

# MOVA

MOVA LiDAX Ultra  
**800/1000/1200/1600/2000**

Manual de utilizare

Ilustrațiile din acest manual sunt doar pentru referință.  
Vă rugăm să consultați produsul real pentru acuratețe.





Scanați codul QR  
pentru a vedea manualul electronic de utilizare.

## Cuprins

- 1 Instrucțiuni de siguranțăP05
- 2 Introducere produsP09
- 3 InstalareP14
- 4 Pregătiri înainte de prima utilizareP17
- 5 Cartografiază-ți grădinaP22
- 6 UtilizareP28
- 7 Aplicația MOVAhomeP31
- 8 ÎntreținereP33
- 9 BaterieP37
- 10 Depozitare pe timp de iarnăP37
- 11 TransportP37
- 12 DepanareP38
- 13 SpecificațiiP42

Traducere a instrucțiunilor originale de  
utilizare



# 1 Instrucțiuni de siguranță

## 1.1 Instrucțiuni generale de siguranță

- Citiți cu atenție și înțelegeți manualul de utilizare înainte de a utiliza produsul.
- **Utilizați numai echipamentele recomandate de MOVA împreună cu produsul. Orice altă utilizare este interzisă.**
- Nu lăsați copiii să stea în apropierea sau să se joace cu mașina când aceasta este în funcțiune.
- Nu utilizați produsul în locuri în care oamenii nu sunt conștienți de prezența sa.
- **Nu alergați când utilizați produsul manual cu aplicația MOVAhome. Mergeți întotdeauna, aveți grijă la pașii pe pante și mențineți-vă echilibrul tot timpul.**
- Evitați utilizarea produsului atunci când există oameni, în special copii sau animale, în zona de lucru.
- **Dacă utilizați produsul în spații publice, plasați semne de avertizare în jurul zonei de lucru cu următorul text: „Avertisment! Mașină de tuns iarba automată! Stai departe de mașină! Supraveghează copiii!” Folosiți pantofi rezistenți și pantaloni lungi când utilizați produsul.**
- Pentru a preveni deteriorarea produsului și accidentele cu vehicule și persoane, zonele de lucru sau traseele de transport nu trebuie amplasate pe drumuri publice.
- Nu atingeți părțile periculoase în mișcare, de exemplu, discul lamei, înainte ca acesta să se oprească complet. Solicitați asistență medicală în caz de vătămări corporale sau accidente.
- **Oprii produsul înainte de a îndepărta blocajele, de a efectua întreținere sau de a inspecta produsul. Dacă produsul vibrează anormal, verificați dacă este deteriorat înainte de a-l reporni. Nu utilizați produsul dacă vreo parte este defectă.**
- Nu instalați cablul principal în locuri în care produsul va tăia. Urmați instrucțiunile pentru instalarea cablului.
- **Utilizați numai stația de încărcare inclusă în pachet pentru a încărca produsul. Utilizarea incorectă poate duce la șocuri electrice, supraîncălzire sau scurgeri de lichid coroziv din baterie. În caz de scurgere de electrolit, clătiți cu apă/agent de neutralizare și solicitați asistență medicală dacă lichidul coroziv intră în contact cu ochii.**
- Utilizați un întrerupător de circuit de defect la pământ (RCD) cu un curent de declanșare maxim de 30 mA atunci când conectați cablul principal la priză.
- Utilizați numai baterii originale recomandate de MOVA. Siguranța produsului nu poate fi garantată cu baterii care nu sunt originale. Nu utilizați baterii nereîncărcabile.
- Țineți cablurile prelungitoare departe de părțile periculoase în mișcare pentru a evita deteriorarea cablurilor care pot duce la contactul cu părți sub tensiune.
- **Ilustrațiile utilizate în acest document sunt doar cu titlu de referință. Consultați produsele reale. Nu lăsați copiii, persoanele cu capacități fizice, senzoriale sau mentale reduse sau lipsă de experiență și cunoștințe sau persoanele care nu cunosc aceste instrucțiuni să utilizeze mașina. Reglementările locale pot restricționa vârsta minimă a utilizatorului.**
- **Conectați sau atingeți cablurile deteriorate numai după ce au fost deconectate de la priză. Dacă cablul este deteriorat în timpul funcționării, scoateți ștecherul din priză. Un cablu uzat sau deteriorat crește riscul de șoc electric și trebuie înlocuit de personalul de service.**
- Nu apăsați tare sau rapid pe produs, deoarece acest lucru poate deteriora produsul.
- Pentru a respecta cerințele de expunere la RF, trebuie să mențineți o distanță de siguranță de cel puțin 35 cm între dispozitiv și oameni.
- Pentru a încărca bateria, utilizați numai stația de încărcare detașabilă furnizată împreună cu aparatul.

## 1.2 Instrucțiuni de siguranță pentru instalare

- Evitați instalarea stației de încărcare în locuri în care oamenii riscă să se împiedice de ea. Nu instalați stația de încărcare în locuri în care există riscul de acumulare a apei.
- Nu instalați stația de încărcare, inclusiv accesoriile acesteia, la mai puțin de 60 cm de materiale inflamabile. Defecțiunile sau supraîncălzirea stației de încărcare și a sursei de alimentare pot reprezenta un risc de incendiu.



### 1.3 Instrucțiuni de siguranță pentru utilizare

- Țineți mâinile și picioarele departe de lamele rotative. Nu vă așezați mâinile sau picioarele aproape sau sub produs când este pornit.
- Nu ridicați și nu mutați produsul când este pornit.
- Parcați robotul la stația de încărcare sau opriți-l când există oameni, în special copii sau animale, în zona de lucru.
- Asigurați-vă că nu există obiecte precum pietre, crengi, unelte sau jucării pe gazon. În caz contrar, lamele riscă să se deterioreze atunci când intră în contact cu un obiect. Nu așezați obiecte deasupra produsului sau a stației de încărcare. Nu utilizați produsul dacă butonul de oprire nu funcționează.
- Evitați coliziunile dintre produs și oameni sau animale. Dacă o persoană sau un animal intră în calea produsului, opriți-l imediat.
- Opriți întotdeauna produsul când nu este în funcțiune.
- Nu utilizați produsul simultan cu un aspersor. Utilizați funcția de programare pentru a vă asigura că produsul și aspersorul nu funcționează simultan.
- Evitați să plasați un canal de conectare acolo unde au fost amplasate aspersoare.
- Nu utilizați produsul dacă există acumulări de apă în zona de lucru, de exemplu, în timpul ploilor abundente sau pe terenuri mlăștinoase.

### 1.4 Instrucțiuni de siguranță pentru întreținere

- Opriți produsul când efectuați întreținere.
- După spălare, asigurați-vă că produsul este așezat pe sol în poziția sa normală, nu cu susul în jos.
- Nu întoarceți produsul pentru a curăța șasiul. Dacă îl întoarceți în scopul curățării, întoarceți-l în poziția corectă după aceea. Această măsură de precauție este necesară pentru a preveni pătrunderea apei în motor și afectarea funcționării normale.
- Scoateți ștecherul din stația de încărcare sau utilizați dispozitivul de oprire înainte de a curăța sau efectua întreținere la stația de încărcare.
- Nu utilizați un aparat de curățat cu înaltă presiune sau solvenți pentru a curăța produsul.

### 1.5 Siguranța bateriei






Bateriile litiu-ion pot exploda sau provoca incendii dacă sunt demontate, scurtcircuitate, expuse la apă, foc sau temperaturi ridicate. Manipulați-le cu grijă, nu dezamblați sau deschideți bateria și evitați orice formă de intervenție electrică/mecanică. Păstrați-le ferite de lumina directă a soarelui.






- Utilizați numai încărcătorul de baterie și sursa de alimentare furnizate de producător. Utilizarea unui încărcător și a unei surse de alimentare necorespunzătoare poate provoca șocuri electrice și/sau supraîncălzire.
- **NU ÎNCERCAȚI SĂ REPARAȚI SAU SĂ MODIFICAȚI BATERIILE!** Încercările de reparații pot duce la vătămări corporale grave din cauza exploziei sau a șocurilor electrice. Dacă apare o scurgere, electrolitul eliberat este coroziv și toxic.
- Acest aparat conține baterii care pot fi înlocuite numai de personal autorizat.

### 1.6 Riscuri reziduale

Pentru a evita rănirea, purtați mănuși de protecție când înlocuiți lamele.

1.7 Simboluri și inscripții

	<p>AVERTISMENT - Citiți manualul de utilizare înainte de a începe să utilizați mașina.</p>
	<p>AVERTISMENT - Păstrați o distanță sigură față de mașină când o utilizați.</p>
	<p>AVERTISMENT - Activați dispozitivul de blocare înainte de a lucra cu sau de a ridica mașina.</p>
	<p>AVERTISMENT - Nu vă deplasați pe mașină.</p>
	<p>AVERTISMENT - Este interzisă eliminarea acestui produs ca deșeu menajer obișnuit. Asigurați-vă că produsul este reciclat în conformitate cu reglementările locale de protecție a mediului.</p>

	Produsul respectă directivele CE aplicabile.
	Clasa III
	Citiți instrucțiunile înainte de încărcare.
	Curent continuu
	Clasa II

#### UTILIZARE PREVĂZUTĂ

Acest produs de grădină este destinat tăierii ierbii în gospodăriile private. Este conceput pentru a tăia frecvent și a menține un gazon mai sănătos și mai îngrijit ca niciodată. În funcție de dimensiunea gazonului dvs., mașina de tuns iarba poate fi programată să taie oricând și cât de des doriți. Nu poate fi folosită pentru săpături, periere sau dezzăpezire.



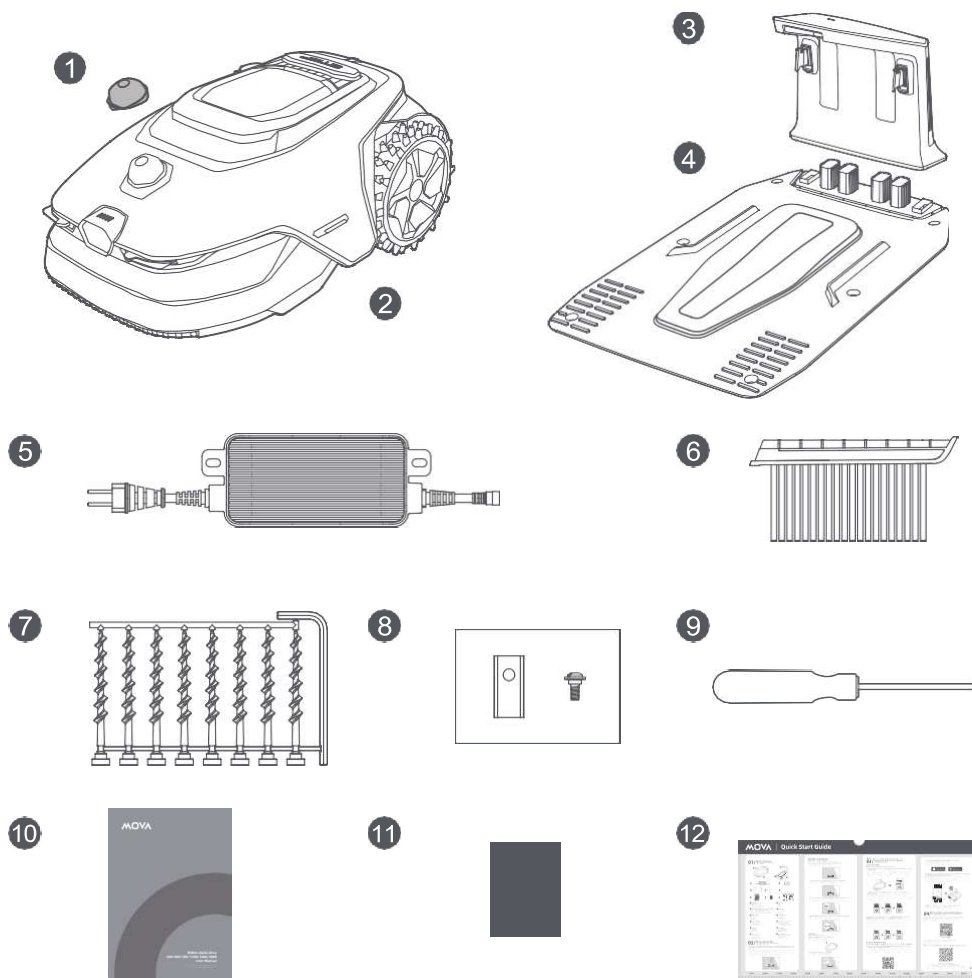
Prin prezenta, Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. declară că modelul de echipament radio MXXM2100/MXXM3100/MXXM4100/MXXM5100/MXXM6100 mașina de tuns iarba este în conformitate cu Directiva 2014/53/UE. Textul complet al declarației de conformitate UE este disponibil la următoarea adresă de internet: <https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity>.

Produsul este în conformitate cu reglementările britanice PSTI. Textul complet al declarației de conformitate este disponibil la următoarea adresă de internet: <https://www.mova.tech/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

Pentru un manual electronic detaliat, vizitați <https://www.mova.tech/pages/user-manuals-and-faqs>.

## 2 Introducere produs

### 2.1 Ce este în cutie?



1 Capac de protecție LiDAR

2 Robotul

3 Turn de încărcare  
(cu un cablu de extensie de 10 m)

4 Placă de bază

5 Sursă de alimentare

6 Perie de curățare

7 Cui de cablu × 8, cheie hexagonală

8 Lame de rezervă și șuruburi × 9

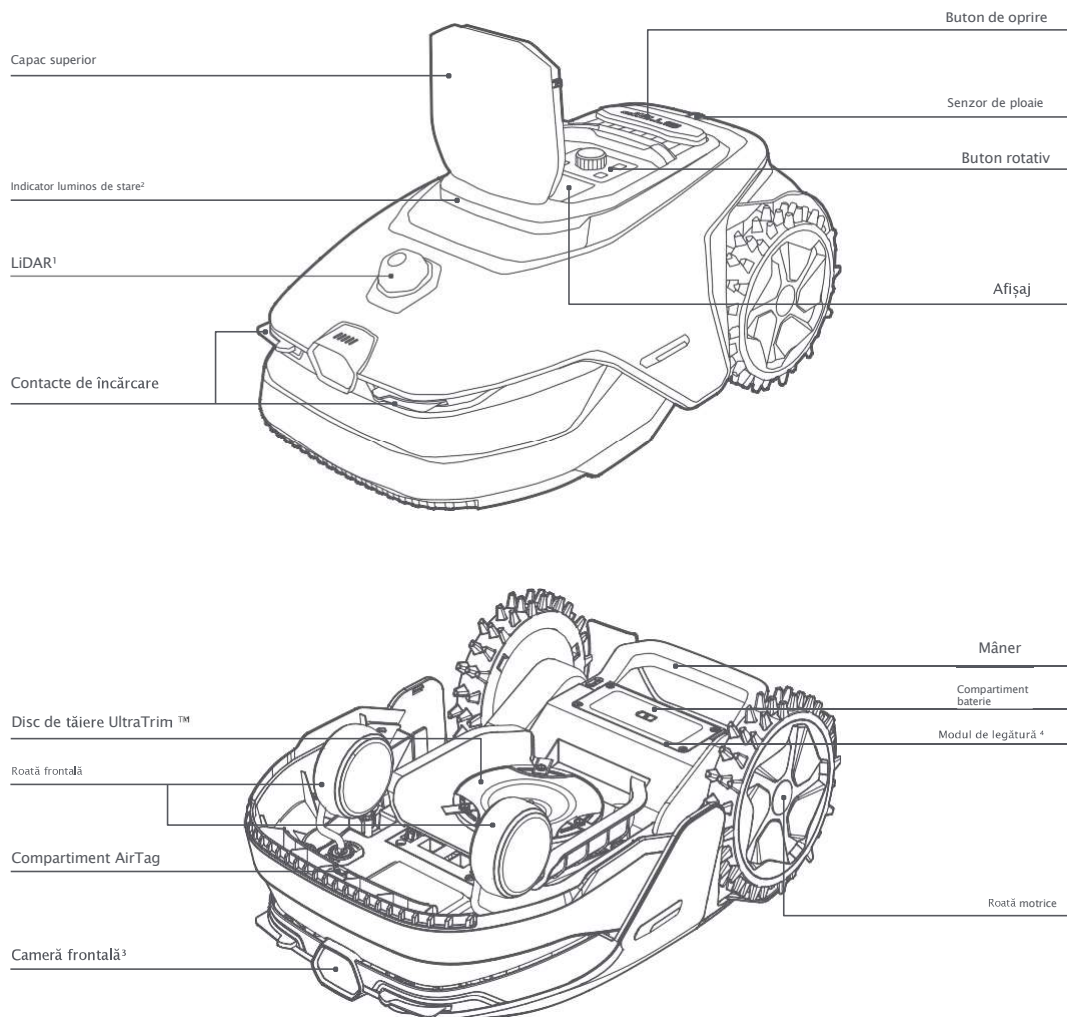
9 Șurubelniță

10 Manual de utilizare

11 Pânză fără scame

12 Ghid de pornire rapidă

## 2.2 Prezentare generală a produsului



1: LiDAR ajută la colectarea de informații despre mediu și facilitează poziționarea robotului, evitarea obstacolelor și detectarea apei și a murdăriei. Distanța de detectare (la 100 klx) este de 40 m la 10 % reflectivitate și 70 m la 80 % reflectivitate. Câmpul vizual este de 360°.

2: Doar modelul LiDAX Ultra 1200/1600/2000 este echipat cu indicator luminos de stare.

3: Camera frontală detectează obstacole, limitele gazonului și prezența umană. Unghiul imaginii este de 89° (orizontal), 58° (vertical), 97° (diagonal). Rezoluția este de 2 MP.

4: Doar modelul LiDAX Ultra 1600/2000 este echipat cu modul de legătură.



## Lampa de stare

Culoare	Semnificație
Lumină roșie continuă	A apărut o eroare.
Lumină albastră continuă	Robotul este în modul standby.
Luminează intermitent albastru	Robotul efectuează o sarcină sau este în pauză.
Luminează intermitent verde	Robotul se încarcă în stația de încărcare.
Lumină verde continuă	Bateria este complet încărcată.
Lumină galbenă intermitent	* Robotul patrulează * Videoclipul în timp real de la camera frontală este afișat prin intermediul aplicației.


Notă: Puteți personaliza timpul de activare și scenariile lămpii de stare pe Pagina dispozitivului > > Lampă.

### 2.3 Introducere în modulul de legătură

Modulul de legătură oferă conectivitate la rețeaua mobilă 4G și serviciul GPS.

- Conectivitatea la rețeaua 4G vă permite să monitorizați de la distanță starea robotului și să începeți sarcini de tăiere fără nicio conexiune Wi-Fi.
- GPS-ul încorporat vă permite să urmăriți locația robotului în timp real în Google Maps prin intermediul aplicației și să primiți notificări dacă se mișcă în afara zonei cartografiate specificate.

#### 2.3.1 Activați serviciul de legătură

Serviciul de legătură este activat automat când porniți robotul. Veți vedea că  se aprinde atât pe ecranul robotului cât și în aplicație, ceea ce confirmă că activarea a reușit. Pentru a verifica starea serviciului de legătură și data de expirare, accesați Pagina dispozitivului > > C o n e x i u n ă > Modul de legătură.

Serviciul de legătură este oferit gratuit în perioada specificată în secțiunea Specificații, de la momentul activării. Pentru a prelungi serviciul după expirare, contactați echipa post-vânzare MOVA.

Notă:

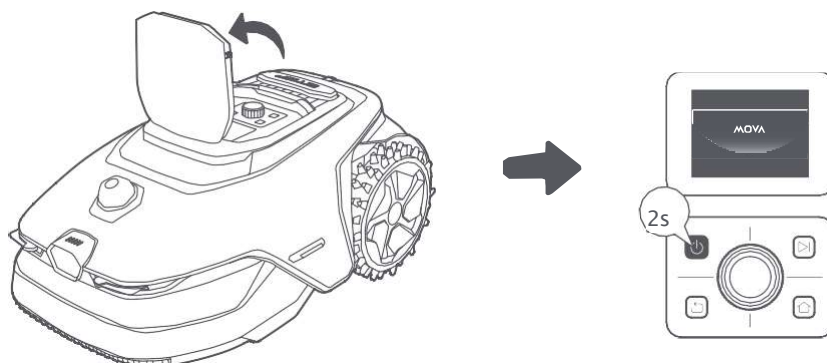
- Modulul de legătură este blocat dacă serviciul de legătură nu este reînnoit în termen de trei luni de la expirare. Pentru a reactiva serviciul, aduceți modulul la un centru de service MOVA – reactivarea poate implica taxe.
- Modulul de legătură este conceput pentru a fi utilizat exclusiv cu mașinile de tuns iarba MOVA. Orice stare anormală detectată în Serviciul de legătură poate duce la suspendarea serviciului dumneavoastră. Dacă se întâmplă acest lucru, contactați serviciul de asistență pentru clienți MOVA pentru a primi ajutor pentru restabilirea serviciului.

#### 2.3.2 Scoateți modulul de legătură

Precauție:

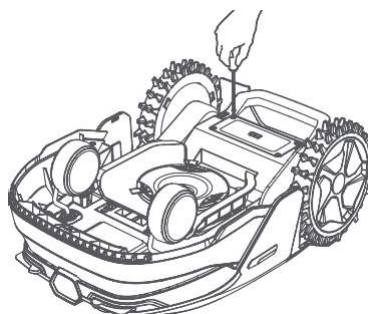
- Purtați mănuși de protecție pentru a evita rănirea.
- Asigurați-vă că capacul de protecție este fixat pe LIDAR înainte de a întoarce robotul.

1 Oprește robotul.

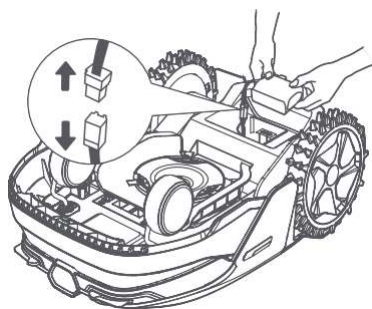


2 Așezați robotul pe o suprafață moale și întoarceți-l cu susul în jos.

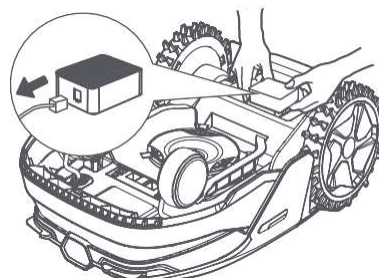
3 Deșurubați 4 șuruburi pentru a scoate capacul cu ajutorul unei șurubelnițe.



4 Scoateți bateria și deconectați conectorul bateriei.



5 Deconectați conectorul modulului și scoateți cu grijă modulul de legătură din locația sa.



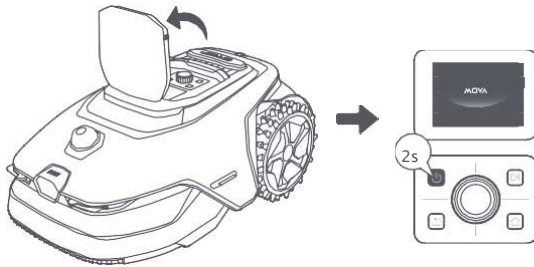
## 2.4 Introducere în compartimentul AirTag

Compartimentul AirTag acceptă AirTag-uri sau alte dispozitive de urmărire care vă ajută să localizați și să urmăriți robotul dvs. Vă rugăm să rețineți:

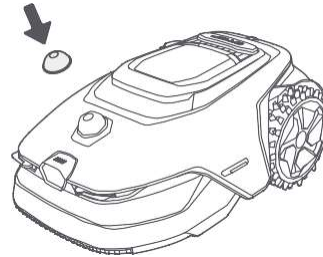
AirTag nu este inclus. Pregătiți-vă propriul.

Pentru a instala sau a scoate AirTag-uri:

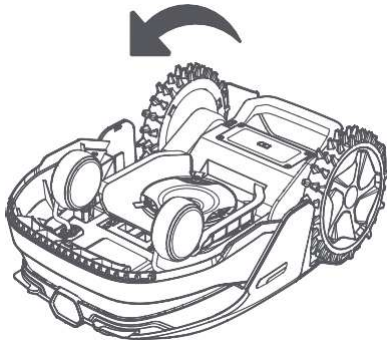
1 Opriți robotul.



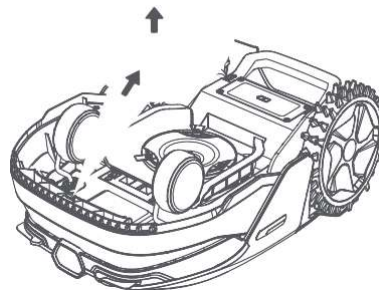
2 Acoperiți LIDAR-ul cu capacul său de protecție.



3 Așezați robotul pe o suprafață moale și întoarceți-l cu susul în jos.



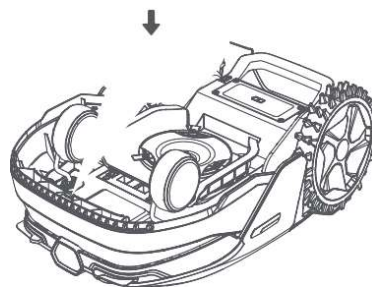
4 Apăsați catarama pentru a scoate suportul AirTag.



5 Introduceți AirTag în suport sau scoateți-l din suport.



6 Reinstalați suportul.



### 3 Instalare

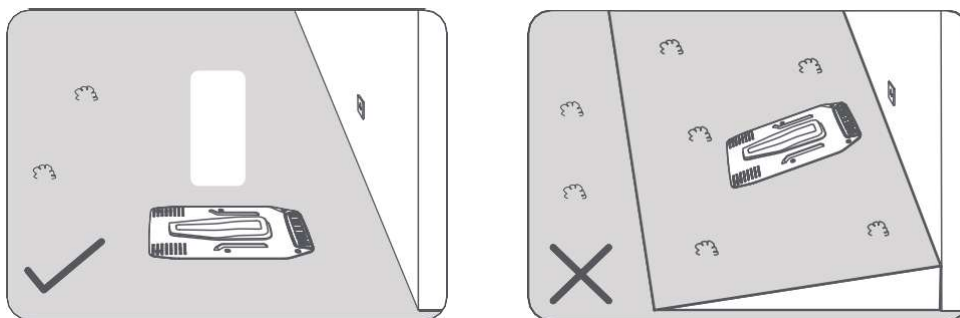
#### 3.1 Alegeți un loc potrivit

Așezați stația de încărcare pe o suprafață plană, lângă marginea gazonului și în apropierea unei prize electrice. Asigurați-vă că locul îndeplinește următoarele cerințe: Locul are un semnal Wi-Fi puternic. **Notă:**

Utilizați dispozitivul mobil pentru a verifica puterea semnalului Wi-Fi la fața de lucru. Un semnal Wi-Fi puternic asigură o conexiune stabilă între robot și aplicație.

\* Asigurați-vă că solul este suficient de moale pentru a putea ancora cuiele de cablu.

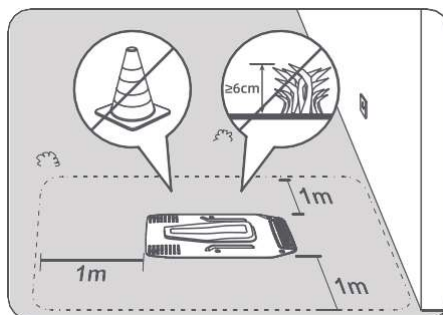
\* Solul este pe un teren plan. Orice înclinație poate face ca robotul să se rostogolească înapoi și să piardă contactul.



\* Păstrați un spațiu liber de cel puțin 1 m, fără obstacole, în stânga, în dreapta și în fața stației de încărcare.

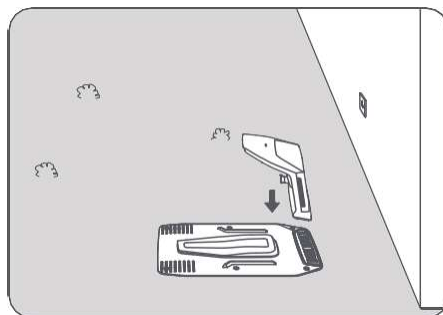
\* Iarba din jurul locului este mai scurtă de 6 cm.

\* Dacă iarba este mai înaltă, tăiați-o mai întâi cu o mașină de tuns iarba obișnuită. Iarba înaltă poate face dificilă întoarcerea robotului la stația de încărcare.

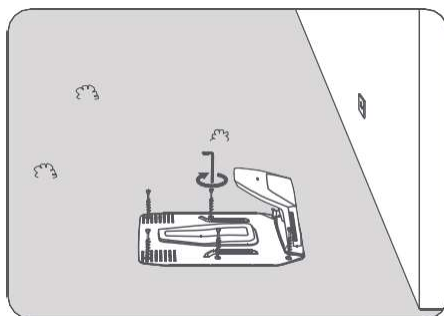


#### 3.2 Instalați stația de încărcare

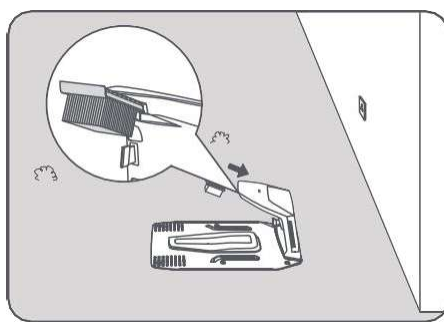
1 Introduceți turnul de încărcare în placa de bază până când auziți un clic.



2 fixați placa de bază pe sol cu cuiele de cablu furnizate folosind o cheie hexagonală.

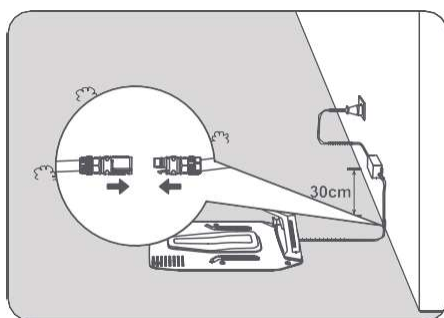


3 introduceți peria de curățare în tunel de încărcare aliniind clapeta cu creștătura.

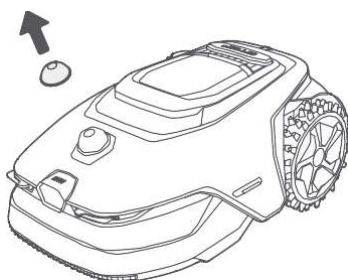


Conectați sursa de alimentare la cablul prelungitor și apoi conectați-l la o priză electrică. Țineți sursa de alimentare la cel puțin 30 cm deasupra solului.

Notă: Indicatorul LED de pe stația de încărcare se aprinde albastru constant când există curent.

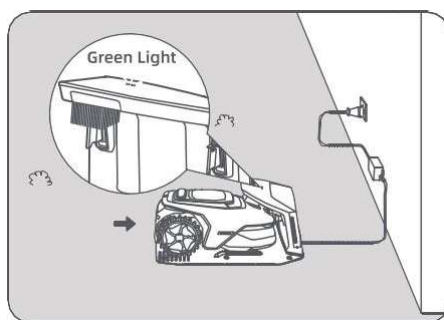


- 5. scoateți capacul de protecție LIDAR.



Puneți robotul în stația de încărcare pentru a-l încărca. Asigurați-vă că contactele de încărcare ale robotului și ale stației de încărcare sunt conectate corect. Notă:

- Lampa indicator clipește verde când robotul se încarcă cu succes în stația de încărcare.
- Dacă doriți să construiți un garaj pentru protecție suplimentară, utilizați un garaj MOVA adecvat, disponibil în magazinele locale sau online. Dacă utilizați un garaj non-MOVA, există riscul să apară probleme în timpul încărcării.



Indicator LED pe stația de încărcare

Culoarea indicatorului LED lămpii	Semnificație
Roșu intermitent/fix	1. Există o problemă cu stația de încărcare (de exemplu, o problemă cu curentul sau tensiunea de încărcare). 2. Robotul se andochează în stația de încărcare, dar încărcarea este anormală (de exemplu, contactele de încărcare sunt scurtcircuitate).
Lumină albastră fixă	Stația de încărcare este alimentată. Robotul nu este în stația de încărcare.
Clipește verde	Robotul se încarcă în stația de încărcare.
Lumină verde fixă	Robotul se află în stația de încărcare și este complet încărcat.



## 4 Pregătiri înainte de prima utilizare

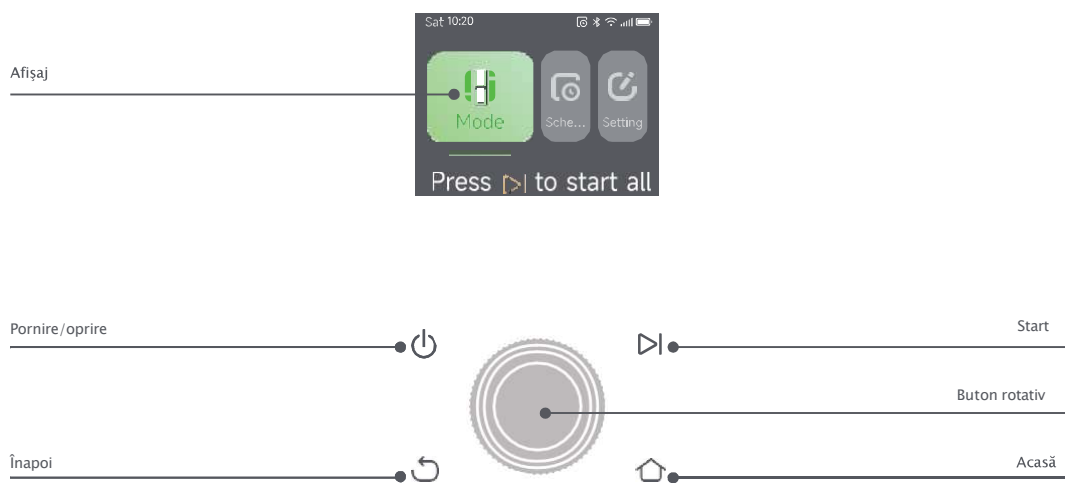
### 4.1 Familiarizați-vă cu panoul de control

Panoul de control din interiorul capacului superior are următoarele funcții.

- Moduri: Comutați între tăierea pentru întreaga zonă și tăierea marginilor.
- Program: Afișați și activați/dezactivați „Programul de primăvară și vară” și „Programul de toamnă și iarnă”.
- Setări: Acces la configurațiile de tăiere, cum ar fi eficiența tăierii, înălțimea de tăiere, obstacol

**Înălțimea de evitare și protecția împotriva ploii/înghețului. Puteți gestiona, de asemenea, configurațiile robotului, inclusiv codul PIN, volumul, limba etc. Notă:**














Funcțiile pot fi actualizate în funcție de versiunea software-ului.



### Afișaj

Ikona	Stare
	Nivelul bateriei (Afișează nivelul actual al bateriei.)
	Încărcare (Robotul a fost andocat cu succes în stația de încărcare.)
	Bluetooth (robotul este conectat la aplicație prin Bluetooth.)
	Wi-Fi (Robotul este conectat la aplicație printr-o rețea Wi-Fi.)
	Serviciul de legătură (serviciul de legătură este activat.)
	Program (O sarcină este programată pentru astăzi și nu a început încă).

## Butoane

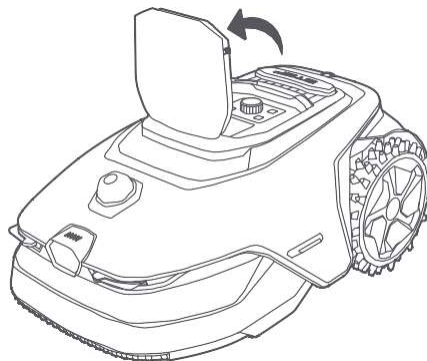
Buton	Funcție
Pornit/oprit 	Pentru a porni/opri robotul, apăsați și mențineți apăsat butonul  timp de 2 secunde. Asigurați-vă că este în afara stației de încărcare.
Start 	Pentru a începe tundera pentru întreaga zonă sau pentru a relua sarcinile întrerupte, apăsați pe  în funcție de capacul superior al robotului pentru a confirma.
Acasă 	Pentru a trimite robotul înapoi la stația de încărcare pentru încărcare, apăsați butonul  și închideți capacul superior al robotului pentru a confirma.
Înapoi 	Pentru a naviga cu un nivel mai sus în meniul, apăsați butonul  .
Buton rotativ	Apăsați butonul rotativ pentru a confirma selecția în meniuri.
	Apăsați și mențineți apăsat butonul rotativ timp de 3 secunde pentru a activa modul de asociere Bluetooth.
	Rotiți butonul rotativ în sensul acelor de ceasornic/invers acelor de ceasornic pentru a naviga prin meniul.
Start + Înapoi	Apăsați și mențineți apăsați butoanele  și  simultan timp de 3 secunde pentru a reseta robotul la setările din fabrică.
Acasă + Înapoi	Apăsați și mențineți apăsați butoanele  și  simultan timp de 3 secunde pentru a deschide pagina Despre în Setări. Pagina Despre dispăre după 5 secunde.
Buton rotativ + Înapoi	Pentru a reseta codul PIN, apăsați și mențineți apăsat butonul rotativ și butonul  simultan timp de 3 secunde.
Stop	Apăsați butonul Stop pentru a opri robotul. Codul PIN trebuie introdus pe panoul de control pentru a relua funcționarea.

## 4.2 Setări inițiale

Efectuați setările de bază înainte ca robotul să fie gata să înceapă să lucreze.

### 4.2.1 Setarea limbii și a codului PIN

- 1 Deschideți capacul superior al robotului.



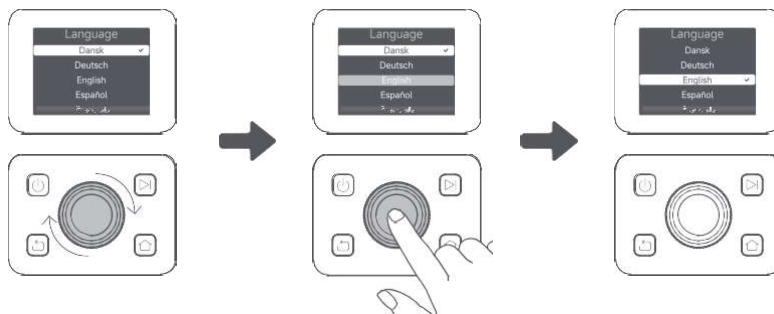
**2** Apăsați și mențineți apăsat butonul  de pe panoul de control timp de 2 secunde pentru a porni robotul.

Obs: Robotul pornește automat când este andocat în stația de încărcare.



**3** Selectați limba preferată

Rotiți butonul rotativ în sensul acelor de ceasornic pentru a coborî și în sens invers acelor de ceasornic pentru a urca pentru a selecta limba. Apăsați butonul rotativ pentru a confirma.

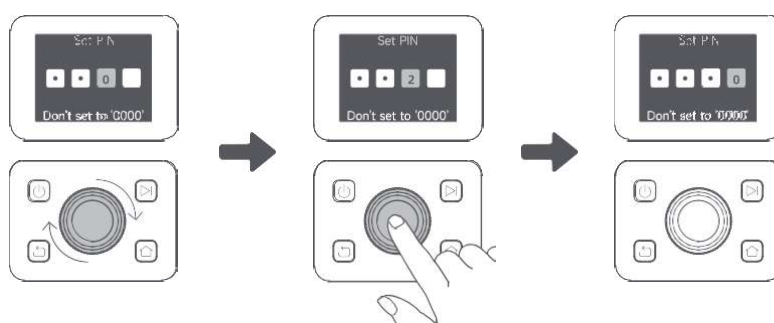


**4** Setarea codului PIN

1. Rotiți butonul rotativ pentru a selecta o cifră între 0 și 9. Rotiți în sensul acelor de ceasornic pentru a crește și în sens invers acelor de ceasornic pentru a micșora.

2. Apăsați butonul rotativ pentru a confirma și a seta următoarea cifră.

3. (Opțional) Dacă doriți să modificați cifra anterioară, rotiți butonul rotativ în sens invers acelor de ceasornic până când cifra devine 0 și apoi continuați să rotiți încă o dată. Observați: Nu setați codul PIN la „0000”.



4. Introduceți din nou codul PIN pentru a finaliza setarea codului PIN.

Obs: Odată ce codul PIN este setat, îl puteți actualiza oricând navigând la

Setări

> Modificare cod PIN în aplicație sau selectați Setări > Modificare PIN pe ecran.

#### 4.2.2 Conectarea robotului la internet

Înainte de a configura rețeaua:

- Asigurați-vă că robotul și dispozitivul dvs. mobil sunt conectate la aceeași rețea Wi-Fi.
- Asigurați-vă că dispozitivul dvs. mobil se află la o distanță de 10 m de robot.
- Activați funcția Bluetooth pe dispozitivul dvs. mobil.

● Scanați codul QR pentru a descărca aplicația MOVAhome pe dispozitivul dvs. mobil. De asemenea, puteți descărca aplicația MOVAhome din App Store sau Google Play.





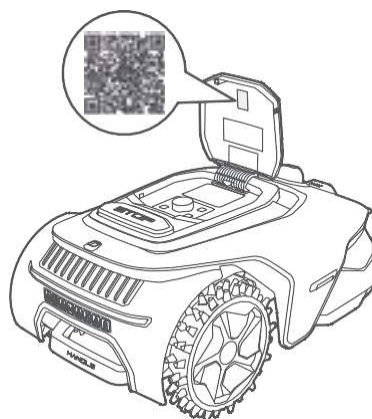
OR



2 Deschideți aplicația MOVAhome, creați un cont și conectați -vă.

3 Conectați-vă prin una dintre următoarele metode:

- Scanați codul QR: Accesați  Dispozitiv și apăsați pe  Scanați codul QR pentru a vă conecta. Scanați codul QR care se află în interiorul capacului superior al robotului pentru a vă conecta.



- Adăugați manual: Accesați  Dispozitiv și apăsați pe  Adăugați . Apoi selectați modelul robotului dvs. pentru a vă conecta.

• Căutare automată: Robotul caută dispozitive în apropiere. Apăsați pe robotul dvs. din lista de dispozitive detectate pentru a vă conecta.

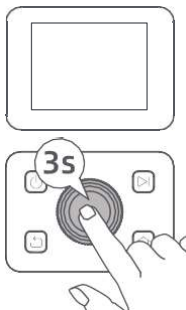
● Urmați instrucțiunile din aplicație pentru a finaliza conectarea la rețeaua Wi-Fi.

Observație:

- Utilizați o rețea cu o singură bandă cu frecvența de 2,4 GHz sau o rețea cu bandă dublă cu frecvența de 2,4/5 GHz. Asigurați-vă că rețeaua dvs. Wi-Fi nu are un firewall și nu este criptată. În caz contrar, configurarea rețelei poate eșua.



5. Apăsăți și mențineți apăsat butonul rotativ de pe panoul de control timp de 3 secunde. Robotul comută în modul de asociere Bluetooth.





6. Urmați instrucțiunile din aplicație pentru a finaliza asocierea.

#### 4.2.3 Alte setări

##### Deconectați robotul

Robotul se conectează automat la contul MOVAhome după ce asocierea a avut succes. Fiecare dispozitiv poate fi conectat doar la un cont. Nu poate fi conectat la un alt cont în același timp.

Pentru a asocia robotul cu un cont nou, trebuie mai întâi să-l dezlegați. Pentru a-l dezlega:

1. Deschideți aplicația MOVAhome. Accesați  Dispozitiv .
2. Localizați numele robotului dvs. Dacă aveți mai mulți roboți conectați la contul dvs. MOVAhome, glisați spre stânga sau dreapta pentru a accesa pagina pentru robotul pe care doriți să-l editați.
3. Apăsăți pe  lângă numele robotului.
4. Selectați Șterge .


Important: Când robotul este deconectat, toate datele utilizatorului de pe robot vor fi șterse permanent de pe server.

##### Cum îți partajezi robotul?

1. Apăsăți pe  lângă numele robotului.
2. Selectați Partajează dispozitivul .

Notă: Puteți gestiona accesul utilizatorilor pentru funcții specifice în [Setări](#) > Partajează dispozitivul .

##### Cum mă deconectez de la contul meu MOVAhome sau îl șterg?

1. Accesați  Eu > Cont .
2. Selectați Deconectare sau Șterge contul .

##### Resetează-ți robotul

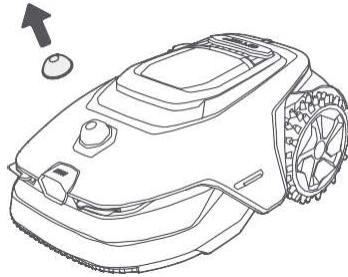
Când reseați robotul la setările din fabrică, toate datele de pe robot vor fi șterse. Puteți reseta robotul în unul dintre următoarele moduri: • Apăsăți și mențineți apăsat Start și Înapoi butoanele de pe panoul de control simultan timp de 3 secunde.

• Accesați Setări și selectați Resetează robotul prin intermediul afișajului.

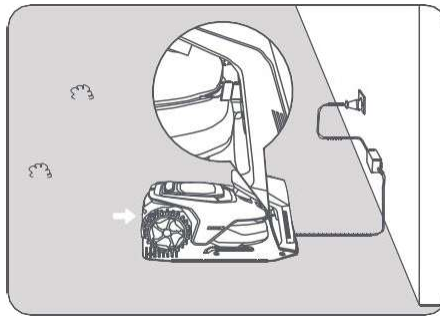
## 5 Cartografiază-ți grădina

Obs.: Verificați următoarele înainte de cartografiere:

- Nivelul bateriei robotului este mai mare de 50%.
- Capacul de protecție LiDAR este îndepărtat.

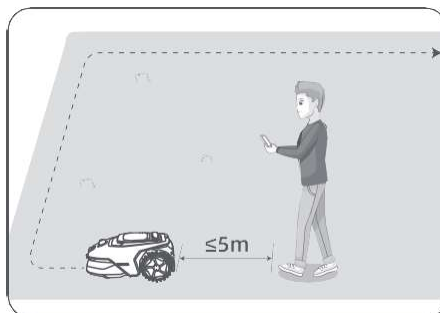


- Capacul superior este închis.
- Robotul se andochează corect în stația de încărcare.



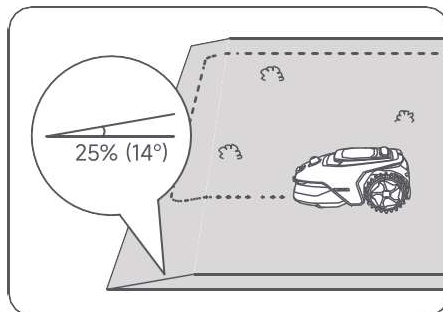
### 5.1 Creați limita virtuală

Rețineți următoarele înainte de a începe cartografierea:  
Mergeți la 5 m în spatele robotului în timpul cartografierii.

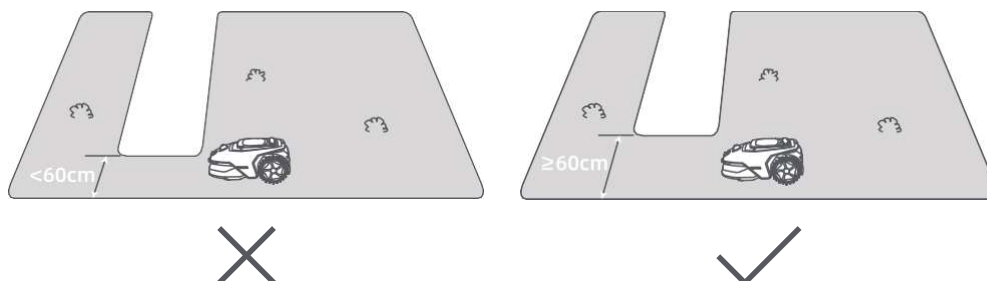


- Robotul poate naviga pe pante cu o înclinație de până la 45 % (24°). Pentru rezultate mai bune la tăiere, se recomandă totuși ca înclinațiile zonei de lucru să fie menținute sub 25 % (14°).

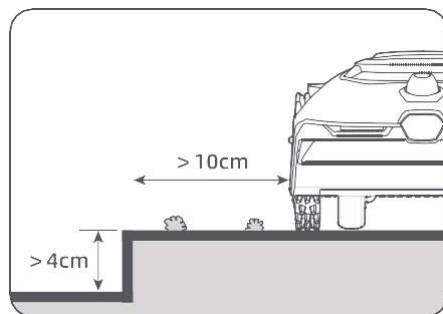
45 % (24°). Pentru rezultate mai bune la tăiere,  
25 % (14°).



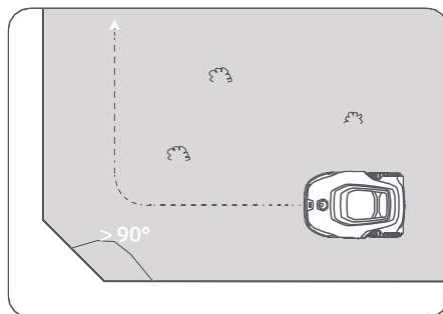
- Pentru zonele mai înguste de 60 cm, setați-le ca poteci, astfel încât robotul să poată trece prin ele. Pentru mai multe informații, consultați 7.1.3: Setări calea.



- Dacă gazonul este cu mai mult de 4 cm mai înalt decât solul adiacent, mențineți robotul la cel puțin 10 cm de margine. Dacă gazonul dvs. este la același nivel cu solul adiacent, robotul poate traversa linia de graniță pentru rezultate optime de tăiere de-a lungul marginilor.



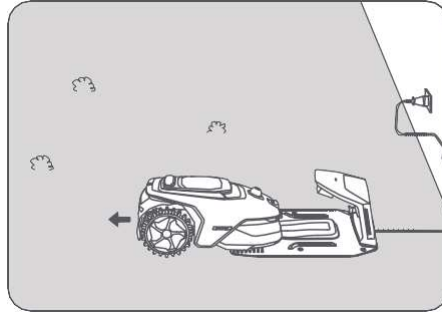
- Asigurați-vă că unghiurile de virare sunt mai mari de 90°. Unghiurile mai mici de 90° pot face dificil pentru robot să obțină o tăiere curată.



Începe cartografierea:

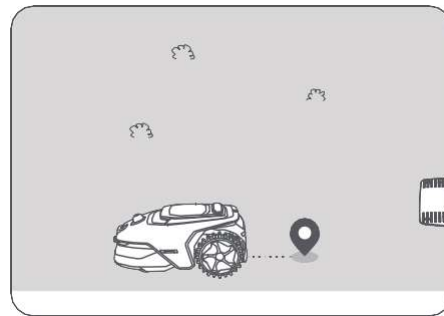
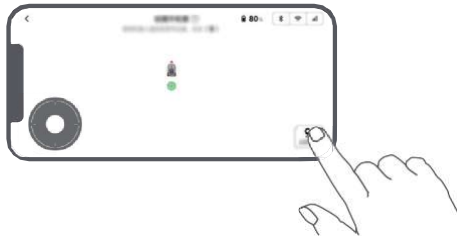
1. Apăsați pe

prin intermediul aplicației, apoi robotul își verifică starea și se calibrează.



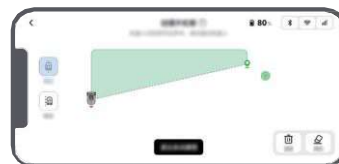
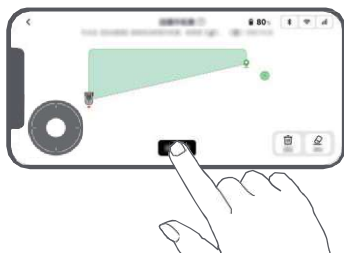
Avertisment: Acesta părăsește automat stația de încărcare pentru a efectua calibrarea. Fiți precaut.

2. Telecomandați robotul până la marginea gazonului și apăsați pe Stabiliți punctul de pornire pentru a seta punctul de pornire al graniței.



3. Cartograftiați zona de lucru. Sunt acceptate următoarele două metode.

- Telecomandați robotul astfel încât să se deplaseze de-a lungul liniei de graniță a gazonului și să cartograftieze zona de lucru.
- Activați modul Detectare automată a graniței pentru a cartografia zona de lucru. Robotul este alimentat de un algoritm AI avansat și poate identifica granițele fără a fi nevoie de ghidare manuală.



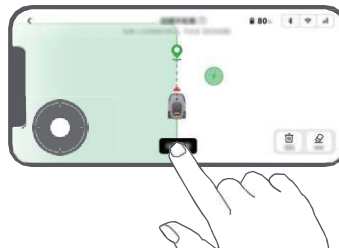
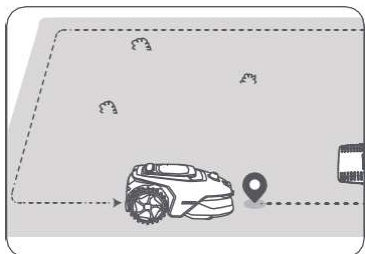
Observație:

**Modul Detectare automată a graniței** necesită granițe clare ale gazonului și ar trebui utilizat în timpul zilei pentru a asigura o vizibilitate adecvată. Evitați utilizarea acestei funcții în condiții de lumină slabă sau ploioase.

- Vă recomandăm să urmăriți robotul când utilizați modul Detectare automată a graniței. Dacă robotul nu reușește să detecteze corect granițele, puteți oricând să încheiați modul Detectare automată a graniței și să comutați la telecomandă.
- Asigurați-vă că camera frontală a robotului este curată și nu este blocată.



4. Când robotul se întoarce la 1 m de punctul de pornire, puteți apăsa **Închide granița** pentru a finaliza setarea limitei.



5. (Opțional) Editați harta.

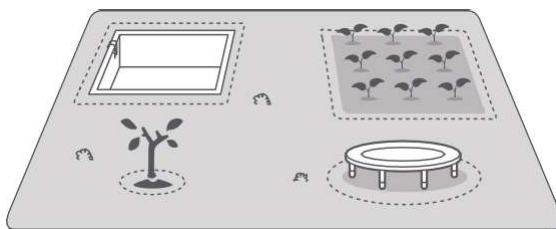
Alternativ, puteți accesa Pagina dispozitivului >



Editați pentru a ajusta harta după finalizarea cartografierii.

### 1. Editați zona interzisă

Deși robotul poate evita automat obstacolele, este totuși necesar să transformați zonele cu risc de accidente prin cădere, de exemplu, piscine și cutii cu nisip, în zone interzise. Marcați obiectele pe care doriți să le protejați (de exemplu, un strat de flori, o trambulină, o grădina de legume sau o rădăcină de copac expusă) ca zone interzise.



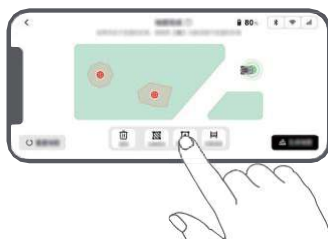
### 2. Adăugați sau extindeți zone

· Crearea mai multor zone

**Dacă gazonul dvs. este separat de drumuri sau dacă aveți mai multe peluze izolate, puteți continua să creați zone de lucru. Notă:**

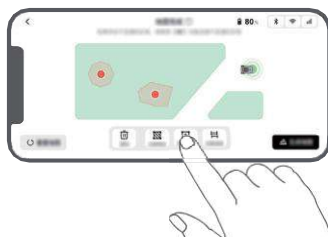
Dacă grădina dvs. are talii pavate, desemnați-le ca zonă separată. Apoi trasați secțiunile de legătură astfel

încât robotul să poată naviga între zone.



· Pentru a extinde zonele existente

Puteți extinde o zonă existentă creând zona pe care doriți să o includeți. Dacă cele două zone se suprapun, acestea sunt îmbinate automat.



### 3 Setează traseul

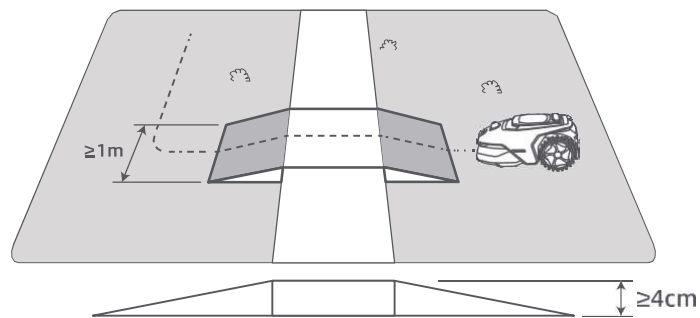
Pentru zone izolate, creează un traseu pentru a le conecta. Zonele izolate

fără nici un traseu între ele nu sunt accesibile robotului. **Observație:**

Observație: Dacă gazonul dvs. este împărțit de pasaje mai înalte de 4 cm

asezați un obiect adecvat

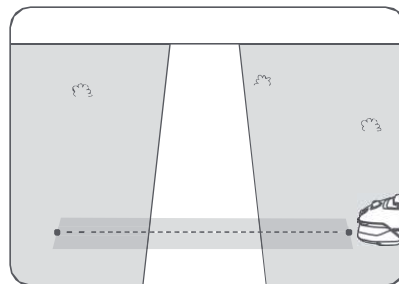
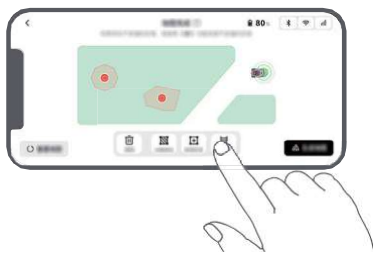
cu o pantă la fel de mare ca pasajul (de exemplu, o rampă).



· Pentru a conecta două zone de lucru izolate

Pentru zone izolate, creează trasee pentru a le conecta. Altfel, acestea nu vor fi accesibile robotului.

Observație: Asigurați-vă că punctul de început și de sfârșit al traseului se află în zona de lucru.

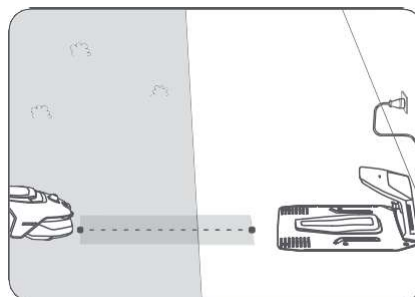
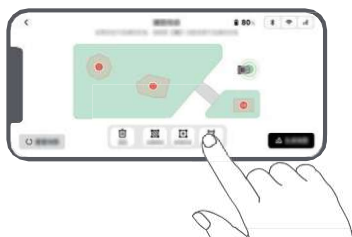


· Așa conectați zona de lucru și stația de încărcare

Dacă stația de încărcare nu se află în zona de lucru, creează un traseu pentru a o conecta la zona de lucru. Observație:

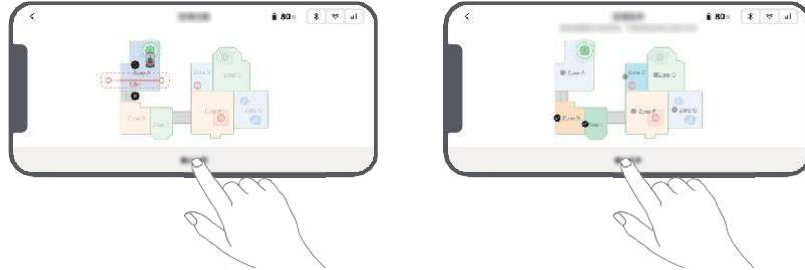
· Asigurați-vă că un capăt este în interiorul zonei de lucru și că celălalt capăt este chiar în fața stației de încărcare. Este recomandabil să aliniați secțiunea spre stația de încărcare.

· Când creezi trasee pentru a conecta zona de lucru și stația de încărcare, nu andocați de la distanță robotul la stația de încărcare. Altfel, există riscul ca LiDAR să fie blocat, ceea ce poate duce la eșecul mapării.



#### 4 Separati și combinați zonele

Împărțiți o zonă în părți mai mici sau îmbinați zonele care au fost împărțite într-o zonă mai mare.



#### 6. Apăsați pe Terminare hartă.

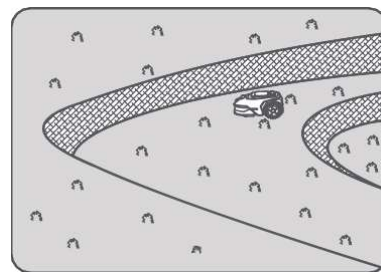
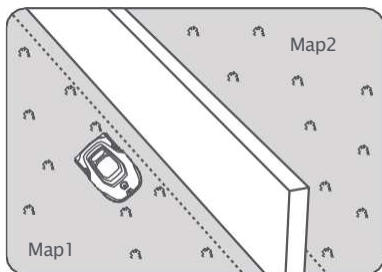
Observați:

- Nu mutați robotul manual când creați granița, altfel există riscul ca cartografierea să eșueze.
- Când începe cartografierea, andocați mai întâi robotul de la distanță în stația de încărcare când cartografierea este finalizată. Altfel, există riscul ca LiDAR să fie blocat, ceea ce poate duce la eșecul cartografierii.

#### 5.2 Adăugați o a doua hartă

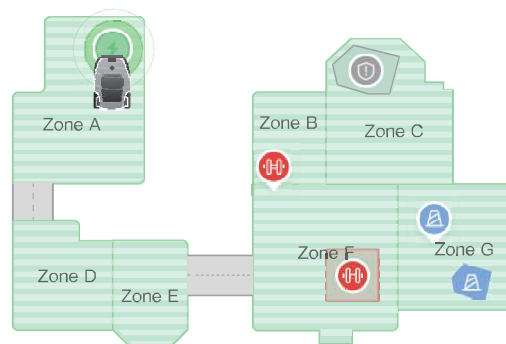
Funcția Hărți duale este concepută pentru situațiile în care robotul nu poate circula autonom între diferite peluze sau când sunt necesare mai multe hărți. S-ar putea să fie nevoie să creați o a doua hartă dacă:

- Peluzele din față și din spate nu pot fi conectate. Există o
- diferență mare de înălțime între peluze. Aveți mai multe
- proprietăți, dar doar un singur robot. Peluza dvs. este
- prea mare pentru o singură hartă.



Notă: Dacă peluzele dvs. sunt conectate între ele și se află în capacitatea robotului, puteți utiliza în schimb o configurație multi-zonă.

Pentru a cartografia a doua peluză:

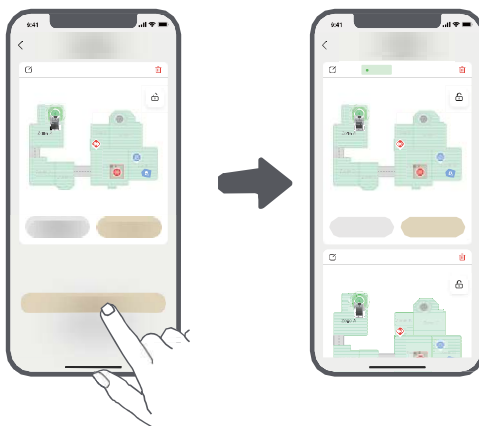


1. Pregătiți stația de încărcare.

- Dacă ați achiziționat o a doua stație de încărcare, instalați-o pe celălalt gazon.
- Dacă nu, mutați robotul și stația sa de încărcare manual pentru a începe cartografierea celui alt gazon.

2. Navigați la Pagina dispozitivului >  și apăsați pe Adăugați hartă în MOVAtome pentru a crea a doua hartă.

3. Când ați terminat cu a doua hartă, puteți comuta între hărți prin  > Utilizați .



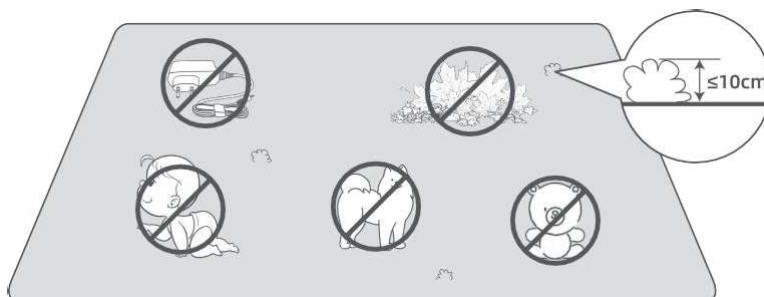
Obs:

- Când schimbați harta, setările pentru scheme și tundere se aplică hărții curente.
- Puteți achiziționa o stație de încărcare suplimentară și o puteți instala pe cealaltă hartă pentru un confort sporit. Cu o stație de încărcare separată instalată pe cealaltă hartă, trebuie doar să mutați robotul manual între două hărți.

## 6 Utilizare 6.1 Începeți tunderea pentru prima dată

Sfaturi înainte de tundere:

- Utilizați o altă mașină de tuns iarba pentru a tunde iarba la o înălțime de maximum 10 cm.
- Curățați gazonul de obstacole, de ex. resturi, grămezi de frunze, jucării, cabluri și pietre. Asigurați-vă că niciun copil sau animal de companie nu se află pe gazon când robotul tunde.
- Umpleți toate găurile din gazon.
- Setăți setările de tundere în aplicație în prealabil (de ex. eficiența tunderii, înălțimea de tăiere și direcția de tăiere).

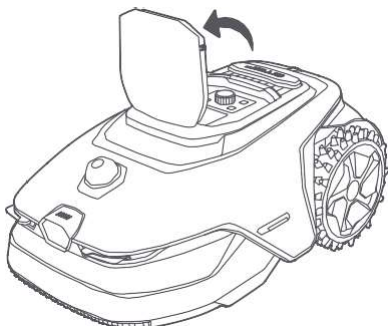


Puteți alege una dintre următoarele două metode pentru a începe tunderea.



a) Pornire prin panoul de control

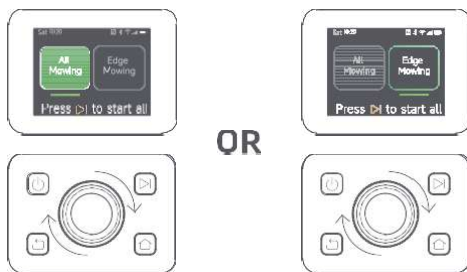
1. Deschideți capacul superior al robotului.




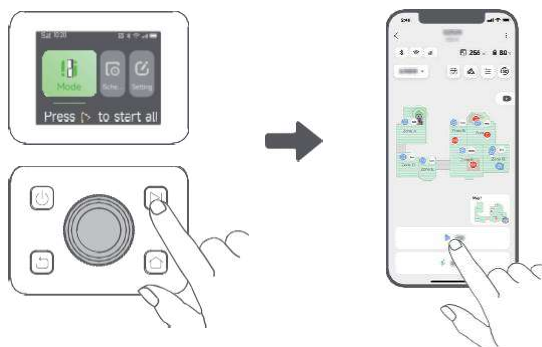
2. Selectați Mod pe ecran și apăsați butonul rotativ.



3. Rotiți butonul rotativ pentru a selecta modul de tăiere.



4. Apăsați butonul  și închideți capacul superior al robotului pentru a confirma. Robotul părăsește stația de încărcare și începe tăierea pentru întreaga zonă.



b) Porniți prin intermediul aplicației

1. Deschideți aplicația.
2. Selectați un mod de tăiere și apăsați Start pentru a începe tăierea.

## 6.2 Tăierea gazonului cu Hărți duble

1. Mutați robotul manual pe harta pe care doriți să o tăiați.
2. Selectați harta corectă în aplicație înainte de a începe lucrarea de tăiere.

Notă: Când schimbați harta, setările pentru programe și tăiere se aplică hărții curente.

Cum gestionați problemele cu bateria descărcată sau încărcarea?

Pentru sarcinile cu o singură stație de încărcare, robotul riscă să-și descarce bateria și să provoace o

eroare de încărcare, deoarece nu poate găsi stația de încărcare, dacă nu mutați manual stația de încărcare pe cealaltă hartă împreună cu robotul. Urmăți acești pași pentru a rezolva această problemă: 1. Mutați robotul manual pe harta cu stația de încărcare pentru încărcare.

2. Aduceți robotul înapoi pe harta inițială după încărcare. Acesta va relua tăierea automat. Observați:

Nu schimbați harta în aplicație în timpul acestui proces. Acest lucru asigură că robotul își amintește

ultima poziție și poate continua de unde a rămas.

3. Repetați acești pași după cum este necesar până când întregul gazon este tăiat.

## 6.3 Pauză

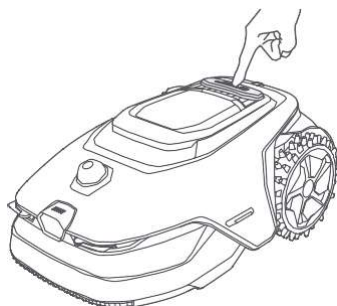
Pentru a întrerupe sarcina de tăiere curentă, puteți apăsa butonul Stop de pe robot sau apăsați Pauză

în aplicație.

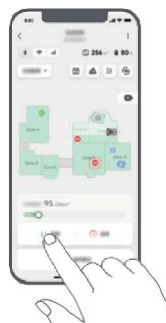
Notă: Robotul nu poate fi pornit direct prin intermediul aplicației după ce Butonul Stop

a fost apăsat. Introduceți codul PIN pe

panoul de control pentru a continua lucrul.



SAU



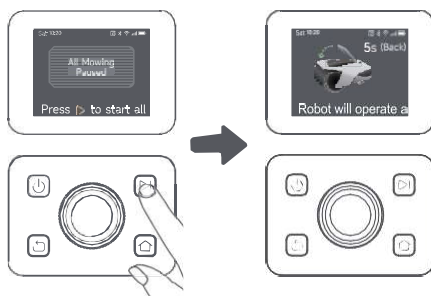
## 6.4 Continuă

Pentru a continua sarcina când robotul este oprit, apăsați butonul

și apoi închideți capacul superior al robotului

pentru a confirma. Robotul continuă sarcina de tăiere anterioară. Alternativ, puteți apăsa Continuă în

aplicație pentru a continua tăierea.




SAU

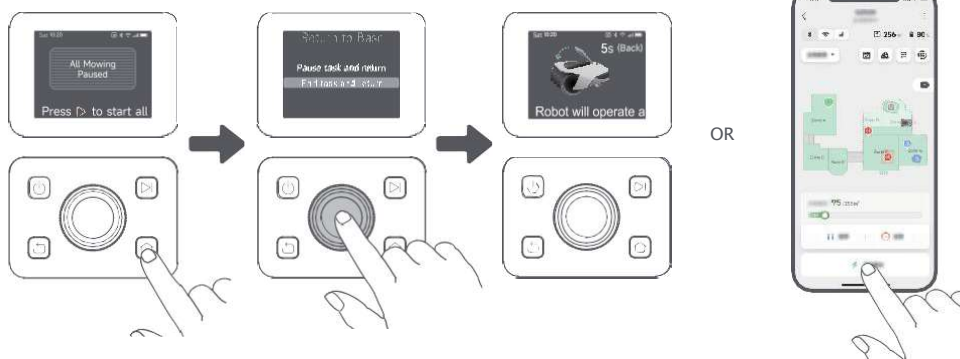


## 6.5 Reveniți la stația de încărcare.

Pentru a trimite robotul înapoi la stația sa de încărcare:

1. Apăsați pe  pe panoul de control.
2. Confirmați pentru a întrerupe sau anula sarcina curentă.
3. Închideți capacul superior al robotului pentru a confirma, Robotul se întoarce automat la stația de încărcare pentru încărcare.

Alternativ, puteți selecta **Începeți să reveniți la stație** în aplicație pentru a trimite robotul înapoi.







## 7 Aplicația MOVAhome

Aici găsiți mai multe informații

Aplicația MOVAhome este mai mult decât o simplă telecomandă. Există multe lucruri pe care le puteți face prin intermediul aplicației: controla de la distanță diferite setări, experimenta diferite moduri de tăiere și ajusta programele de tăiere.



### 7.1 Setări de tăiere a ierbii

Funcție	Locație în aplicație	Descriere
Moduri de tăiere	Pagina dispozitivului > Panoul de opțiuni de mod în stânga sus colț	Robotul oferă diferite moduri de tăiere. Puteți comuta între diferite moduri prin intermediul aplicației, inclusiv Tăierea zonei, Tăierea marginilor, Tăierea la fața locului și modul manual.
Program	Pagina dispozitivului > 	Când prima hartă este gata, robotul creează automat două programe săptămânale de tăiere a ierbii, în funcție de dimensiunea gazonului. Acestea sunt „Programul de primăvară și vară” și „Programul de toamnă și iarnă”. Cu funcția de program, puteți lăsa complet munca zilnică de tăiere a ierbii robotului. Singurul lucru pe care trebuie să-l faceți este să întrețineți robotul în mod regulat. Notă: Dacă sunteți îngrijorat că robotul vă va deranja pe dvs. sau pe vecinii dvs. atunci când lucrează independent în anumite ore, puteți accesa Setări > Nu deranja și puteți seta ora Nu deranja în aplicație.
Forme de tăiere	Pagina dispozitivului >  > Editați > Forme	Personalizați-vă gazonul adăugând forme. Formele definite sunt excluse de la tăiere în toate modurile de tăiere. Puteți schimba poziția, dimensiunea sau le puteți elimina în Forme.
UltraTrim™ - disc de lamă	Pagina dispozitivului > UltraTrim™  >	Discul de lamă UltraTrim™ este proiectat să se miște spre partea când atinge marginile gazonului, oferind o tăiere mai uniformă. Vă rugăm să rețineți: Puteți configura setări suplimentare de tăiere prin  . Utilizați modul General pentru a aplica setările pe toate zonele de tăiere sau comutați la modul Personalizat pentru a defini setări individuale de tăiere pentru fiecare zonă.



## 7.4 Funcții TrueGuard

Cu acest robot, puteți supraveghea grădina dvs. cu video în timp real și patrulare în locuri specifice prin intermediul aplicației.

Funcție	Descriere
Video în timp real	Atingeți  pentru a vizualiza un flux video live de la camera frontală a robotului, astfel încât să puteți monitoriza grădina dvs. oricând și oriunde.
Patrulare	Când robotul este în modul standby, îl puteți trimite să patruleze anumite limite sau locuri din grădina dvs. prin intermediul aplicației. Puteți accesa această funcție accesând  > Patrulare .

## 7.5 Încărcare

Puteți ajusta setările de încărcare prin [Pagina dispozitivului](#) > > [Încărcare](#) în aplicație.

### 7.5.1 Perioadă de încărcare personalizată

Cu funcția [Perioadă de încărcare personalizată](#) puteți personaliza perioada de încărcare a robotului la ore specifice.

Când este activată, robotul se încarcă singur până la un nivel sigur al bateriei când nivelul bateriei este scăzut și nu există sarcini de tăiere a ierbii, și finalizează doar o încărcare completă în perioada de încărcare specificată.

### 7.5.2 Verificați nivelul bateriei

· Nivelul bateriei pentru încărcare automată: Setati la ce nivel al bateriei robotul ar trebui să se întoarcă automat la stația de încărcare.

· Nivelul bateriei pentru a relua sarcinile: [Setati nivelurile bateriei la care robotul ar trebui să reia automat](#)

sarcinile de tăiere neterminate.

**Notă:** Echipa de dezvoltare MOVA efectuează continuu actualizări OTA (Over-the-Air) și întreținere a firmware-ului și a aplicației. Căutați notificări de actualizare sau activați funcția [Actualizare automată](#) pentru a menține firmware-ul și aplicația actualizate și pentru a accesa mai multe funcții.

## 8 Întreținere

Pentru a îmbunătăți performanța și durata de viață a robotului, curățați-l în mod regulat și înlocuiți piesele uzate conform intervalelor de mai jos:

Parte	Interval de înlocuire
Lame	La fiecare 6-8 săptămâni sau mai devreme
Perie de curățare	La fiecare 12 luni sau mai devreme

Notă:

- Puteți verifica timpul rămas pentru lame și peria de curățare navigând la [Pagina dispozitivului](#) > > [Consumabile și întreținere](#) în aplicație. După ce ați înlocuit consumabilele conform solicitării, accesați pagina de detalii a consumabilului și apăsați [Înlocuit](#) pentru a reseta cronometrul.
- Dacă ați marcat zone în grădina dvs. pentru curățarea și service-ul de rutină al robotului, puteți specifica puncte de întreținere pe hartă navigând la [Pagina dispozitivului](#) > > [Accesați punctul de întreținere](#) > [Editați punctul](#) . Odată ce punctele de întreținere sunt setate, trebuie doar să apăsați [Accesați](#) și să ghidați robotul către locurile specificate pentru o întreținere ușoară.

## 8.1 Curățare

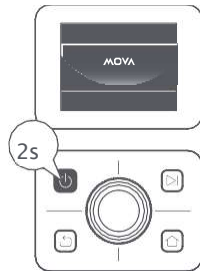
Curățați regulat robotul pentru a preveni acumularea de resturi de iarbă și murdărie și înfundarea discului lamei și a roților motrice, ceea ce poate afecta performanța robotului la tăiere, andocare și mișcare. Vă recomandăm să utilizați un kit de curățare disponibil în magazinele locale sau online.

**⚠ Avertisment:** Opriți robotul și deconectați stația de încărcare înainte de curățare.

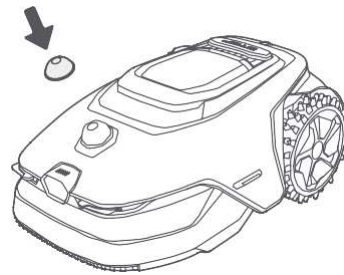
Avertisment: Asigurați-vă că capacul de protecție LiDAR este fixat pe LiDAR înainte de a întoarce robotul cu susul în jos pentru a evita deteriorarea LiDAR.

· Carcasa, șasiul și discul lamei:

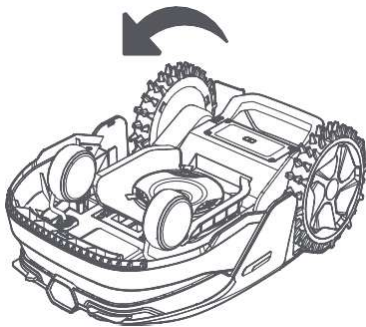
1. Opriți robotul.



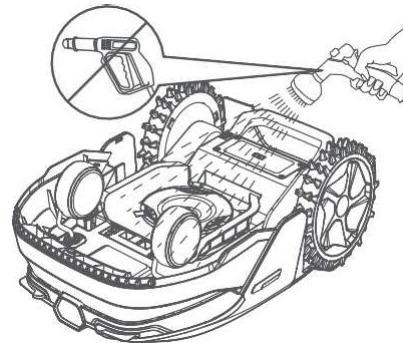
2. Acoperiți LiDAR-ul cu capacul său de protecție.



3. Întoarceți robotul cu susul în jos.



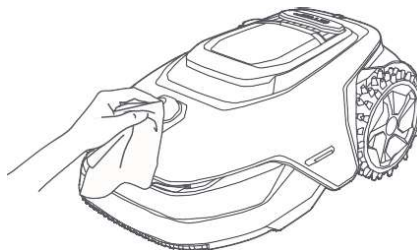
4. Curățați carcasa, discul lamei și șasiul cu un furtun.



**⚠ Avertisment:** Nu atingeți lamele când curățați șasiul. Purtați mănuși când curățați.

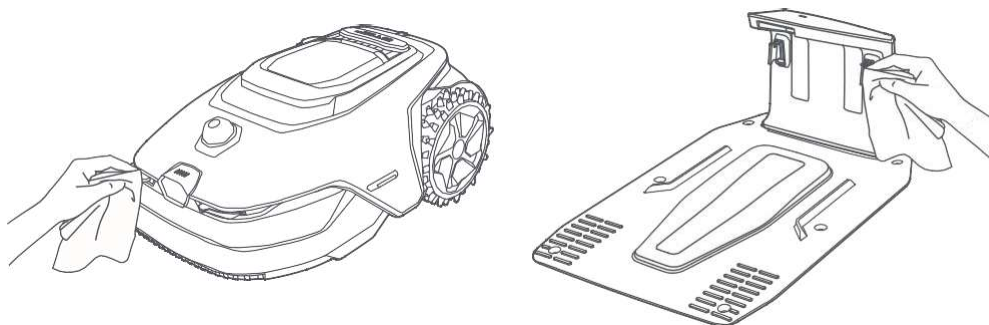
Avertisment: Nu utilizați un aparat de curățat cu înaltă presiune pentru curățare. Nu utilizați detergenți pentru curățare.

5. Utilizați o cârpă fără scame pentru a curăța ușor senzorul LiDAR.



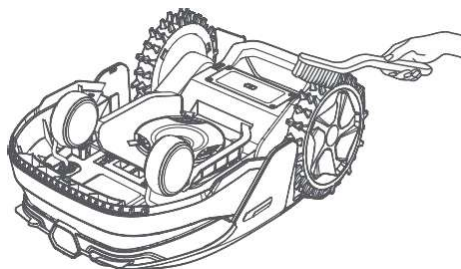
· Contacte de încărcare și camera frontală:

Utilizați o cârpă curată pentru a șterge contactele de încărcare de pe robot și stația de încărcare și curățați și camera frontală. Păstrați contactele de încărcare și camera frontală uscate după curățare.



· Roți motrice:

Utilizați o perie pentru a îndepărta noroiul de pe roți pentru a asigura o aderență bună.



## 8.2 Înlocuirea componentelor

· Înlocuiți lamele

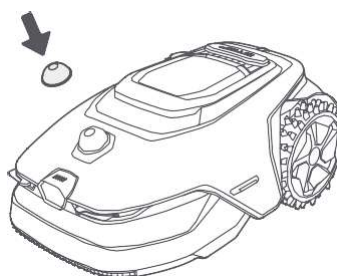
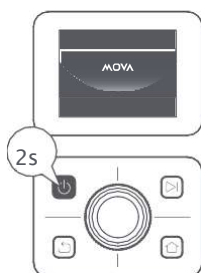
Pentru a menține lamele ascuțite, trebuie să le înlocuiți în mod regulat. Vă recomandăm să înlocuiți lamele la fiecare 6–8 săptămâni sau mai devreme. Utilizați numai lame originale MOVA.

**⚠ Avertisment:** Opriți robotul. Puneți-vă mănuși de protecție înainte de a înlocui lamele.

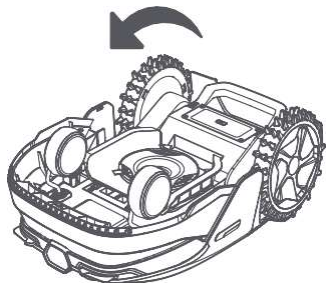
Notă: Înlocuiți toate cele trei lame simultan pentru a asigura un sistem de tăiere echilibrat.

1. Opriți robotul.

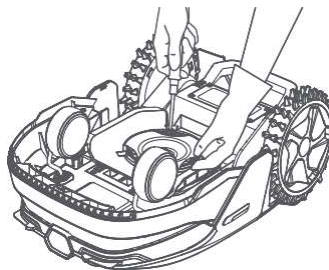
2. Acoperiți LiDAR-ul cu carcasa sa de protecție.



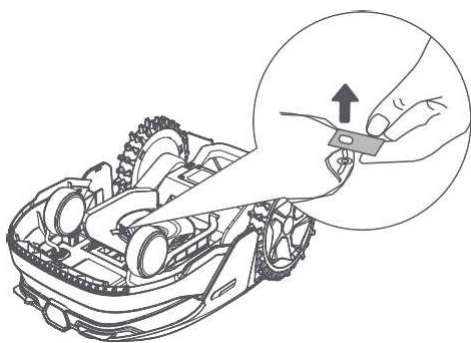
3. Așezați robotul pe o suprafață moale și întoarceți-l cu susul în jos.



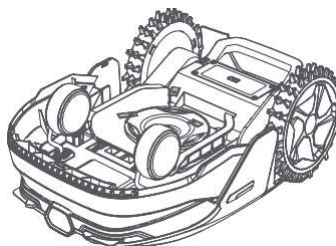
4. Slăbiți șuruburile cu o șurubelniță în stea.



5. Scoateți cele trei lame și șuruburile.

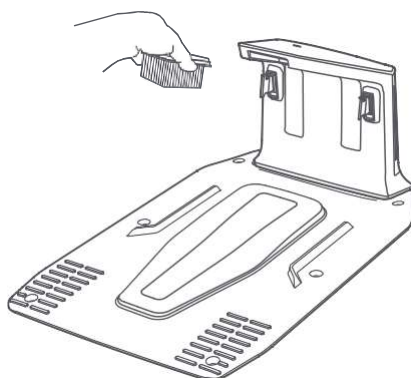


6. Aliniați lamele noi cu găurile de pe discul lamei și fixați-le cu șuruburile.



· Înlocuiți peria de curățare

Când peria de curățare a senzorului LiDAR este uzată, peria se poate destrăma sau deteriora, ceea ce afectează performanța de curățare. Înlocuiți în mod regulat peria de curățare pentru a menține un rezultat bun de curățare. Vă recomandăm să înlocuiți peria de curățare o dată la 12 luni sau mai devreme.



## 9 Baterie




În cazul depozitării pe termen lung, încărcați robotul o dată la 6 luni pentru a proteja bateria. Deteriorările bateriei cauzate de descărcarea profundă nu sunt acoperite de garanția limitată. Nu încărcați bateria la o temperatură ambientală mai mare de 40° C sau sub 10° C. Temperatura de depozitare pe termen lung a bateriei trebuie să fie între -10 și 35° C.

Pentru a minimiza daunele, vă recomandăm o temperatură de depozitare pentru baterie între 0 și 25° C.

**Notă:** Durata de viață a bateriei robotului depinde de cât de des este utilizat și de câte ore este în funcțiune. Dacă bateria este deteriorată sau nu poate fi încărcată, nu aruncați bateria uzată sau defectă în orice mod. Respectați reglementările locale de eliminare a deșeurilor.

Mod de încărcare cu putere redusă:

Când modul de încărcare cu putere redusă este activat, funcțiile care nu sunt legate de încărcare sunt dezactivate (afișajul și rețeaua sunt oprite).

- Pentru a activa modul de încărcare cu putere redusă, apăsați și mențineți apăsat butonul  și  simultan și apăsați simultan de 5 ori rapid pe butonul . Veți auzi un mesaj vocal: Modul de încărcare cu putere redusă este activat.

- Pentru a dezactiva modul de încărcare cu putere redusă, reporniți robotul sau apăsați rapid de 5 ori pe butonul .

## 10 Depozitare pe timp de iarnă

· Robotul

a. Încărcați complet bateria înainte de a opri robotul.

b. Curățați bine robotul înainte de a-l depozita pentru iarnă. c. Puneți capacul de protecție LiDAR.

d. Depozitați robotul în interior într-un loc uscat, la o temperatură  peste 0° C.

· Stația de încărcare

Deconectați stația de încărcare și depozitați-o într-un loc uscat și răcoros, ferit de lumina directă a soarelui.

**Notă:** După depozitarea pe timp de iarnă, stația de încărcare trebuie reinstalată și robotul pus în ea pentru a se încărca. Dacă reinstalați stația de încărcare într-un alt loc, robotul actualizează automat locația stației imediat ce încarcă și părăsește stația. Dacă întâmpinați erori de poziționare din cauza unor modificări majore în grădina dvs., vă recomandăm să remappați zona.

## 11 Transport

În cazul transporturilor pe distanțe lungi, asigurați-vă că robotul este oprit. Vă recomandăm să utilizați ambalajul original. Puneți capacul de protecție LiDAR.

 Avertisment:

- Opriți robotul înainte de a-l transporta.
- Ridicați robotul de mânerul din spate și țineți discul lamei departe de corp.

## 12 Depanare

Problemă	Cauză	Soluție
Robotul nu este conectat la aplicație.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Robotul nu se află în raza de acoperire a semnalului Wi-Fi sau în raza Bluetooth.</li> <li>2. Robotul este oprit sau este în curs de repornire.</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Verificați dacă robotul a finalizat procesul de pornire.</li> <li>2. Verificați dacă routerul funcționează corect.</li> <li>3. Apropiati-vă de robot pentru a stabili o conexiune Bluetooth.</li> </ol>
Robotul ridicat.	Roata nu este pe sol.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Puneți robotul înapoi pe o suprafață plană.</li> <li>2. Introduceți codul PIN pe robot și confirmați.</li> <li>3. Robotul nu poate traversa obiecte mai înalte de 4 cm. Mențineți solul uniform chiar și acolo unde încrează.</li> </ol>
Robotul înclinat.	Robotul este înclinat la mai mult de 37°.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Puneți robotul înapoi pe o suprafață plană.</li> <li>2. Introduceți codul PIN pe robot și confirmați.</li> <li>3. Robotul nu poate urca pante mai mari de 45 % (24 °).</li> </ol>
Robotul blocat.	Robotul s-a blocat și nu se poate elibera.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Îndepărtați obstacolele din jur și încercați din nou.</li> <li>2. Mutați manual robotul într-un loc plat și deschis în interiorul hărții și încercați să reporniți sarcina din nou. Dacă întâmpinați în continuare această problemă, încercați din nou după ce robotul este în stația de încărcare.</li> <li>3. Verificați dacă există găuri în pământ. Umpleți găurile înainte de a tăia pentru a preveni blocarea robotului.</li> <li>4. Verificați dacă iarba din jur este mai înaltă de 10 cm. Puteți ajusta evitarea obstacolelor înălțime sau utilizați o mașină de tuns iarba obișnuită pentru a tăia gazonul în prealabil pentru a preveni blocarea robotului.</li> <li>5. Dacă robotul se blochează adesea în acest loc, puteți să-l setați ca zonă interzisă.</li> </ol>
Defecțiune stânga/dreapta roată spate.	Roata nu se poate roti sau motorul roții are o problemă.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Curățați roțile din spate și încercați din nou.</li> <li>2. Dacă întâmpinați în continuare această eroare, încercați să reporniți robotul.</li> <li>3. Contactați serviciul clienți dacă problema persistă.</li> </ol>
Discul lamei nu se poate roti.	Discul lamei nu se poate roti normal sau motorul de tăiere are o problemă.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Curățați discul lamei și încercați din nou.</li> <li>2. Verificați dacă iarba din jur este mai înaltă de 10 cm. Puteți utiliza o mașină de tuns iarba obișnuită pentru a tăia gazonul în prealabil pentru a preveni blocarea discului lamei de iarba înaltă.</li> <li>3. Verificați dacă există apă sub discul lamei. Dacă da, mutați robotul într-un loc uscat și încercați din nou.</li> <li>4. Dacă întâmpinați în continuare această eroare, încercați să reporniți robotul.</li> <li>5. Contactați serviciul clienți dacă problema persistă.</li> </ol>
Discul lamei nu reușește miște în sus sau în jos.	Discul lamei nu reușește să se miște în sus sau în jos.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Curățați discul lamei și încercați din nou.</li> <li>2. Dacă întâmpinați în continuare această eroare, încercați să reporniți robotul.</li> <li>3. Contactați serviciul clienți dacă problema persistă.</li> </ol>



Problemă	Cauză	Soluție
Discul lamei nu se poate mișca în lateral.	Discul lamei nu se poate mișca în lateral.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Curățați sistemul de tăiere și îndepărtați orice resturi sau obiecte străine.</li> <li>2. Dacă întâmpinați în continuare această eroare, puteți mai întâi dezactiva funcția UltraTrim™.</li> <li>3. Contactați serviciul clienți dacă problema persistă.</li> </ol>
Eroare la bara de protecție.	Senzorul barei de protecție față este declanșat constant.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Verificați dacă robotul este blocat undeva.</li> <li>2. Atingeți ușor bara de protecție și asigurați-vă că aceasta revine.</li> <li>3. Dacă întâmpinați în continuare această eroare, încercați să reporniți robotul.</li> <li>4. Contactați serviciul clienți dacă problema persistă.</li> </ol>
Eroare de încărcare.	Robotul se conectează la stația de încărcare, dar curentul sau tensiunea de încărcare au o problemă.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Verificați dacă stația de încărcare este conectată corect la sursa de alimentare.</li> <li>2. Verificați dacă contactele de încărcare de pe robot și stația de încărcare sunt curate.</li> <li>3. După ce verificarea este finalizată, puteți încerca să andocați din nou robotul în stația de încărcare.</li> <li>4. Contactați serviciul clienți dacă problema persistă.</li> </ol>
Temperatura bateriei pentru ridicată.	Temperatura bateriei este 60 °C.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Utilizați robotul când temperatura ambiantă este sub 40°C. Puteți aștepta până când temperatura bateriei scade automat.</li> <li>2. Puteți opri robotul și îl puteți reporni după un timp.</li> <li>3. Contactați serviciul clienți dacă problema persistă.</li> </ol>
Temperatura bateriei este ridicată.	Temperatura bateriei este 40°C.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Încărcarea poate eșua când temperatura bateriei este peste 40°C.</li> <li>2. Utilizați robotul când temperatura ambiantă este sub 40°C.</li> </ol>
Temperatura bateriei este scăzută.	Temperatura bateriei este 6°C.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Încărcarea poate eșua când temperatura bateriei este sub 6°C.</li> <li>2. Utilizați robotul când temperatura ambiantă este peste 6°C.</li> </ol>
LiDAR este blocat.	LiDAR este blocat (de exemplu, capacul de protecție LiDAR nu este îndepărtat).	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Scoateți capacul de protecție LiDAR și încercați din nou.</li> <li>2. Dacă lidarul de deasupra robotului este foarte murdar curățați-l cu o cârpă fără scame. Încercați apoi din nou.</li> </ol>
Defecțiune funcțională la LiDAR.	LiDAR este foarte murdar sau există o eroare a senzorului.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Verificați dacă lidarul este murdar. Curățați dacă este necesar și încercați din nou.</li> <li>2. Dacă întâmpinați în continuare această eroare, încercați să reporniți robotul.</li> <li>3. Contactați serviciul clienți dacă problema persistă.</li> </ol>
LiDAR este murdar.	LiDAR este murdar.	Ștergeți senzorul LiDAR de pe partea superioară a robotului cu o cârpă curată. Păstrați LiDAR uscat după curățare.

Problemă	Cauză	Soluție
Temperatura LiDAR este ridicată.	Temperatura LiDAR este ridicată. LiDAR se va opri în curând.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Robotul încearcă automat să se întoarcă la stația de încărcare pentru a se răci.</li> <li>2. Asigurați-vă că robotul funcționează la o temperatură ambientală sub 40 °C.</li> <li>3. Așezați robotul într-un loc umbros, răcoros și bine ventilat. Alarma se oprește când temperatura scade la un interval normal.</li> <li>4. Robotul reia automat funcționarea când alarma se oprește.</li> <li>5. Contactați serviciul clienți dacă problema persistă.</li> </ol>
Temperatura LiDAR este prea ridicată.	Temperatura LiDAR este prea ridicată. LiDAR s-a oprit.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. LiDAR a fost oprit din cauza temperaturilor ridicate.</li> <li>2. Asigurați-vă că robotul funcționează la o temperatură ambientală sub 40 °C.</li> <li>3. Așezați robotul într-un loc umbros, răcoros și bine ventilat. Alarma se oprește când temperatura scade la un interval normal.</li> <li>4. Contactați serviciul clienți dacă problema persistă.</li> </ol>
Robotul s-a rătăcit.	Poziționarea a fost pierdută.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Verificați dacă LiDAR-ul din partea de sus a robotului este murdar. Murdăria afectează poziționarea.</li> <li>2. Mutați manual robotul într-un loc deschis în interiorul hărții și încercați să reporniți sarcina.</li> <li>3. Dacă poziționarea nu se restabilește, telecomandați robotul înapoi la stația de încărcare prin intermediul aplicației și apoi începeți sarcina de tăiere.</li> </ol>
Eroare la senzor.	Eroare la senzor.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Reporniți robotul și încercați din nou.</li> <li>2. Contactați serviciul clienți dacă problema persistă.</li> </ol>
Robotul se află într-o zonă interzisă.	Robotul se află într-o zonă interzisă zonă.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Mutați robotul din zona interzisă și încercați din nou.</li> <li>2. Telecomandați robotul cu aplicația departe de zona interzisă și încercați din nou.</li> </ol>
Robotul este în afara hărții.	Robotul este în afara hărții.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Mutați manual robotul astfel încât să ajungă în interiorul hărții și încercați din nou.</li> <li>2. Telecomandați robotul înapoi în zona hărții prin intermediul aplicației și încercați din nou.</li> </ol>
Oprire de urgență activată.	Butonul de oprire de pe robot a fost apăsat.	Introduceți codul PIN de pe robot și confirmați.
Baterie descărcată. Robotul se va opri în curând.	Nivelul bateriei este 10 %.	Așezați robotul în stația de încărcare pentru a încărca bateria.
Robotul nu este vizibil pe hartă. Risc de furt.	Robotul nu este vizibil pe hartă.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Introduceți codul PIN de pe robot și confirmați.</li> <li>2. Puteți dezactiva Alarma dacă se află în afara hărții în Setări în aplicație.</li> </ol>



Problemă	Cauză	Soluție
Nu a reușit să se întoarcă la stația de încărcare.	Robotul nu găsește stația de încărcare când se întoarce la stația de încărcare.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Verificați dacă există obstacole care blochează robotul. Îndepărtați obstacolele și încercați din nou.</li> <li>2. Telecomandați robotul înapoi la stația de încărcare prin aplicație.</li> </ol>
Nu a reușit să se andocheze în stația de încărcare.	Robotul găsește stația de încărcare, dar nu reușește să se andocheze.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Verificați dacă folia reflectorizantă de pe stație este murdară sau blocată.</li> <li>2. Verificați dacă există obstacole în fața stației.</li> <li>3. Verificați dacă stația a fost mutată.</li> <li>4. Verificați dacă placa de bază este acoperită cu noroi gros.</li> <li>5. Verificați dacă stația se află pe o pantă.</li> <li>6. Verificați dacă stația are curent.</li> <li>7. Ajutați robotul să se andocheze în stația de încărcare prin telecomandă sau manual.</li> </ol>
Poziționarea a eșuat.	Poziționarea eșuează când robotul încearcă să înceapă o sarcină de tăiere a ierbii.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Verificați dacă lidarul este blocat. Mutați robotul manual într-un loc plat și deschis în interiorul hărții și încercați să reporniți sarcina.</li> <li>2. Dacă întâmpinați în continuare această eroare, încercați din nou după ce robotul este andocat în stația de încărcare.</li> </ol>
Spațiu insuficient pentru a se roti în fața stației.	Spațiu insuficient pentru a se roti în fața stației.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Dacă stația a fost plasată la marginea hărții sau în interiorul acestora, asigurați-vă că există cel puțin 1 m liber spațiu între partea din față a stației placa de bază și marginea hărții; altfel poate robotul nu se poate roti.</li> <li>2. Mutați stația sau modificați harta în Editare hartă.</li> </ol>
Drum blocat.	Drum blocat.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Verificați dacă o zonă interzisă a fost setată de-a lungul drumului.</li> <li>2. Verificați dacă există obstacole care blochează robotul.</li> <li>3. Dacă robotul tot nu poate trece, ștergeți drumul în Editare hartă și creați unul nou.</li> </ol>
Camera frontală este murdară.	Camera frontală este murdară.	Ștergeți camera frontală cu o cârpă curată.
Există o problemă camera frontală.	Există o problemă cu camera frontală.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Ștergeți camera frontală cu o cârpă curată.</li> <li>2. Încercați să reporniți robotul.</li> <li>3. Contactați serviciul clienți dacă problema persistă.</li> </ol>
Camera frontală blocată.	Camera frontală blocată.	Ștergeți camera frontală cu o cârpă curată.
Eroare de detectare a limitei apărută în timpul cartografierii automate.	Eroare de detectare a limitei apărută în timpul cartografierii automate.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Asigurați-vă că condițiile de lumină sunt adecvate, nici prea luminoase, nici prea întunecate.</li> <li>2. Confirmați că vremea este senină, fără ceață sau ploaie.</li> <li>3. Asigurați-vă că camera frontală este curată și fără obstacole.</li> <li>4. Asigurați-vă că suprafața solului este plană, deoarece denivelările pot afecta detectarea.</li> <li>5. Dacă detectarea limitei continuă să eșueze, treceți la modul de telecomandă pentru cartografiere.</li> </ol>



## 13 Specificații

De bază informații	Numele produsului	LIDAX Ultra 800	LIDAX Ultra 1000	LIDAX Ultra 1200	LIDAX Ultra 1600	LIDAX Ultra 2000
	Nume de marcă	MOVA				
	Model	MXXM2100	MXXM3100	MXXM4100	MXXM5100	MXXM6100
	Dimensiuni	666 mm × 444 mm × 273 mm				
	Greutate (bateria inclusă)	13,7 kg	13,7 kg	13,8 kg	13,8 kg	13,8 kg
Tăiere	Recomandat capacitate de lucru	800 m <sup>2</sup>	1.000 m <sup>2</sup>	1.200 m <sup>2</sup>	1.600 m <sup>2</sup>	2.000 m <sup>2</sup>
	Eficiența de tăiere [1]	Standard				
		800 m <sup>2</sup> /zi	800 m <sup>2</sup> /zi	1.000 m <sup>2</sup> /zi	1.200 m <sup>2</sup> /zi	1.200 m <sup>2</sup> /zi
		Eficient				
		1.200 m <sup>2</sup> /zi	1.200 m <sup>2</sup> /zi	1.400 m <sup>2</sup> /zi	1.600 m <sup>2</sup> /zi	1.600 m <sup>2</sup> /zi
	Înălțime de tăiere	3–10 cm				
	Lățime de tăiere	20 cm				
Timp de încărcare [2]	60 de minute	60 de minute	65 de minute	65 de minute	65 de minute	
Emisii de zgomot	Nivel de putere sonoră (LWA)	57 dB(A)				
	Incertitudine pentru puterea sonoră (KWA)	3 dB(A)				
	Nivel de presiune sonoră (LpA)	49 dB(A)				
	Incertitudine pentru presiunea sonoră (KpA)	3 dB(A)				
Condiții de lucru	Temperatura de funcționare	0–50° C Recomandat: 10–35° C				
	Temperatură pentru depozitare pe termen lung	–10–35° C Recomandat: 0–25° C				
	Clasificare IP	Robot: IPX6 Stație de încărcare: IPX4 Sursă de alimentare: IP67				
	Panta maximă pentru zona de tăiere a ierbii	45 % (24°)				
Posibilități de conectare	Bluetooth–domeniu de frecvență	2400,0–2483,5 MHz				
	Max. Putere RF	802.11b: 16±2dBm(la 11Mbps) 802.11g: 14±2dBm(la 54Mbps) 802.11n: 13±2dBm(la HT20,HT40) Bluetooth: 7,49 dBm				
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400–2483,5M)				
	Modul de legătură	Nu este inclus	Nu este inclus	Nu este inclus	Inclus (gratuit într-un an de la activare)	Inclus (gratuit timp de trei ani de la activare)
	Serviciul de legătură [3]	LTE–FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE–TDD: B38/40/41				
	GNSS [4]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo				



Motoreductor	Tip motor	Motor fără perii				
Motor de tăiere	Viteză	2500 /min				
Baterie (robot)	Model baterie	MBPM30	MBPM30	MBPM20	MBPM20	MBPM20
	Tip baterie	Baterie litiu-ion				
	Capacitate tipică	4000 mAh	4000 mAh	5000 mAh	5000 mAh	5000 mAh
	Nominală tensiune	18 V DC				
Alimentare	Model încărcător	MPAM20 / MPAM20(C)				
	Tensiune de intrare	100-240 V AC				
	Tensiune de ieșire	20 V DC				
	Curent de ieșire	3 A				
Stație de încărcare	Model pentru stația de încărcare	MCM20				
	Tensiune de intrare	20 V DC				
	Tensiune de ieșire	20 V DC				
	Curent de intrare	3 A				
	Curent de ieșire	3 A				
Accesorii	Lame de rezervă și șuruburi	9				
	Model lamă	MBKM10				

[1] Bazat pe testele efectuate de MOVA Laboratory.

[2] Timpul de încărcare se referă la timpul necesar pentru a atinge 85% din capacitate pentru a relua tăierea atunci când robotul se întoarce automat la stația de încărcare din cauza nivelului scăzut al bateriei. [3] Necesită instalarea modului de legătură. [4] Necesită instalarea modului de legătură. Notă:

Specificațiile pot fi modificate fără a ne îmbunătăți constant produsele. Pentru cele mai recente informații, vizitați site-ul nostru web la <https://www.mova.tech>.

## Cuprins

- 1 Instrucțiuni de siguranță a munciiP45
- 2 Prezentarea produsuluiP49
- 3 InstalareP54
- 4 Pregătirea pentru prima utilizareP57
- 5 Maparea grădiniiP62
- 6 OperareP68
- 7 Aplicația MOVAhomeP71
- 8 ÎntreținereP73
- 9 AcumulatorP77
- 10 Depozitare pe timpul ierniiP77
- 11 TransportP77
- 12 Rezolvarea problemelorP78
- 13 SpecificațiiP82

Traducerea instrucțiunilor originale de utilizare

