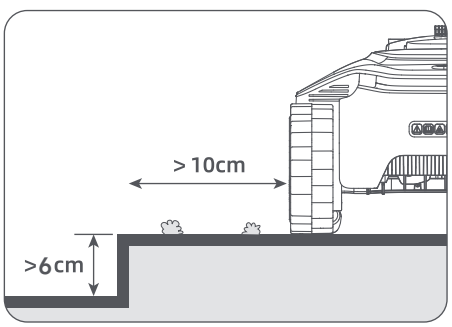


Pastaba. Jei riba nustatyta ant statesnio nei **45 % (24°)** šlaito, robotas gali šiek tiek nuslysti už ribos.

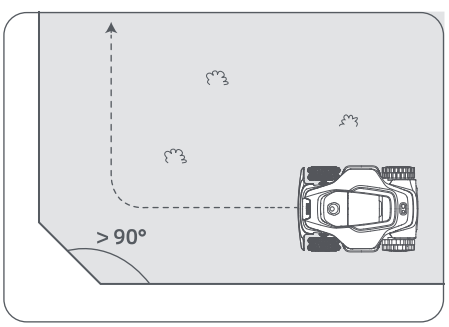
- Siauresnes nei **1 m** vietas nustatykite kaip takus, kad robotas galėtų jomis pravažiuoti. Daugiau informacijos rasite skyrelyje **„Tako nustatymas“**.



- 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.



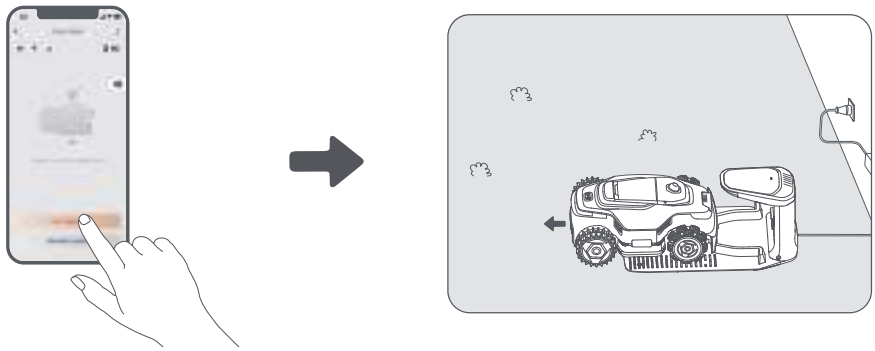
- Įsitikinkite, kad posūkio kampai didesni nei **90°**. Esant mažesniems nei 90° kampams, robotui gali būti sunku tvarkingai nupjauti žolę.



Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

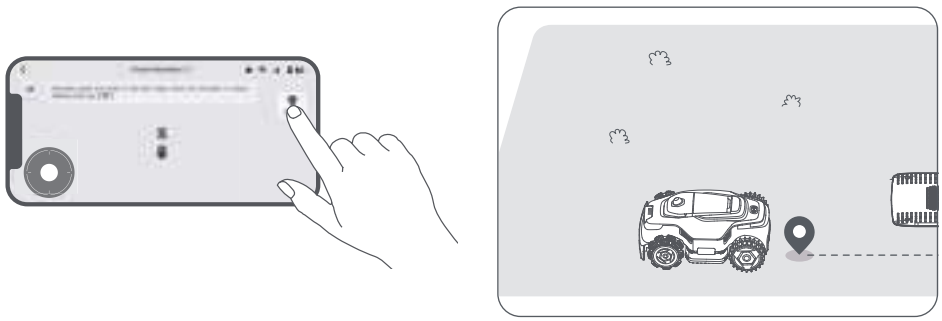
Žemėlapio sudarymo pradžia:

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 automatinio ribų aptikimo režimą darbo zonai pažymėti. Naudodamas pažangų DI algoritmą, robotas gali atpažinti ribas be rankinio vairavimo – tam reikia aiškių vejos ribų ir tinkamų sąlygų (žr. toliau).

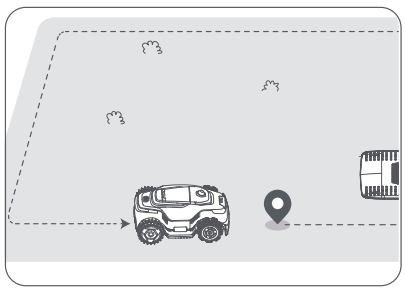


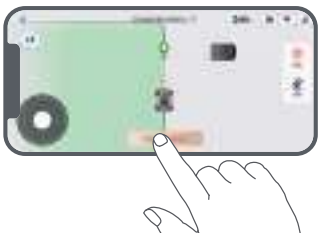
Svarbu.

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

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

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

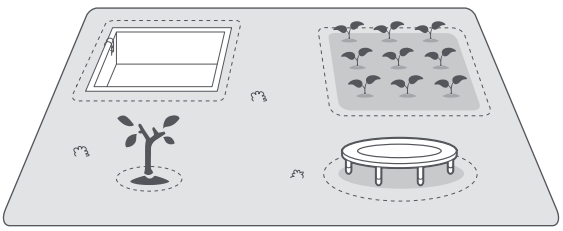




5. (Pasirinktinai) Redaguokite žemėlapį. Baigę sudaryti žemėlapį, jį pakoreguoti taip pat galite skiltyje **„Įrenginio puslapis“ >** **>** **„Redaguoti“**.

❶ Draudžiamosios zonos nustatymas

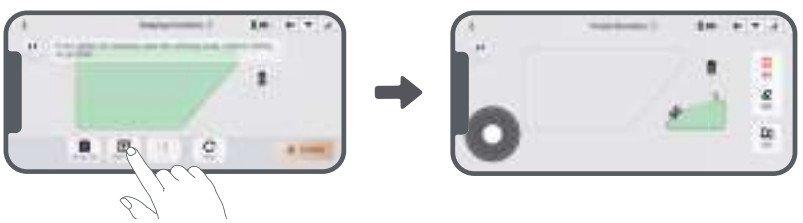
Nors robotas automatiškai apvažiuoja kliūtis, vietas, kuriose kyla pavojus nukristi, pavyzdžiui, baseinus ir smėlio dėžes, vis tiek būtina nustatyti kaip draudžiamąsias zonas. Objektus, kuriuos norite apsaugoti (pvz., gėlyną, batutą, daržą ar išsikišusią medžio šaknį), taip pat nustatykite kaip draudžiamąsias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



❷ 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**

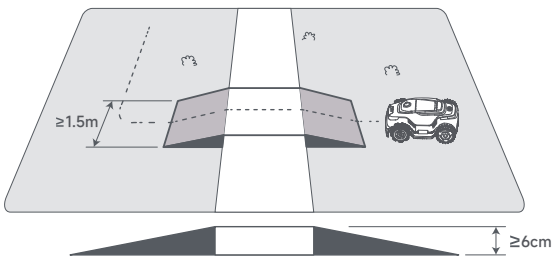
Esamą zoną galite išplėsti sukurdami plotą, kurį norite prie jos prijungti. Jei du plotai persidengia, jie sujungiami automatiškai.



Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

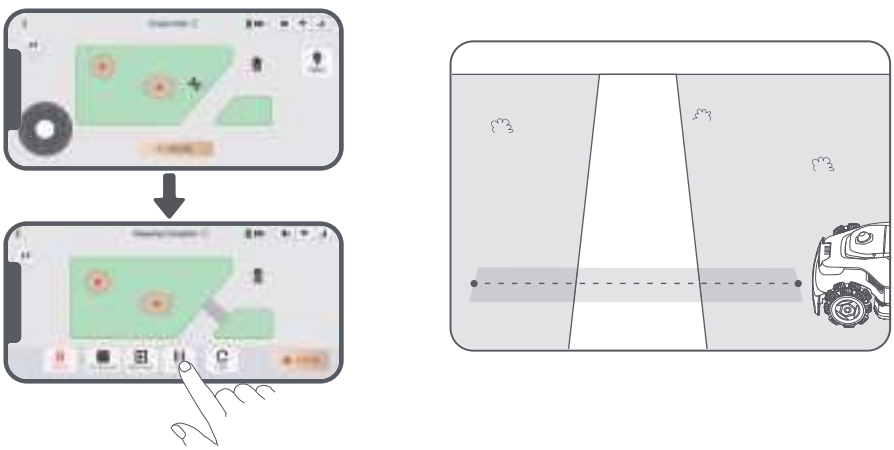
❸ Tako nustatymas

Atskiras zonas sujunkite takais. Be tako robotas negalės pasiekti atskirų zonų.
Pastaba. Pagal numatytuosius nustatymus robotas taku tik važiuoja ir žolės nepjauna.
Svarbu. Jei veją skiria aukštesnės nei **6 cm** perėjos, įrenkite tokio pat aukščio nuožulnų objektą (pvz., rampą).



- **Dviejų atskirų darbo zonų sujungimas**

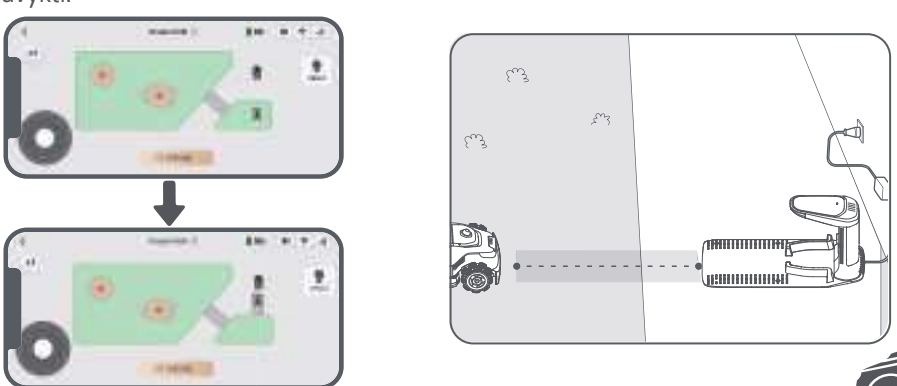
Atskirus plotus sujunkite takais, kitaip robotas negalės jų pasiekti.
Svarbu. Įsitikinkite, kad tako pradžia ir pabaiga yra darbo zonoje.



- **Darbo zonos ir įkrovimo stotelės sujungimas**

Jei įkrovimo stotelė yra ne darbo zonoje, sukurkite taką, jungiantį ją su darbo zona.
Svarbu.

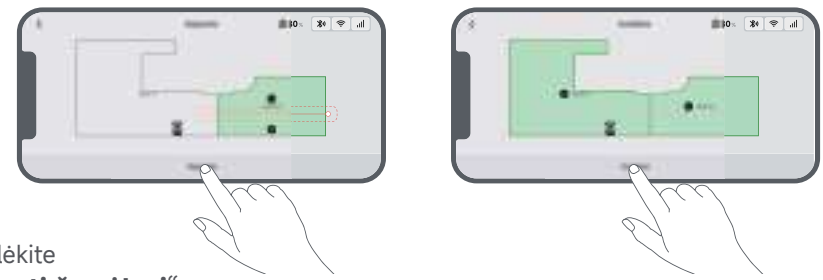
- Įsitikinkite, kad vienas tako galas yra darbo zonoje, o kitas – tiesiai priešais įkrovimo stotelę. Rekomenduojama taką sulygiuoti su įkrovimo stotele.
- Kurdami taką, jungiantį darbo zoną ir įkrovimo stotelę, nevairuokite roboto į įkrovimo stotelę nuotoliniu būdu. Priešingu atveju LiDAR gali būti užstotas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



Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

❹ Zonų atskyrimas ir sujungimas

Padalykite zoną į mažesnes arba sujunkite padalytas zonas į vieną didesnę.



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

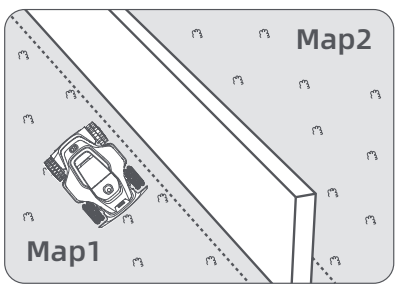
Svarbu.

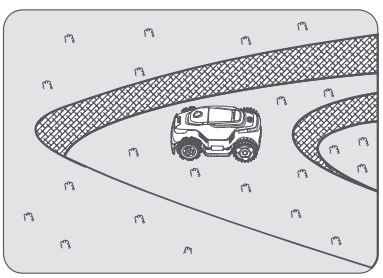
- Kurdami ribą, nekilnokite roboto rankomis, nes žemėlapio sudarymas gali nepavykti.
- Pradėję sudaryti žemėlapį, nevairuokite roboto į įkrovimo stotelę nuotoliniu būdu, kol žemėlapis nebus baigtas. Priešingu atveju LiDAR gali būti užstotas ir žemėlapio sudarymas gali nepavykti.

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:

- priekinės ir galinės vejos neįmanoma sujungti;
- 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.



Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

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.

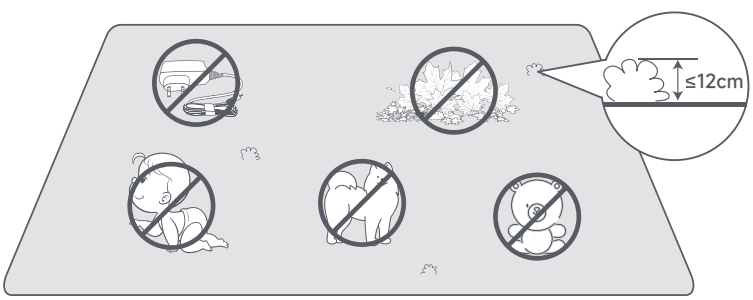
- Perjungus žemėlapį, taikomi to žemėlapio tvarkaraščiai ir pjovimo nustatymai.
- Patogumui galite įsigyti papildomą įkrovimo stotelę ir įrengti ją antrojo žemėlapio vietoje. Kai antrajame žemėlapyje įrengta atskira įkrovimo stotelė, tarp žemėlapių rankiniu būdu reikia perkelti tik robotą.

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, pjovimo aukštį ir kryptį).

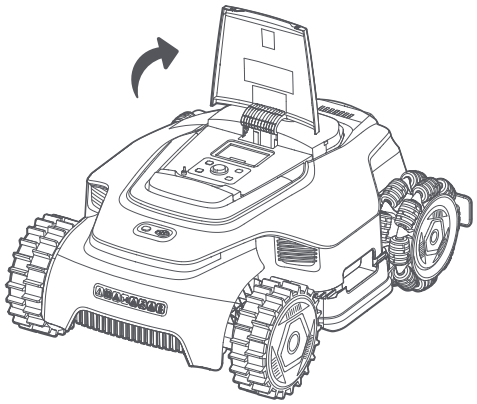


Pjovimą galite pradėti vienu iš dviejų būdų.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

a) Paleidimas valdymo skydeliu

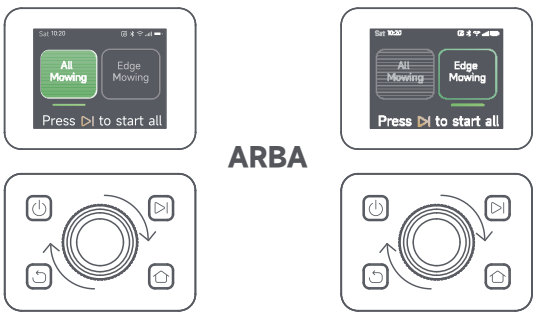
1. Atidarykite roboto viršutinį dangtį.



2. Ekrane pasirinkite **„Režimai“** ir paspauskite rankenėlę.



3. Sukdami rankenėlę pasirinkite pjovimo režimą.



Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

4. Paspauskite mygtuką ▷| ir patvirtinkite uždarydami roboto viršutinį dangtį. Robotas išvažiuos iš įkrovimo stotelės ir pradės viso ploto pjovimą.



b) Paleidimas programėle

1. Atidarykite programėlę.
2. Pasirinkite pjovimo režimą ir bakstelėkite **„Pradėti pjovimą“**.



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:

a. Rankiniu būdu perkelkite robotą į žemėlapį su įkrovimo stotele, kad jis įsikrautų.
b. Įsikrovusį robotą grąžinkite į ankstesnį žemėlapį. Jis automatiškai tęs pjovimą.

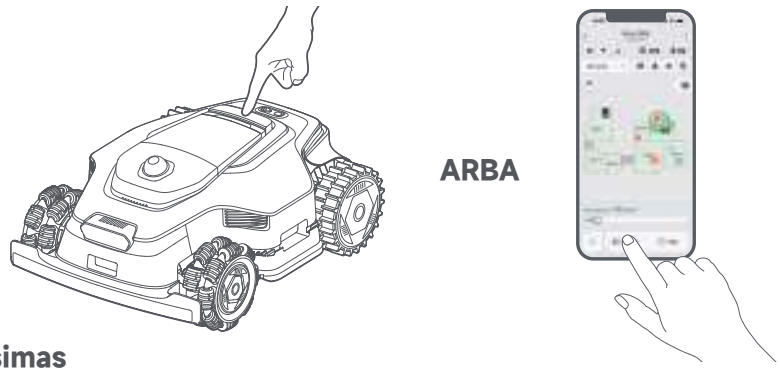
Svarbu. Šio proceso metu programėlėje nekeiskite žemėlapio. Taip robotas įsimins paskutinę savo padėtį ir galės tęsti nuo tos vietos, kur baigė.

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

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

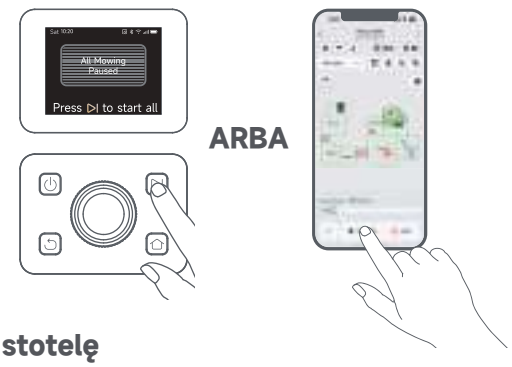
6.3 Pristabdymas

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



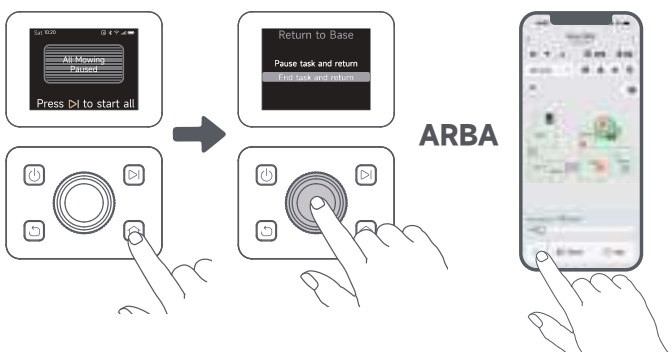
6.4 Tęsimas

Norėdami tęsti pristabdytą užduotį, paspauskite mygtuką ▷|, tada patvirtinkite uždarydami roboto viršutinį dangtį. Robotas tęs ankstesnę pjovimo užduotį. Taip pat programėlėje galite bakstelėti **„Tęsti“**.



6.5 Grąžinimas į įkrovimo stotelę

Kaip grąžinti robotą į įkrovimo stotelę:
1. Valdymo skydelyje paspauskite ⌂.
2. Patvirtinkite, kad norite pristabdyti arba atšaukti esamą užduotį.
3. Patvirtinkite uždarydami roboto viršutinį dangtį. Robotas automatiškai grįš į įkrovimo stotelę įsikrauti.
Robotą į stotelę taip pat galite grąžinti programėle.



Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

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 veją 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™“**	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 veją. Saugumo sumetimais akumuliatorius tokioje temperatūroje nekraunamas. Norėdami apsaugoti veją 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.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

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 įveskite PIN kodą robote.
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.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

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
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

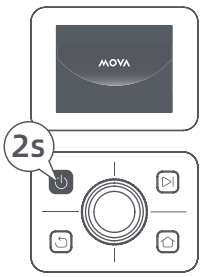
Reguliariai valykite robotą, kad nesikauptų žolės nuopjovos ir purvas, galintys užkimšti pjovimo diską ir varomuosius ratus – tai gali pabloginti pjovimą, prisijungimą prie stotelės ir judėjimą. Rekomenduojame naudoti valymo rinkinį, kurį galima įsigyti parduotuvėse arba internetu.

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

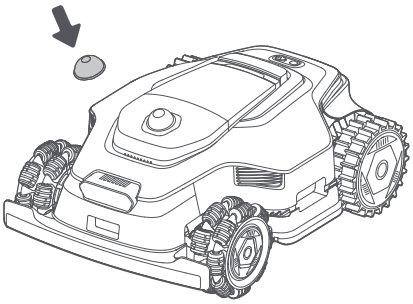
Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

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

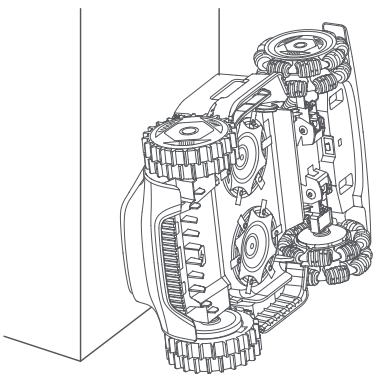
1. Išjunkite robotą.



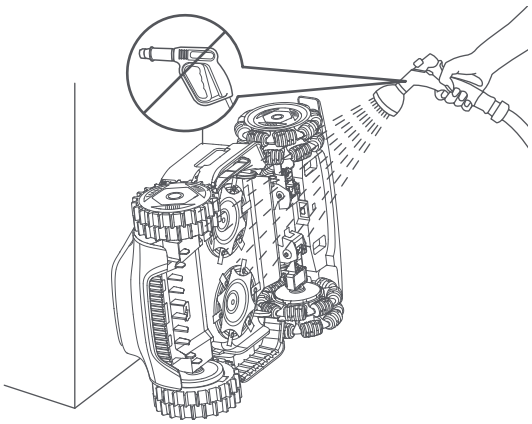
2. Uždenkite LiDAR apsauginiu dangčiu.



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

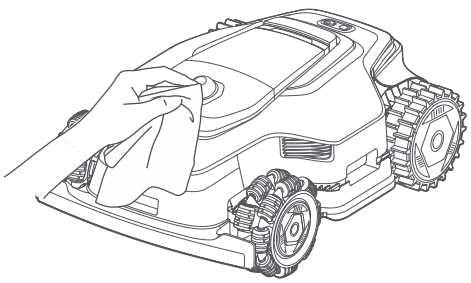


4. Korpusą, pjovimo diską ir važiuoklę nuplaukite vandeniu iš žarnos.



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

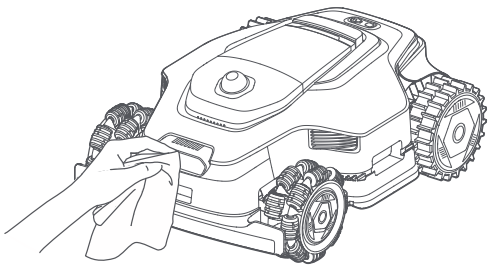
5. LiDAR jutiklį atsargiai nuvalykite nesipūkuojančia šluoste.

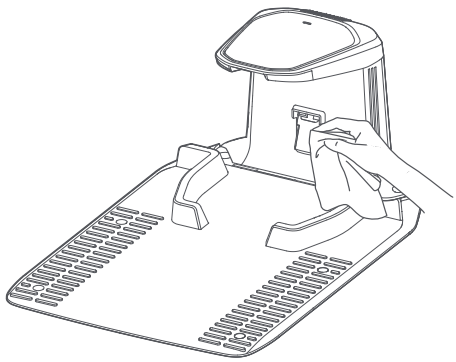


Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

- **Įkrovimo kontaktai ir priekinė kamera:**

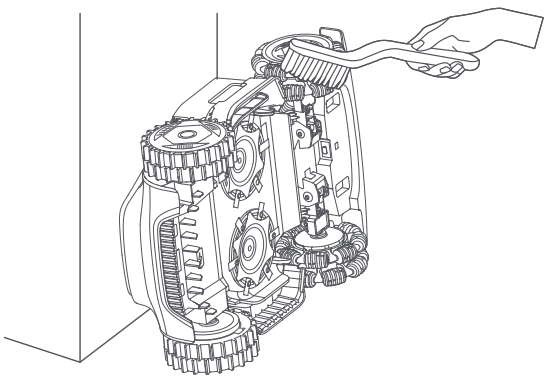
Švaria šluoste nuvalykite roboto ir įkrovimo stotelės įkrovimo kontaktus, taip pat priekinę kamerą. Nuvalytus įkrovimo kontaktus ir priekinę kamerą palikite sausus.





- **Varomieji ratai:**

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



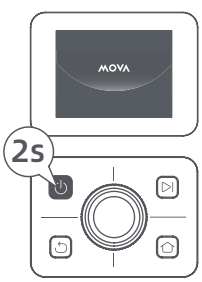
8.2 Dalių keitimas

- **Peilių keitimas**

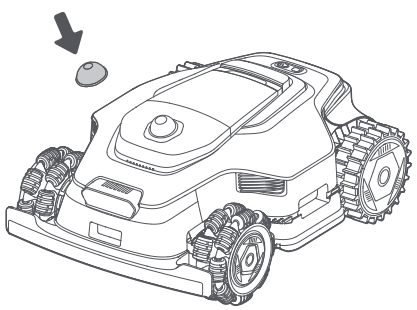
Kad peiliai išliktų aštrūs, reguliariai juos keiskite. Rekomenduojama peilius keisti kas **6–8 savaites** arba dažniau. Naudokite tik originalius MOVA peilius.

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

1. Išjunkite robotą.

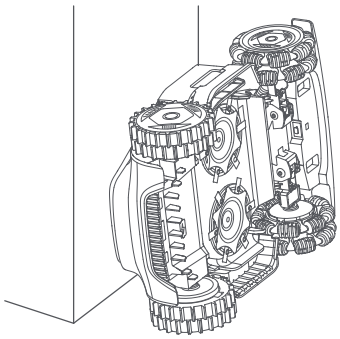


2. Uždenkite LiDAR apsauginiu dangčiu.

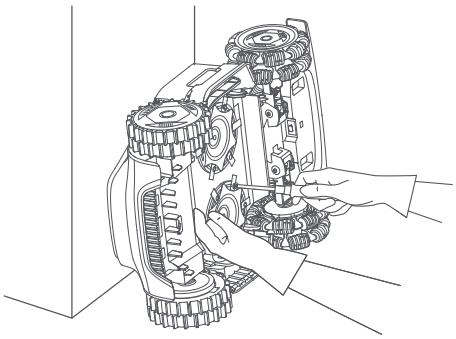


Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

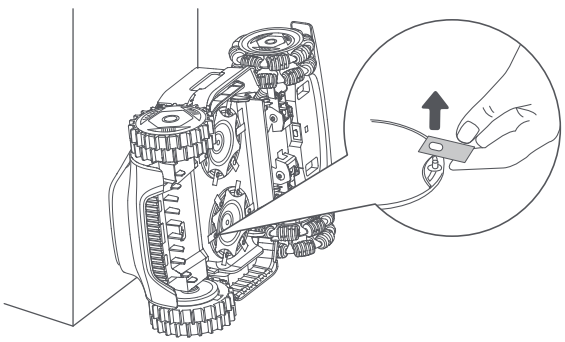
3. Paguldykite robotą ant šono ir saugiai atremkite į sieną. Įsitikinkite, kad ekranas, kamera ir LiDAR nėra prispausti prie jokio paviršiaus.



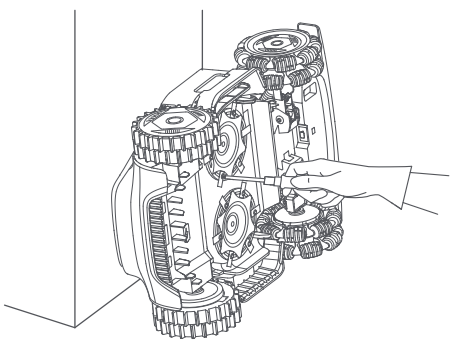
4. Kryžminiu atsuktuvu atsukite varžtus.



5. Išimkite dvylika peilių ir varžtų.

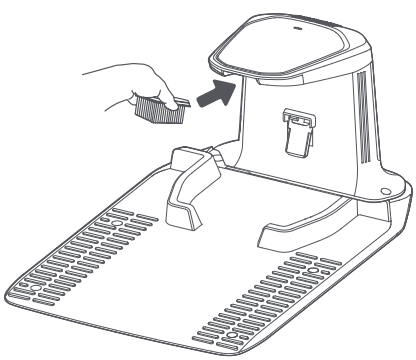


6. Sulygiuokite naujus peilius su pjovimo disko angomis ir pritvirtinkite varžtais.



- **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.



Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

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 **57 °C**, nes akumuliatoriaus apsaugos sistema blokuos įkrovimą. Įkrovimas atnaujinamas, kai akumuliatoriaus temperatūra pakyla virš **6 °C** arba nukrenta žemiau **57 °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, vienu metu paspauskite ir laikykite mygtukus ⏯ ir ⌂ ir tuo pat metu 5 kartus greitai paspauskite mygtuką OK. Išgirsite balso pranešimą: „Mažos galios įkrovimo režimas įjungtas“.

Norėdami išjungti mažos galios įkrovimo režimą, iš naujo paleiskite robotą.

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.

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. Uždėkite LiDAR apsauginį dangtį.

⚠ **Įspėjimas.**

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

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

12 Trikčių šalinimas

Problema	Priežastis	Sprendimas
Robotas neprijungtas prie programėlės.	1. Robotas yra už „Wi-Fi“ arba „Bluetooth“ ryšio veikimo zonos ribų. 2. Robotas išjungtas arba paleidžiamas iš naujo.	1. Patikrinkite, ar robotas visiškai įsijungė. 2. Patikrinkite, ar tinkamai veikia maršrutizatorius. 3. Prieikite arčiau roboto, kad užmegztumėte „Bluetooth“ ryšį.
Nepavyko prisijungti prie „Wi-Fi“.	Robotas palaiko tik 2,4 GHz tinklus.	Įsitikinkite, kad naudojate vienos juostos 2,4 GHz dažnio tinklą.
Robotas pakeltas.	Ratas nesiekia žemės.	1. Padėkite robotą atgal ant lygaus paviršiaus. 2. Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite. 3. Robotas negali pervažiuoti aukštesnių nei 6 cm objektų. Darbo zonoje paviršius turi būti lygus.
Robotas pasviręs.	Robotas pasviręs daugiau nei 80 % (38,7°).	1. Padėkite robotą atgal ant lygaus paviršiaus. 2. Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite. 3. Robotas negali įveikti statesnių nei 80 % (38,7°) šlaitų.
Robotas įstrigo.	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 veją stumiamąja vejapjove, kad robotas neįstrigtų. 5. Jei robotas šioje vietoje įstringa dažnai, nustatykite ją kaip draudžiamąją zoną.
Varomųjų ratų klaida.	Ratas nesisuka arba sutriko rato variklis.	1. Nuvalykite varomuosius ratus ir bandykite dar kartą. 2. Jei klaida kartojasi, paleiskite robotą iš naujo. 3. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
Pjovimo diskas nesisuka.	Pjovimo diskas negali normaliai suktis arba sutriko pjovimo variklis.	1. Nuvalykite pjovimo diską ir bandykite dar kartą. 2. Patikrinkite, ar aplinkinė žolė nėra aukštesnė nei 12 cm. Galite iš anksto nupjauti veją stumiamąja 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.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

Problema	Priežastis	Sprendimas
Pjovimo diskas nepakyla ir nenusileidžia.	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 nepasislenka į šoną.	Pjovimo diskas nepasislenka į šoną.	1. Išvalykite pjovimo sistemą ir pašalinkite šiukšles ar pašalinius daiktus. 2. Jei klaida kartojasi, pirmiausia galite išjungti funkciją „UltraTrim™“. 3. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą. 4. Periodiškai sutepkite pjovimo disko poslinkio šarnyrą.
Buferio klaida.	Priekinio buferio jutiklis nuolat suveikia.	1. Patikrinkite, ar robotas kur nors neįstrigo. 2. Švelniai stuktelėkite 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.
Įkrovimo klaida.	Robotas įvažiavo į įkrovimo stotelę, tačiau įkrovimo srovė arba įtampa netinkama.	1. Patikrinkite, ar įkrovimo stotelė tinkamai prijungta prie elektros tinklo. 2. Patikrinkite, ar roboto ir įkrovimo stotelės įkrovimo kontaktai švarūs. 3. Baigę patikrą, vėl bandykite įvairuoti robotą į įkrovimo stotelę. 4. 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 < -15 °C.	1. Naudokite robotą ten, kur akumuliatoriaus temperatūra bus aukštesnė nei -9 °C. 2. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
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 ten, kur akumuliatoriaus temperatūra bus aukštesnė nei -6 °C. 2. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

Problema	Priežastis	Sprendimas
Robotas yra stotelėje, bet nesikrauna.	Akumuliatoriaus temperatūra > 57 °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 ten, kur akumuliatoriaus temperatūra bus aukštesnė nei 6 °C. 2. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
LiDAR užstotas.	LiDAR užstotas (pvz., nenuimtas LiDAR apsauginis dangtis).	1. Nuimkite LiDAR apsauginį dangtį ir bandykite dar kartą. 2. Jei LiDAR roboto viršuje labai nešvarus, nuvalykite jį nesipūkuojančia šluoste ir bandykite dar kartą.
LiDAR triktis.	LiDAR labai nešvarus arba įvyko jutiklio klaida.	1. Patikrinkite, ar LiDAR nešvarus. Jei reikia, nuvalykite ir bandykite dar kartą. 2. Jei klaida kartojasi, paleiskite robotą iš naujo. 3. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
LiDAR nešvarus.	LiDAR nešvarus.	Švaria šluoste nuvalykite LiDAR jutiklį roboto viršuje. Nuvalytą LiDAR palikite sausą.
Aukšta LiDAR temperatūra.	LiDAR temperatūra aukšta. LiDAR netrukus išsijungs.	1. Robotas automatiškai bandys grįžti į įkrovimo stotelę atvėsti. 2. Įsitikinkite, kad robotas veikia žemesnėje nei 40 °C aplinkos temperatūroje. 3. Padėkite robotą pavėsyje, vėsioje ir gerai vėdinamoje vietoje. Signalas išsijungs, kai temperatūra nukris iki normalios. 4. Signalui išsijungus, robotas automatiškai tęs darbą. 5. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
Per aukšta LiDAR temperatūra.	LiDAR temperatūra per aukšta. LiDAR išsijungė.	1. LiDAR išjungtas dėl aukštos temperatūros. 2. Įsitikinkite, kad robotas veikia žemesnėje nei 40 °C aplinkos temperatūroje. 3. Padėkite robotą pavėsyje, vėsioje ir gerai vėdinamoje vietoje. Signalas išsijungs, kai temperatūra nukris iki normalios. 4. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
Robotas paklydo.	Prarasta padėtis.	1. Patikrinkite, ar LiDAR roboto viršuje nešvarus. Nešvarumai trikdo padėties nustatymą. 2. Rankiniu būdu perkelkite robotą į atvirą vietą žemėlapio ribose ir vėl bandykite paleisti užduotį. 3. Jei padėtis neatkuriama, programėle nuotoliniu būdu nuvairuokite robotą į įkrovimo stotelę, tada paleiskite pjovimo užduotį.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

Problema	Priežastis	Sprendimas
Jutiklio klaida.	Jutiklio klaida.	1. Paleiskite robotą iš naujo ir bandykite dar kartą. 2. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
Robotas yra draudžiamojoje zonoje.	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.
Robotas yra už žemėlapio ribų.	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.
Įjungtas avarinis stabdymas.	Paspaustas roboto mygtukas „Stop“.	Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite.
Senka akumuliatorius. Robotas netrukus išsijungs.	Akumuliatoriaus įkrova ⩽ 10 %.	Įvairuokite robotą į įkrovimo stotelę, kad jis įsikrautų.
Robotas išvežtas už žemėlapio ribų. Vagystės pavojus.	Robotas yra už žemėlapio ribų.	1. Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite. 2. Signalą palikus žemėlapį galite išjungti programėlės nustatymuose.
Nepavyko grįžti į įkrovimo stotelę.	Grįždamas robotas neranda įkrovimo stotelės.	1. Patikrinkite, ar robotui kelio neužstoja kliūtys. Pašalinkite kliūtis ir bandykite dar kartą. 2. Programėle nuotoliniu būdu nuvairuokite robotą į įkrovimo stotelę.
Nepavyko įvažiuoti į įkrovimo stotelę.	Robotas randa įkrovimo stotelę, bet nepavyksta į ją įvažiuoti.	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.
Nepavyko nustatyti padėties.	Robotui bandant pradėti pjovimo užduotį, nepavyksta nustatyti padėties.	1. LiDAR gali būti užstotas. Rankiniu būdu perkelkite robotą į lygią, atvirą vietą žemėlapio ribose ir vėl bandykite paleisti užduotį. 2. Jei klaida kartojasi, bandykite dar kartą, kai robotas bus įkrovimo stotelėje.
Priešais stotelę nepakanka vietos apsisukti.	Priešais stotelę nepakanka vietos apsisukti.	1. Jei stotelė pastatyta žemėlapio krašte arba jo viduje, įsitikinkite, kad tarp stotelės pagrindo plokštės priekio ir žemėlapio ribos yra bent 1 m laisvos vietos, kitaip robotas gali negalėti apsisukti. 2. Perkelkite stotelę arba pakeiskite žemėlapį skiltyje „Žemėlapio redagavimas“.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

Problema	Priežastis	Sprendimas
Takas užstotas.	Takas užstotas.	1. Patikrinkite, ar take nenustatyta draudžiamoji zona. 2. Patikrinkite, ar robotui kelio neužstoja kliūtys. 3. Jei robotas vis tiek negali pravažiuoti, skiltyje „Žemėlapio redagavimas“ ištrinkite taką ir nustatykite naują.
Priekinė kamera nešvari.	Priekinė kamera nešvari.	Švaria šluoste nuvalykite priekinę kamerą.
Priekinės kameros triktis.	Priekinės kameros triktis.	1. Švaria šluoste nuvalykite priekinę kamerą. 2. Paleiskite robotą iš naujo. 3. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
Priekinė kamera uždengta.	Priekinė kamera uždengta.	Švaria šluoste nuvalykite priekinę kamerą.
Automatiškai sudarant žemėlapį, įvyko ribų aptikimo klaida.	Automatiškai sudarant žemėlapį, įvyko ribų aptikimo klaida.	1. Įsitikinkite, kad apšvietimas tinkamas – ne per ryškus ir ne per silpnas. 2. Įsitikinkite, kad oras giedras, nėra rūko ar lietaus. 3. Įsitikinkite, kad priekinė kamera švari ir niekas jos neužstoja. 4. Įsitikinkite, kad paviršius lygus, nes nelygumai gali trikdyti aptikimą. 5. Jei ribų aptikti vis tiek nepavyksta, žemėlapiui sudaryti naudokite nuotolinį valdymą.
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.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

13 Specifikacijos

Pagrindinė informacija	Gaminio pavadinimas	Robotas vejapjovė		
		LiDAX Ultra 1000 AWD	LiDAX Ultra 1600 AWD	LiDAX Ultra 2000 AWD
	Prekės ženklas	MOVA		
	Modelis	MXXM7100/MXXM7101/MXXM7102		
	Matmenys	740 × 532 × 321 mm		
	Svoris (su akumuliatoriumi)	23,6 kg		
Pjovimas	Didžiausias žemėlapio plotas	1 000 m²	1 600 m²	2 000 m²
	Pjovimo aukštis	3–10 cm		
	Pjovimo plotis	40 cm		
	Įkrovimo laikas [1]	65 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“ paslauga [2]	LTE-FDD: B1/3/5/7/8/20/28 LTE-TDD: B38/40/41 GSM: B2/3/5/8 (nemokamai 3 metus nuo aktyvinimo)		



Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

Ryšys	„Link“ paslaugos aprėptis	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.
	GNSS [3]	GPS/ GLONASS/BDS/Galileo
Pavaros variklis	Variklio tipas	Ratų stebulės variklis
Pjovimo variklis	Sūkių dažnis	2500 aps./min
Akumuliatorius (robotas)	Modelis	MBPM50
	Tipas	Ličio jonų akumuliatorius
	Tipinė talpa	7,5 Ah / 243 Wh
	Vardinė įtampa	32,4 V DC
	Visiško įkrovimo įtampa	37,8 V DC
Maitinimo šaltinis	Įkroviklio modelis	MPAM30
	Įėjimo įtampa	100–240 V AC
	Išėjimo įtampa	42 V DC
	Išėjimo srovė	5 A
Įkrovimo stotelė	Įkrovimo stotelės modelis	MCM30
	Įėjimo įtampa	40 V DC
	Išėjimo įtampa	40 V DC
	Įėjimo srovė	5 A
	Išėjimo srovė	5 A
Priedai	Atsarginiai peiliai ir laikikliai	36
	Peilio modelis	MBKM10

[1] Įkrovimo laikas – laikas, per kurį akumuliatorius įkraunamas iki 85 % ir robotas gali tęsti pjovimą, kai dėl mažos įkrovos jis automatiškai grįžta į įkrovimo stotelę.
[2] Reikia aktyvinti „Link“ paslaugą.
[3] Reikia aktyvinti „Link“ paslaugą.
Pastaba. Nuolat tobuliname savo gaminius, todėl specifikacijos gali keistis. Naujausios informacijos rasite mūsų svetainėje https://www.mova.tech.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt