MOVA

MOVA 600/600 Kit/1000
Robotic Lawn Mower
User Manual

EN .....P05~P40
DE .....P41~P77
FR .....P78~P113
IT .....P114~P149
ES .....P150~P185
NL .....P186~P221

DECLARATION OF CONFORMITY

Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd.
Room 1182, Building 3, No. 288 Jiushenggang Road, Guoxiang Street,
Wuzhong District Economic Development Zone, Suzhou City, Jiangsu Province, P.R. China

On behalf of MOVA declare that the product
Description **Robotic Lawn mower**
Type **MLLM1110/MLLM4110**
Function **Cutting grass**

Complies with the following Directives
2006/42/EC, 2014/30/EU, 2014/35/EU, 2011/65/EU&(EU)2015/863,2014/53/EU

Standards conform to,
EN 60335-1:2012+A11+A13+A1+A14+A2:2019+A15:2021, EN 50636-2-107:2015+A1+A2:2020+A3: 2021, EN 60335-2-29:2004+A2+A11:2018, EN 62233:2008, EN 55014-1:2017+A11:2020, EN 55014-2:2015, EN IEC 61000-3-2:2019, EN 6 1000-3-3:2013+A1:2019, EN ISO 3744:2005, EN300 328V2.2.2, EN 301 489-1V2.2.3, EN 301 489-17 V3.2.4, EN IEC 62311:2020, EN 61558-1:2005+A1:2009, EN 61558-2-16:2 009+A1:2013, EN 55011:2016+A11:2020, EN 303 447 V1.1.1, EN 55032:2015+A11:2020, EN 55035:2017+A11:2020

Manufacturers authorized EU Representative
EUREP GmbH
Unterlettenweg 1a, 85051 Ingolstadt,Germany
eurep@eurep-gmbh.com
+49 841 8869 7744

Place of Issue: Suzhou

Date of Issue: 05/01/2024

Issuer's signature: Bird.Liu.

Name of Issuer: Bird Liu

Position of the issuer:Quality Director

Quality Director
Room 1182, Building 3, No. 288 Jiushenggang Road, Guoxiang Street,
Wuzhong District Economic Development Zone, Suzhou City, Jiangsu Province, P.R. China

CE

Original Instructions

Table of Contents

1 Safety Instructions P06

2 Product Introduction P10

3 Installation P12

4 Preparation for First Use P15

5 Map Your Garden P19

6 Operation P26

7 MOVAhome App P28

8 Maintenance P31

9 Battery P35

10 Winter Storage P35

11 Transport P35

12 Troubleshooting P36

13 Specifications P39

1 Safety Instructions

1.1 General Safety Instructions

• Carefully read and understand the user manual before using the product.
• Only use the equipment recommended by MOVA with the product. Any other usage is incorrect.
• Do not allow children to be in the vicinity or play with the machine when it is operating.
• Do not use the product in areas where people are unaware of its presence.
• When manually operating the product with the MOVAhome app, do not run. Always walk, watch your steps on slopes, and maintain balance at all times.
• Avoid using the product when there are people, especially children or animals, in the work area.
• If operating the product in public areas, place warning signs around the work area with the following text: "Warning! Automatic lawn mower! Keep away from the machine! Supervise children!"
• Wear sturdy footwear and long trousers when operating the product.
• To prevent damage to the product and accidents involving vehicles and individuals, do not set work areas or transport paths across public pathways.
• Do not touch moving hazardous parts, such as the blade disc, before it has come to a complete stop.
• Seek medical aid in case of injury or accidents.
• Set the product to **OFF** before clearing blockages, performing maintenance, or examining the product. If the product vibrates abnormally, inspect it for damage before restarting. Do not use the product if any parts are defective.
• Do not install the main cable in areas where the product will cut. Follow the instructions provided for cable installation.
• Only use the charging station included in the package to charge the product. Incorrect use may result in electric shock, overheating, or corrosive liquid leakage from the battery. In case of electrolyte leakage, flush with water/neutralizing agent and seek medical aid if the corrosive liquid comes into contact with your eyes.
• When connecting the main cable to the power outlet, use a residual-current device (RCD) with a maximum tripping current of 30 mA.
• Only use original batteries recommended by MOVA. The safety of the product cannot be guaranteed with non-original batteries. Do not use non-rechargeable batteries.
• Keep extension cords away from moving hazardous parts to avoid damage to the cords which can lead to contact with live parts.
• The illustrations used in this document are for reference only. Please refer to the actual products.
• Never allow children, persons with reduced physical, sensory or mental capabilities or lack of experience and knowledge or people unfamiliar with these instructions to use the machine, local regulations may restrict the age of the operator.
• Do not connect or touch a damaged cable until it is disconnected from the power outlet. If the cable becomes damaged during operation, disconnect the plug from the power outlet. A worn or damaged cable increases the risk of electrical shock and should be replaced by service personnel.
• Do not push the product forcefully or quickly, as this may damage the product.
• To maintain compliance with the RF exposure requirement, a separation distance of 35 cm between the device and the human should be maintained.
• For the purposes of recharging the battery, only use the detachable supply unit provided with this appliance.

1.2 Safety Instructions for Installation

• Avoid installing the charging station in areas where people may trip over it.
• Do not install the charging station in areas where there is a risk of standing water.

• Do not install the charging station, including any accessories, within 60 cm of any combustible material. Malfunctioning or overheating of the charging station and power supply can pose a fire hazard.

1.3 Safety Instructions for Operation

• Keep your hands and feet away from the rotating blades. Do not place your hands or feet near or below the product when it is turned on.
• Do not lift or move the product when it is turned on.
• Use the park mode or set the product to **OFF** when there are people, especially children or animals, in the work area.
• Ensure that there are no objects such as stones, branches, tools, or toys on the lawn. Otherwise, the blades may be damaged when they come into contact with an object.
• Do not put objects on top of the product or charging station.
• Do not use the product if the **STOP** button is not functioning.
• Avoid collisions between the product and people or animals. If a person or animal comes in the path of the product, stop it immediately.
• Always set the product to **OFF** when it is not in operation.
• Do not use the product simultaneously with a pop-up sprinkler. Utilize the Schedule function to ensure that the product and pop-up sprinkler do not operate at the same time.
• Avoid placing a connection channel where pop-up sprinklers are installed.
• Do not operate the product in the presence of standing water in the work area, such as during heavy rain or water pooling.

1.4 Safety Instructions for Maintenance

• Set the product to **OFF** when performing maintenance.
• After washing, ensure that the product is placed on the ground in its normal orientation, not upside down.
• Do not reverse the product to clean the chassis. If you do reverse it for cleaning purposes, make sure to restore it to its proper orientation afterward. This precaution is necessary to prevent water from entering the motor and potentially affecting normal operation.
• Disconnect the plug from the charging station or operate the disabling device before cleaning or performing maintenance on the charging station.
• Do not use a high-pressure washer or solvents to clean the product.

1.5 Battery Safety

Lithium-ion batteries can explode or cause a fire if disassembled, short-circuited, exposed to water, fire, or high temperatures. Handle them with care, do not dismantle or open the battery, and avoid any form of electrical/ mechanical abuse. Store them away from direct sunlight.
1. Only use the battery charger and power supply provided by the Manufacturer. The use of an inappropriate charger and power supply can cause electric shocks and / or overheating.
2. DO NOT ATTEMPT TO REPAIR OR MODIFY BATTERIES! Repair attempts may result in severe personal injury, due to explosion or electrical shock. If a leak develops, released electrolytes are corrosive and toxic.
3. This appliance contains batteries that are only replaceable by skilled persons.

1.6 Residual Risks

To avoid injuries, wear protective gloves when replacing the blades.

1.7 Symbols and Decals

	**WARNING –** Read user instructions before operating the machine.
	**WARNING –** Keep a safe distance from the machine when operating.
	**WARNING –** Operate the disabling device before working on or lifting the machine.
	**WARNING –** Do not ride on the machine.
	**WARNING –** It is not permitted to dispose of this product as normal household waste. Ensure that the product is recycled in accordance with local legal requirements.

CE	**This product conforms to the applicable EC Directives.**
	**Class III**
	**Before charging, read the instructions.**
⎓	**Direct current**
	**Class II**

INTENDED USE

The garden product is intended for domestic lawn mowing. It is designed to mow often, maintaining a healthier and better looking lawn than ever before. Depending on the size of your lawn, your mower may be programmed to operate at any time or frequency. It is impossible for digging, sweeping or snow cleaning.

CE

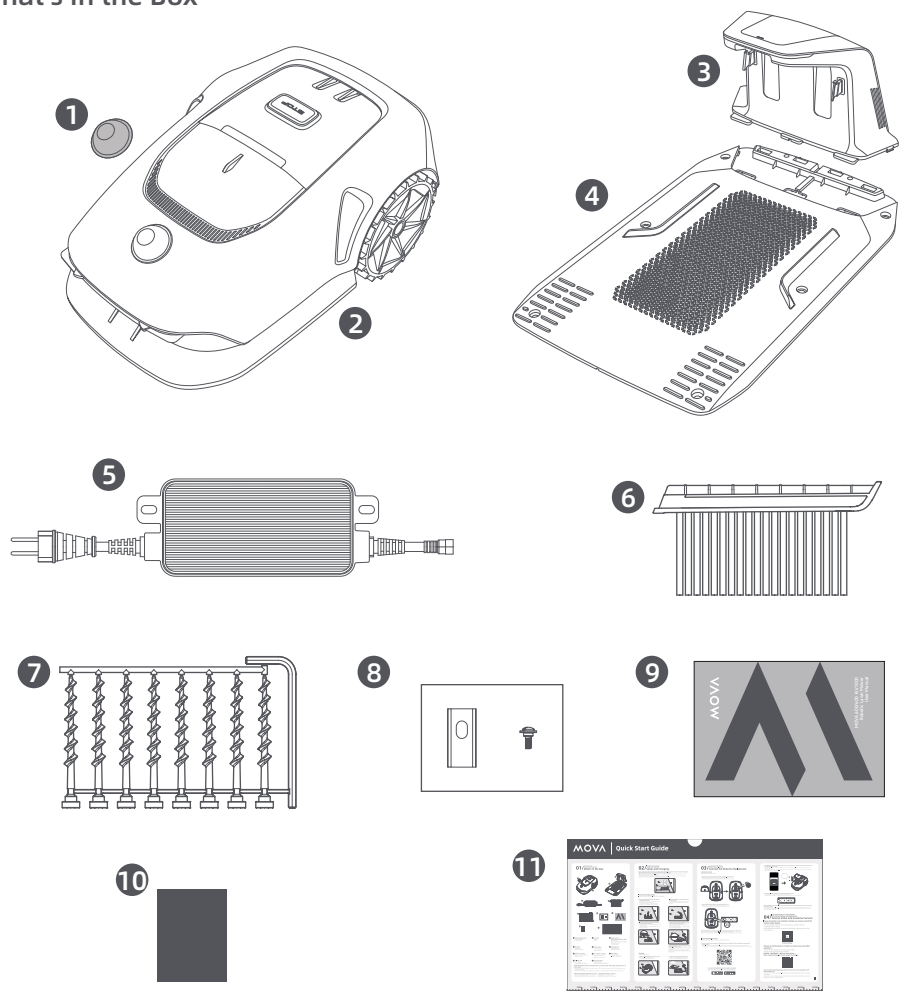
Hereby, Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd declares that the radio equipment model MOVA MLLM1110/MLLM4110 is in compliance with Directive 2014/53/EU. The full text of the EU declaration of conformity is available at the following internet address: https://global.mova-tech.com/pages/declaration-of-conformity.

The product is in compliance with UK PSTI regulations, the full text of declaration of conformity is available at the following internet address: https://global.mova-tech.com/pages/declaration-of-conformity.

For detailed e-manual, please go to https://global.mova-tech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

2 Product Introduction

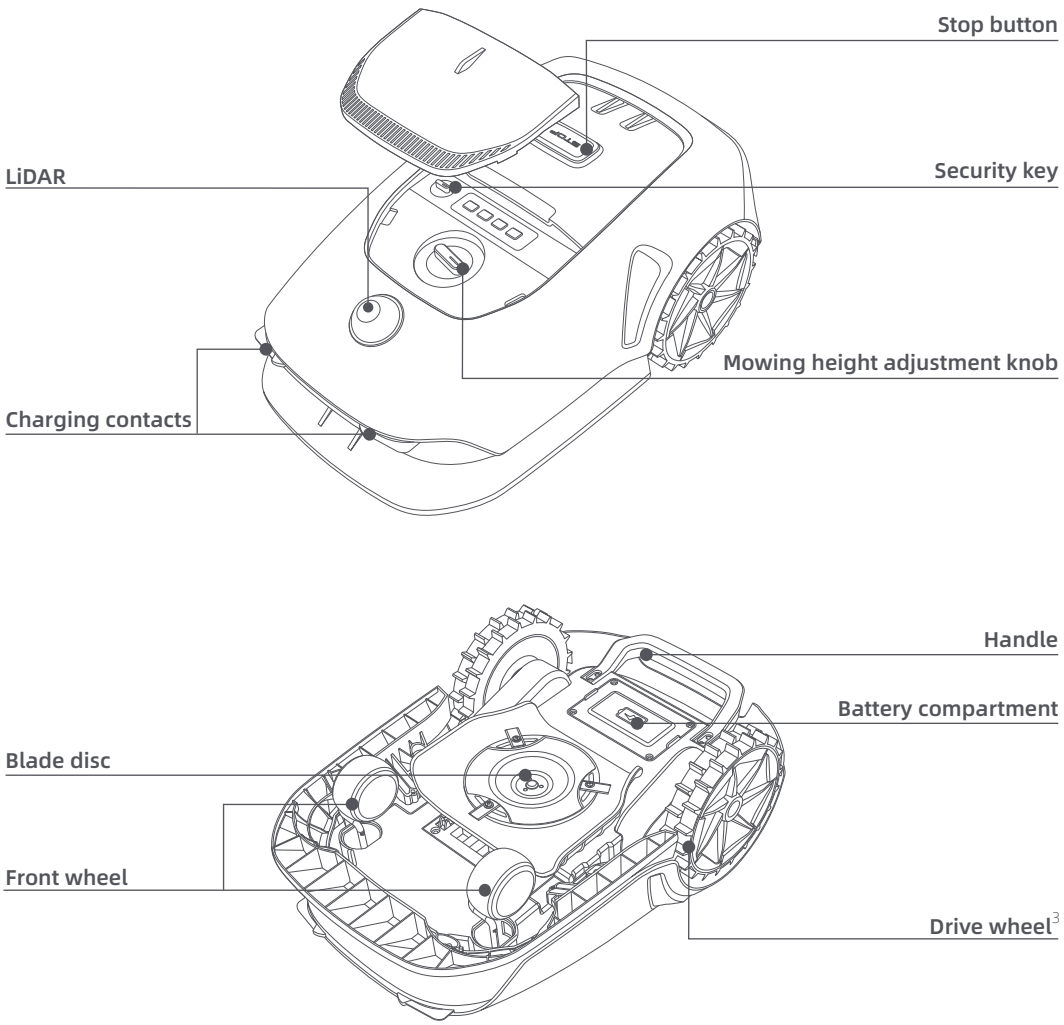
2.1 What's in the Box



1 LiDAR protective cover
2 The robot
3 Charging tower (with a 10 m extension cable)
4 Baseplate
5 Power supply[1]
6 Cleaning brush
7 Screws × 8, Hex key
8 Spare blades and bolts[2]
9 User manual
10 Lint-free cloth
11 Quick start guide

1. MOVA 600 and MOVA 600 Kit are equipped with a 1.5 A power supply. MOVA 1000 is equipped with a 3 A power supply.
2. MOVA 600 and MOVA 1000 each come with 9 spare blades and bolts. MOVA 600 Kit includes 81 spare blades and bolts.

2.2 Product Overview



3. The type of drive wheels varies by robot model. MOVA 600 and MOVA 600 Kit are equipped with standard drive wheels. MOVA 1000 is equipped with off-road wheels.

2.3 Sensor

Name	Description
LiDAR	Obtains environmental information and facilitates the robot's positioning, obstacle avoidance and sensing of water and dirt. Detection range: 30 m at 10% reflectivity Field of view: 360° (horizontal) × 59° (vertical)

3 Installation

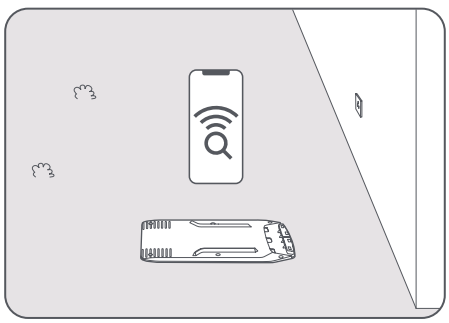
3.1 Select a Suitable Location

• Place the charging station on a level surface near the edge of the lawn and a power outlet. Place it in an area with a strong Wi-Fi signal.

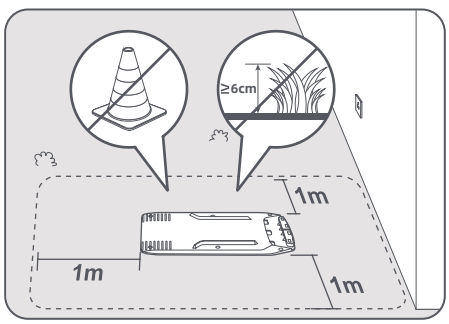
Note: Use your mobile device to help check the Wi-Fi signal strength of the location. A good Wi-Fi signal strength ensures a stable connection between the robot and the app.

Important: Make sure the ground is soft enough to allow screw installation.

Important: If the charging station is on a slope, ensure the incline is not too steep to prevent the robot from slipping back and failing to dock.

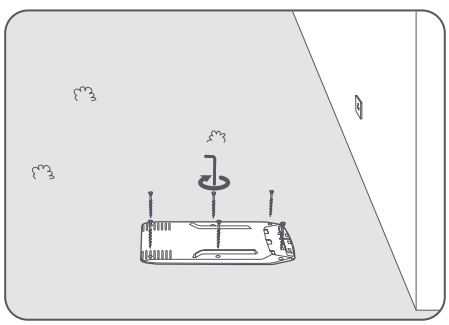


• Keep at least **1 m** of free space with no obstacles to the left, right and in front of the charging station. Make sure that the grass around the location is shorter than **6 cm**. If the grass is taller, please mow it with a push mower first. Tall grass may make it difficult for the robot to return to the charging station.

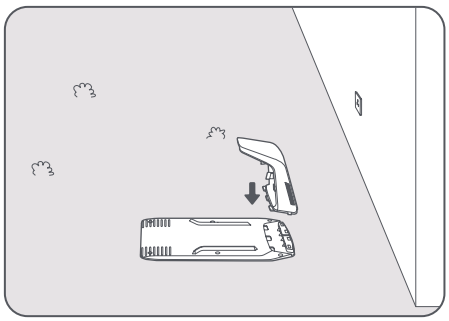


3.2 Install the Charging Station

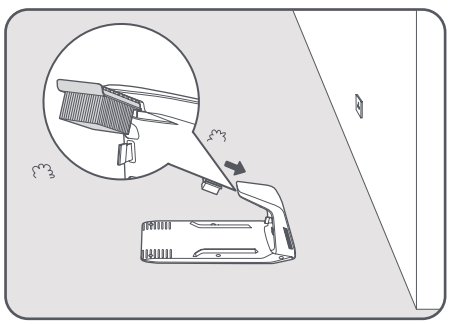
❶ Secure the baseplate to the ground with the supplied screws and hex key.



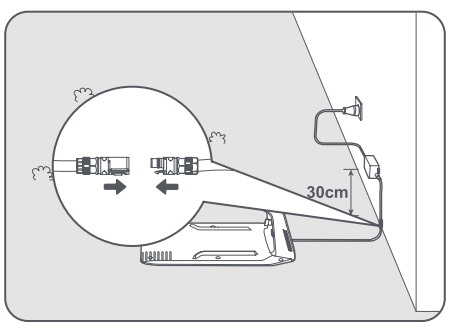
❷ Insert the charging tower into the baseplate until you hear a click.



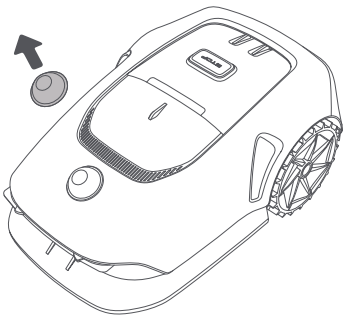
❸ Insert the cleaning brush into the charging tower by aligning the tab with the slot.



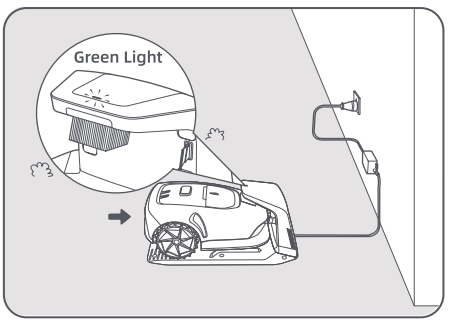
❹ Connect the power supply to the extension cable and then connect to a power outlet. Please keep the power supply at least **30 cm** above the ground.
Note: The LED indicator on the charging station will be **constant blue** when there is power.



❺ Remove the LiDAR protective cover.



❻ Put the robot in the charging station to charge. Make sure the charging contacts on the robot and the charging station are connected correctly.
Note: The indicator light will **blink green** when the robot is charging successfully in the charging station.
Note: If you're looking to add a garage for extra protection, please use the matching MOVA Garage available at local stores or online. Using a non-MOVA garage may cause issues during recharging.

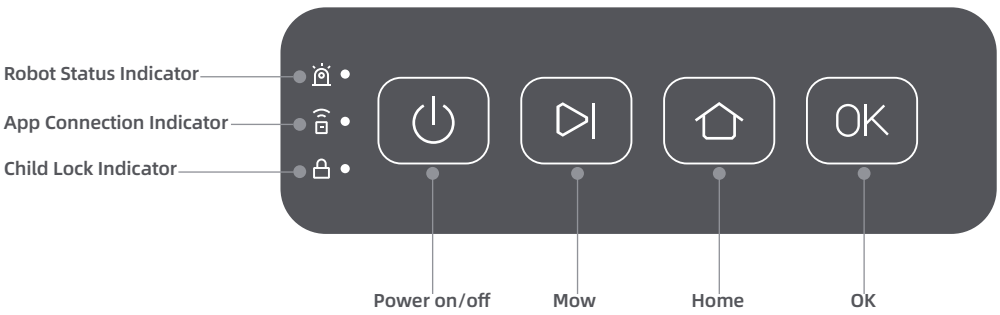


LED Indicator on the Charging Station

LED Indicator Light Colour	Meaning
Blinking/solid red	1. There is an issue with the charging station (such as a problem with the charging current or voltage).
	2. The robot docks in the charging station but the charging is abnormal (for example charging contacts have a short circuit).
Solid blue	The charging station has power. The robot is not in the charging station.
Blinking green	The robot is charging in the charging station.
Solid green	The robot is in the charging station and fully charged.

4 Preparation for First Use

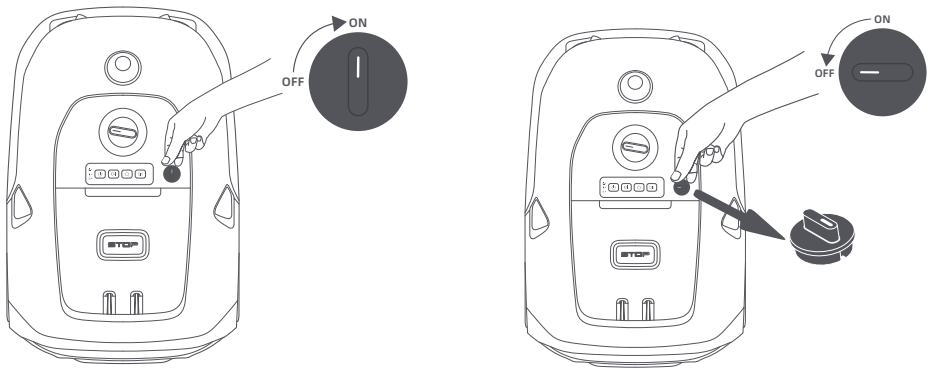
4.1 Get Familiar with the Control Panel



Controls

Button	Function
Power ⏻	To turn the robot on, install the security key and turn it to the **ON** position. Press and hold ⏻ for 2 seconds to turn the robot on.
	To turn off the robot, ensure it is outside the charging station. Then, press and hold ⏻ for 2 seconds. Turning the security key to the **OFF** position will also power off the robot.
Mow ⏯	To start all-area mowing or resume paused tasks, press ⏯ and then press the **OK** button in 5 seconds.
Home ⌂	To send the robot back to the charging station to charge, press ⌂ and then press the **OK** button in 5 seconds.
OK	To deactivate the safety lock and enable app control, press the **OK** button twice.
	To enable Bluetooth pairing mode, press and hold the **OK** button for 3 seconds.
	To confirm an action on the control panel, press the **OK** button once.
Mow + OK	To factory reset the robot, press and hold the ⏯ button and the **OK** button together for 3 seconds. This will not reset the countdown time of the consumables.
Stop	Press the **Stop** button to stop the robot and activate the safety lock. App control will be disabled. Press the **OK** button twice to deactivate the safety lock.

Security Key



- Rotate the security key to the **ON** position before turning on the robot.
- Rotate the security key to the **OFF** position; the robot will shut down automatically.
- You can take out the security key when it's in the **OFF** position. The robot cannot be turned on without the key.

Note: If you lose the security key, please reach out to the after-sales team for a replacement.

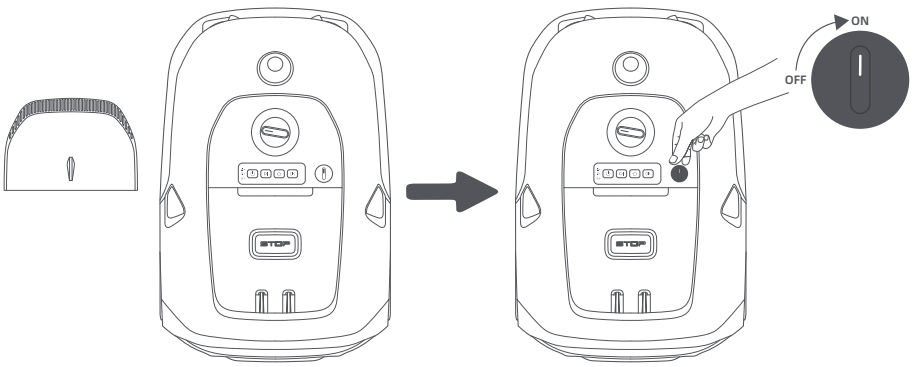
Indicator Lights on the Control Panel

Indicator	Colour	Meaning
Robot Status ●	Blinking green	The robot is charging in the charging station.
	Solid green	The battery is fully charged.
	Solid red	An error has occurred.
	Blinking blue	The robot is performing a task or is paused.
		The robot is turning on.
	Solid blue	The robot is on standby.
App Connection ●	Solid blue	The robot is connected to the app.
Child Lock ●	Solid blue	The control panel is locked via the app. (You can enable the "Child Lock" function in the app settings.)

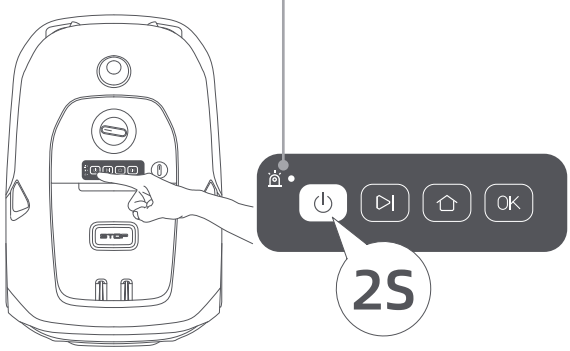
4.2 Initial Settings

Before turning the robot on for the first time, there are some basic settings to do before the robot is ready to start working.

❶ Open the top cover, then rotate the security key to the **ON** position.



❷ Press and hold the ⏻ button on the control panel for 2 seconds to turn on the robot.
Note: When the robot is on, the status indicator • on the control panel will show a solid blue light.



Note: The robot will automatically turn on when it docks in the charging station.
Important: To turn on the robot, ensure the security key is installed and set to the **ON** position. If not, the robot cannot be powered on.

❸ Connect the Robot to the Internet
Please scan the QR code to download the MOVAhome app on your mobile device. After the installation, please create an account and log in.

You can also download MOVAhome app from App Store or Google Play.

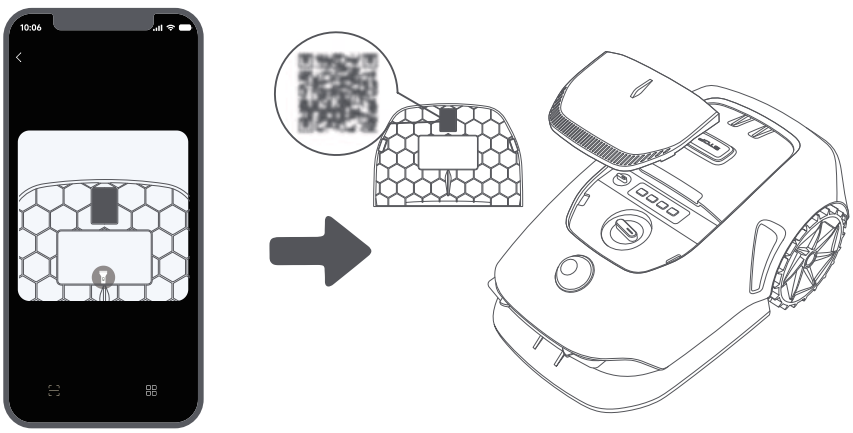
Download on the App Store

Get it on Google Play

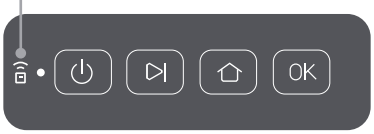
Before network setup:

• Make sure the robot and your mobile device are on the same Wi-Fi network.
• Make sure that your mobile device is within **10 m** of the robot.
• Enable Bluetooth function on your mobile device.

1. Open the MOVAhome app.
2. You can connect via one of the following methods:
a. Scan the QR Code: Go to **Device** and tap **Scan QR code to connect**. Scan the QR code located inside the robot's top cover to connect.



b. Add Manually: Go to **Device** and tap **Add**. Then select your robot model to connect.
c. Automatic Discovery: The robot will search for nearby devices. Tap your robot from the list of discovered devices to connect.
3. Please follow the in-app instructions to complete the Wi-Fi network connection.
Important: Please use a single-band network of 2.4 GHz frequency or dual-band network of 2.4/5 GHz frequency.
Important: Make sure your Wi-Fi network doesn't have a firewall and isn't encrypted. Otherwise, the network setup may fail.
Note: You can also purchase the Link Module to remotely control the robot without Wi-Fi connection.
4. Press and hold the **OK** button on the control panel for 3 seconds. The robot will enter Bluetooth pairing mode.
5. Please follow the in-app instructions to complete the pairing.
Note: The App Connection indicator • on the control panel will show a solid blue light when the robot is successfully connected to the app.



How to unbind the robot?

The robot is automatically bound to the MOVAhome account once pairing is successful. Each device can only be bound to one account. It cannot be bound to another account at the same time.

To pair the robot with a new account, you need to unbind it first. To unbind it:

1. Open the MOVAhome app. Go to **Device**.
2. Locate your robot's name under its picture. If you have multiple robots bound to your MOVAhome account, swipe left or right to access the page of the robot you want to edit.
3. Tap next to the robot's name.
4. Select **Delete**.

How to log out of your MOVAhome account or delete it?

1. Open the MOVAhome app. Go to **Me** > **Account**.
2. Select **Log Out** or **Delete Account**.

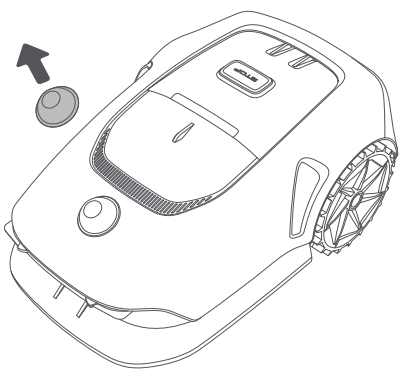
How to share your robot?

1. Open the MOVAhome app and go to **Device**.
2. Locate your robot's name under its picture. If you have multiple robots bound to your MOVAhome account, swipe left or right to access the page of the robot you want to share.
3. Tap next to the robot's name.
4. Select **Device Sharing**.

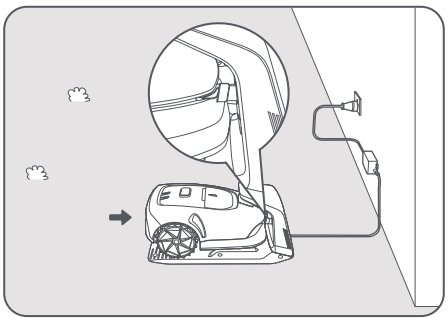
5 Map Your Garden

Before mapping, please check the following:

- The battery level of the robot is more than **50%.**
- The protective cover of the LiDAR is removed.

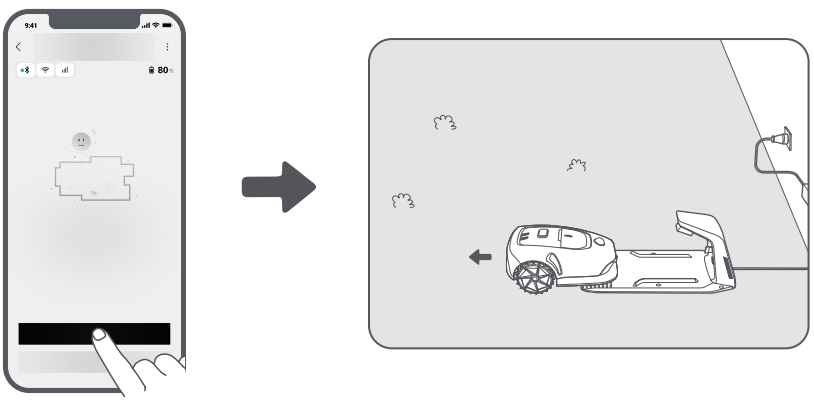


• The robot correctly docks in the charging station.

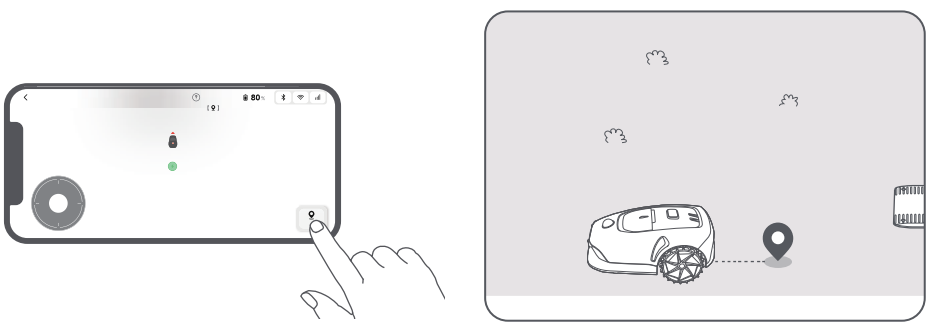


5.1 Create the Virtual Boundary

❶ Tap **Start Creating** via the app, and the robot will check its status and calibrate. It will automatically leave the charging station to do the calibration. Please be careful.

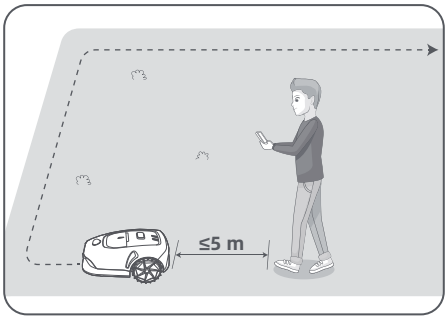


❷ Remote control the robot to the edge of your lawn and tap **Set Starting Point**. The starting point of the boundary is set.

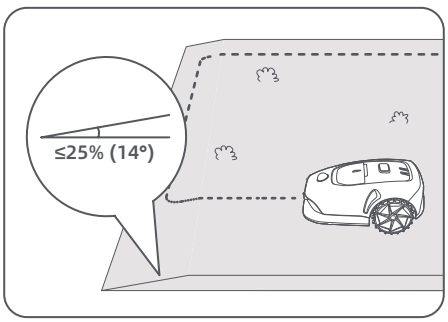


❸ Remote control the robot to move along the perimeter of your lawn to map out the work area. During the mapping process, please bear in mind:
Important: Do not manually move the robot when creating the boundary, as this may cause the mapping to fail.
Important: When the mapping begins, do not remotely dock the robot in the charging station until the mapping process is complete. Otherwise, the LiDAR may be blocked, which can cause the mapping to fail.

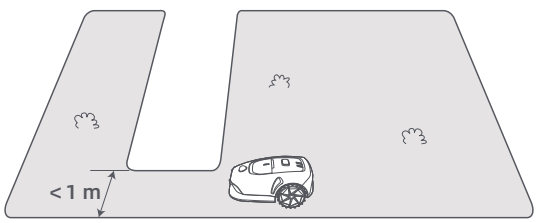
• Walk within **5 m** behind the robot during the remote control.



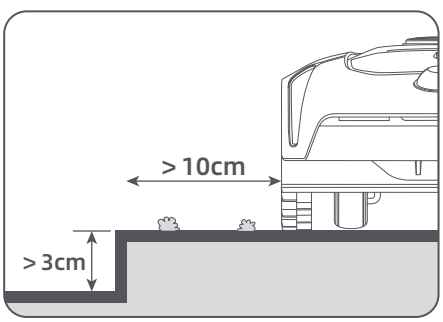
• The robot can navigate slopes with an incline up to **45% (24°).** However, for better mowing results, it is recommended to keep the slopes of work areas below **25% (14°).**



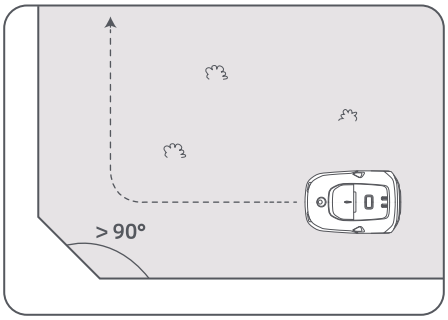
• For areas narrower than **1 m**, please set them as paths to allow the robot to pass through (see section 5.4: ***Set Path***).



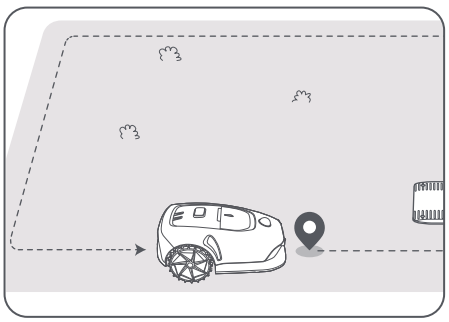
• If your lawn is more than **3 cm** higher than the adjacent ground, keep the robot at least **10 cm** away from the edge. If your lawn is level with the adjacent ground, the robot can cross the perimeter for optimal mowing results along the edges.

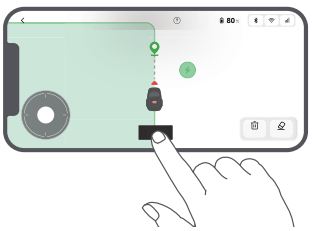


• Make sure the turning angles are greater than **90°** . Angles smaller than 90° can make it difficult for the robot to achieve a clean cut.



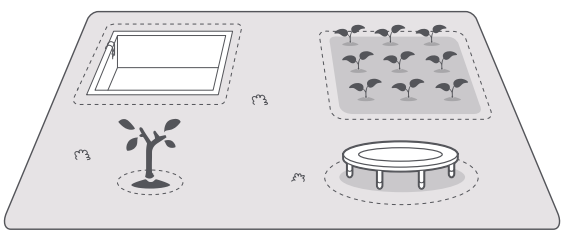
❹ When the robot returns to within **1 m** of the starting point, you can tap **Close Boundary** and the boundary will automatically be completed.





5.2 Set No-Go Zone

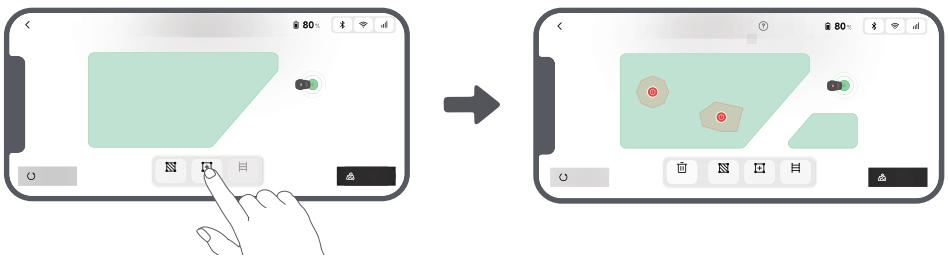
Though the robot can automatically avoid obstacles, it is still necessary to set areas with a risk of falling, such as swimming pools and sandpits, as no-go zones. For objects you want to protect (such as a flowerbed, a trampoline, a vegetable patch or an exposed tree root), please set them as no-go zones. You can tap **No-go zone** in the app to continue creating no-go zones. Alternatively, you can go to > **Map Editing** to create or delete the no-go zones after the map is finished.



5.3 Create More Zones and Expand Existing Zones

• To Create More Zones

If your lawn is separated by roads or you have several isolated lawns, you can tap **Work zone** in the app to continue creating work areas via remote control. You can also add, delete or modify the zones in > **Map Editing** when the map is finished.



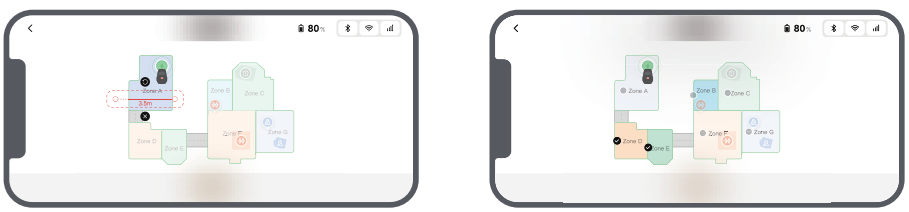
• To Expand Existing Zones

To expand an existing zone, tap **Work zone** in the app to remotely create the area you want to include. If the two areas overlap, they will be automatically merged. Alternatively, you can go to > **Map Editing** > **Work zone** after mapping is complete to expand an existing zone.



• To Separate and Combine Zones

To divide a zone into smaller ones or to merge zones that were divided using the app into a larger one, go to > **Map Editing** > **Zone settings** and tap **Separate** or **Combine** in the app.

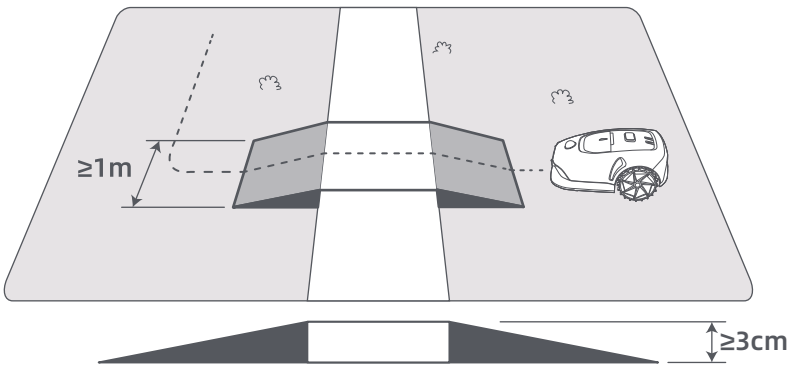


5.4 Set Path

For isolated zones, please create a path to connect them. Isolated zones without a path will be inaccessible to the robot.

Note: By default, the robot only moves along the path without mowing the grass.

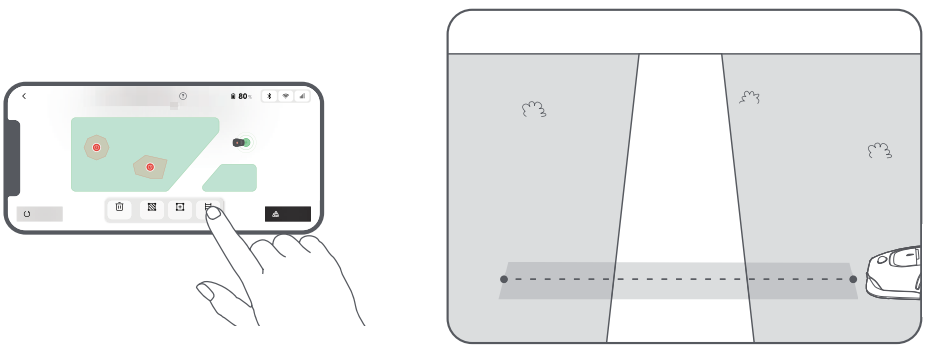
Important: If your lawn is divided by passages higher than **3 cm**, place an object with a slope equal in height to the passage (such as a ramp).



• To Connect Two Isolated Work Zones

For isolated areas, please create paths to connect them, otherwise they will be inaccessible to the robot. Tap **Path** and remote control the robot to create a path.

Important: Make sure the beginning and end of the path are in the work area.

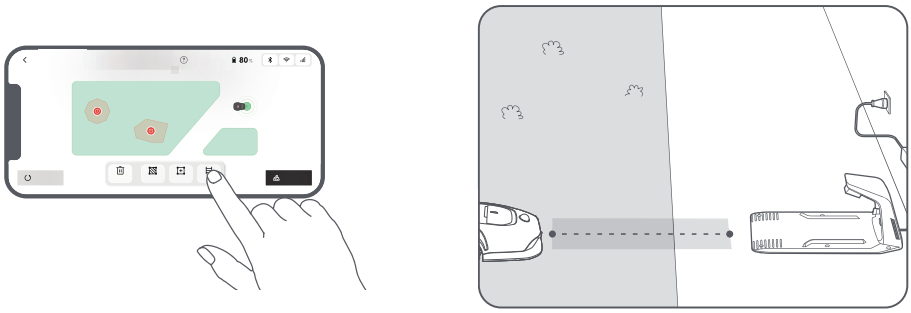


• To Connect the Work Area and the Charging Station

If your charging station is not in the work area, a path should be created to connect it to the work area. Tap **Path**, and remote control the robot to create a path that allows it to return to the charging station.

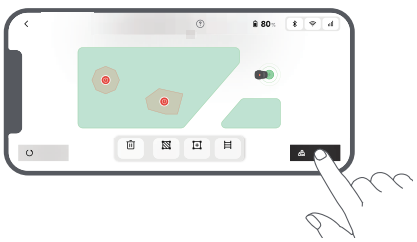
Important: Ensure that one end is inside the work area, and the other end is right in front of the charging station. It's advisable to align the path with the charging station.

Important: When creating paths to connect the work area and the charging station, do not remotely dock the robot in the charging station. Otherwise, the LiDAR may be blocked, which can cause the mapping to fail.



5.5 Finish Map

Tap **Finish Map** when work areas, paths and no-go zones are completed.

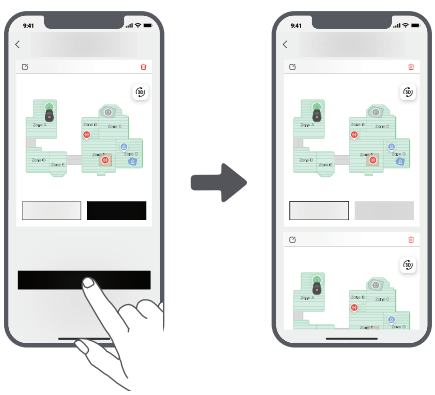


5.6 Add a Second Map

If there is no path between your front and back gardens, you can create a second map. After completing the first map, tap **Add Map** to continue creating the second one. Alternatively, you can navigate to > **Map Editing** and tap **Add Map** after mapping is complete. Once you have finished the second map, you can switch between maps through > **Map Editing** .

Note: After switching the map, the schedules and mowing settings of the current map will be applied.

Note: You can purchase an additional charging station to install in the second map for greater convenience. With a separate charging station installed in the second map, you only need to move the robot manually between two maps.



6 Operation

6.1 Start Mowing for the First Time

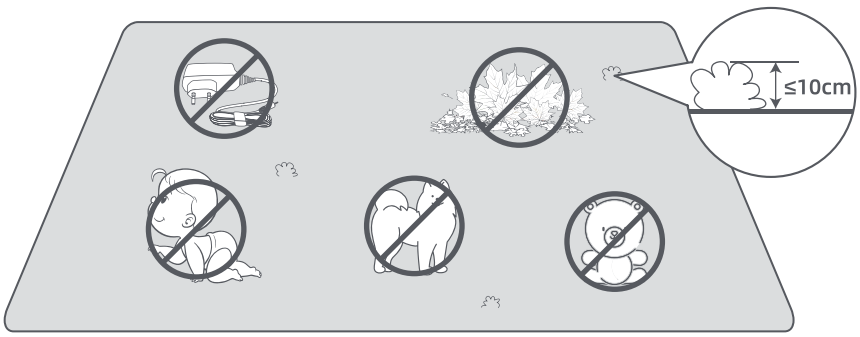
Tips before mowing:

• Use a push mower to mow the grass to a height of no more than **10 cm**.

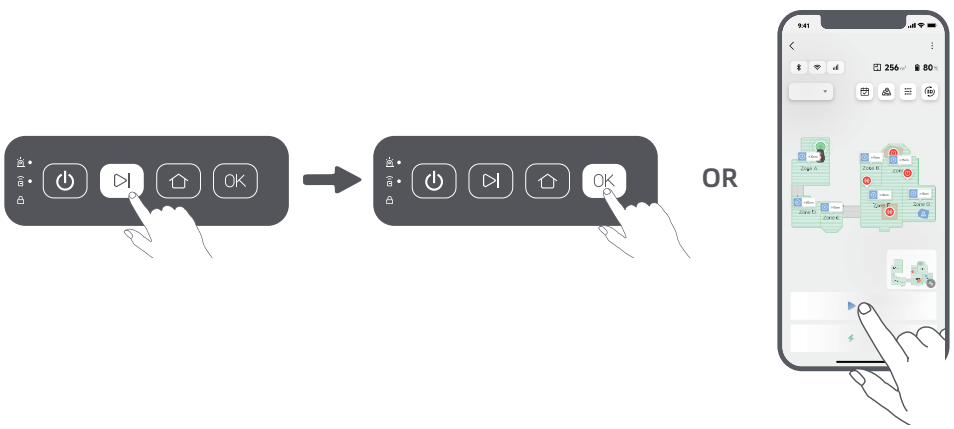
• Clear the obstacles including debris, leaf piles, toys, wires and stones from the lawn. Make sure no children or pets are on the lawn when the robot is mowing.

• Fill in the holes in the lawn.

• Set your mowing preferences in the app in advance (such as mowing efficiency, mowing height and mowing direction).



1. Open the top cover to access the control panel.
2. Press the ▷| button, then press the **OK** button in 5 seconds. The robot will leave the charging station and start all-area mowing. You can also tap **Start** in the app to start mowing.

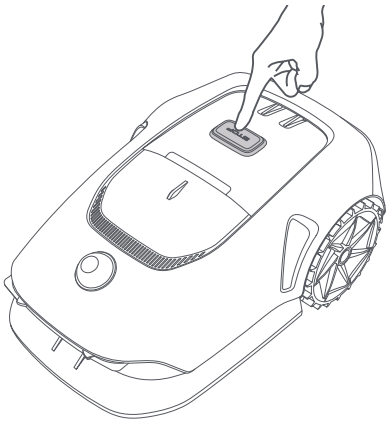


3. Close the top cover.

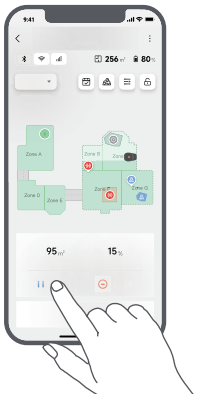
6.2 Pause

To pause the current mowing task, you can press the **Stop** button on the robot or tap **Pause** in the app.

Note: The robot cannot be started directly through the app after the **Stop** button is pressed. To resume app control, press the **OK** button twice on the control panel to deactivate the safety lock first.

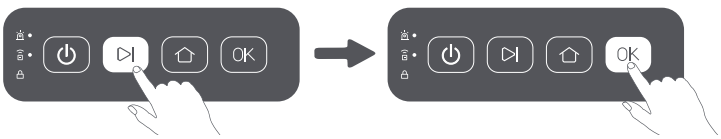


OR

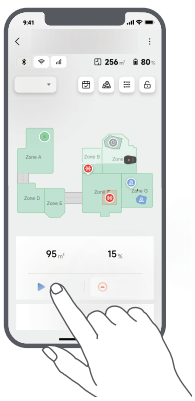


6.3 Resume

To resume the task when the robot is paused, press the ▷| button, then press the **OK** button in 5 seconds. The robot will resume the previous mowing task. You can also tap **Continue** in the app to resume the mowing task.

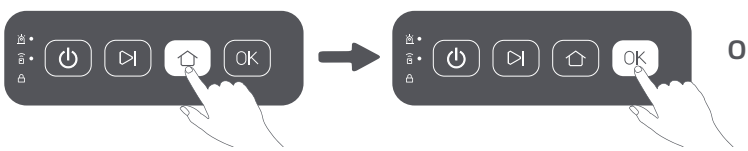


OR

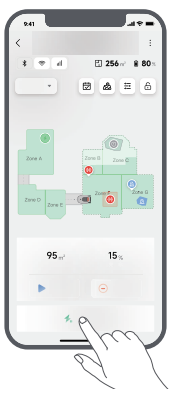


6.4 Return to the Charging Station

To stop the mowing task and send the robot back to the charging station, press the ⌂ button, then press the **OK** button in 5 seconds on the control panel. The robot will automatically return to the charging station to charge. You can also tap **Start Returning to Station** in the app to send the robot back to the charging station.



OR



7 MOVAhome App

Where You Can Explore More

MOVAhome app is more than a remote control. There are many things you can do through the app: completing various settings remotely, experiencing different mowing modes, editing the map freely and adjusting mowing schedules.

7.1 Mowing Modes

The robot offers various mowing modes. You can switch between modes through the app including All-Area Mowing, Zone Mowing, Edge Mowing, Spot Mowing and Manual Mode.



7.2 Mowing Height

To adjust the mowing height, turn the knob on the robot to set the mowing height from **20 mm** to **60 mm**.



7.3 Mowing Shapes

Customise your lawn by adding shapes through > **Map Editing** > **Shapes** in the app. Defined shapes will be excluded from mowing in all mowing modes. You can modify their position, size, or remove them in **Shapes**.



7.4 Schedule

After the first map is completed, the robot automatically creates two weekly mowing schedules according to the lawn size, which are "**Spr/Sum Schedule**" and "**Aut/Win Schedule**". You can tap in the app to do detailed schedule settings. With the schedule function, you can completely leave the daily mowing work to the robot. You only need to maintain the robot regularly.

Note: If you worry that the robot may disturb you or your neighbours when it works autonomously during certain hours, you can go to **Settings > Do Not Disturb** and set **Do Not Disturb** time in the app.



7.5 Child Lock

If you worry that children may operate the robot, navigate to **Settings** and enable the **Child Lock** function in the app. With this function enabled, the control panel will be locked. You can unlock it via the app.



7.6 Rain Protection

If you worry that adverse weather conditions may affect the mowing work, you can enable **Rain Protection** function in **Settings** in the app. When this function is enabled, the robot automatically pauses mowing and returns to the charging station when it rains. You can set the rain protection time in the app.
Note: Mowing wet grass can damage your lawn. It is advisable to extend the protection duration to allow the grass to get dry before mowing again. The default protection time is 3 hours, and you can increase it in the app.



7.7 Frost Protection

When temperature is below **6 ℃** , mowing operations will cause permanent damages to the lawn. Battery will not be able to charge due to self-protection. You can enable **Frost Protection** function in **Settings** in the app. The function enables the robot to automatically pause mowing and return to the charging station when ambient temperature is ≤ **6 ℃** . It will automatically resume working when temperature is above **11 ℃** .



7.8 Security Features

The robot supports multiple anti-theft features to ensure secure operation and protect against unauthorized use.

7.8.1 Lift Alarm

With this function enabled, an alarm will go off immediately when the robot is lifted, and the app control will be disabled. To resume app control, press the **OK** button twice on the control panel to deactivate the safety lock first.



7.8.2 Off-Map Alarm

With this function enabled, the robot will be locked and alarm will go off immediately if it is away from the map. **(This function requires installation of Link Module.)**



7.8.3 Real-Time Location

With Link Module, you can view the current location of the robot in Google Maps.



7.9 Custom Charging Period

To customise the robot's charging period to specific hours, you can enable the **Custom Charging Period** function through **Settings > Charging** in the app. When activated, the robot will charge itself to 20% when the battery level is low, provided there are no mowing tasks. It will complete a full charge only during the designated charging period. You can also customise the **Battery Level for Auto-Recharge** and **Battery Level for Resuming Tasks** to set the battery levels at which the robot will automatically return to the charging station or resume unfinished mowing tasks.



Note: MOVA development team will continuously conduct **OTA (Over-the-Air)** updates and maintenance on the firmware and app. Please check for update notifications or enable the **Auto-update** function to keep the firmware and app up-to-date and enjoy more features.

8 Maintenance

For better performance and lifespan of the robot, please clean it regularly and replace worn parts according to the frequency below:

Part	Replacement Frequency
Blades	Every 6–8 weeks or sooner
Cleaning brush	Every 12 months or sooner

Note: You can check the remaining time for blades and the cleaning brush by navigating to **Settings > Consumables & Maintenance** in the app. After replacing any consumables as prompted, go to the details page for the consumable and tap **I've Replaced It** to reset the timer.

Note: If you have designated areas in your garden for routine robot cleaning and servicing, you can set Maintenance Points on the map by navigating to **Settings > Head to Maintenance Point > Edit Point**. Once the maintenance points are set, you can simply tap **Go** and direct the robot to the designated locations for easy servicing.

8.1 Cleaning

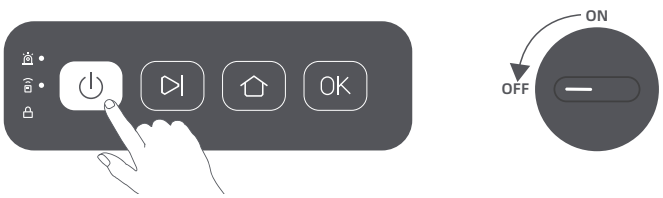
Regularly clean your robot to prevent grass clippings and dirt from accumulating and clogging the blade disc and drive wheels, which can affect its mowing, docking, and movement performance. We recommend using a cleaning kit, available at local stores or online.

⚠ **Warning:** Before cleaning, please turn off the robot and rotate the security key to the **OFF** position. Unplug the charging station.

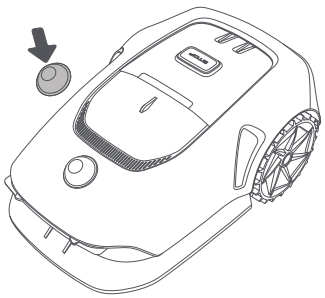
⚠ **Caution:** Please make sure LiDAR protective cover is on the LiDAR before turning the robot upside down to avoid damages to the LiDAR.

• The Housing, Chassis and Blade Disc:

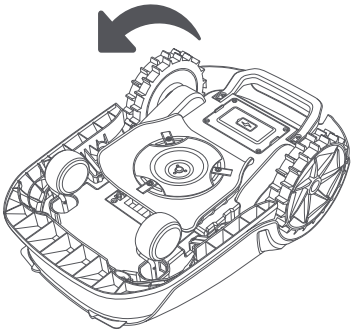
1. Turn the robot off and rotate the security key to the **OFF** position.



2. Cover the LiDAR with its protective cover.

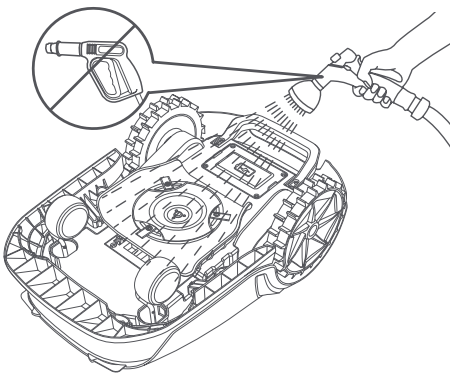


3. Turn the robot upside down.

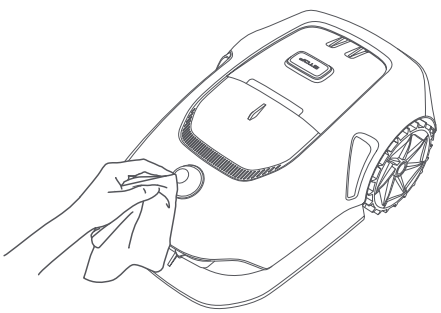


4. Clean the housing, blade disc and chassis with a hose.

⚠ **Warning:** Do not touch the blades when cleaning the chassis. Please wear gloves when cleaning.
⚠ **Caution:** Please do not use a high-pressure washer for cleaning. Do not use detergents for cleaning.

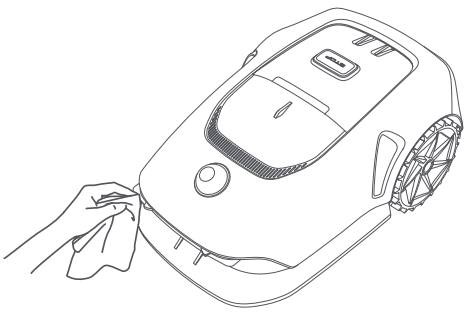


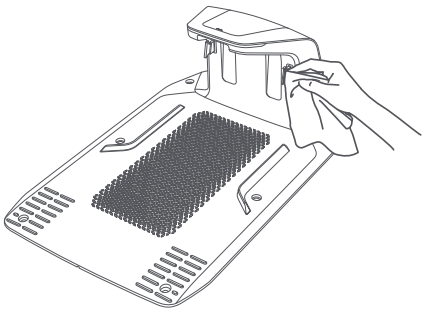
5. Use a lint-free cloth to carefully clean the LiDAR sensor.



• Charging Contacts:

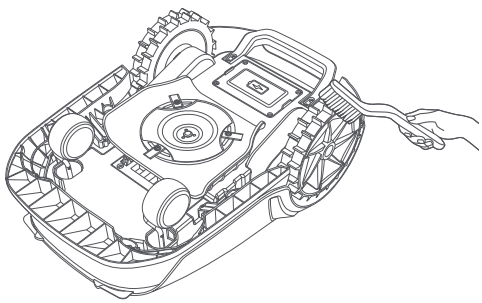
Use a clean cloth to clean the charging contacts on the robot and the charging station. Keep the charging contacts dry after cleaning.





• Drive wheels:

Use a brush to remove mud from the wheels to ensure good grip.



8.2 Replacing the Components

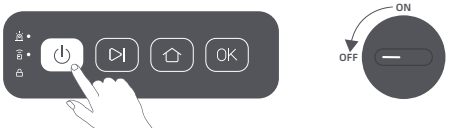
• Replacing the Blades

To keep the blades sharp, please replace the blades regularly. It is recommended to replace the blades every **6-8 weeks** or sooner. Please only use the MOVA genuine blades.

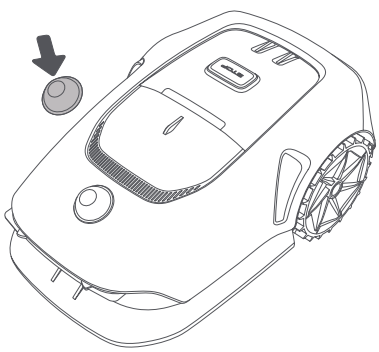
⚠ **Warning:** Please turn off the robot and rotate the security key to the **OFF** position. Wear protective gloves before replacing the blades.

Note: Please replace all three blades at the same time to ensure a balanced cutting system.

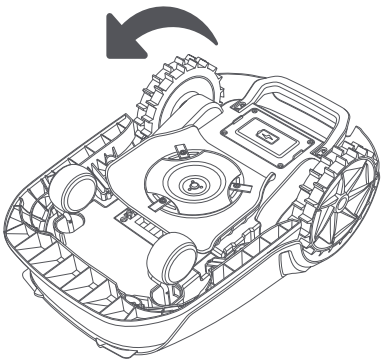
1. Turn off the robot and rotate the security key to the **OFF** position.



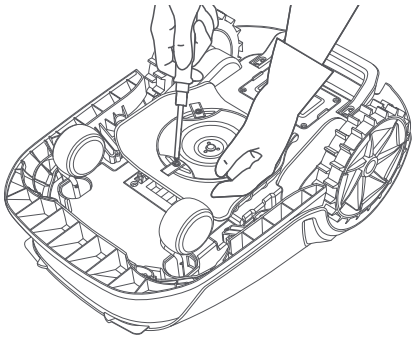
2. Cover the LiDAR with its protective cover.



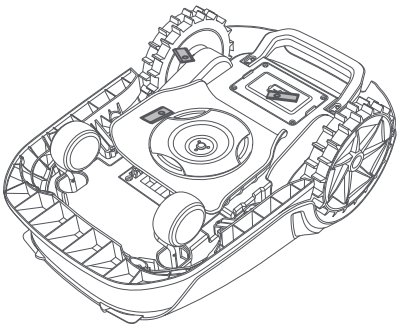
3. Put the robot on a soft surface and turn it upside down.



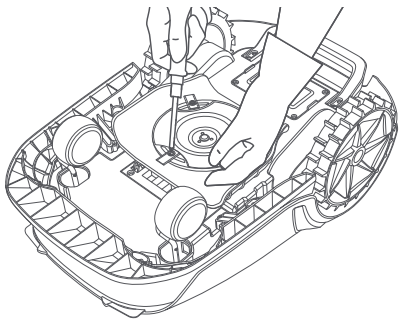
4. Loosen the bolts using a Phillips screwdriver.



5. Remove the 3 blades one at a time.



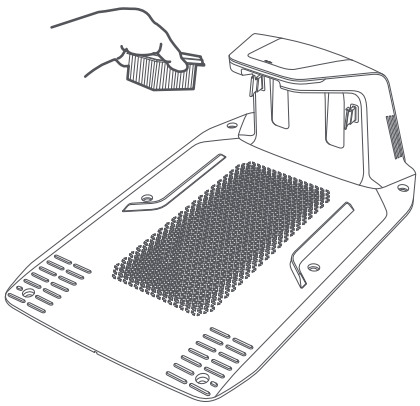
6. Align the holes of the blade and the blade disc, then fasten the bolts to secure the blades.



7. Make sure the blades can rotate freely.

• Replacing the Cleaning Brush

When the cleaning brush for the LiDAR sensor wears out, its bristles may fray or deteriorate, affecting its cleaning performance. Please replace the cleaning brush regularly to keep a good cleaning result. It is recommended to replace the cleaning brush every **12 months** or sooner.



9 Battery

For long-term storage, charge the robot every **6 months** to protect the battery. Battery damage caused by over-discharge is not covered by the limited warranty. Do not charge the battery at an ambient temperature **above 45° C** or **below 6° C**. The long-term storage temperature for the battery should be **between -10 and 35° C**. To minimize the damage, the recommended storage temperature for the battery is **between 0 and 25° C**.
Note: The lifespan of the robot's battery depends on frequency of usage and hours of operation. If the battery is damaged or cannot be charged, do not dispose of the obsolete or faulty battery arbitrarily. Please obey local recycling regulations.

Low-Power Charging Mode:
With low-power charging mode on, functions not related to charging will be disabled. (Network will be turned off.)

• To enable low-power charging mode, press and hold the ⏯ button and the ⌂ button simultaneously, and press the **OK** button 5 times quickly at the same time. You will hear a voice prompt: Low-power charging mode is on.

• To disable low-power charging mode, restart the robot.

10 Winter Storage

• The Robot
1. Charge the battery fully. Turn the robot off and rotate the security key to the **OFF** position.
2. Clean the robot thoroughly before putting it into storage in winter.
3. Put on the LiDAR protective cover.
4. Store the robot inside in a dry place, at a temperature **above 0° C**.

• Charging Station
Unplug the charging station and store it in a dry and cool place, away from direct sunlight.
Note: After winter storage, please reinstall the charging station and place the robot in it to charge. If you reinstall the charging station in a different location, the robot will automatically update the station's location as soon as it charges and leaves the station. If you encounter positioning errors because of major changes in your garden, it's recommended to remap the area.

11 Transport

For long distance transport, ensure that the robot is turned off and the security key is rotated to the **OFF** position. It is recommended to use the original packaging. Please put on the LiDAR protective cover.
⚠ **Warning:** Please turn the robot off and rotate the security key to the **OFF** position before transporting it.
⚠ **Warning:** Lift the robot by the rear handle, keeping the blade disc away from your body.

12 Troubleshooting

Issue	Cause	Solution
The robot is not connected to the app.	1. The robot is not within Wi-Fi signal coverage or Bluetooth range. 2. The robot is turned off or is restarting.	1. Check if the robot has completed the process of turning on. 2. Check if the router is working properly. 3. Move closer to the robot to establish a Bluetooth connection.
Robot lifted.	The wheel is not on the ground.	1. Put the robot back on flat ground. 2. Press the OK button twice to unlock the robot. 3. The robot can't cross objects higher than 3 cm. Please keep the ground even where it is working.
Robot tilted.	The robot tilts more than 37° .	1. Put the robot back on flat ground. 2. Press the OK button twice to unlock the robot. 3. The robot cannot climb slopes greater than 45% (24°).
Robot trapped.	The robot is trapped and fails to get out.	1. Remove the surrounding obstacles and then retry. 2. Manually move the robot to a flat and open place inside the map and try starting the task again. If you continue to encounter this problem, please retry after the robot is in the charging station. 3. Check if there are holes in the ground. Fill in the holes before mowing to prevent the robot from being trapped. 4. Check if the surrounding grass is taller than 10 cm. You can adjust the obstacle avoidance height or use a push mower to mow the lawn in advance to prevent the robot from being trapped. 5. If the robot is often trapped in this location, you can set it as a no-go zone.
Left/right rear wheel error.	The wheel cannot rotate or the wheel motor has a problem.	1. Clean the rear wheels and then retry. 2. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Blade disc can't rotate.	The blade disc cannot rotate normally or the cutting motor has a problem.	1. Clean the blade disc and then retry. 2. Check if the surrounding grass is taller than 10 cm. You can use a push mower to mow the lawn in advance to prevent the blade disc from being blocked by tall grass. 3. Check if there is water under the blade disc. If there is any, move the robot to a dry place and then retry. 4. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 5. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Bumper error.	The front bumper sensor is constantly triggered.	1. Check if the robot is trapped somewhere. 2. Gently tap the bumper and make sure it bounces back. 3. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 4. If the problem persists, please contact the after-sales service.

Issue	Cause	Solution
Charging error.	The robot docks in the charging station, but the charging current or voltage has a problem.	1. Check if the charging station is correctly connected to power. 2. Check if the charging contacts on the robot and the charging station are clean. 3. After checking is finished, try docking the robot in the charging station again. 4. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Battery temperature too high.	Battery temperature is ≥ 60℃ .	1. Use the robot where ambient temperature is below 40℃ . You can wait until the battery temperature decreases automatically. 2. You can turn off the robot and restart it after a while. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Battery temperature is high.	Battery temperature is ≥ 45℃ .	1. Charging may fail when battery temperature is above 45℃ . 2. Use the robot where ambient temperature is below 40℃ .
Battery temperature is low.	Battery temperature is ≤ 6℃ .	1. Charging may fail when battery temperature is below 6℃ . 2. Use the robot where ambient temperature is above 6℃ .
LiDAR is blocked.	LiDAR is blocked (for example the LiDAR protective cover is not removed).	1. Remove the lidar protective cover and then retry. 2. If lidar on the top of the robot is very dirty, clean it with a lint-free cloth and then retry.
LiDAR malfunction.	LiDAR is very dirty or there is a sensor error.	1. Check if the lidar is dirty. Clean it if necessary and then try again. 2. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
LiDAR is dirty.	LiDAR is dirty.	Wipe the LiDAR sensor on top of the robot with a clean cloth. Keep the LiDAR dry after cleaning.
LiDAR temperature is high.	The LiDAR temperature is high. LiDAR will stop soon.	1. The robot will automatically try to return to the charging station to cool down. 2. Ensure the robot operates at an ambient temperature below 40 ℃ . 3. Place the robot in a shaded, cool, and well-ventilated area. The alarm will stop when the temperature drops to a normal range. 4. The robot will automatically resume operation once the alarm stops. 5. If the problem persists, please contact after-sales service.

Issue	Cause	Solution
LiDAR temperature is too high.	The LiDAR temperature is too high. LiDAR has stopped.	1. The LiDAR is turned off due to high temperatures. 2. Ensure the robot operates at an ambient temperature below 40 ℃ . 3. Place the robot in a shaded, cool, and well-ventilated area. The alarm will stop when the temperature drops to a normal range. 4. If the problem persists, please contact after-sales service.
Robot is lost.	Positioning is lost.	1. Check if the LiDAR on the top of the robot is dirty. Dirt will affect the positioning. 2. Manually move the robot to an open place inside the map and try starting the task again. 3. If the positioning is not recovered, remote control the robot back to the charging station via the app, and then start the mowing task.
Sensor error.	Sensor error.	1. Restart the robot and retry. 2. If the problem persists, please contact the after-sales service.
The robot is in the no-go zone.	The robot is in the no-go zone.	1. Manually move the robot out of the no-go zone and then retry. 2. Remotely control the robot through the app to move it out of the no-go zone, and then retry.
The robot is outside the map.	The robot is outside the map.	1. Manually move the robot inside the map, and then retry. 2. Remote control the robot back inside the map via the app, and then retry.
Emergency stop is activated.	The Stop button on the robot is pressed.	Press the OK button twice to unlock the robot.
Low battery. The robot will shut down soon.	Battery level is ≤ 10%.	Dock the robot in the charging station to charge.
Failed to return to the charging station.	The robot cannot find the charging station when returning to the charging station.	1. Check if there are obstacles blocking the robot. Remove the obstacles and retry. 2. Remote control the robot back to the charging station via the app.
Failed to dock in the charging station.	The robot finds the charging station but fails to dock.	1. Check if the reflective films on the station are dirty or blocked. 2. Check if there are obstacles in front of the station. 3. Check if the station is moved. 4. Check if the baseplate is covered with thick mud. 5. Check if the station is on a slope. 6. Check if the station has power. 7. Help the robot dock in the charging station by using the remote control or manually.
Positioning failed.	Positioning fails when the robot tries to start a mowing task.	1. The lidar may be obstructed. Manually move the robot to a flat and open place inside the map and try starting the task again. 2. If you continue to encounter this error, please retry after the robot is docked in the charging station.
Path obstructed.	Path obstructed.	1. Check if a no-go zone is set in the path. 2. Check if there are obstacles blocking the robot. 3. If the robot still cannot pass, delete the path in Map Editing and set a new one.

13 Specifications

		MOVA 600	MOVA 600 Kit	MOVA 1000
Basic information	Model	MLLM1110		MLLM4110
	Dimensions	643.2 × 418.6 × 279.3 mm		
	Weight (battery included)	10.1 kg		11.7 kg
Mowing	Recommended working capacity	600 m²		1,000 m²
	Mowing efficiency	Standard: 600 m²/day Efficient: 1,000 m²/day		Standard: 800 m²/day Efficient: 1,200 m²/day
	Mowing height	20–60 mm		
	Mowing width	20 cm		
	Charging time[4]	100 min		40 min
Noise emissions	Sound power level LWA	59 dB(A)		
	Sound power uncertainties KWA	3 dB(A)		
	Sound pressure level LpA	56 dB(A)		
	Sound pressure uncertainties KpA	3 dB(A)		
Working condition	Operating temperature	0~50° Recommended: 10~35° C		
	Long-term storage temperature	-10~35° C Recommended: 0~25° C		
	IP-classification	Robot: IPX6 Charging station: IPX4 Power supply: IP67		
	Maximum slope for mowing area	45% (24°)		
Connectivity	Bluetooth frequency range	2400.0–2483.5 MHz		
	Max. RF Power	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm		
	Wi-Fi	Wi-Fi 2.4 GHz (2400–2483.5M)		

		MOVA 600	MOVA 600 Kit	MOVA 1000
Connectivity	Link service (optional) [5]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41		
	GNSS (optional) [6]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS		
Driving motor	Driving speed under remote control	0.45 m/s–0.8 m/s		
	Driving speed when mowing	Standard: 0.35 m/s Efficient: 0.6 m/s		
Cutting motor	Speed	2500/min		
Battery (robot)	Battery model	MBPM10		
	Battery type	Lithium-ion battery		
	Rated capacity	2500 mAh		
	Rated voltage	18 V DC		
Power supply	Charger model [7]	MPAM10		MPAM20
	Input voltage	100~240 V AC		
	Output voltage	20 V DC		
	Output current [8]	1.5 A		3 A
Charging station	Charging station model [9]	MCM10		MCM11
	Input voltage	20 V DC		
	Output voltage	20 V DC		
	Input current [10]	1.5 A		3 A
	Output current [11]	1.5 A		3 A
Accessories	Spare blades and bolts	9	81	9
	Blade model	MBKM10		
Drive wheels	Wheel type	Standard		Off-road

4. Charging time applies when the robot automatically returns to the charging station at low battery.
5. Requires the installation of Link module.
6. Requires the installation of Link module.
7. MOVA 600/600 Kit/1000 are compatible with both MPAM10 and MPAM20 chargers.
8. MOVA 600/600 Kit/1000 are compatible with both 1.5 A and 3 A output currents.
9. MOVA 600/600 Kit/1000 are compatible with both MCM10 and MCM11 charging stations.
10. The MOVA 600/600 Kit/1000 charging stations are compatible with both 1.5 A and 3 A input currents.
11. The MOVA 600/600 Kit/1000 charging stations are compatible with both 1.5 A and 3 A output currents.

Note: The specifications are subject to change as we continually improve our product. For the latest information, please visit our website at https://mova-tech.com.

Übersetzung der Originalbetriebsanleitung
Inhaltsverzeichnis

1 Sicherheitshinweise P42
2 Produkteinführung P46
3 Installation P48
4 Vorbereitung zur Inbetriebnahme P51
5 Karte Ihres Gartens erstellen P55
6 Bedienung P62
7 MOVAhome App P64
8 Wartung P67
9 Akku P71
10 Einlagerung in der Winterzeit P71
11 Transport P71
12 Fehlersuche und -behebung P72
13 Technische Daten P75

1 Sicherheitshinweise

1.1 Allgemeine Sicherheitshinweise

• Lesen Sie die Originalbetriebsanleitung sorgfältig durch, bevor Sie das Produkt verwenden.
• Verwenden Sie mit dem Produkt nur die von MOVA empfohlene Zubehörteile. Andere Verwendungen sind nicht zulässig.
• Kinder dürfen sich nicht in der Nähe des Geräts aufhalten oder mit diesem spielen, wenn es in Betrieb ist.
• Verwenden Sie das Gerät nicht in Bereichen, wo sich Personen der Anwesenheit des Geräts nicht bewusst sind.
• Laufen Sie nicht schnell, wenn Sie das Gerät manuell mit der MOVAhome App bedienen. Gehen Sie immer zu Fuß, achten Sie auf Ihre Schritte an Steigungen, und achten Sie stets auf das Gleichgewicht.
• Verwenden Sie das Gerät nicht, wenn sich Personen, insbesondere Kinder oder Tiere, im Arbeitsbereich aufhalten.
• Wenn Sie das Gerät in öffentlichen Bereichen einsetzen, stellen Sie Warnschilder mit folgendem Text um den Arbeitsbereich auf: „Warnung! Automatischer Rasenmäher! Abstand zum Gerät halten! Kinder beaufsichtigen! “
• Tragen Sie bei der Bedienung des Geräts festes Schuhwerk und lange Hosen.
• Legen Sie Arbeitsbereiche oder Fahrwege nicht über öffentliche Verkehrs- oder Gehwege, um Schäden am Gerät und Unfälle mit Fahrzeugen und Personen zu vermeiden.
• Berühren Sie bewegliche, gefährliche Teile, wie z. B. den Schneidkopf, nicht, bevor er zum Stillstand gekommen ist.
• Bei Verletzungen oder Unfällen ärztliche Hilfe aufsuchen.
• Schalten Sie das Gerät **AUS** und ziehen Sie den Schlüssel ab, bevor Sie Blockaden beseitigen, Wartungsarbeiten durchführen oder das Gerät untersuchen. Wenn das Gerät ungewöhnlich vibriert, überprüfen Sie es vor der Wiederinbetriebnahme auf Schäden. Verwenden Sie das Gerät nicht, wenn Komponente(n) defekt ist/sind.
• Verlegen Sie das Hauptkabel nicht an Stellen, an denen sich das Gerät mähen könnte. Befolgen Sie die Anweisungen für die Kabelinstallation.
• Laden Sie das Gerät nur mit der im Lieferumfang enthaltenen Ladestation auf. Bei unsachgemäßer Verwendung besteht die Gefahr eines Stromschlags, einer Überhitzung oder des Austretens von ätzender Flüssigkeit aus dem Akku. Im Falle des Austretens von Elektrolyt spülen Sie die betroffene Stelle mit Wasser/Neutralisierungsmittel aus und suchen Sie einen Arzt auf, wenn die ätzende Flüssigkeit in Ihre Augen gelangt ist.
• Beim Anschluss des Hauptkabels an die Steckdose ist ein Fehlerstromschutzschalter (RCD) mit einem maximalen Auslösestrom von 30 mA zu verwenden.
• Benutzen Sie nur von MOVA empfohlene Original-Akkus. Die Gerätesicherheit kann mit nicht originalen Akkus nicht gewährleistet werden. Verwenden Sie keine nicht wiederaufladbaren Batterien.
• Halten Sie Verlängerungskabel von beweglichen, gefährlichen Teilen fern, um Beschädigungen an den Kabeln zu vermeiden, die zum Kontakt mit stromführenden Elementen führen können.
• Die Abbildungen in dieser Anleitung dienen nur als Referenz. Bitte beziehen Sie sich auf die tatsächlichen Produkte.
• Lassen Sie niemals Kinder, Personen mit eingeschränkten körperlichen, sensorischen oder geistigen Fähigkeiten oder mangelnder Erfahrung und Kenntnissen sowie Personen, die mit diesen Anweisungen nicht vertraut sind, das Gerät benutzen.
• Schließen Sie ein beschädigtes Kabel nicht an und berühren Sie es nicht, bevor Sie es nicht aus der Steckdose gezogen haben. Wenn das Kabel während des Betriebs beschädigt wird, ziehen Sie den Netzstecker aus der Steckdose. Ein abgenutztes oder beschädigtes Kabel erhöht die Gefahr eines Stromschlags und sollte von Fachpersonal ausgetauscht werden.
• Schieben Sie das Gerät nicht mit Gewalt oder zu schnell, da dies das Gerät beschädigen kann.
• Um die Einhaltung der Anforderungen an die RF-Exposition zu gewährleisten, sollte ein Abstand von 35 cm zwischen dem Gerät und dem Menschen eingehalten werden.
• Benutzen Sie zum Aufladen des Akkus nur das mit diesem Gerät mitgelieferte abnehmbare Netzteil.

1.2 Sicherheitshinweise für die Installation

• Installieren Sie die Ladestation nicht in Bereichen, in denen Personen darauf stoßen könnten.
• Installieren Sie die Ladestation nicht in Bereichen, in denen die Gefahr von stehendem Wasser besteht.
• Installieren Sie die Ladestation (einschließlich des Zubehörs) nicht in einem Umkreis von 60 cm von brennbarem Material. Eine Fehlfunktion oder Überhitzung der Ladestation und des Netzteils kann eine Brandgefahr darstellen.

1.3 Sicherheitshinweise für den Betrieb

• Halten Sie Ihre Hände und Füße von den rotierenden Schneidmessern fern. Halten Sie Ihre Hände und Füße nicht in die Nähe oder unter das Gerät, wenn es eingeschaltet ist.
• Heben oder bewegen Sie das Gerät nicht, wenn es eingeschaltet ist.
• Aktivieren Sie den Parkmodus oder schalten Sie das Gerät **AUS**, wenn sich Personen, insbesondere Kinder oder Tiere, im Arbeitsbereich aufhalten.
• Achten Sie darauf, dass sich keine Gegenstände wie z. B. Steine, Äste, Gartenwerkzeuge oder Spielzeug auf dem Rasen befinden. Andernfalls können die Schneidmesser beschädigt werden, wenn sie mit einem Gegenstand in Berührung kommen.
• Legen Sie keine Gegenstände auf das Gerät oder die Ladestation.
• Betreiben Sie das Gerät nicht, wenn die **STOPP**-Taste nicht funktioniert.
• Verhindern Sie Zusammenstöße zwischen dem Gerät und Menschen oder Tieren. Wenn eine Person oder ein Tier in den Laufweg des Geräts gerät, halten Sie es sofort an.
• Schalten Sie das Gerät immer **AUS**, wenn es nicht in Betrieb ist.
• Verwenden Sie das Gerät nicht gleichzeitig mit einem Versenkregner. Verwenden Sie die Zeitplanfunktion, um sicherzustellen, dass das Produkt und der Versenkregner nicht gleichzeitig in Betrieb sind.
• Platzieren Sie den Verbindungskanal nicht dort, wo Versenkregner installiert sind.
• Betreiben Sie das Gerät nicht bei stehendem Wasser im Arbeitsbereich, wie z. B. bei starkem Regen oder Wasseransammlungen.water pooling.

1.4 Sicherheitshinweise für die Wartung

• Schalten Sie das Gerät bei Wartungsarbeiten **AUS**.
• Stellen Sie sicher, dass das Gerät nach dem Waschen in seiner normalen Ausrichtung auf den Boden gestellt wird und nicht verkehrt herum.
• Drehen Sie das Gerät nicht um, um das Gehäuse zu reinigen. Wenn Sie es zu Reinigungszwecken umdrehen, achten Sie darauf, dass Sie es anschließend wieder in die richtige Ausrichtung bringen. Diese Vorsichtsmaßnahme ist notwendig, um zu verhindern, dass Wasser in den Motor eindringt und den normalen Betrieb beeinträchtigt.
• Ziehen Sie den Stecker aus der Ladestation oder betätigen Sie die Sperrvorrichtung, bevor Sie die Ladestation reinigen oder Wartungsarbeiten daran durchführen.
• Verwenden Sie zum Reinigen des Geräts weder einen Hochdruckreiniger noch Lösungsmittel.

1.5 Sicherheit des Akkus

Lithium-Ionen-Akkus können bei Zerlegung, Kurzschluss, Einwirkung von Wasser, Feuer oder hohen Temperaturen explodieren oder einen Brand verursachen. Behandeln Sie sie mit Vorsicht, zerlegen oder öffnen Sie den Akku nicht, und vermeiden Sie jede Form von elektrischer/mechanischer Fehlbedienung. Bewahren Sie den Akku vor direktem Sonnenlicht geschützt auf.
1. Verwenden Sie nur das vom Hersteller mitgelieferte Akku-Ladegerät und -Netzteil. Die Verwendung eines ungeeigneten Ladegeräts bzw. einer ungeeigneten Stromversorgung kann zu Stromschlag und / oder Überhitzung führen.
2. VERSUCHEN SIE NICHT, AKKUS ZU REPARIEREN ODER ZU MODIFIZIEREN! Reparaturversuche können zu schweren Verletzungen aufgrund von Explosionen oder Stromschlag führen. Die bei einem Leck austretenden Elektrolyte sind ätzend und giftig.
3. Dieses Gerät enthält Akkus, die nur von Fachpersonal ausgetauscht werden können.

1.6 Restrisiken

Tragen Sie beim Auswechseln der Schneidmesser stets Schutzhandschuhe, um Verletzungen zu vermeiden.

1.7 Symbols and Decals

	**WARNUNG -** **Lesen Sie die Bedienungsanleitung, bevor Sie das Gerät in Betrieb nehmen.**
	**WARNUNG -** **Halten Sie während des Betriebs einen sicheren Abstand zum Gerät ein.**
	**WARNUNG -** **Vor Arbeiten am Gerät oder dem Anheben des Geräts muss die Sperrvorrichtung betätigt werden.**
	**WARNUNG -** **Nicht auf dem Gerät mitfahren.**
	**WARNUNG -** **Dieses Produkt darf nicht über den normalen Hausmüll entsorgt werden Sorgen Sie dafür, dass das Produkt in Übereinstimmung mit den örtlichen gesetzlichen Vorschriften recycelt wird.**

CE	**Dieses Produkt entspricht den geltenden EU-Richtlinien.**
	**Klasse III**
	**Lesen Sie die Anleitung, bevor Sie das Gerät aufladen.**
⎓	**Gleichstrom**
	**Klasse II**

GEEIGNETE VERWENDUNG

Das Gartenprodukt ist für den Einsatz im häuslichen Bereich zur Rasenpflege bestimmt. Es ist so konzipiert, dass es häufig mäht und einen gesünderen und schöneren Rasen als je zuvor erhält. Je nach Größe Ihres Rasens kann Ihr Mäher so programmiert werden, dass er jederzeit oder in beliebiger Häufigkeit arbeitet. Es ist nicht für das Graben, Fegen oder Schneeräumen geeignet.

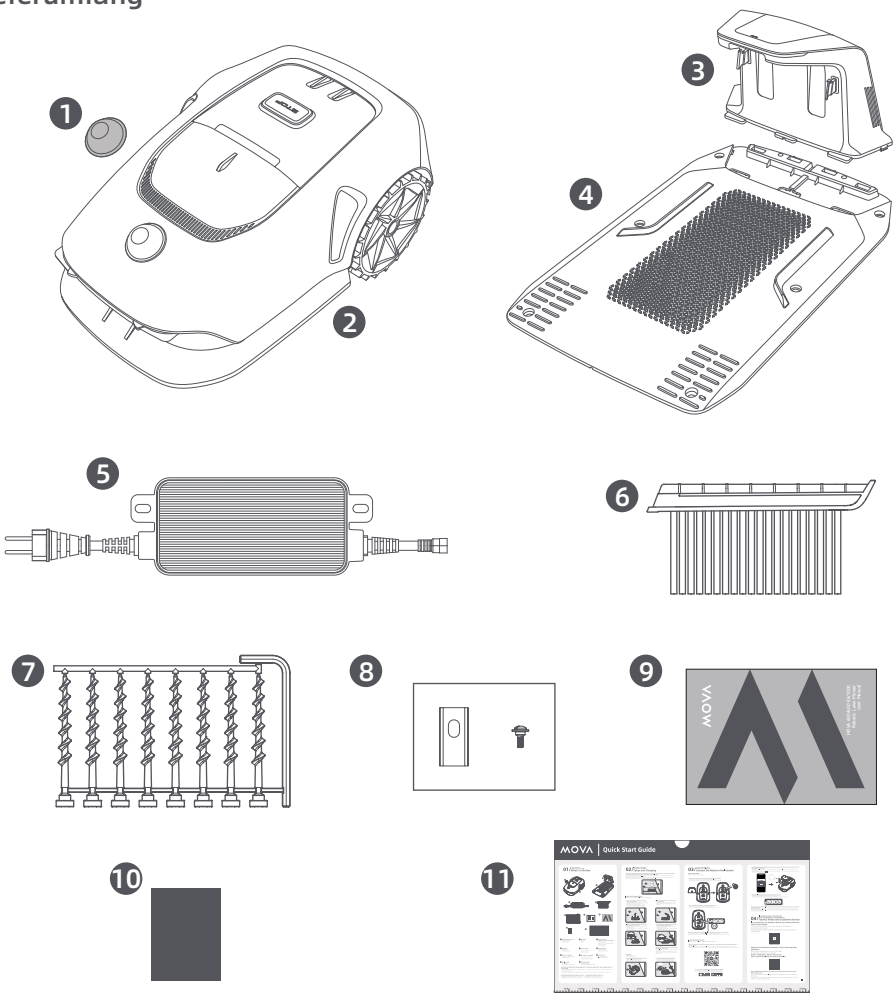
CE

Die Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd erklärt hiermit, dass das Gerät MOVA MLLM1110/MLLM4110 mit den wesentlichen Anforderungen und den entsprechenden Bestimmungen der Richtlinien RED 2014/53/EU übereinstimmt. Der vollständige Text der EU-Konformitätserklärung ist unter der folgenden Internetadresse verfügbar: https://global.mova-tech.com/pages/declaration-of-conformity.

Das ausführliche elektronische Handbuch finden Sie unter https://global.mova-tech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

2 Produkteinführung

2.1 Lieferumfang



1 LiDAR-Schutzabdeckung **2 Der Roboter** **3 Ladesäule (mit einem 10 m Verlängerungskabel)**

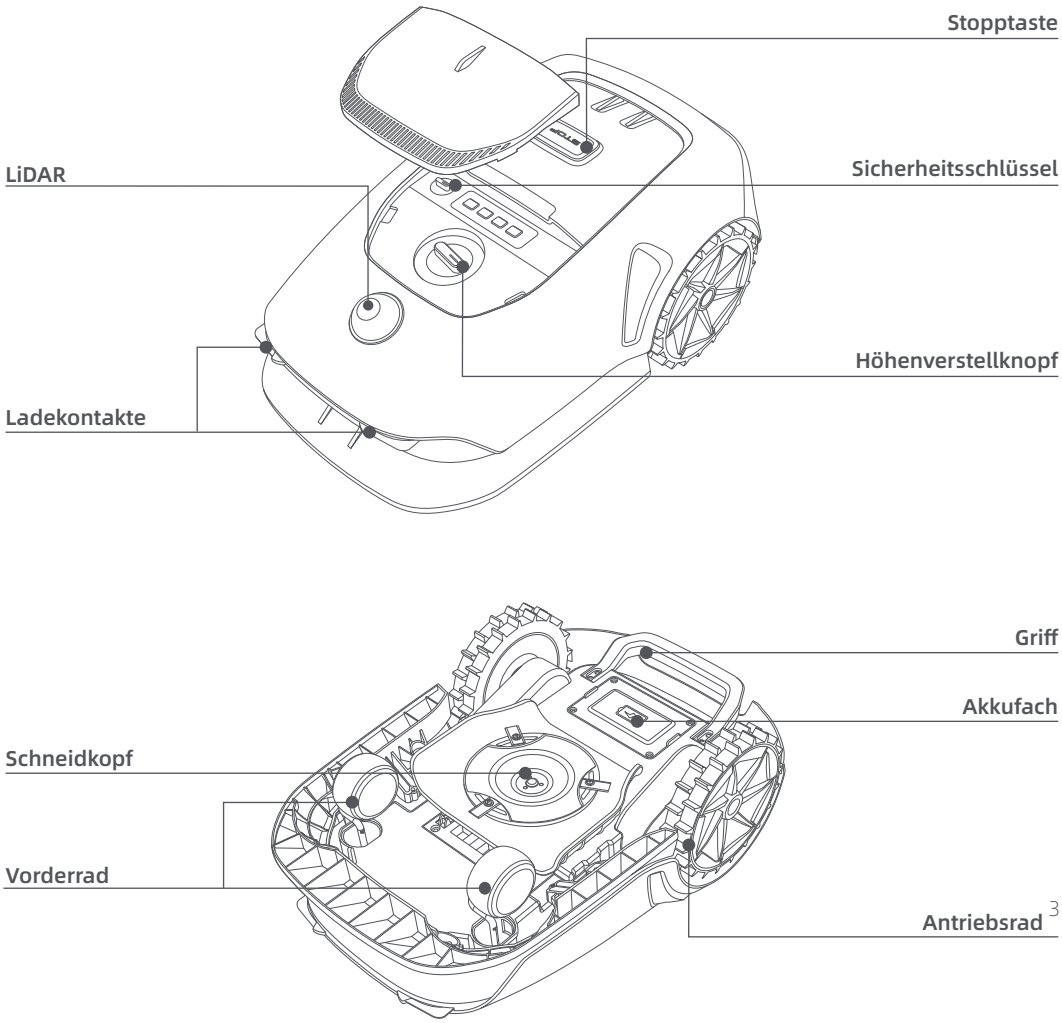
4 Basisplatte **5 Netzteil**[1] **6 Reinigungsbürste**

7 Schrauben × 8, Sechskantschlüssel **8 Ersatzklingen und Schrauben**[2]

9 Originalbetriebsanleitung **10 Fusselfreies Tuch** **11 Schnellstartanleitung**

1. MOVA 600 und MOVA 600 Kit sind mit einem 1,5 A Netzteil ausgestattet. MOVA 1000 ist mit einem 3 A Netzteil ausgestattet.
2. MOVA 600 und MOVA 1000 werden jeweils mit 9 Ersatzklingen und Schrauben geliefert. MOVA 600 Kit enthält 81 Ersatzklingen und Schrauben.

2.2 Produktübersicht



3. Die Typen der Antriebsräder variieren je nach Modell des Roboters. MOVA 600 und MOVA 600 Kit sind mit regulären Antriebsrädern ausgestattet. MOVA 1000 ist mit Geländereifen ausgestattet.

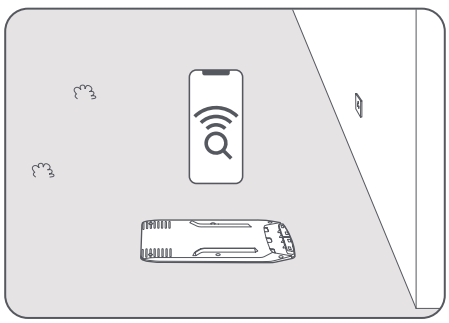
2.3 Sensor

Name	Beschreibung
LiDAR	Erfasst Umgebungsinformationen und erleichtert die Ortung des Roboters, die Hindernisvermeidung und die Wasser- und Schmutzerkennung. Erfassungsbereich: 30 m bei 10 % Reflektivität Sichtfeld: 360° (horizontal) × 59° (vertikal)

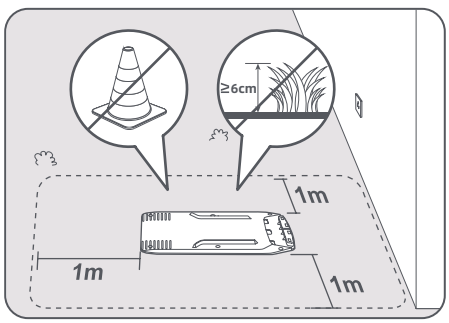
3 Installation

3.1 Einen geeigneten Standort auswählen

• Stellen Sie die Ladestation auf eine ebene Fläche nahe der Rasenkante und einer Steckdose. Es wird empfohlen, die Ladestation in einem Bereich mit guter WLAN-Signalstärke aufzustellen.
Hinweis: Prüfen Sie mit Ihrem Mobilgerät die WLAN-Signalstärke am Standort. Mit einer guten WLAN-Signalstärke wird die Stabilität der Verbindung zwischen dem Roboter und der App verbessert.
Wichtig: Vergewissern Sie sich, dass der Boden weich genug ist, um die Verschraubung zu ermöglichen.
Wichtig: Wenn die Ladestation auf einer Steigung steht, stellen Sie sicher, dass die Neigung nicht zu steil ist, um zu verhindern, dass der Roboter zurückrutscht und nicht andocken kann.

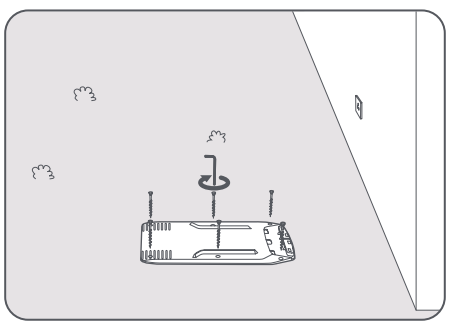


• Halten Sie links, rechts und im Vorderbereich der Ladestation einen Freiraum von mindestens **1 m** ohne Hindernisse ein. Sorgen Sie dafür, dass das Gras rund um den Standort kürzer als **6 cm** ist. Wenn das Gras höher ist, mähen Sie es bitte zuerst mit einem Schubmäher. Zu hohes Gras kann die Rückkehr des Roboters zur Ladestation erschweren.

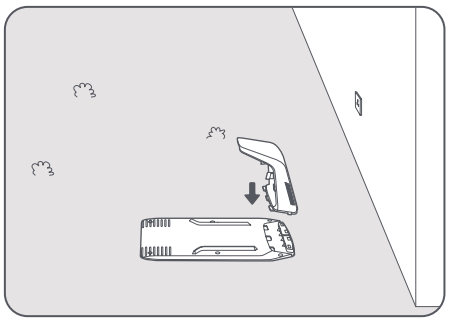


3.2 Installation der Ladestation

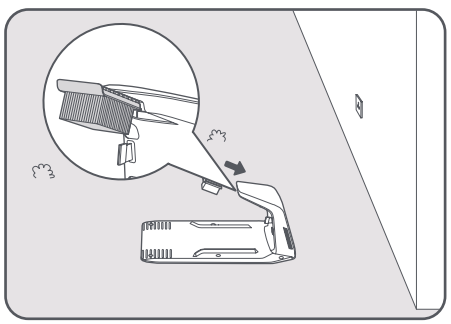
❶ Befestigen Sie die Basisplatte mit den mitgelieferten Schrauben und dem Sechskantschlüssel auf dem Boden.



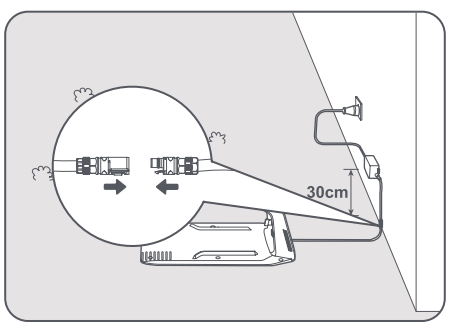
❷ Setzen Sie die Ladesäule in die Basisplatte ein, bis Sie ein Klickgeräusch hören.



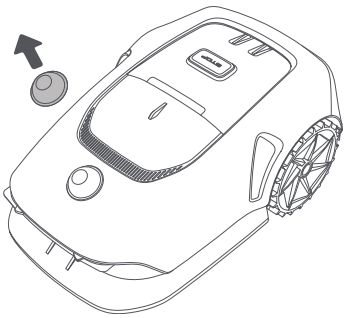
❸ Setzen Sie die Reinigungsbürste in den Ladeturm ein, indem Sie die Lasche mit dem Schlitz ausrichten.



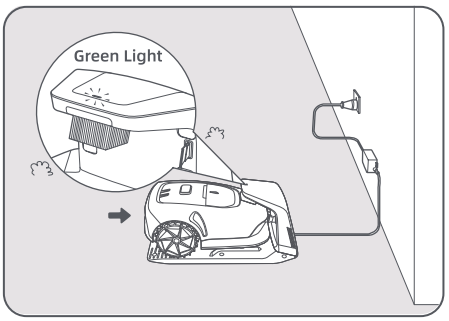
❹ Verbinden Sie das Netzteil mit dem Verlängerungskabel und schließen Sie es an eine Steckdose an. Bitte halten Sie das Netzteil mindestens **30 cm** über dem Boden.
Hinweis: Die LED-Anzeige an der Ladestation leuchtet **konstant blau**, wenn die Station mit Strom versorgt wird.



❺ Entfernen Sie die LiDAR-Schutzabdeckung.



❻ Setzen Sie den Roboter zum Aufladen in die Ladestation. Stellen Sie sicher, dass die Ladekontakte des Roboters und der Ladestation richtig miteinander verbunden sind.
Hinweis: Die Anzeigeleuchte wird **grün blinken**, wenn der Roboter erfolgreich in der Ladestation geladen wird.
Hinweis: Wenn Sie eine Garage für zusätzlichen Schutz hinzufügen möchten, verwenden Sie bitte die passende MOVA-Garage, die in Geschäften vor Ort oder online erhältlich ist. Die Verwendung einer nicht-MOVA-Garage kann beim Aufladen Probleme verursachen.

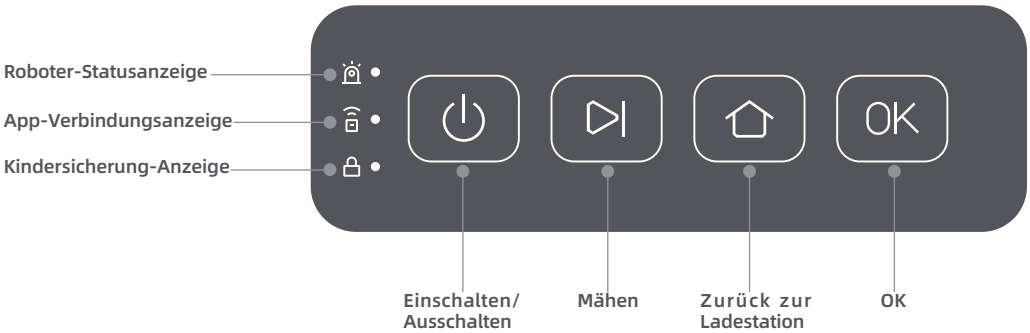


LED-Anzeige an der Ladestation

Farbe der LED-Anzeigeleuchte	Bedeutung
Blinkt/Leuchtet rot	1. Die Ladestation weist ein Problem auf (wie z. B. ein Problem mit dem Ladestrom oder der Spannung).
	2. Der Roboter dockt an die Ladestation an, aber der Ladevorgang ist nicht normal (z. B. ein Kurzschluss bei den Ladekontakten).
Leuchtet blau	Die Ladestation ist mit Strom versorgt. Der Roboter befindet sich nicht in der Ladestation.
Blinkt grün	Der Roboter wird in der Ladestation geladen.
Leuchtet grün	Der Roboter befindet sich in der Ladestation und ist voll geladen.

4 Vorbereitung zur Inbetriebnahme

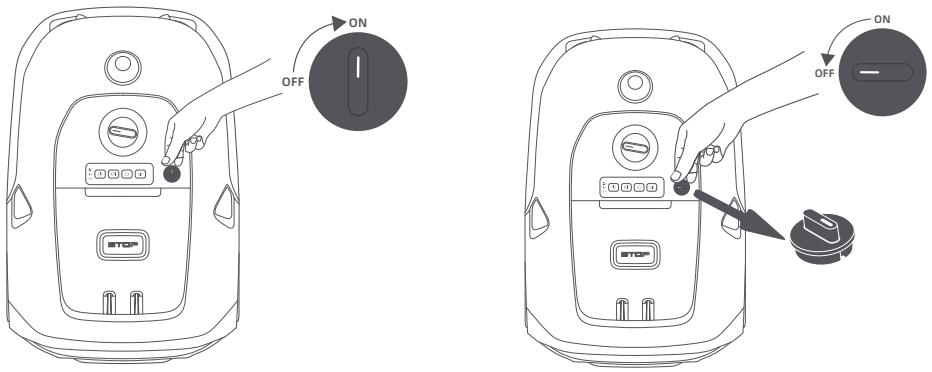
4.1 Das Bedienfeld kennenlernen



Steuerelemente

Taste	Funktion
Einschalten ⏻	Um den Roboter einzuschalten, stecken Sie den Sicherheitsschlüssel ein und drehen Sie ihn auf die Position **EIN**. Halten Sie die ⏻ Taste 2 Sekunden lang gedrückt, um den Roboter einzuschalten.
	Um den Roboter auszuschalten, stellen Sie sicher, dass er sich außerhalb der Ladestation befindet. Halten Sie dann die ⏻ Taste 2 Sekunden lang gedrückt. Das Drehen des Sicherheitsschlüssels auf die Position **AUS** schaltet den Roboter ebenfalls aus.
Mähen ⏯	Um das Mähen des gesamten Bereichs zu starten oder unterbrochene Aufgaben fortzusetzen, drücken Sie die ⏯ Taste und dann innerhalb von 5 Sekunden die **OK**-Taste.
Zurück zur Ladestation ⌂	Um den Roboter zur Ladestation zurückzusenden, drücken Sie die ⌂ Taste und dann innerhalb von 5 Sekunden die **OK**-Taste.
OK	Um die Sicherheitsverriegelung zu deaktivieren und die App-Steuerung zu ermöglichen, drücken Sie zweimal die **OK**-Taste.
	Um den Bluetooth-Kopplungsmodus zu aktivieren, halten Sie die **OK**-Taste 3 Sekunden lang gedrückt.
	Um eine Aktion auf dem Bedienfeld zu bestätigen, drücken Sie einmal die **OK**-Taste.
Mähen + OK	Um den Roboter auf Werkseinstellungen zurückzusetzen, halten Sie die ⏯ Taste und die **OK**-Taste zusammen 3 Sekunden lang gedrückt. Dies setzt die Countdown-Zeit der Verbrauchsmaterialien nicht zurück.
Stopp	Drücken Sie die **Stopp**-Taste, um den Roboter zu stoppen und die Sicherheitsverriegelung zu aktivieren. Die Steuerung über die App wird deaktiviert. Drücken Sie zweimal die **OK**-Taste, um die Sicherheitsverriegelung zu deaktivieren.

Sicherheitsschlüssel



• Drehen Sie den Sicherheitsschlüssel in die Position **EIN**, bevor Sie den Roboter einschalten.
• Drehen Sie den Sicherheitsschlüssel in die Position **AUS**; der Roboter wird automatisch heruntergefahren.
• Sie können den Sicherheitsschlüssel herausnehmen, wenn er sich in der Position **AUS** befindet. Der Roboter kann ohne den Schlüssel nicht eingeschaltet werden.
Hinweis: Wenn Sie den Sicherheitsschlüssel verlieren, wenden Sie sich bitte an das After-Sales-Team, um einen Ersatz zu erhalten.

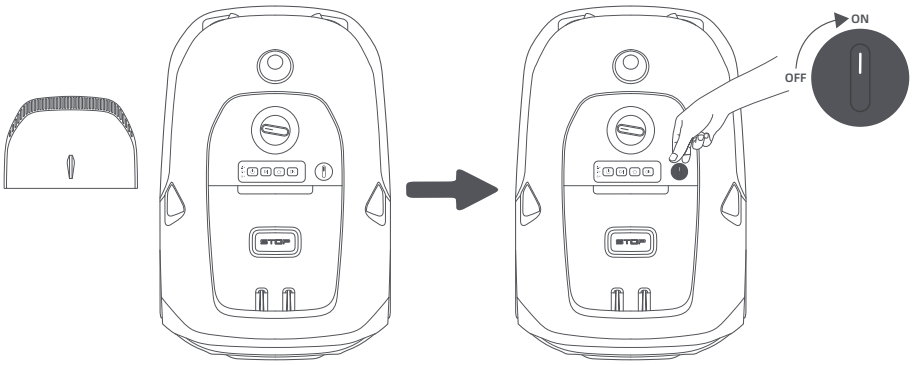
Anzeigeleuchten auf dem Bedienfeld

Anzeige	Farbe	Bedeutung
Roboterstatus	Blinkendes Grün	Der Roboter lädt in der Ladestation.
	Stetiges Grün	Der Akku ist vollständig geladen.
	Stetiges Rot	Ein Fehler ist aufgetreten.
	Blinkendes Blau	Der Roboter führt eine Aufgabe aus oder ist pausiert.
		Der Roboter schaltet sich ein.
	Stetiges Blau	Der Roboter ist im Standby-Modus.
App-Verbindung	Stetiges Blau	Der Roboter ist mit der App verbunden.
Kindersicherung	Stetiges Blau	Das Bedienfeld ist über die App gesperrt. (Sie können die Funktion „Kindersicherung “ in den App-Einstellungen aktivieren.)

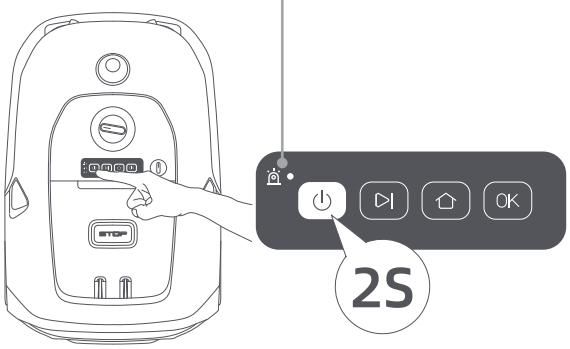
4.2 Ersteinstellungen

Vor dem ersten Einschalten des Roboters müssen einige grundlegende Einstellungen vorgenommen werden, bevor der Roboter eingesetzt werden kann.

❶ Öffnen Sie die obere Abdeckung und drehen Sie den Sicherheitsschlüssel in die **EIN**-Position.



❷ Halten Sie die ⏻ Taste auf dem Bedienfeld 2 Sekunden lang gedrückt, um den Roboter einzuschalten.
Hinweis: Wenn der Roboter eingeschaltet ist, zeigt die Statusanzeige • auf dem Bedienfeld ein **durchgehendes blaues** Licht.



Hinweis: Der Roboter schaltet sich automatisch ein, wenn er in der Ladestation andockt.
Wichtig: Um den Roboter einzuschalten, stellen Sie sicher, dass der Sicherheitsschlüssel installiert und auf die **EIN**-Position gestellt ist. Andernfalls kann der Roboter nicht eingeschaltet werden.

❸ Den Roboter mit dem Internet verbinden
Bitte scannen Sie den QR-Code, um die MOVAhome App auf Ihr mobiles Gerät herunterzuladen. Nach der Installation erstellen Sie bitte ein Konto und melden sich an.

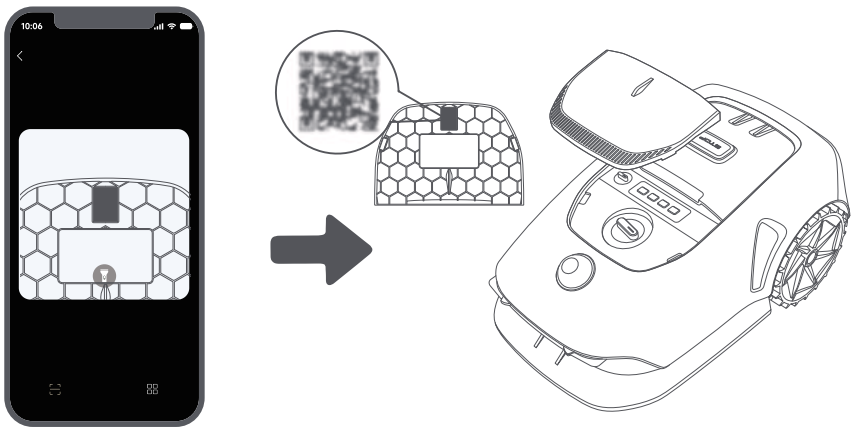
Sie können die MOVAhome App auch im App Store oder bei Google Play herunterladen.

Download on the App Store Get it on Google Play

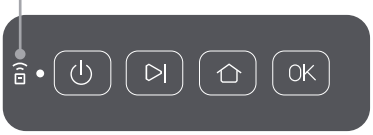
Vor der Netzwerkeinrichtung:

• Vergewissern Sie sich, dass der Roboter und Ihr mobiles Gerät im selben WLAN-Netzwerk sind.
• Stellen Sie sicher, dass sich Ihr mobiles Gerät im Umkreis von **10 m** vom Roboter befindet.
• Aktivieren Sie die Bluetooth-Funktion auf Ihrem mobilen Gerät.

1. Öffnen Sie die MOVAhome-App.
2. Sie können über eine der folgenden Methoden eine Verbindung herstellen:
a. QR-Code scannen: Gehen Sie zu **Das Gerät** und tippen Sie auf **Scannen Sie den QR-Code um eine Verbindung** herzustellen. Scannen Sie den QR-Code im Inneren der oberen Abdeckung des Roboters, um eine Verbindung herzustellen.



b. Manuell hinzufügen: Gehen Sie zu **Das Gerät** und tippen Sie auf **Hinzufügen**. Wählen Sie dann Ihr Robotermodell aus, um eine Verbindung herzustellen.
c. Automatische Erkennung: Der Roboter sucht nach nahegelegenen Geräten. Tippen Sie auf Ihren Roboter in der Liste der erkannten Geräte, um eine Verbindung herzustellen.
3. Bitte folgen Sie den Anweisungen in der App, um die Verbindung zum Wi-Fi-Netzwerk abzuschließen.
Wichtig: Bitte nutzen Sie ein Singleband-Netzwerk mit 2,4 GHz Frequenz oder ein Dualband-Netzwerk mit 2,4/5 GHz Frequenz.
Wichtig: Stellen Sie sicher, dass Ihr Wi-Fi-Netzwerk keine Firewall hat und nicht verschlüsselt ist. Andernfalls kann die Netzwerkeinrichtung fehlschlagen.
Hinweis: Sie können auch das Link-Modul separat erwerben, um den Roboter ohne WLAN-Verbindung fernzusteuern.
4. Drücken und halten Sie die **OK**-Taste auf dem Bedienfeld 3 Sekunden lang. Der Roboter wechselt in den Bluetooth-Kopplungsmodus.
5. Bitte folgen Sie den Anweisungen in der App, um die Kopplung abzuschließen.
Hinweis: Die App-Verbindungsanzeige • auf dem Bedienfeld leuchtet **durchgehend blau** wenn der Roboter erfolgreich mit der App verbunden ist.



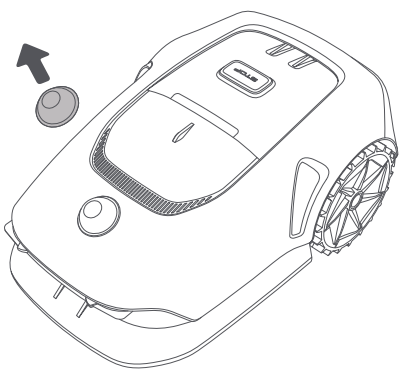
Wie kann man die Bindung vom Roboter aufheben?
Der Roboter wird automatisch an das MOVAhome Konto gebunden, sobald die Kopplung erfolgreich ist. Jedes Gerät kann nur an ein Konto gebunden werden. Es kann nicht gleichzeitig an ein anderes Konto gebunden sein.
Um den Roboter mit einem neuen Konto zu koppeln, müssen Sie ihn zuerst trennen. So trennen Sie ihn:
1. Öffnen Sie die MOVAhome-App. Gehen Sie zu **Das Gerät**.
2. Suchen Sie den Namen Ihres Roboters unter seinem Bild. Wenn Sie mehrere Roboter an Ihr MOVAhome-Konto verbunden haben, streichen Sie nach links oder rechts, um die Seite des Roboters zu finden, den Sie bearbeiten möchten.
3. Tippen Sie auf ◢ neben dem Namen des Roboters.
4. Wählen Sie **Löschen**.

Wie kann man sich von seinem MOVAhome-Konto abmelden oder es löschen?
1. Öffnen Sie die MOVAhome-App. Gehen Sie zu **Mein > Konto**.
2. Wählen Sie **Logout** oder **Konto löschen**.

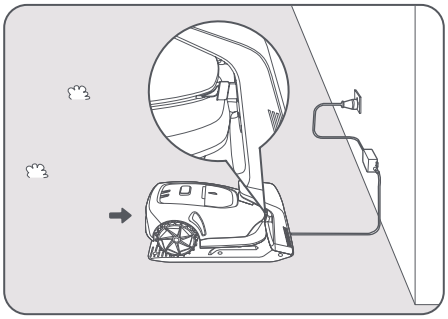
Wie teilen Sie Ihren Roboter?
1. Öffnen Sie die MOVAhome-App und gehen Sie zu **Das Gerät**.
2. Suchen Sie den Namen Ihres Roboters unter seinem Bild. Wenn Sie mehrere Roboter mit Ihrem MOVAhome-Konto verbunden haben, streichen Sie nach links oder rechts, um die Seite des Roboters zu finden, die Sie teilen möchten.
3. Tippen Sie auf ◢ neben dem Namen des Roboters.
4. Wählen Sie **Gerät gemeinsam nutzen**.

5 Karte Ihres Gartens erstellen

Bevor Sie die Karte erstellen, überprüfen Sie bitte Folgendes:
• Der Akkustand vom Roboter beträgt mehr als **50 %**.
• Die Schutzabdeckung des LiDAR wurde entfernt.

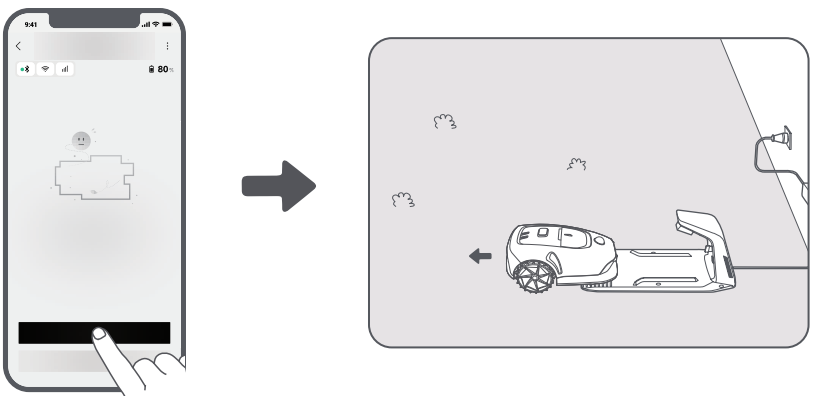


• Der Roboter dockt korrekt an die Ladestation an.

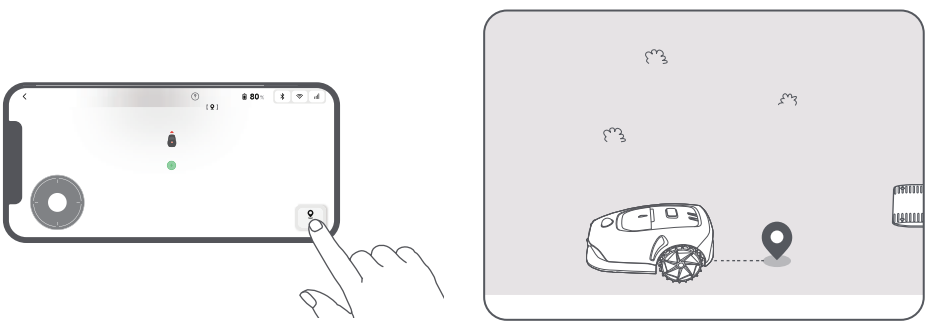


5.1 Eine Grenze erstellen

❶ Tippen Sie in der App auf **Erstellen beginnen**, woraufhin der Roboter seinen Status überprüft und sich kalibriert. Er verlässt automatisch die Ladestation, um die Kalibrierung durchzuführen. Bitte seien Sie vorsichtig.

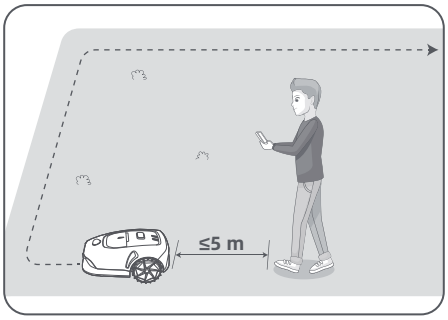


❷ Führen Sie den Roboter per Fernbedienung die Rasenkante heran und tippen Sie auf **Startpunkt setzen**, um den Startpunkt der Grenze zu bestimmen.

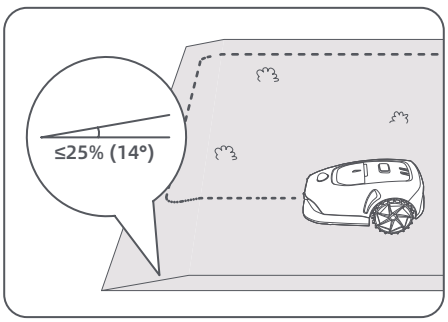


❸ Bewegen Sie den Roboter per Fernbedienung entlang der Rasenkante, um den Arbeitsbereich zu erstellen. Beachten Sie bitte beim Erstellen der Grenze durch die Fernsteuerung vom Roboter die folgenden Punkte:
Wichtig: Bewegen Sie den Roboter beim Erstellen der Grenze nicht manuell, da sonst die Kartenerstellung möglicherweise nicht erfolgreich ist.
Wichtig: Wenn die Kartenerstellung über die Fernbedienung beginnt, darf der Roboter nicht ferngesteuert an die Ladestation angedockt werden, bevor die Kartenerstellung abgeschlossen ist. Andernfalls kann das LiDAR blockiert werden, was zum Fehlschlagen der Kartenerstellung führen kann.

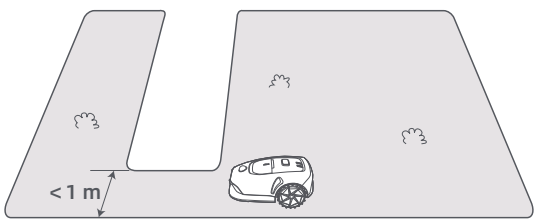
• Gehen Sie bei der Fernbedienung vom Roboter in einer Entfernung von maximal **5 m** hinter dem Roboter.



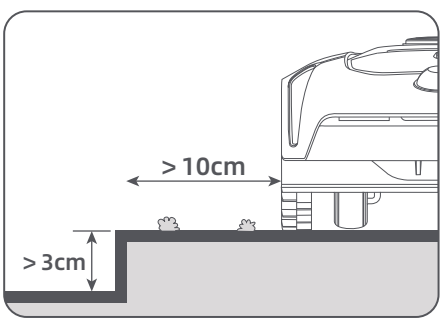
• Der Roboter kann Steigungen mit einer Neigung von bis zu **45 % (24°)** bewältigen. Für bessere Mähergebnisse wird jedoch empfohlen, die Steigungen der Arbeitsbereiche unter **25 % (14°)** zu halten.



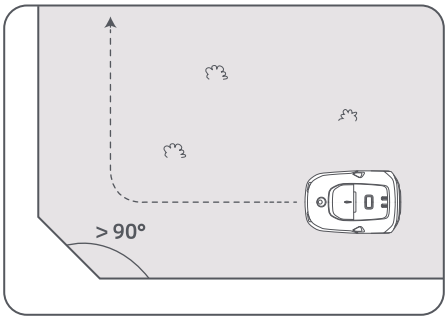
• Für Bereiche, die schmaler als **1 m** sind, legen Sie diese bitte als Wege fest, damit der Roboter hindurchfahren kann (siehe Abschnitt 5.4: ***Pfad festlegen***).



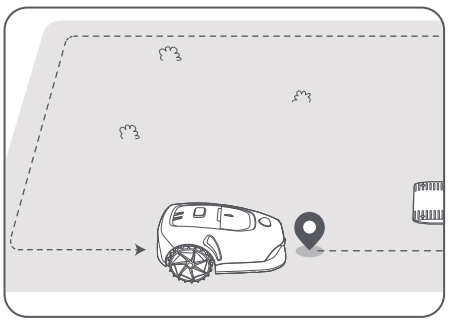
• Wenn Ihr Rasen mehr als **3 cm** höher als das angrenzende Gelände ist, halten Sie den Roboter mindestens **10 cm** vom Rand entfernt. Wenn Ihr Rasen auf gleicher Höhe mit dem angrenzenden Gelände ist, kann der Roboter den Randbereich überqueren, um optimale Mähergebnisse entlang der Kanten zu erzielen.

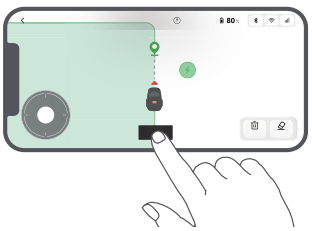


• Stellen Sie sicher, dass der Wendewinkel größer als **90°** ist. Winkel kleiner als 90° können es dem Roboter erschweren, einen sauberen Schnitt zu erzielen.



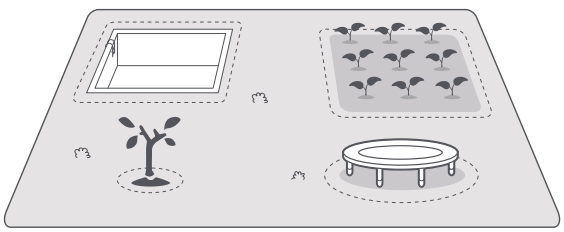
❹ Wenn der Roboter an die Stelle zurückkehrt, die **1 m** vom Startpunkt entfernt ist, können Sie auf **Begrenzung schließen** tippen und die Grenze wird automatisch fertiggestellt.





5.2 Sperrzone festlegen

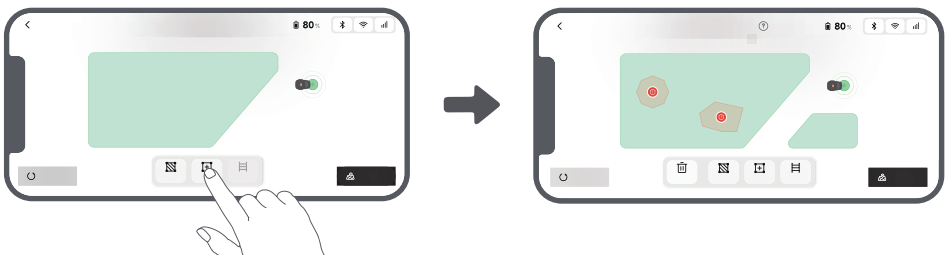
Der Roboter kann zwar Hindernissen automatisch umgehen, dennoch ist es notwendig, Bereiche mit Sturzgefahr, wie z. B. Schwimmbäder und Sandkästen, als Sperrzonen zu definieren. Bitte richten Sie für Objekte, die Sie schützen möchten (wie z.B. ein Blumenbeet, ein Trampolin, ein Gemüsebeet oder eine offene Baumwurzel), Sperrzonen ein. Sie können in der App auf **Sperrzone** tippen, um weiterhin Sperrzonen zu erstellen. Alternativ können Sie zu > **Kartenbearbeitung** gehen, um Sperrzonen zu erstellen oder zu löschen, nachdem die Karte fertiggestellt ist.



5.3 Weitere Zonen erstellen und bestehende Zonen erweitern

•Um weitere Zonen zu erstellen

Wenn Ihr Rasen durch Wege getrennt ist oder Sie mehrere voneinander getrennte Rasenflächen haben, können Sie in der App auf **Arbeitszone** tippen, um die Arbeitszone per Fernbedienung zu erstellen. Sie können die Zonen auch unter > **Kartenbearbeitung** hinzufügen, löschen oder ändern, wenn die Karte fertig ist.



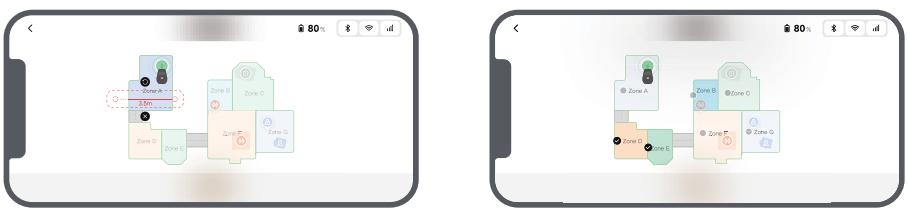
• Um bestehende Zonen zu erweitern

Um eine bestehende Zone zu erweitern, tippen Sie in der App auf **Arbeitszone**, um den Bereich zu erstellen, den Sie einbeziehen möchten. Wenn sich die beiden Bereiche überschneiden, werden sie automatisch zusammengeführt. Alternativ können Sie nach Abschluss der Kartierung zu > **Kartenbearbeitung** > **Arbeitszone gehen**, um eine bestehende Zone zu erweitern.



• Um Zonen zu trennen und zu kombinieren

Um eine Zone in kleinere zu unterteilen oder Zonen, die mit der App geteilt wurden, zu einer größeren zusammenzuführen, gehen Sie zu > **Kartenbearbeitung** > **Zonen-Einstellungen** und tippen Sie in der App auf **Trennen** oder **Kombinieren**.

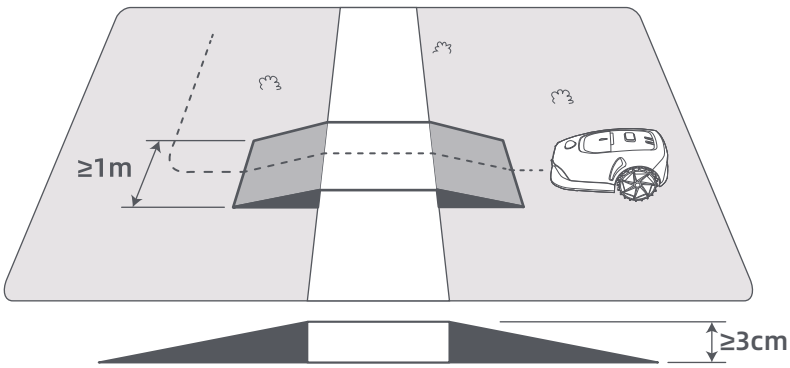


5.4 Pfad festlegen

Für einzelne Zonen müssen Sie einen Pfad erstellen, um sie zu verbinden. Isolierte Zonen ohne Pfad sind für den Roboter unzugänglich.

Hinweis: Standardmäßig befährt der Roboter nur den Weg, ohne zu mähen.

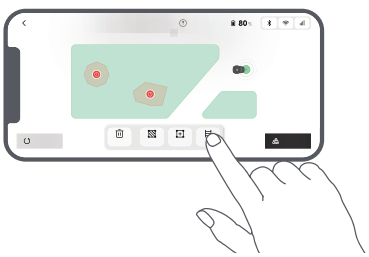
Wichtig: Wenn Ihre Rasenfläche durch Durchgänge mit einer Höhe von mehr als **3 cm** unterteilt ist, platzieren Sie ein Objekt mit einer Neigung, die der Höhe des Durchgangs entspricht (z. B. eine Rampe).

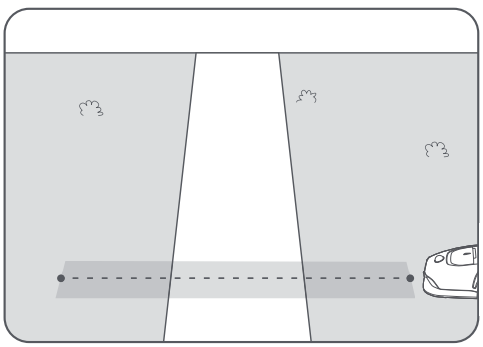


• So verbindet man zwei voneinander getrennte Arbeitszonen

Für isolierte Bereiche legen Sie bitte Pfade an, um sie zu verbinden, da sie sonst für den Roboter unzugänglich sind. Tippen Sie auf **Pfad** und steuern Sie den Roboter mit der Fernbedienung, um einen Pfad zu erstellen.

Wichtig: Achten Sie darauf, dass der Anfang und das Ende des Pfades im Arbeitsbereich liegen.



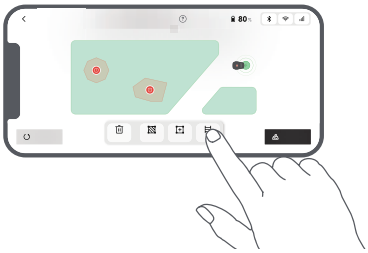


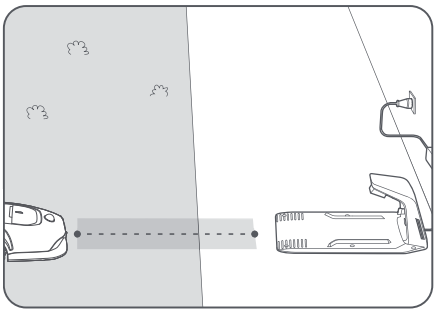
• So verbindet man die Arbeitszone und die Ladestation

Wenn sich Ihre Ladestation nicht im Arbeitsbereich befindet, sollte ein Pfad erstellt werden, um sie mit dem Arbeitsbereich zu verbinden. Tippen Sie auf **Pfad**, und steuern Sie den Roboter mit der Fernbedienung, um einen Pfad für die Rückkehr des Roboters zur Ladestation zu erstellen.

Wichtig: Stellen Sie sicher, dass ein Ende sich innerhalb des Arbeitsbereichs befindet und das andere Ende direkt vor der Ladestation liegt. Es wird empfohlen, den Pfad mit der Ladestation auszurichten.

Wichtig: Beim Anlegen von Pfaden zwischen dem Arbeitsbereich und der Ladestation darf der Roboter nicht ferngesteuert an die Ladestation angedockt werden. Andernfalls kann das LiDAR blockiert werden, was zum Fehlschlagen der Kartenerstellung führen kann.





5.5 Karte fertigstellen

Tippen Sie auf **Karte fertigstellen**, wenn die Arbeitsbereiche, Wege und Sperrzonen festgelegt sind.

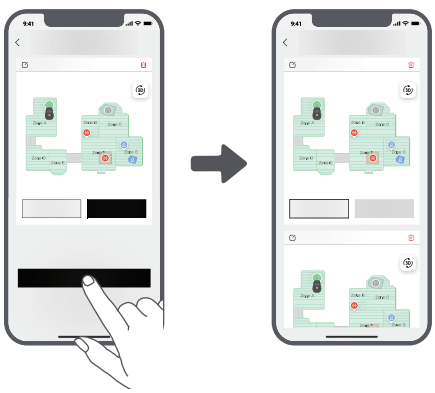


5.6 Zweite Karte hinzufügen

Wenn es keinen Weg zwischen Ihrem Vor- und Hintergarten gibt, können Sie eine zweite Karte erstellen. Nachdem Sie die erste Karte abgeschlossen haben, tippen Sie auf **Karte hinzufügen**, um die zweite Karte zu erstellen. Alternativ können Sie zu > **Kartenbearbeitung** navigieren und nach Abschluss der Kartierung auf **Karte hinzufügen** tippen. Sobald Sie die zweite Karte fertiggestellt haben, können Sie zwischen den Karten über > **Kartenbearbeitung** wechseln.

Hinweis: Nach dem Wechsel der Karte werden die Zeitpläne und Mäh-Einstellungen der aktuellen Karte angewendet.

Hinweis: Für mehr Komfort, können Sie eine zusätzliche Ladestation kaufen, um sie in der zweiten Kartenzone zu installieren. Mit einer separaten Ladestation in der zweiten Karte müssen Sie den Roboter nur manuell zwischen den beiden Karten bewegen.



6 Bedienung

6.1 Zum ersten Mal mit dem Mähen beginnen

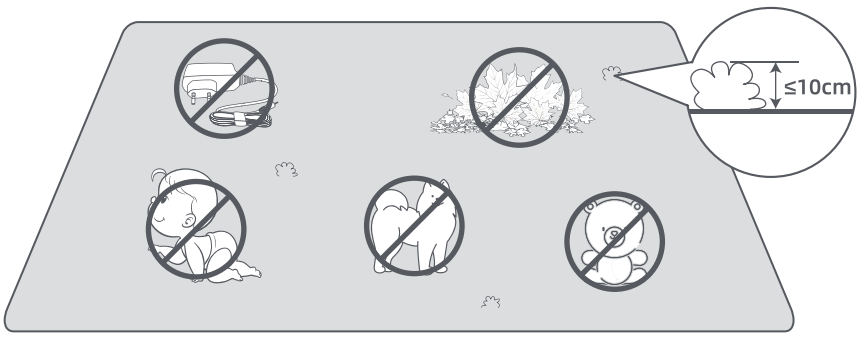
Tipps vor dem Mähen:

• Mähen Sie das Gras mit einem Schubmäher auf eine Höhe von maximal **10 cm**.

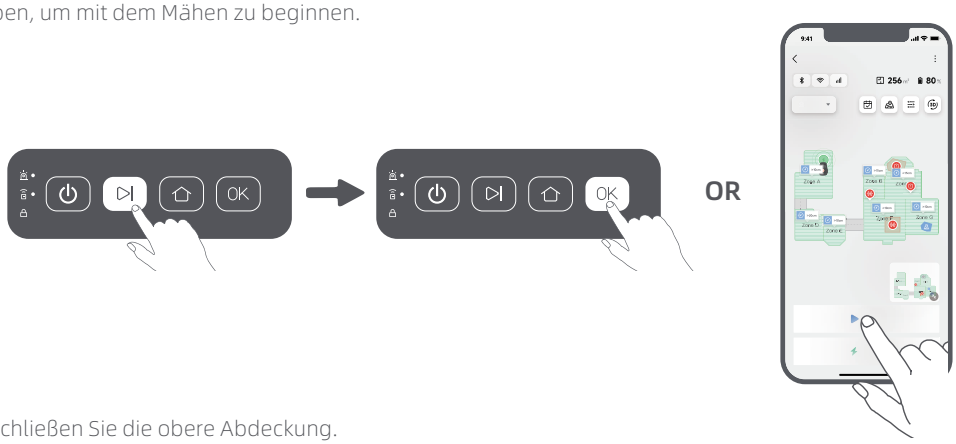
• Entfernen Sie alle Hindernisse wie Schutt, Laubhaufen, Spielzeug, Drähte und Steine vom Rasen. Achten Sie darauf, dass sich keine Kinder oder Haustiere bei Mäharbeiten mit dem Roboter auf dem Rasen befinden.

• Füllen Sie die Lücken im Rasen auf.

• Stellen Sie Ihre Mähpräferenzen in der App vorab ein (wie z. B. Mäheffizienz, Mähhöhe und Mährichtung).



1. Öffnen Sie die obere Abdeckung, um auf das Bedienfeld zuzugreifen.
2. Drücken Sie die ▷| Taste und dann innerhalb von 5 Sekunden die **OK**-Taste. Der Roboter verlässt die Ladestation und beginnt mit dem Mähen des gesamten Bereichs. Sie können auch in der App auf **Start** tippen, um mit dem Mähen zu beginnen.

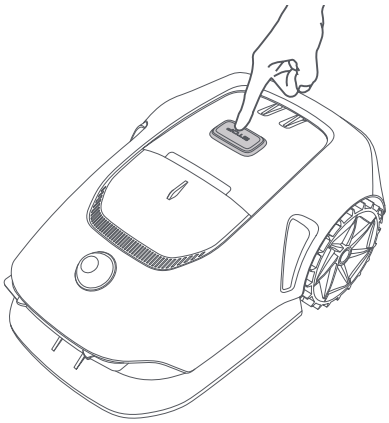


3. Schließen Sie die obere Abdeckung.

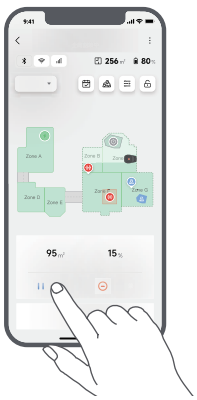
6.2 Pause/Unterbrechen

Zum Unterbrechen der aktuellen Mähaufgabe können Sie die **Stopp**-Taste am Roboter drücken oder in der App auf **Pause** tippen.

Hinweis: Der Roboter kann nicht direkt über die App gestartet werden, nachdem die **Stopp**-Taste gedrückt wurde. Um die Steuerung über die App wieder aufzunehmen, drücken Sie zuerst zweimal die **OK**-Taste auf dem Bedienfeld, um die Sicherheitsverriegelung zu deaktivieren.

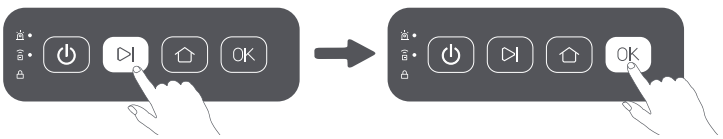


OR

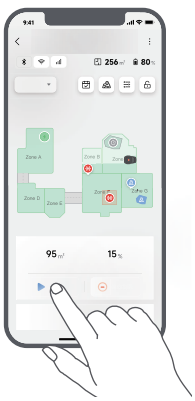


6.3 Fortsetzen

Um die Aufgabe fortzusetzen, wenn der Roboter in Pausestellung ist, drücken Sie die ▷| Taste und dann innerhalb von 5 Sekunden die **OK**-Taste. Der Roboter wird die letzte Mähaufgabe fortsetzen. Sie können auch in der App auf **Fortsetzen** tippen, um die Mähaufgabe fortzusetzen.

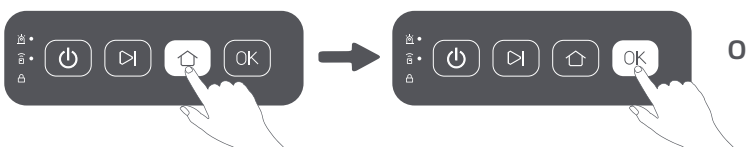


OR

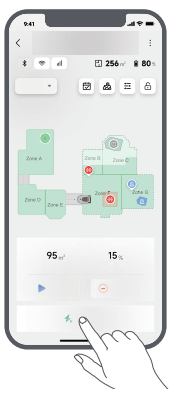


6.4 Rückkehr zur Ladestation

Um die Mähaufgabe zu stoppen und den Roboter zur Ladestation zurückzuschicken, drücken Sie die ⌂ Taste und dann innerhalb von 5 Sekunden die **OK**-Taste auf dem Bedienfeld. Der Roboter kehrt automatisch zur Ladestation zurück, um aufzuladen. Sie können auch in der App auf **Rückkehr zur Basisstation starten** tippen, um den Roboter zur Ladestation zurückzuschicken.



OR



7 MOVAhome App

Wo man noch mehr entdecken kann

Die MOVAhome App ist mehr als nur eine Fernbedienung. Sie können mit der App viele verschiedene Funktionen nutzen: diverse Einstellungen per Fernbedienung vornehmen, verschiedene Mähmodi ausprobieren, die Karte beliebig bearbeiten und den Mähplan anpassen.

7.1 Mähmodi

Der Roboter bietet verschiedene Mähmodi. Sie können über die App zwischen den Modi umschalten, darunter Flächenmähen, Zonenmähen, Randmähen, Positionsmähen und manueller Modus.



7.2 Schnitthöhe

Um die Schnitthöhe anzupassen, drehen Sie den Knopf am Roboter, um sie zwischen **20 mm** und **60 mm** einzustellen.



7.3 Mähformen

Passen Sie Ihren Rasen an, indem Sie Formen über > **Kartenbearbeitung** > **Formen** in der App hinzufügen. Definierte Formen werden in allen Mähmodi vom Mähen ausgeschlossen. Sie können deren Position, Größe oder Entfernung in **Formen** ändern.



7.4 Zeitplan

Nach Fertigstellung der ersten Karte erstellt der Roboter automatisch zwei wöchentliche Mähpläne entsprechend der Rasengröße: "**Frühjahr&Sommer Plan**" und "**Herbst&Winter Plan**". Sie können in der App auf tippen, um detaillierte Zeitplaneinstellungen vorzunehmen. Mit der Zeitplanfunktion können Sie die tägliche Mäharbeit komplett dem Roboter überlassen. Sie müssen den Roboter nur noch regelmäßige Wartung durchführen.

Hinweis: Wenn Sie Sorge haben, dass der Roboter Sie oder Ihre Nachbarn stören könnte, wenn er zu bestimmten Zeiten selbstständig arbeitet, können Sie unter **Einstellungen** > **Nicht stören** die Ruhezeiten in der App einstellen.



7.5 Kindersicherung

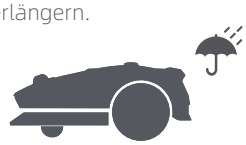
Wenn Sie befürchten, dass Kinder den Roboter bedienen könnten, navigieren Sie zu **Einstellungen** und aktivieren Sie die **Kindersicherung** in der App. Mit dieser Funktion wird das Bedienfeld gesperrt. Sie können es über die App entsperren.



7.6 Regenschutz

Wenn Sie besorgt sind, dass schlechte Wetterbedingungen die Mäharbeiten beeinträchtigen könnten, können Sie die Funktion **Regenschutz** in der App unter **Einstellungen** aktivieren. Wenn diese Funktion aktiviert ist, unterbricht der Roboter das Mähen automatisch und kehrt zur Ladestation zurück, wenn es regnet. Sie können die Regenschutzzeit in der App einstellen.

Hinweis: Das Mähen von nassem Gras kann Ihren Rasen beschädigen. Es ist ratsam, die Schutzdauer zu verlängern, damit das Gras vor dem erneuten Mähen trocknen kann. Die standardmäßige Schutzzeit beträgt 3 Stunden, und Sie können sie in der App verlängern.



7.7 Frostschutz

Wenn die Temperatur unter **6 °C** liegt, kann das Mähen den Rasen dauerhaft beschädigen. Der Akku kann infolge des aktivierten Selbstschutzes nicht geladen werden. Sie können die Funktion **Frostschutz** unter **Einstellungen** in der App aktivieren. Mit dieser Funktion kann der Roboter das Mähen automatisch unterbrechen und zur Ladestation zurückkehren, wenn die Umgebungstemperatur ≤ **6 °C** liegt. Er setzt seine Arbeit automatisch fort, wenn die Temperatur über **11 °C** liegt.



7.8 Sicherheitsfunktionen

Der Roboter unterstützt mehrere Diebstahlsicherungen, um einen sicheren Betrieb zu gewährleisten und unbefugte Nutzung zu verhindern.

7.8.1 Hebealarm

Wenn diese Funktion aktiviert ist, ertönt sofort ein Alarm, wenn der Roboter angehoben wird, und die App-Steuerung wird deaktiviert. Um die App-Steuerung wieder aufzunehmen, drücken Sie zweimal die **OK**-Taste auf dem Bedienfeld, um zuerst die Sicherheitsverriegelung zu deaktivieren.



7.8.2 Alarm bei Verlassen der Karte

Bei aktivierter Funktion wird der Roboter gesperrt und der Alarm wird sofort ausgelöst, wenn er sich außerhalb der Karte befindet. **(Für diese Funktion ist die Installation des Link-Moduls erforderlich.)**



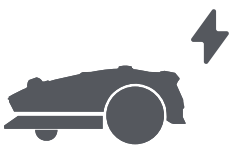
7.8.3 Standort in Echtzeit

Mit dem Link-Modul können Sie den aktuellen Standort des Roboters in Google Maps anzeigen lassen.



7.9 Benutzerdefinierte Ladedauer

Um den Ladezeitraum des Roboters auf bestimmte Stunden anzupassen, können Sie die Funktion **Benutzerdefinierte Ladedauer** über **Einstellungen** > **Aufladen** in der App aktivieren. Wenn diese Funktion aktiviert ist, lädt sich der Roboter auf 20 %, wenn der Akkustand niedrig ist, vorausgesetzt, es gibt keine Mähaufgaben. Eine vollständige Ladung erfolgt nur während des festgelegten Ladezeitraums. Sie können auch den **Batteriestand für automatisches Aufladen** und den **Batteriestand für die Wiederaufnahme der Aufgaben** anpassen, um die Batteriestände festzulegen, bei denen der Roboter automatisch zur Ladestation zurückkehrt oder unvollendete Mähaufgaben fortsetzt.



Hinweis: Das MOVA Entwicklungsteam führt laufend die Firmware- und App-Aktualisierungen per **Satelliten-Signal (drahtlos)** durch. Bitte achten Sie auf Aktualisierungsbenachrichtigungen oder aktivieren Sie die Funktion zur **automatischen Aktualisierung**, um die Firmware und die App auf dem neuesten Stand zu halten und mehr Funktionen zu nutzen.

8 Wartung

Für eine bessere Leistung und Lebensdauer des Roboters reinigen Sie ihn bitte regelmäßig und tauschen Sie abgenutzte Teile entsprechend der nachfolgend aufgeführten Häufigkeit aus:

Teil	Häufigkeit des Austauschs
Schneidmesser	Spätestens alle 6-8 Wochen
Reinigungsbürste	Spätestens alle 12 Monate

Hinweis: Sie können die verbleibende Zeit für die Klingen und die Reinigungsbürste unter **Einstellungen** > **Verbrauchsmaterial und Wartung** in der App überprüfen. Nachdem Sie die Verbrauchsmaterialien wie angegeben ausgetauscht haben, gehen Sie zur Detailseite des Verbrauchsmaterials und tippen Sie auf **Ich habe es ersetzt**, um den Timer zurückzusetzen.

Hinweis: Wenn Sie bestimmte Bereiche in Ihrem Garten für die regelmäßige Reinigung und Wartung des Roboters festgelegt haben, können Sie Wartungspunkte auf der Karte festlegen, indem Sie zu **Einstellungen** > **Gehe zu Wartungspunkt** > **Punkt bearbeiten** navigieren. Sobald die Wartungspunkte festgelegt sind, können Sie einfach auf **Los** tippen, um den Roboter zu den festgelegten Standorten zu führen.

8.1 Reinigung

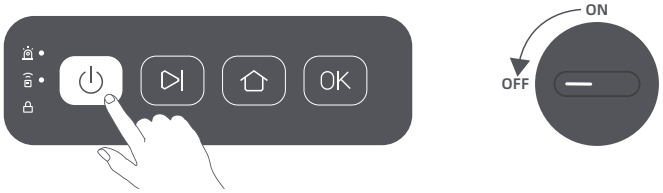
Reinigen Sie Ihren Roboter regelmäßig, um zu verhindern, dass sich Grasreste und Schmutz ansammeln und die Messerscheibe und Antriebsräder verstopfen, was die Mäh-, Andock- und Bewegungsleistung beeinträchtigen kann. Wir empfehlen die Verwendung eines Reinigungssets, das in lokalen Geschäften oder online erhältlich ist.

⚠ **Warnung:** Schalten Sie den Roboter vor der Reinigung aus und drehen Sie den Sicherheitsschlüssel in die **AUS**-Position. Ziehen Sie die Ladestation ab.

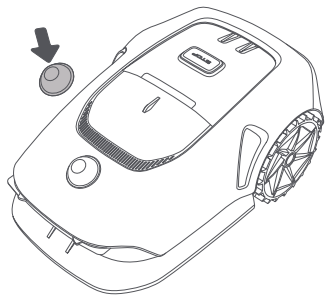
⚠ **Vorsicht:** Bitte achten Sie darauf, dass die LiDAR-Schutzabdeckung auf dem LiDAR angebracht ist, bevor Sie den Roboter auf den Kopf stellen, um Schäden am LiDAR zu vermeiden.

• Das Robotergehäuse, Fahrgestell und Schneidkopf:

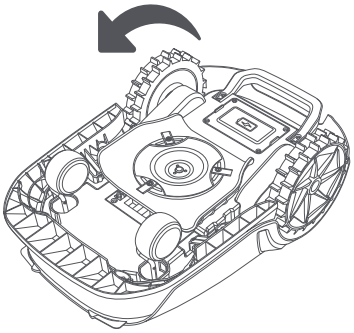
1. Schalten Sie den Roboter aus und drehen Sie den Sicherheitsschlüssel in die **AUS**-Position.



2. Setzen Sie die LiDAR-Schutzabdeckung auf das LiDAR.



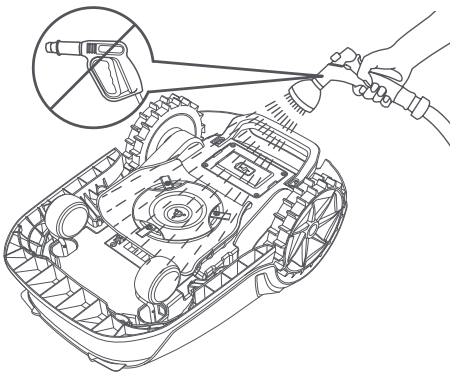
3. Drehen Sie den Roboter auf den Kopf.



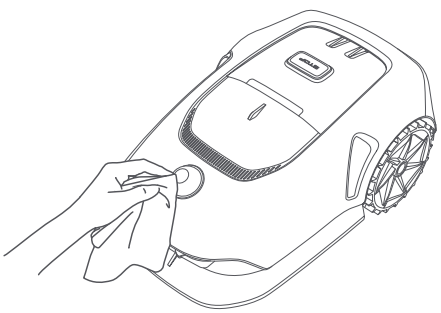
4. Reinigen Sie das Gehäuse, den Schneidkopf und das Fahrgestell des Roboters mit einem Schlauch.

⚠ **Warnung:** Berühren Sie beim Reinigen des Gehäuses nicht die Schneidmesser. Bitte tragen Sie beim Reinigen Handschuhe.

⚠ **Vorsicht:** Bitte reinigen Sie nicht mit einem Hochdruckreiniger. Verwenden Sie zur Reinigung keine Reinigungsmittel.

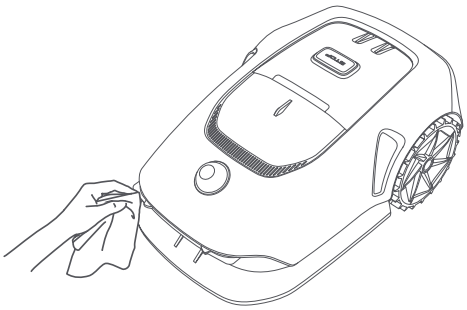


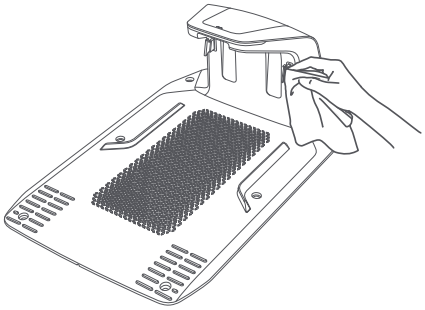
5. Reinigen Sie den LiDAR-Sensor vorsichtig mit einem fusselfreien Tuch.



• Ladekontakte

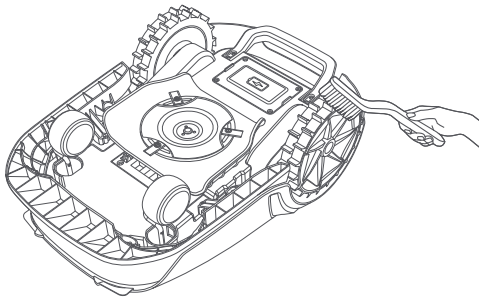
Reinigen Sie die Ladekontakte des Roboters und der Ladestation mit einem sauberen Tuch. Halten Sie die Ladekontakte nach der Reinigung trocken.





• Antriebsräder:

Verwenden Sie eine Bürste, um Schlamm von den Rädern zu entfernen und einen guten Grip zu gewährleisten.



8.2 Austausch der Komponenten

• Ersetzen der Schneidmesser

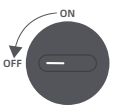
Ersetzen Sie die Schneidmesser regelmäßig, um sie scharf zu halten. Es wird empfohlen, die Klingen alle **6-8 Wochen** oder früher zu ersetzen. Bitte verwenden Sie nur Original-Schneidmesser von MOVA.

⚠ **Warnung:** Bitte schalten Sie den Roboter aus und drehen Sie den Sicherheitsschlüssel in die AUS-Position. Tragen Sie Schutzhandschuhe, bevor Sie die Klingen ersetzen.

Hinweis: Bitte tauschen Sie alle drei Schneidmesser gleichzeitig aus, um ein ausgewogenes Schneidsystem zu gewährleisten.

1. Schalten Sie den Roboter aus und drehen Sie den Sicherheitsschlüssel in die **AUS**-Position.

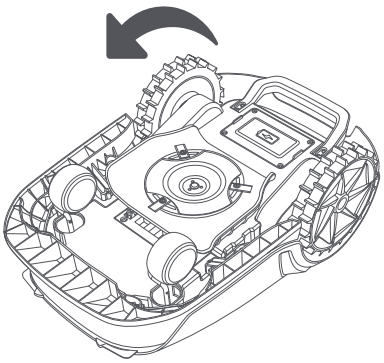




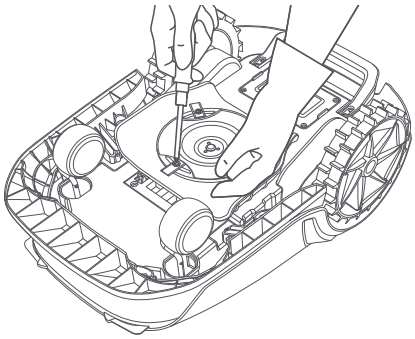
2. Stellen Sie sicher, dass die LiDAR-Schutzabdeckung aufgesetzt ist.



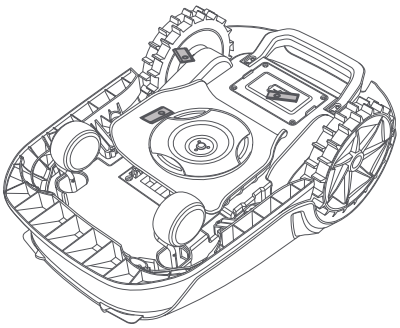
3. Legen Sie den Roboter auf eine weiche Unterlage und stellen Sie ihn auf den Kopf.



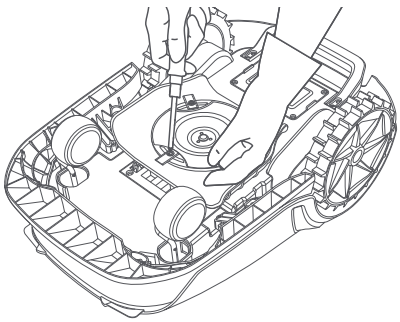
4. Lösen Sie die Schrauben mit einem Kreuzschlitzschraubendreher.



5. Entfernen Sie die drei Klingen und Schrauben.



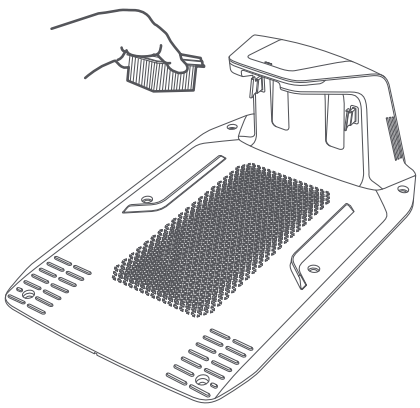
6. Richten Sie die neuen Klingen mit den Löchern auf der Messerscheibe aus und sichern Sie sie mit den Schrauben.



7. Stellen Sie sicher, dass sich die Schneidmesser frei drehen können.

• Austausch der Reinigungsbürste

Wenn die Reinigungsbürste für den LiDAR-Sensor abgenutzt ist, können ihre Borsten ausfransen oder beschädigt werden, wodurch die Reinigungsleistung beeinträchtigt wird. Tauschen Sie die Reinigungsbürste regelmäßig aus, um ein optimales Reinigungsergebnis zu erzielen. Es wird empfohlen, die Reinigungsbürste mindestens alle **12 Monate** auszutauschen.



9 Akku

Laden Sie bei langfristiger Aufbewahrung den Roboter alle **6 Monate** auf, um den Akku zu schützen. Die eingeschränkte Garantie deckt keine Akkuschäden ab, die durch Tiefentladung verursacht werden. Laden Sie den Akku nicht bei einer Umgebungstemperatur **über 45 ° C** bzw. **unter 6 ° C**. Die Temperatur für die Langzeitlagerung des Akkus sollte **zwischen -10 und 35 ° C** liegen. Zur Schadensminimierung liegt die empfohlene Lagerungstemperatur für den Akku **zwischen 0 und 25 ° C**.
Hinweis: Die Lebensdauer des Akkus des Roboters hängt von der Nutzungshäufigkeit und der Anzahl der Betriebsstunden ab. Ist der Akku beschädigt oder lässt er sich nicht mehr aufladen, entsorgen Sie den verbrauchten oder defekten Akku bitte nicht achtlos. Bitte halten Sie sich an die regionalen Recyclingvorschriften.

Energiesparender Lademodus:
Bei aktiviertem Energiespar-Lademodus werden alle nicht mit dem Laden verbundenen Funktionen deaktiviert. (Das Netzwerk wird ausgeschaltet.)

• Um den Lademodus mit geringer Leistung zu aktivieren, halten Sie die ⏭ Taste und die ⌂ Taste gleichzeitig gedrückt und drücken Sie gleichzeitig 5-mal schnell die **OK**-Taste. Sie hören eine Sprachansage: Der Energiespar-Lademodus ist aktiviert.
• Um den Lademodus mit geringer Leistung zu deaktivieren, starten Sie den Roboter neu.

10 Einlagerung in der Winterzeit

• Roboter
1. Laden Sie den Akku vollständig auf. Schalten Sie den Roboter aus und drehen Sie den Sicherheitsschlüssel in die **AUS**-Position.
2. Reinigen Sie den Roboter gründlich, bevor Sie es für den Winter einlagern.
3. Setzen Sie die LiDAR-Schutzabdeckung auf.
4. Lagern Sie den Roboter an einem trockenen Ort bei einer Temperatur **über 0 ° C**.

• Ladestation
Ziehen Sie den Stecker der Ladestation und lagern Sie sie an einem trockenen, kühlen und vor direkter Sonneneinstrahlung geschützten Ort.
Hinweis: Nach der Winterlagerung installieren Sie bitte die Ladestation erneut und platzieren Sie den Roboter darin zum Aufladen. Wenn Sie die Ladestation an einem anderen Ort installieren, aktualisiert der Roboter automatisch die Position der Station, sobald er auflädt und die Station verlässt. Bei Positionsfehlern aufgrund größerer Veränderungen in Ihrem Garten wird empfohlen, das Gebiet neu zu kartieren.

11 Transport

Für den Transport über lange Strecken stellen Sie sicher, dass der Roboter ausgeschaltet ist und der Sicherheitsschlüssel in die **AUS**-Position gedreht ist. Es wird empfohlen, die Originalverpackung zu verwenden. Bitte setzen Sie die LiDAR-Schutzabdeckung auf.

⚠ **Warnung:** Schalten Sie den Roboter aus und drehen Sie den Sicherheitsschlüssel in die **AUS**-Position, bevor Sie ihn transportieren.

⚠ **Warnung:** Heben Sie den Roboter am hinteren Griff an und halten Sie die Messerscheibe von Ihrem Körper fern.

12 Fehlersuche und -behebung

Problem	Ursache	Lösung
Der Roboter ist nicht mit der App verbunden.	1. Der Roboter befindet sich nicht innerhalb der Reichweite des WLAN- oder Bluetooth-Signals. 2. Der Roboter ist ausgeschaltet oder wird neu gestartet.	1. Prüfen Sie, ob der Roboter den Einschaltvorgang abgeschlossen hat. 2. Prüfen Sie, ob der Router ordnungsgemäß funktioniert. 3. Gehen Sie näher an den Roboter heran, um eine Bluetooth-Verbindung herzustellen.
Der Roboter ist angehoben.	Das Rad ist nicht auf dem Boden.	1. Stellen Sie den Roboter wieder auf den flachen Boden. 2. Drücken Sie die OK-Taste zweimal, um den Roboter zu entsperren. 3. Der Roboter kann nicht über Objekte mit einer Höhe von mehr als 3 cm fahren. Bitte achten Sie darauf, dass der Boden im Arbeitsbereich des Roboters eben ist.
Der Roboter ist gekippt.	Der Roboter ist um mehr als 37° gekippt.	1. Stellen Sie den Roboter wieder auf den flachen Boden. 2. Drücken Sie die OK-Taste zweimal, um den Roboter zu entsperren. 3. Der Roboter kann keine Steigungen von mehr als 45 % (24°) befahren.
Der Roboter ist festgefahren.	Der Roboter ist festgefahren und kann sich nicht befreien.	1. Entfernen Sie die umliegenden Hindernisse und versuchen Sie es erneut. 2. Bewegen Sie den Roboter manuell an eine flache und offene Stelle auf der Karte und versuchen Sie erneut, die Aufgabe zu starten. Wenn dieses Problem weiterhin auftritt, versuchen Sie es erst dann erneut, wenn sich der Roboter in der Ladestation befindet. 3. Prüfen Sie, ob es Gruben im Gelände gibt. Füllen Sie die Gruben vor dem Mähen auf, um ein Festfahren des Roboters zu verhindern. 4. Prüfen Sie, ob das umliegende Gras höher als 10 cm ist. Sie können die Höhe der Hindernisvermeidung einstellen oder den Rasen im Voraus mit einem Schiebemäher mähen, um das Festfahren des Roboters zu verhindern. 5. Bleibt der Roboter häufig an dieser Stelle stecken, können Sie sie als Sperrzone festlegen.
Störung am linken/rechten Hinterrad.	Das Rad kann sich nicht drehen oder es liegt ein Problem mit dem Radmotor vor.	1. Reinigen Sie die Hinterräder und versuchen Sie es erneut. 2. Wenn dieser Fehler weiterhin auftritt, versuchen Sie, den Roboter neu zu starten. 3. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Schneidkopf kann sich nicht drehen.	Der Schneidkopf kann sich nicht normal drehen oder es liegt ein Problem mit dem Messermotor vor.	1. Reinigen Sie den Schneidkopf und versuchen Sie es erneut. 2. Prüfen Sie, ob das umliegende Gras höher als 10 cm ist. Sie können den Rasen vorher mit einem Schiebemäher mähen, um eine Blockierung des Schneidkopfes durch hohes Gras zu vermeiden. 3. Prüfen Sie, ob sich Wasser unter dem Schneidkopf befindet. Sollte dies der Fall sein, bringen Sie den Roboter an einen trockenen Ort und versuchen Sie es erneut. 4. Wenn dieser Fehler weiterhin auftritt, versuchen Sie, den Roboter neu zu starten. 5. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

Problem	Ursache	Lösung
Stoßfänger-Fehler.	Der vordere Stoßfängersensor wird ständig angeregt.	1. Prüfen Sie, ob der Roboter irgendwo festgefahren ist. 2. Klopfen Sie leicht auf den Stoßfänger und stellen Sie sicher, dass er zurückfedert. 3. Wenn dieser Fehler weiterhin auftritt, versuchen Sie, den Roboter neu zu starten. 4. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Fehler beim Aufladen.	Der Roboter dockt an die Ladestation an, aber der Ladestrom oder die Ladespannung ist fehlerhaft.	1. Prüfen Sie, ob die Ladestation richtig mit dem Stromnetz verbunden ist. 2. Prüfen Sie, ob die Ladekontakte am Roboter und an der Ladestation sauber sind. 3. Versuchen Sie nach der Überprüfung, den Roboter erneut an die Ladestation anzudocken. 4. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Akkutemperatur zu hoch.	Die Akkutemperatur beträgt ≥ 60 °C .	1. Verwenden Sie den Roboter bei einer Umgebungstemperatur unter 40 ° C. Sie können warten, bis die Akkutemperatur automatisch sinkt. 2. Sie können den Roboter ausschalten und nach einer Zeit neu starten. 3. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Die Akkutemperatur ist hoch.	Die Akkutemperatur beträgt ≥ 45 °C .	1. Der Ladevorgang kann fehlschlagen, wenn die Akkutemperatur über 45 °C liegt. 2. Verwenden Sie den Roboter bei einer Umgebungstemperatur unter 40 ° C.
Die Akkutemperatur ist niedrig.	Die Akkutemperatur beträgt ≤ 6 °C .	1. Der Ladevorgang kann fehlschlagen, wenn die Akkutemperatur unter 6°C liegt. 2. Verwenden Sie den Roboter bei einer Umgebungstemperatur über 6 ° C.
Lidar ist blockiert.	LiDAR ist blockiert (z.B. weil die LiDAR-Schutzabdeckung nicht entfernt wurde).	1. Entfernen Sie die Schutzabdeckung des Lidars und versuchen Sie es erneut. 2. Wenn das Lidar auf der Oberseite des Roboters stark schmutzig ist, reinigen Sie es mit einem fusselfreien Tuch und versuchen Sie es erneut.
LiDAR-Fehlfunktion.	LiDAR ist stark schmutzig oder es liegt ein Sensorfehler vor.	1. Prüfen Sie, ob das Lidar schmutzig ist. Reinigen Sie es ggf. und versuchen Sie es dann erneut. 2. Wenn dieser Fehler weiterhin auftritt, versuchen Sie, den Roboter neu zu starten. 3. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
LiDAR ist schmutzig.	LiDAR ist schmutzig.	Reinigen Sie den LiDAR-Sensor oben auf dem Roboter mit einem sauberen Tuch. Halten Sie den LiDAR nach der Reinigung trocken.
LiDAR-Temperatur ist hoch.	Die LiDAR-Temperatur ist hoch. LiDAR wird bald gestoppt.	1. Der Roboter versucht automatisch, zur Ladestation zurückzukehren, um abzukühlen. 2. Stellen Sie sicher, dass der Roboter bei einer Umgebungstemperatur unter 40 ° C arbeitet. 3. Platzieren Sie den Roboter in einem schattigen, kühlen und gut belüfteten Bereich. Der Alarm stoppt, wenn die Temperatur auf einen normalen Bereich fällt. 4. Der Roboter nimmt den Betrieb automatisch wieder auf, sobald der Alarm stoppt. 5. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

Problem	Ursache	Lösung
LiDAR-Temperatur ist zu hoch.	Die LiDAR-Temperatur ist zu hoch. LiDAR wurde gestoppt.	1. Der LiDAR ist aufgrund hoher Temperaturen ausgeschaltet. 2. Stellen Sie sicher, dass der Roboter bei einer Umgebungstemperatur unter 40 °C arbeitet. 3. Platzieren Sie den Roboter in einem schattigen, kühlen und gut belüfteten Bereich. Der Alarm stoppt, wenn die Temperatur auf einen normalen Bereich fällt. 4. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Der Roboter ist verloren.	Ortung ist verloren gegangen.	1. Prüfen Sie, ob das LiDAR auf der Oberseite des Roboters schmutzig ist. Verschmutzung kann die Ortung beeinträchtigen. 2. Bewegen Sie den Roboter manuell an eine freie Stelle auf der Karte und versuchen Sie, die Aufgabe erneut zu starten. 3. Wenn die Ortung nicht wiederhergestellt werden kann, steuern Sie den Roboter per Fernbedienung über die App zurück zur Ladestation, und starten Sie dann die Mähaufgabe.
Sensorfehler.	Sensorfehler.	1. Starten Sie den Roboter neu und versuchen Sie es noch einmal. 2. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Der Roboter befindet sich in der Sperrzone.	Der Roboter befindet sich in der Sperrzone.	1. Bewegen Sie den Roboter manuell aus der Sperrzone und versuchen Sie es erneut. 2. Bewegen Sie den Roboter über die App ferngesteuert aus der Sperrzone, und versuchen Sie es erneut.
Der Roboter befindet sich außerhalb der Karte.	Der Roboter befindet sich außerhalb der Karte.	1. Bewegen Sie den Roboter manuell innerhalb der Karte und versuchen Sie es erneut. 2. Steuern Sie den Roboter über die App zurück in die Karte, und versuchen Sie es erneut.
Notstopp ist aktiviert.	Die Stopptaste am Roboter ist gedrückt.	Drücken Sie die OK-Taste zweimal, um den Roboter zu entsperren.
Akkuladestand niedrig. Der Roboter wird bald abgeschaltet.	Akkustand ≤ 10 %.	Docken Sie den Roboter zum Aufladen an die Ladestation an.
Rückkehr zur Ladestation fehlgeschlagen.	TDer Roboter kann beim Zurückkehren zur Ladestation die Ladestation nicht finden.	1. Prüfen Sie, ob der Roboter durch Hindernisse blockiert wird. Entfernen Sie die Hindernisse und versuchen Sie es erneut. 2. Steuern Sie den Roboter per Fernbedienung über die App zurück zur Ladestation.
Andocken an der Ladestation fehlgeschlagen.	Der Roboter findet die Ladestation, kann aber nicht andocken.	1. Prüfen Sie, ob die Reflexionsfolien an der Ladestation verschmutzt oder verdeckt sind. 2. Prüfen Sie, ob sich Hindernisse vor der Ladestation befinden. 3. Prüfen Sie, ob die Ladestation verschoben wurde. 4. Überprüfen Sie, ob die Basisplatte mit dickem Schlamm bedeckt ist. 5. Prüfen Sie, ob die Station auf einer Steigung steht. 6. Überprüfen Sie, ob die Station an das Stromnetz angeschlossen ist. 7. Helfen Sie dem Roboter, manuell oder mit der Fernbedienung in die Station zu docken.

Problem	Ursache	Lösung
Ortung fehlgeschlagen.	Ortung schlägt fehl, wenn der Roboter versucht, eine Mähaufgabe zu starten.	1. Das Lidar kann blockiert sein. Bewegen Sie den Roboter manuell an eine flache und offene Stelle auf der Karte und versuchen Sie erneut, die Aufgabe zu starten. 2. Wenn Sie weiterhin auf diesen Fehler stoßen, versuchen Sie es bitte erneut, nachdem der Roboter in der Station angedockt ist.
Weg blockiert.	Weg blockiert.	1. Überprüfen Sie, ob eine Sperrzone im Weg festgelegt ist. 2. Überprüfen Sie, ob Hindernisse den Roboter blockieren. 3. Wenn der Roboter weiterhin nicht passieren kann, löschen Sie den Pfad in der Kartenbearbeitung und legen Sie einen neuen fest.

13 Technische Daten

		MOVA 600	MOVA 600 Kit	MOVA 1000
Allgemeine Informationen	Modell	MLLM1110		MLLM4110
	Abmessungen	643,2 × 418,6 × 279,3 mm		
	Gewicht (inkl. Akku)	10.1 kg		11.7 kg
Mähbetrieb	Empfohlene Arbeitsfläche	600 m²		1.000 m²
	Mähleistung	Standard: 600 m²/Tag Effizient: 1.000 m²/Tag		Standard: 800 m²/Tag Effizient: 1.200 m²/Tag
	Mähhöhe	20–60 mm		
	Mähbreite	20 cm		
	Ladedauer[4]	100 min		40 min
Geräuschemissionen	Schallleistungspegel LWA	59 dB(A)		
	Messunsicherheiten der Schallleistung KWA	3 dB(A)		
	Schalldruckpegel LpA	56 dB(A)		
	Messunsicherheiten beim Schalldruck KpA	3 dB(A)		

		MOVA 600	MOVA 600 Kit	MOVA 1000
Betriebsbedingungen	Betriebstemperatur	0~50° C Empfohlen: 10~35° C		
	Temperatur bei Langzeitlagerung	-10~35° C Empfohlen: 0~25° C		
	IP-Einstufung	Mäher: IPX6 Ladestation: IPX4 Netzteil: IP67		
	Maximale Steigung der Mähfläche	45 % (24°)		
Verbindungsmöglichkeiten	Bluetooth-Frequenzbereich	2400,0-2483,5 MHz		
	Maximale HF-Leistung	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7,49 dBm		
	WLAN	2,4 GHz WLAN (2400-2483,5M)		
	Link-Dienst (optional) [5]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41		
	GNSS (optional) [6]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS		
Antriebsmotor	Fahrgeschwindigkeit bei Fernbedienung	0,45 m/s–0,8 m/s		
	Fahrgeschwindigkeit beim Mähen	Standard: 0,35 m/s Effizient: 0,6 m/s		
Messermotor	Geschwindigkeit	2500 U/min		
Akku (Mäher)	Akku-Modell	MBPM10		
	Akku-Typ	Lithium-Ionen-Akku		
	Nennkapazität	2500 mAh		
	Nennspannung	18 V DC		
Netzteil	Ladegerät-Modell [7]	MPAM10		MPAM20
	Eingangsspannung	100~240 V AC		
	Ausgangsspannung	20 V DC		
	Stromstärke am Ausgang [8]	1,5 A		3 A

		MOVA 600	MOVA 600 Kit	MOVA 1000
Ladestation	Ladestation-Modell [9]	MCM10		MCM11
	Eingangsspannung	20 V DC		
	Ausgangsspannung	20 V DC		
	Stromaufnahme [10]	1,5 A		3 A
	Stromstärke am Ausgang [11]	1,5 A		3 A
Zubehör	Ersatzklingen und Schrauben	9	81	9
	Klingen-Modell	MBKM10		
Antriebsräder	Radtyp	Standard		Geländegängi

4. Die Ladedauer gilt, wenn der Roboter bei niedrigem Akkuladestand automatisch zur Ladestation zurückkehrt.
5. Erfordert die Installation des Link-Moduls.
6. Erfordert die Installation des Link-Moduls.
7. MOVA 600/600 Kit/1000 sind mit sowohl MPAM10- als auch MPAM20-Ladegeräten kompatibel.
8. MOVA 600/600 Kit/1000 sind mit sowohl 1,5 A- als auch 3 A-Ausgangsstrom kompatibel.
9. MOVA 600/600 Kit/1000 sind mit sowohl MCM10- als auch MCM11-Ladestationen kompatibel.
10. Die MOVA 600/600 Kit/1000 Ladestationen sind mit sowohl 1,5 A- als auch 3 A-Eingangsstrom kompatibel.
11. Die MOVA 600/600 Kit/1000 Ladestationen sind mit sowohl 1,5 A- als auch 3 A-Ausgangsstrom kompatibel.

Hinweis: Die technischen Daten können sich im Zuge der ständigen Verbesserung unserer Produkte ändern. Die aktuellsten Daten finden Sie auf unserer Website unter https://mova-tech.com.

Traduction de l'instruction originale
Sommaire

1 Consignes de sécurité P79
2 Présentation du produit P83
3 Installation P85
4 Préparation à la première utilisation P88
5 Mappage de votre jardin P92
6 Opération P99
7 Application MOVAhome P101
8 Entretien P104
9 Batterie P108
10 Stockage d'hiver P108
11 Transport P108
12 Résolution des pannes P109
13 Caractéristiques P112

1 Consignes de sécurité

1.1 Consignes générales de sécurité

• Avant d'utiliser le produit, lisez attentivement et comprenez le manuel d'utilisation.
• Utiliser uniquement les outils recommandés par MOVA avec le produit. Toute autre utilisation n'est pas appropriée.
• Lorsque la machine fonctionne, ne laissez pas les enfants se trouver à proximité ou jouer avec elle.
• N'utilisez pas le produit dans des zones où les gens ignorent sa présence.
• Ne l'exécutez pas lorsque vous utilisez manuellement le produit avec l'application MOVAhome. À tout moment, marchez, surveillez vos pas sur les pentes et maintenez votre équilibre.
• Évitez d'utiliser le produit lorsqu'il y a des personnes, en particulier des enfants ou des animaux, dans la zone de travail.
• Si vous utilisez le produit dans des lieux publics, placez des panneaux d'avertissement autour de la zone de travail avec le texte suivant : "Avertissement!" La tondeuse à gazon est un outil automatique! Évitez de toucher la machine! Observez les enfants!
• Portez des chaussures robustes et un pantalon long lorsque vous utilisez le produit.
• Pour éviter tout dommage au produit et tout accident impliquant des véhicules ou des personnes, ne placez pas de zones de travail ou de voies de transport sur les voies publiques.
• Ne touchez pas les pièces dangereuses en mouvement, telles que le disque de coupe, avant qu'il ne soit complètement arrêté.
• Demandez de l'aide médicale en cas de blessure ou d'accident.
• Réglez le produit sur **OFF** et retirez la clé avant de supprimer les blocages, d'effectuer la maintenance ou d'examiner le produit. Si le produit vibre anormalement, inspectez-le pour détecter tout dommage avant de redémarrer. N'utilisez pas le produit si des pièces sont défectueuses.
• N'installez pas le câble principal dans les zones où le produit risque de couper. Suivez les instructions fournies pour l'installation du câble.
• Pour charger le produit, utilisez uniquement la station de recharge incluse dans l'emballage. Une utilisation incorrecte peut provoquer un choc électrique, une surchauffe ou une fuite de liquide corrosif de la batterie. En cas de fuite d'électrolyte, nettoyez avec de l'eau ou un agent neutralisant, et si le liquide corrosif entre en contact avec vos yeux, consultez un médecin.
• Lors du raccordement du câble principal à la prise de courant, utilisez un dispositif à courant résiduel (RCD) avec un courant de déclenchement maximum de 30 mA.
• Utilisez uniquement des piles d'origine recommandées par MOVA. La sécurité du produit ne peut être garantie avec des batteries non originales. N'utilisez pas de piles non rechargeables.
• Pour éviter d'endommager les rallonges qui pourraient entraîner un contact avec des pièces sous tension, gardez les rallonges à l'écart des pièces dangereuses en mouvement.
• Les illustrations utilisées dans ce document sont uniquement à titre de référence. Veuillez vous référer aux produits réels.
• Les réglementations locales peuvent limiter l'âge de l'opérateur. Les enfants, les personnes ayant des capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, les personnes manquant d'expérience et de connaissances ou les personnes non familiarisées avec ces instructions ne doivent jamais utiliser la machine.
• Tant qu'un câble n'est pas débranché de la prise de courant, ne le connectez pas et ne le touchez pas. Débranchez la fiche de la prise de courant si le câble est endommagé pendant le fonctionnement. Le personnel de service doit remplacer un câble usé ou endommagé car il augmente le risque de chocs électriques.
• Ne poussez pas le produit rapidement ou en forçant car vous risquez de l'endommager.
• Pour respecter les exigences d'exposition aux RF, une distance de séparation de 35 cm entre l'appareil et la personne doit être maintenue.
• Pour recharger la batterie utilisez uniquement le bloc d'alimentation amovible fourni avec l'appareil.

1.2 Consignes de sécurité pour l'installation

• Évitez d'installer la borne de recharge dans des zones où des personnes pourraient trébucher dessus.
• N'installez pas la borne de recharge dans des zones où il existe un risque d'eau stagnante.
• La station de recharge et ses accessoires ne doivent pas être installés à moins de 60 cm de tout matériau combustible. Un incendie peut survenir en cas de dysfonctionnement ou de surchauffe de la station de chargement et de l'alimentation électrique.

1.3 Consignes de sécurité pour le fonctionnement

• Gardez vos mains et vos pieds éloignés des lames rotatives. Ne placez pas vos mains ou vos pieds à proximité ou en dessous du produit lorsqu'il est allumé.
• Ne soulevez pas et ne déplacez pas le produit lorsqu'il est allumé.
• Utilisez le mode stationnement ou réglez le produit sur **OFF** lorsqu'il y a des personnes, en particulier des enfants ou des animaux, dans la zone de travail.
• Assurez-vous que la pelouse ne contient aucun objet comme des pierres, des branches, des outils ou des jouets. Sinon, lorsqu'elles entrent en contact avec un objet, les lames peuvent être endommagées.
• Ne placez pas d'objets sur le produit ou la station de chargement.
• N'utilisez pas le produit si le Bouton d'**arrêt** ne fonctionne pas.
• Évitez les collisions entre le produit et des personnes ou des animaux. Si une personne ou un animal se trouve sur le chemin du produit, arrêtez-le immédiatement.
• Réglez toujours le produit sur **OFF** lorsqu'il n'est pas utilisé.
• N'utilisez pas le produit simultanément avec un arroseur escamotable. Utilisez la fonction Programmation pour vous assurer que le produit et l'arroseur escamotable ne fonctionnent pas en même temps.
• Évitez de placer un canal de connexion là où des arroseurs escamotables sont installés.
• N'utilisez pas le produit si la zone de travail est couverte d'eau stagnante, par exemple en cas de forte pluie ou d'accumulation d'eau.

1.4 Consignes de sécurité pour l'entretien

• Réglez le produit sur **OFF** lors de la maintenance.
• Assurez-vous que le produit est posé sur le sol dans son orientation habituelle et non à l'envers après le lavage.
• Le produit ne doit pas être inversé pour nettoyer le châssis. Si vous le tournez à l'envers à des fins de nettoyage, assurez-vous qu'il retrouve sa bonne orientation. Cela est fait pour éviter que l'eau ne pénètre dans le moteur et ne perturbe son fonctionnement normal.
• Débranchez la fiche de la borne de recharge ou actionnez le dispositif de désactivation avant de nettoyer ou d'effectuer l'entretien de la borne de recharge.
• N'utilisez pas de nettoyeur haute pression ni de solvants pour nettoyer le produit.

1.5 Sécurité de la batterie

Si les batteries lithium-ion sont démontées, court-circuitées, exposées à l'eau, au feu ou à des températures élevées, elles peuvent exploser ou provoquer un incendie. Évitez toute forme d'abus électrique ou mécanique et manipulez-les avec précaution. Conservez-les à l'abri de la lumière ultraviolette.
1. Utilisez uniquement le chargeur de batterie et l'alimentation électrique fournis par le fabricant. L'utilisation d'un chargeur et d'une alimentation inappropriés peut provoquer des chocs électriques et/ou une surchauffe.
2. N'essayez pas de réparer ou de modifier les batteries! Les blessures graves causées par une explosion ou un choc électrique peuvent entraîner des tentatives de réparation. Les électrolytes libérés sont corrosifs et toxiques en cas de fuite.
3. Ces appareils ont des piles qui ne peuvent être remplacées que par des personnes qualifiées.

1.6 Risques résiduels

Lors du remplacement des lames, portez des gants de protection pour éviter les blessures.

1.7 Symboles et autocollants

	**AVERTISSEMENT -** **Avant d'utiliser la machine, lisez attentivement les instructions d'utilisation.**
	**AVERTISSEMENT -** **Lors de l'utilisation, maintenez une distance de sécurité avec la machine.**
	**AVERTISSEMENT -** **Gardez une distance de sécurité par rapport à la machine lors de l'utilisation.**
	**AVERTISSEMENT -** **Évitez de monter sur la machine.**
	**AVERTISSEMENT -** **Ce produit ne doit pas être jeté avec les ordures ménagères ordinaires. Assurez-vous que le produit est recyclé en conformité avec les lois locales.**

CE	**Ce produit est conforme aux directives CE applicables.**
III	**Classe III**
	**Avant de charger, lisez les instructions.**
⎓	**Courant continu**
	**Classe II**

UTILISATION PRÉVUE

Le produit de jardin est destiné à la tonte des pelouses domestiques. Il est conçu pour tondre fréquemment, maintenant une pelouse plus saine et plus belle que jamais. En fonction de la taille de votre pelouse, votre tondeuse peut être programmée pour fonctionner à tout moment ou à n'importe quelle fréquence. Il est impossible de l'utiliser pour creuser, balayer ou déneiger.

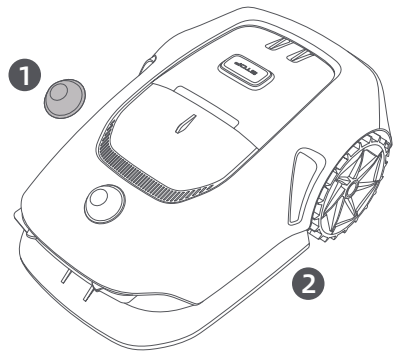
CE

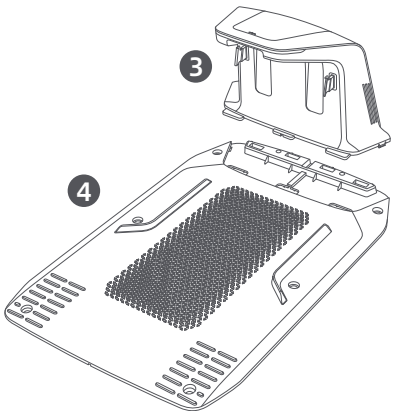
Par la présente, Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd certifie que le modèle d'équipement radio MOVA MLLM1110/MLLM4110 est conforme à la Directive 2014/53/UE. Le texte intégral de la déclaration de conformité UE est disponible à l'adresse Internet suivante : https://global.mova-tech.com/pages/declaration-of-conformity.

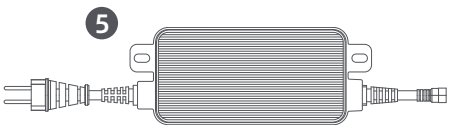
Pour le mode d'emploi électronique détaillé, rendez-vous sur le site https://global.mova-tech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

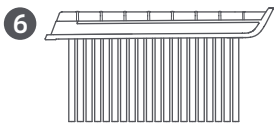
2 Présentation du produit

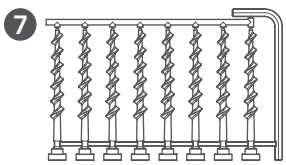
2.1 Qu'est-ce qui est dans la boîte

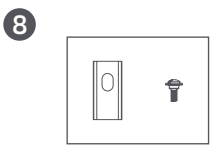




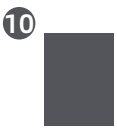














1 Couvercle de protection LiDAR **2 Le robot** **3 Tour de charge (avec un câble d'extension de 10 m)**

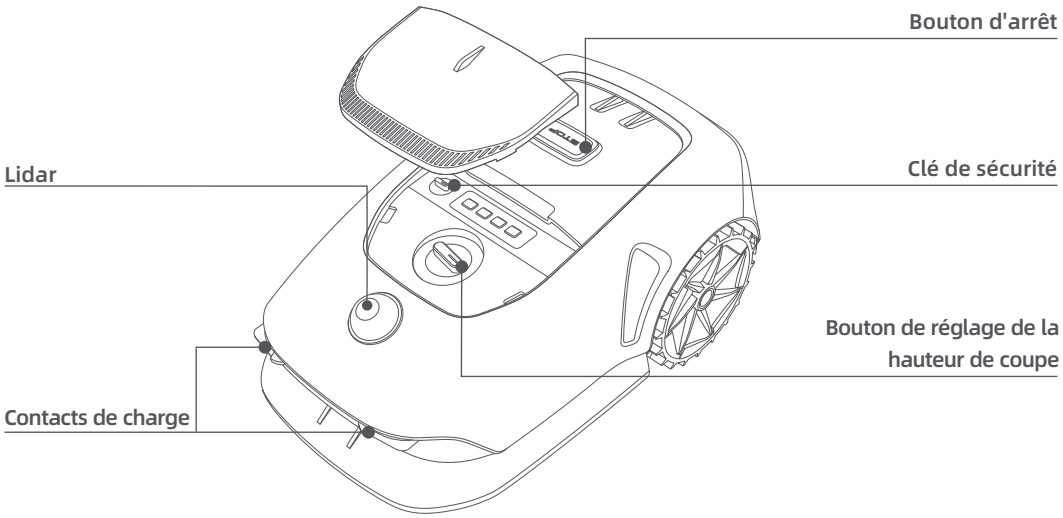
4 Plaque de base **5 Alimentation**[1] **6 Brosse de nettoyage**

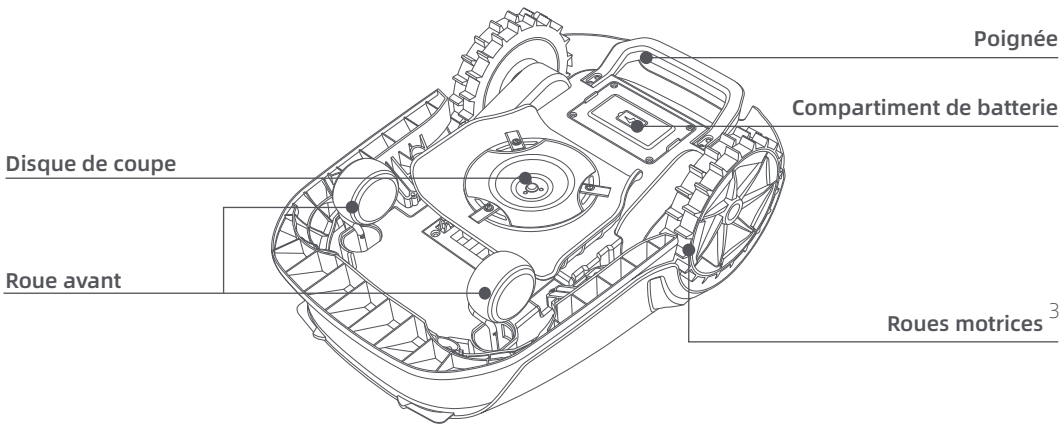
7 Vis × 8, Clé hexagonale **8 Lames et boulons de rechange**[2]

9 Manuel d'utilisation **10 Chiffon non pelucheux** **11 Guide de démarrage rapide**

1. Le MOVA 600 et le kit MOVA 600 sont équipés d'une alimentation de 1,5 A. Le MOVA 1000 est équipé d'une alimentation de 3 A.
2. Le MOVA 600 et le MOVA 1000 sont chacun fournis avec 9 lames et boulons de rechange. Le kit MOVA 600 comprend 81 lames et boulons de rechange.

2.2 Présentation de produit





3. Les types de roues motrices varient selon le modèle du robot. Le MOVA 600 et le kit MOVA 600 sont équipés de roues motrices standard. Le MOVA 1000 est équipé de roues motrices tout-terrain.

2.3 Capteur

Nom	Description
Lidar	Obtient des informations relatives à l'environnement et facilite le positionnement du robot, l'évitement des obstacles et la détection de l'eau et de la saleté. Plage de détection : 30 m à 10 % de réflectivité Champ de vision : 360° (horizontal) × 59° (vertical)

3 Installation

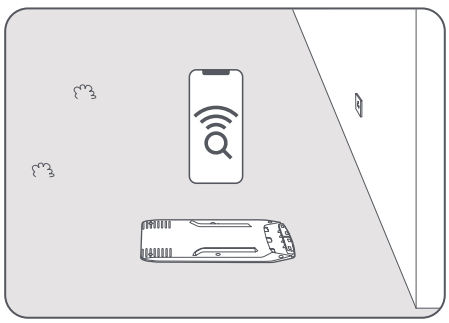
3.1 Sélectionner un emplacement approprié

• Placer la station de chargement sur une surface plane en bordure de pelouse et à proximité d'une prise d'alimentation. Il est recommandé de placer la station de chargement dans une zone avec une bonne force du signal Wi-Fi.

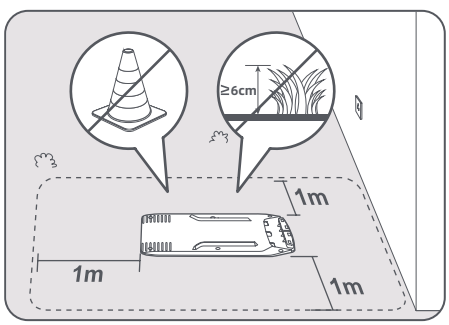
Remarque : Utilisez votre téléphone portable pour aider à contrôler la force du signal Wi-Fi de l'emplacement. Une bonne force du signal Wi-Fi améliore la stabilité de la connexion entre le robot et l'application.

Important : Assurez-vous que le sol est suffisamment souple pour permettre la pose des vis.

Important : Si la station de chargement est sur une pente, assurez-vous que l'inclinaison n'est pas trop raide pour éviter que le robot ne glisse en arrière et ne parvienne pas à s'arrimer.

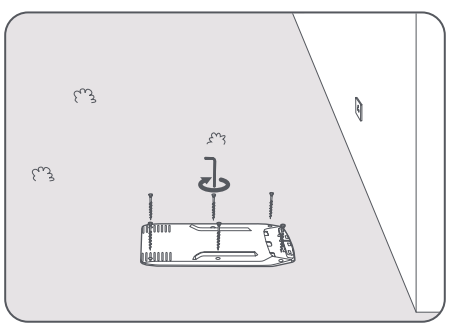


• Garder au moins **1 m** d'espace libre sans obstacle à gauche, à droite et devant la station de chargement. Assurez-vous que l'herbe autour de l'emplacement est inférieure à **6 cm**. Si l'herbe est plus haute, veuillez d'abord la tondre avec une tondeuse. Si l'herbe est haute, le robot pourrait avoir des difficultés à retourner à la station de chargement.

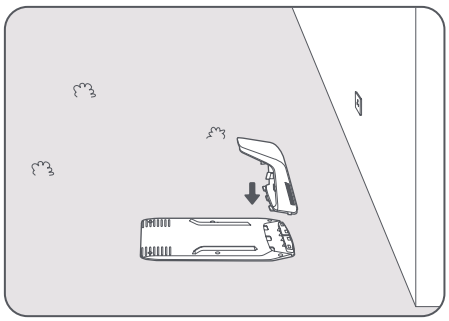


3.2 Installer la station de chargement

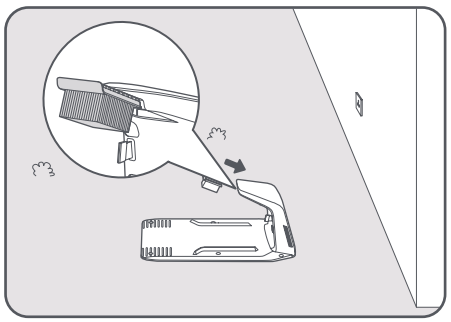
❶ Fixer la plaque de base au sol avec les vis fournies en utilisant la clé hexagonale.



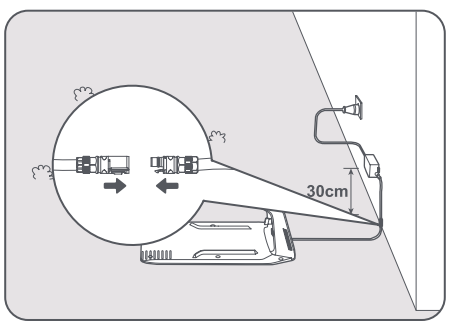
❷ Insérer la tour de chargement sur la plaque de base jusqu'à ce que vous entendiez le clic.



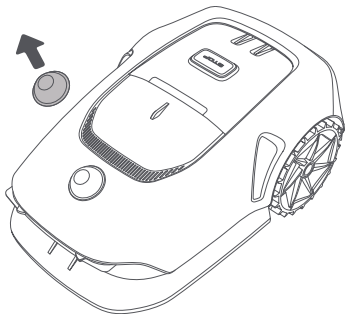
❸ Insérez la brosse de nettoyage dans la tour de charge en alignant la languette avec la fente.



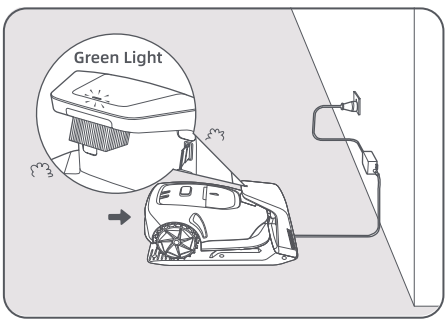
❹ Raccorder l'alimentation à la rallonge et la brancher sur la prise d'alimentation. Garder l'alimentation à au moins **30 cm** au-dessus du sol.
Remarque : Le voyant LED sur la station de charge sera **bleu fixe** lorsque la station est sous tension.



❺ Retirer le couvercle de protection du lidar.



❻ Mettez le robot dans la station de chargement pour le charger. Assurez-vous que les contacts de chargement sur le robot et la station de chargement sont correctement raccordés.
Remarque : Le voyant lumineux **clignote en vert** lorsque le robot se charge correctement dans la station de chargement.
Remarque : Si vous souhaitez ajouter un garage pour une protection supplémentaire, veuillez utiliser le garage MOVA correspondant, disponible dans les magasins locaux ou en ligne. L'utilisation d'un garage non conçu par MOVA peut causer des problèmes lors de la recharge.

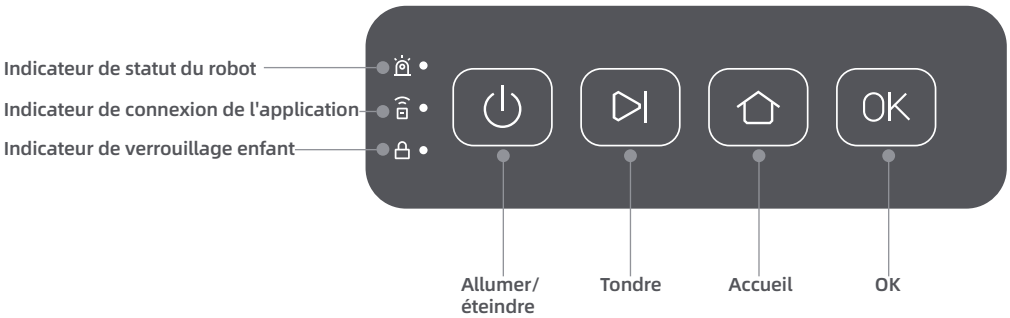


Voyant LED sur la station de chargement

Couleur de la lumière du voyant LED	Signification
Rouge clignotant/fixe	1. La station de chargement a un problème (par exemple, un problème d'intensité ou de tension de chargement).
	2. Le robot est ancré dans la station de chargement, mais le chargement est anormal (par exemple, les contacts de chargement sont en court-circuit).
Bleu fixe	La station de chargement est sous alimentation. Le robot n'est pas dans la station de chargement.
Clignotant vert	Le robot est en cours de chargement dans la station de chargement.
Vert fixe	Le robot est dans la station de chargement et complètement chargé.

4 Préparation à la première utilisation

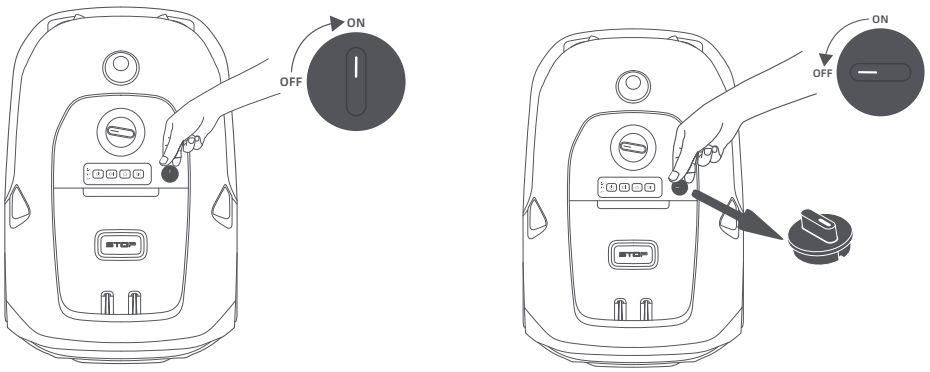
4.1 Familiarisez-vous avec le panneau de contrôle



Contrôles

Bouton	Fonction
Allumer/ éteindre ⏻	Pour allumer le robot, installez la clé de sécurité et tournez-la en position **ON**. Appuyez sur ⏻ et maintenez enfoncé pendant 2 secondes pour allumer le robot.
	Pour éteindre le robot, assurez-vous qu'il est en dehors de la station de chargement. Ensuite, appuyez sur ⏻ et maintenez enfoncé pendant 2 secondes. Tourner la clé de sécurité en position **OFF** éteindra également le robot.
Tondre ▷|	Pour démarrer la tonte de toute la zone ou reprendre les tâches en pause, appuyez sur ▷|, puis appuyez sur le bouton **OK** dans les 5 secondes.
Accueil ⌂	Pour envoyer le robot à la station de charge, appuyez sur ⌂, puis appuyez sur le bouton **OK** dans les 5 secondes.
OK	Pour désactiver le verrou de sécurité et activer le contrôle par application, appuyez deux fois sur le bouton **OK**.
	Pour activer le mode de couplage Bluetooth, appuyez et maintenez le bouton **OK** pendant 3 secondes.
	Pour confirmer une action sur le panneau de contrôle, appuyez une fois sur le bouton **OK**.
Tondre + OK	Pour réinitialiser le robot aux paramètres d'usine, appuyez sur ▷| et le bouton **OK**, et maintenez-les simultanément enfoncés pendant 3 secondes. Cela ne réinitialisera pas le temps de décompte des consommables.
Arrêt	Appuyez sur le bouton **Arrêt** pour arrêter le robot et activer le verrou de sécurité. Le contrôle par application sera désactivé. Appuyez deux fois sur le bouton **OK** pour désactiver le verrou de sécurité.

Clé de sécurité



• Tournez la clé de sécurité en position **ON** avant d'allumer le robot.
• Tournez la clé de sécurité en position **OFF** ; le robot s'éteindra automatiquement.
• Vous pouvez retirer la clé de sécurité lorsqu'elle est en position **OFF**. Le robot ne peut pas être allumé sans la clé.
Remarque : Si vous perdez la clé de sécurité, veuillez contacter l'équipe après-vente pour en obtenir une nouvelle.

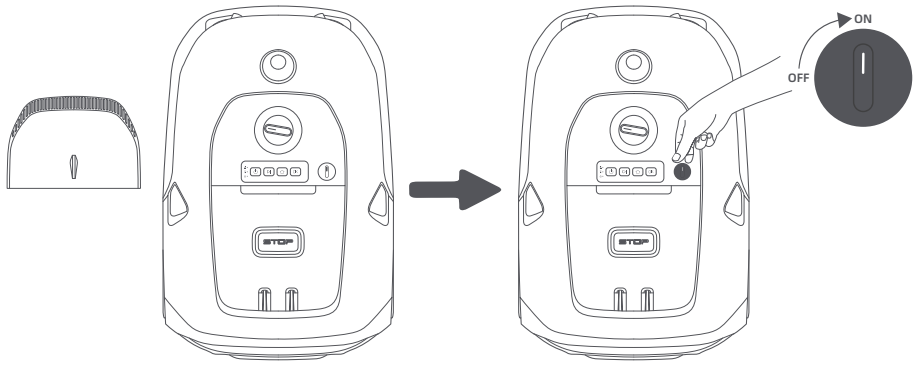
Voyants lumineux sur le panneau de contrôle

Indicateur	Couleur	Signification
Statut du robot	Clignotant vert	Le robot se recharge dans la station de chargement.
	Vert fixe	La batterie est entièrement chargée.
	Rouge fixe	Une erreur s'est produite.
	Clignotant bleu	Le robot exécute une tâche ou est en pause.
		Le robot s'allume.
	Bleu fixe	Le robot est en veille.
Connexion à l'application	Bleu fixe	Le robot est connecté à l'application.
Verrouillage enfant	Bleu fixe	Le panneau de contrôle est verrouillé via l'application. (Vous pouvez activer la fonction "Verrouillage enfant" dans les paramètres de l'application.)

4.2 Paramètres initiaux

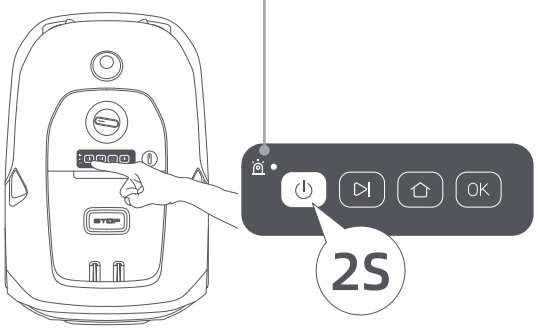
Avant d'allumer le robot pour la première fois, certains paramètres de base doivent être configurés pour que le robot puisse commencer à travailler.

❶ Ouvrez le couvercle supérieur, puis tournez la clé de sécurité en position **ON**.



❷ Appuyez sur le bouton ⏻ du panneau de contrôle et maintenez-le enfoncé pendant 2 secondes pour allumer le robot.

Remarque : lorsque le robot est allumé, l'indicateur de statut • sur le panneau de contrôle affiche une lumière **bleue fixe**.



Remarque : Le robot s'allumera automatiquement lorsqu'il s'amarrera à la station de charge.
Important : Pour allumer le robot, assurez-vous que la clé de sécurité est installée et réglée sur la position **ON**. Sinon, le robot ne peut pas être allumé.

❸ **Raccorder le robot à Internet**

Scanner le QR code pour télécharger l'application MOVAhome sur votre téléphone portable. Après l'installation, créez un compte et connectez-vous.

Vous pouvez également télécharger l'application MOVAhome de l'App Store ou Google Play.

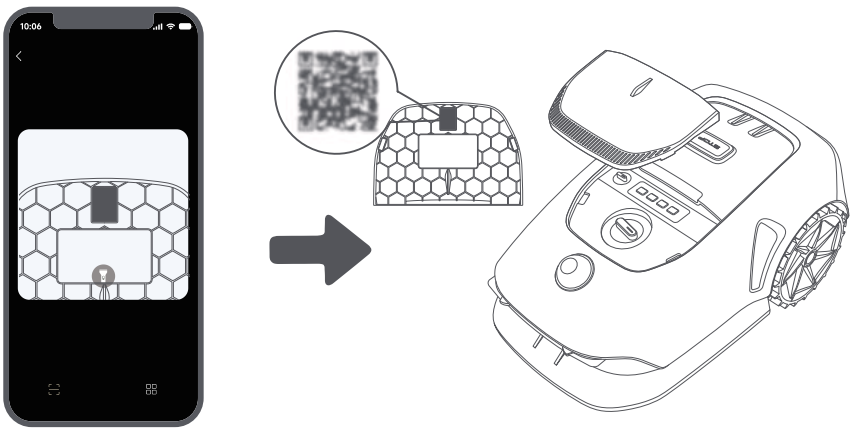
Download on the App Store

Get it on Google Play

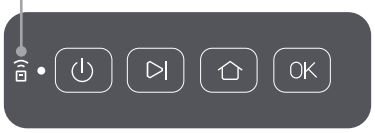
Avant la configuration du réseau :

• Assurez-vous que le robot et votre téléphone portable sont sur le même réseau Wi-Fi.
• Assurez-vous que votre téléphone portable est à une distance maximale de **10 m** du robot.
• Activez la fonction Bluetooth sur votre téléphone portable.

1. Ouvrez l'application MOVAhome.
2. Vous pouvez vous connecter via l'une des méthodes suivantes :
a. Scanner le code QR : Allez dans **Appareil** et appuyez sur **Scannez le code QR pour vous connecter**. Scannez le code QR situé à l'intérieur du couvercle supérieur du robot pour vous connecter.



b. Ajouter manuellement : Allez dans **Appareil** et appuyez sur **Ajouter**. Sélectionnez ensuite votre modèle de robot pour vous connecter.
c. Découverte automatique : Le robot recherchera les appareils à proximité. Appuyez sur votre robot dans la liste des appareils détectés pour vous connecter.
3. Veuillez suivre les instructions dans l'application pour terminer la connexion au réseau Wi-Fi.
Important : Utiliser un réseau à bande unique avec une fréquence de 2,4 GHz ou un réseau à double bande avec une fréquence de 2,4/5 GHz.
Important : Assurez-vous que votre réseau Wi-Fi n'a pas de pare-feu et n'est pas crypté. Sinon, la configuration du réseau peut échouer.
Remarque : Vous pouvez aussi acheter le module de liaison pour contrôler le robot à distance sans connexion Wi-Fi.
4. Appuyez et maintenez le bouton **OK** sur le panneau de contrôle pendant 3 secondes. Le robot passera en mode de couplage Bluetooth.
5. Veuillez suivre les instructions dans l'application pour terminer le couplage.
Remarque : L'indicateur de connexion de l'application • sur le panneau de contrôle affichera une lumière **bleue fixe** lorsque le robot sera connecté avec succès à l'application.



Comment dissocier le robot ?

Le robot est automatiquement associé au compte MOVAhome une fois l'association terminée. Chaque dispositif ne peut être associé qu'à un seul compte. Il ne peut pas être associé à un autre compte en même temps.

Pour associer le robot à un nouveau compte, vous devez d'abord le dissocier. Pour le dissocier :

1. Ouvrez l'application MOVAhome. Allez à **Appareil**.
2. Trouvez le nom de votre robot sous son image. Si vous avez plusieurs robots liés à votre compte MOVAhome, balayez vers la gauche ou la droite pour accéder à la page du robot que vous souhaitez modifier.
3. Appuyez sur ◢ à côté du nom du robot.
4. Sélectionnez **Supprimer**.

Comment exécuter la déconnexion de votre compte MOVAhome ou le supprimer ?

1. Ouvrez l'application MOVAhome. Allez à **Moi > Compte**.
2. Sélectionnez **Se déconnecter** ou **Supprimer le compte**.

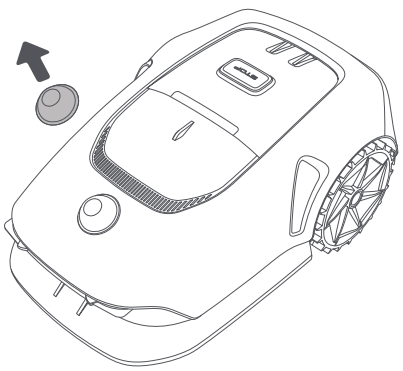
Comment partager votre robot ?

1. Ouvrez l'application MOVAhome et allez à **Appareil**.
2. Trouvez le nom de votre robot sous son image. Si vous avez plusieurs robots liés à votre compte MOVAhome, balayez vers la gauche ou la droite pour accéder à la page du robot que vous souhaitez partager.
3. Appuyez sur ◢ à côté du nom du robot.
4. Sélectionnez **Partage d'appareil**.

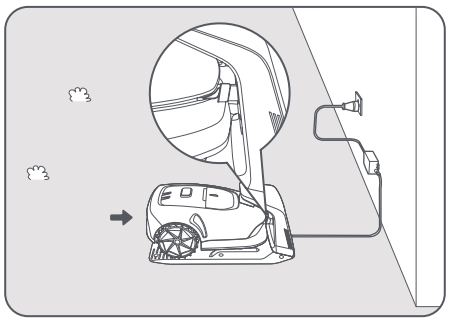
5 Mappage de votre jardin

Avant le mappage, contrôler ce qui suit :

- Le niveau de batterie du robot dépasse les **50 %**.
- Le couvercle de protection du lidar est retiré.

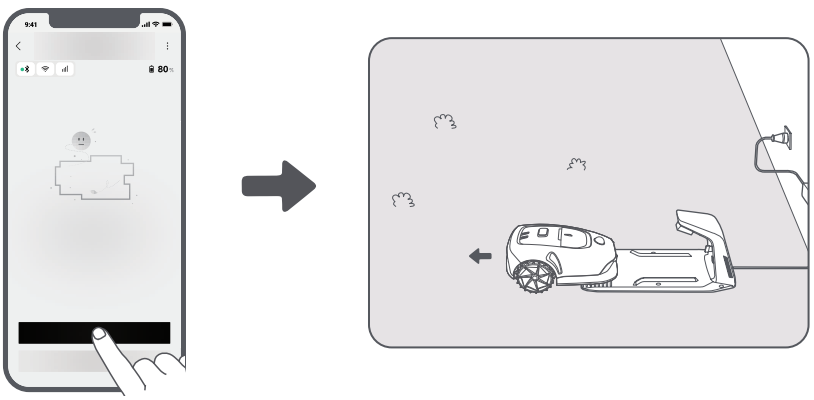


• Le robot se connecte correctement à la station de chargement.

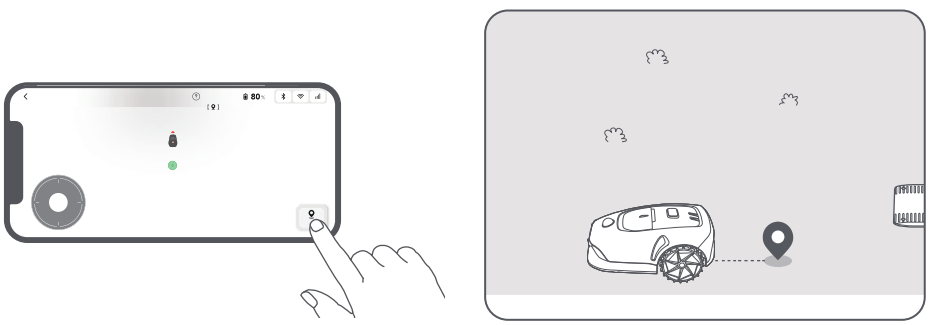


5.1 Créer la limite

❶ Appuyez sur **Commencer à créer** via l'application et le robot contrôlera le statut et le calibrage. Il quittera automatiquement la station de chargement pour exécuter le calibrage. Soyez prudent.



❷ Télécommandez le robot vers la bordure de la pelouse et taper sur **Définir le point de départ** pour confirmer le point de démarrage de la limite.

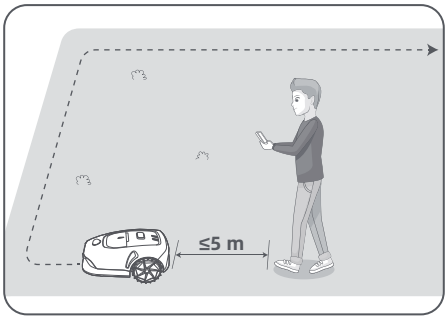


❸ Télécommandez le robot pour se déplacer le long de la bordure de la pelouse pour créer la zone de travail. Lorsque le robot est télécommandé pour créer la limite, n'oubliez pas de :

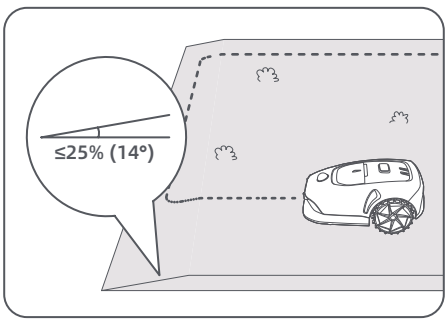
Important : Ne déplacez pas manuellement le robot pendant la création de la limite, sans quoi le mappage pourrait échouer.

Important : Lorsque la cartographie commence via la télécommande, ne connectez pas le robot à distance à la station de chargement tant que la cartographie n'est pas terminée. Si ce n'est pas le cas, le LiDAR pourrait être bloqué, ce qui pourrait empêcher le mappage.

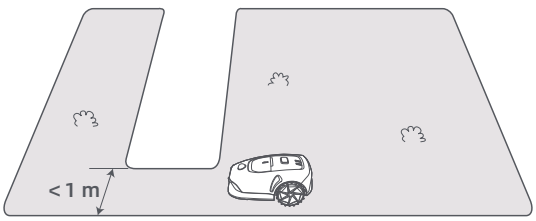
• Marchez dans les **5 m** à l'arrière du robot lorsque la télécommande est utilisée ;



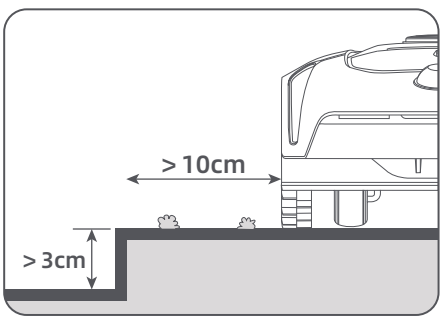
• Le robot peut naviguer sur des pentes avec une inclinaison allant jusqu'à **45 % (24°)**. Cependant, pour de meilleurs résultats de tonte, il est recommandé de maintenir les pentes des zones de travail en dessous de **25 % (14°)**.



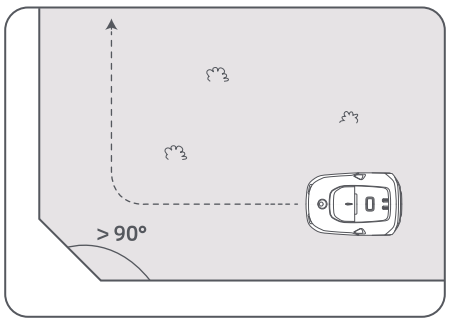
• Pour les zones de moins de **1 m** de large, veuillez les définir comme des chemins pour permettre au robot de passer (voir section 5.4 : ***Définir la trajectoire***).



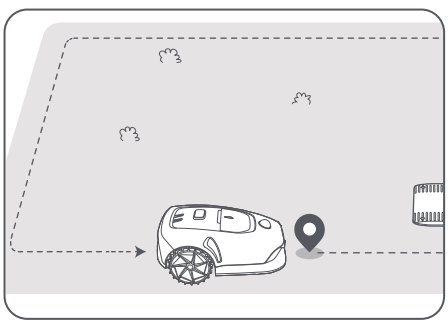
• Si votre pelouse est plus de **3 cm** plus haute que le sol adjacent, gardez le robot à au moins **10 cm** du bord. Si votre pelouse est au niveau du sol adjacent, le robot peut chevaucher le périmètre pour des résultats de tonte optimaux le long des bords.

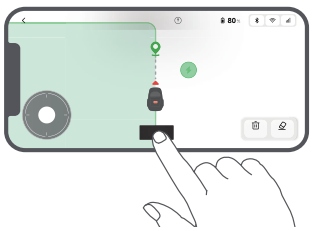


• Assurez-vous que les angles présentent une courbure de plus de **90°** . Des angles inférieurs à 90° peuvent rendre difficile pour le robot d'obtenir une coupe nette.



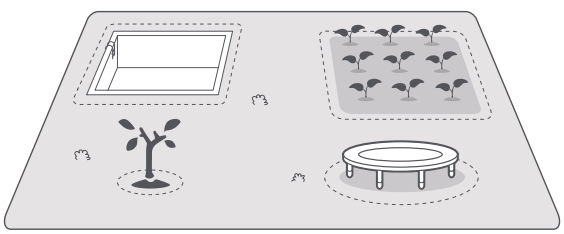
❹ Lorsque le robot retourne à la place à **1 m** à proximité du point de démarrage, vous pouvez taper sur **Fermer la délimitation** et la limite sera automatiquement complétée.





5.2 Définir la zone interdite

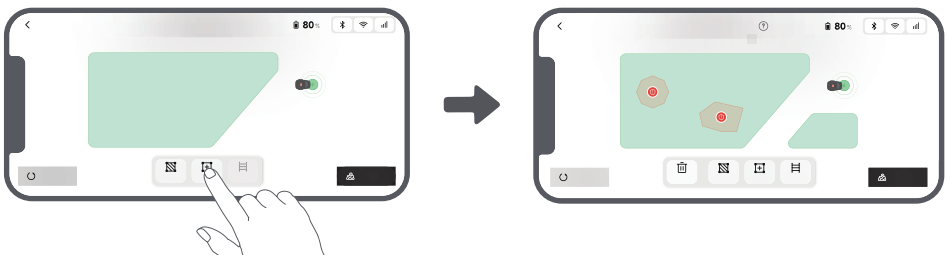
Bien que le robot puisse automatiquement éviter les obstacles, il est toujours nécessaire de configurer les zones à risque de chute, telles que les piscines et les bacs à sable, comme des zones interdites. Pour les objets que vous voulez protéger (comme les parterres de fleurs, les trampolines, un terrain cultivé ou une racine d'arbre dénudée), veuillez les inclure dans la zone interdite. Vous pouvez appuyer sur **Zone interdite** dans l'application pour continuer à créer des zones interdites. Alternativement, vous pouvez aller dans **> Édition de la carte** pour créer ou supprimer des zones interdites une fois la carte terminée.



5.3 Créer plus de zones et élargir les zones existantes

• Pour créer plus de zones

Si la pelouse est séparée par des routes ou vous avez plusieurs pelouses isolées, vous pouvez taper sur **Zone de travail** dans l'application pour continuer à créer la zone de travail avec la télécommande. Vous pouvez également ajouter, supprimer ou modifier les zones dans **> Édition de la carte** lorsque la carte est finie.



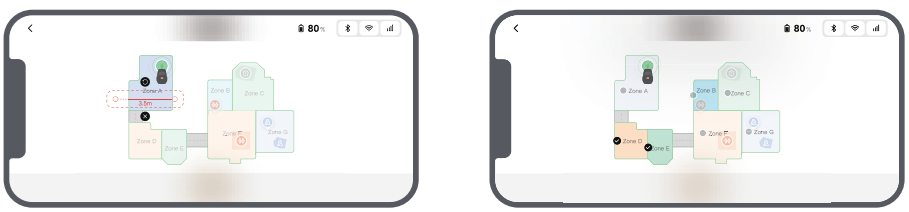
• Pour étendre les zones existantes

Pour étendre une zone existante, appuyez sur **Zone de travail** dans l'application pour créer la zone que vous souhaitez inclure. Si les deux zones se chevauchent, elles seront automatiquement fusionnées. Alternativement, vous pouvez aller à **> Édition de la carte > Zone de travail** après la cartographie pour étendre une zone existante.



• Pour séparer et combiner des zones

Pour diviser une zone en plus petites ou pour fusionner des zones divisées à l'aide de l'application en une plus grande, allez à **> Édition de la carte > Paramètres de la zone** et appuyez sur **Séparer** ou **Combiner** dans l'application.

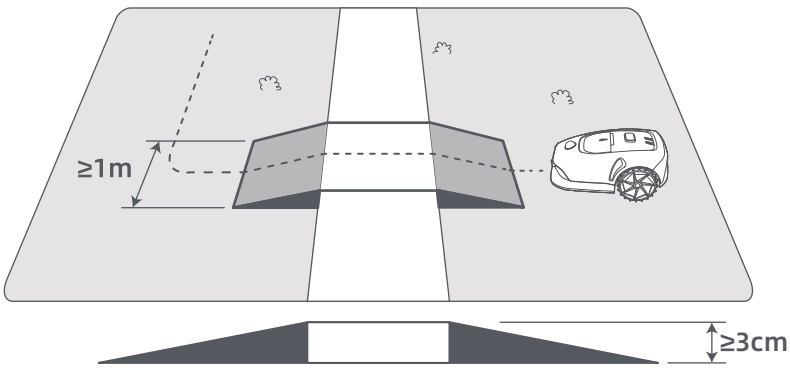


5.4 Définir la trajectoire

Pour les zones isolées, veuillez créer une trajectoire pour les raccorder entre elles. Les zones isolées sans une trajectoire seront inaccessibles au robot.

Remarque : par défaut, le robot ne fait que se déplacer le long du chemin sans tondre l'herbe.

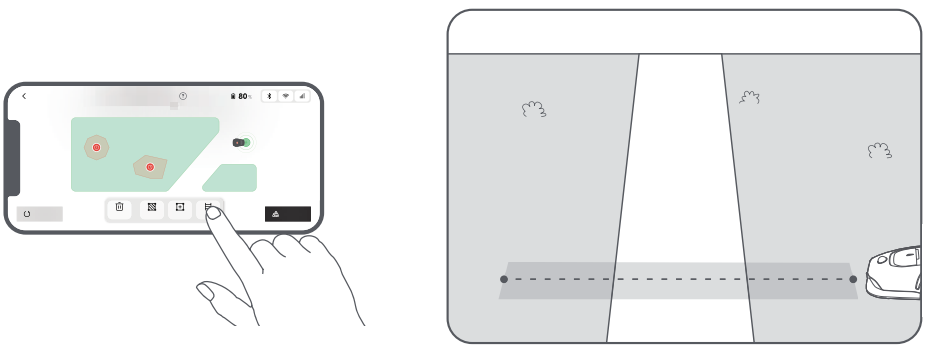
Important : Si votre pelouse est divisée par des passages de plus de **3 cm**, placez un objet avec une pente d'une hauteur égale à celle du passage (une rampe par exemple).



• Raccorder entre elles deux zones de travail isolées

Pour les zones isolées, veuillez créer des trajectoires pour les raccorder, sinon le robot ne pourra pas y accéder. Appuyez sur **Trajectoire** pour créer une trajectoire.

Important : Assurez-vous que le début et la fin de la trajectoire sont compris dans la zone de travail.

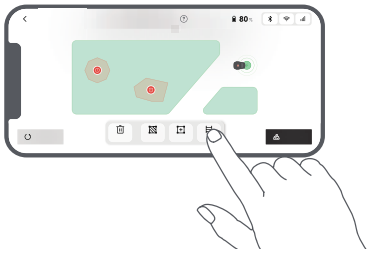


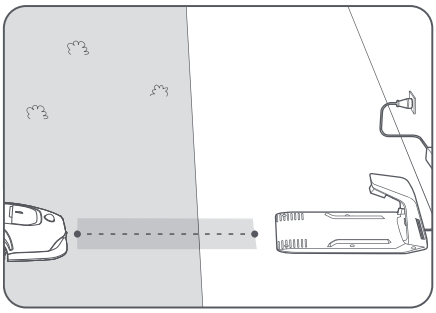
• Connecter la zone de travail et la station de chargement

Si votre station de chargement n'est pas dans la zone de travail, une trajectoire doit être créée pour la raccorder à la zone de travail. Appuyez sur **Trajectoire** et télécommandez le robot pour créer une trajectoire qui permet de retourner à la station de chargement.

Important : Assurez-vous qu'une extrémité est à l'intérieur de la zone de travail et que l'autre extrémité est juste en face de la station de chargement. Il est conseillé d'aligner le chemin avec la station de chargement.

Important : Lorsque vous créez des routes pour relier l'espace de travail à la station de chargement, n'ancrez pas le robot à distance dans la station de chargement. Si ce n'est pas le cas, le LiDAR pourrait être bloqué, ce qui pourrait empêcher le mappage.





5.5 Finir la carte

Taper sur **Terminer la carte** lorsque les zones de travail, les trajectoires et les zones interdites sont terminées.

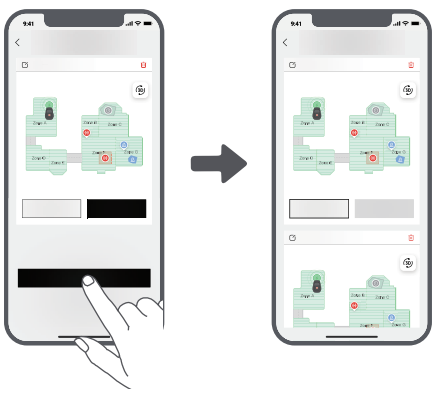


5.6 Ajouter une deuxième carte

S'il n'y a pas de chemin entre votre jardin avant et arrière, vous pouvez créer une deuxième carte. Après avoir terminé la première carte, appuyez sur **Ajouter une carte** pour continuer à créer la deuxième. Alternativement, vous pouvez naviguer vers > **Édition de la carte** et appuyer sur **Ajouter une carte** après avoir terminé la cartographie. Une fois que vous avez terminé la deuxième carte, vous pouvez basculer entre les cartes via > **Édition de la carte**.

Remarque : Après avoir changé de carte, les horaires et les paramètres de tonte de la carte actuelle seront appliqués.

Remarque : Vous pouvez acheter une station de chargement supplémentaire à installer sur la deuxième carte pour plus de commodité. Avec une station de chargement séparée installée sur la deuxième carte, vous n'avez qu'à déplacer le robot manuellement entre les deux cartes.



6 Opération

6.1 Commencer à tondre pour la première fois

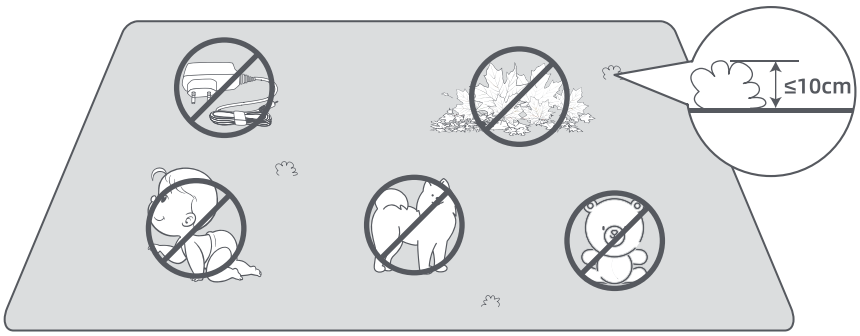
Conseils avant la tonte :

• Utiliser une tondeuse à pousser pour tondre l'herbe à une hauteur non supérieure à **10 cm**.

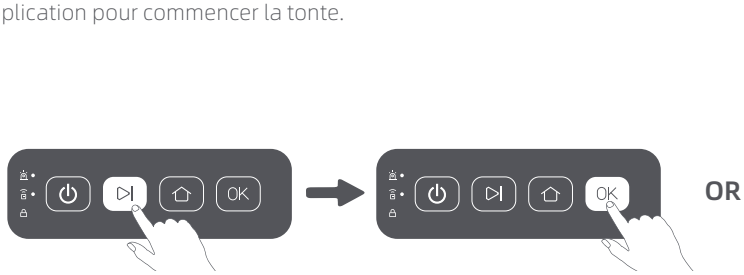
• Éliminer les obstacles en incluant les débris, les piles de feuilles, les jouets, les câbles et les pierres et en les retirant de la pelouse. Assurez-vous qu'aucun enfant ou animal domestique ne soit sur la pelouse quand le robot est en train de tondre.

• Remplir les trous dans la pelouse.

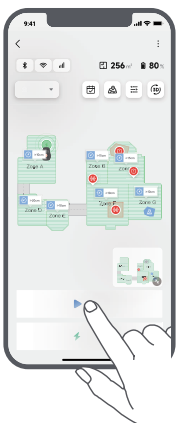
• Définir les préférences de tonte dans l'application à l'avance (par exemple, efficacité, hauteur et direction de tonte).



1. Ouvrez le couvercle supérieur pour accéder au panneau de contrôle.
2. Appuyez sur le bouton ▷|, puis appuyez sur le bouton **OK** dans les 5 secondes. Le robot quittera la station de chargement et commencera à tondre toute la zone. Vous pouvez également appuyer sur **Démarrer** dans l'application pour commencer la tonte.



OR

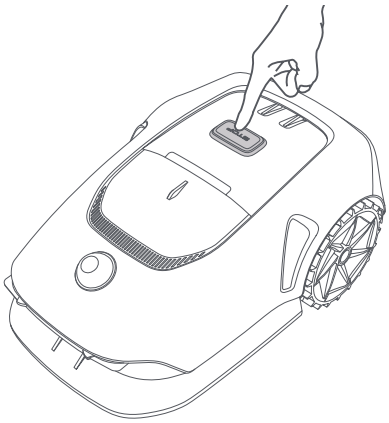


3. Fermez le couvercle supérieur.

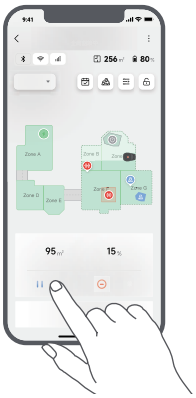
6.2 Pause

Pour mettre en pause la tâche actuelle de tonte, vous pouvez enfoncer la touche **Arrêt** sur le robot ou **Pause** dans l'application.

Remarque : Le robot ne peut pas être démarré directement via l'application après avoir appuyé sur le bouton d'**arrêt**. Pour reprendre le contrôle via l'application, appuyez d'abord deux fois sur le bouton **OK** sur le panneau de contrôle pour désactiver le verrou de sécurité.

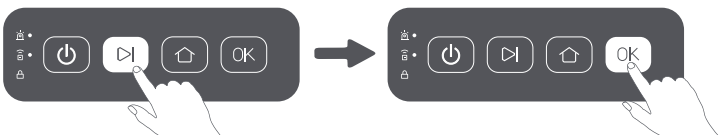


OR

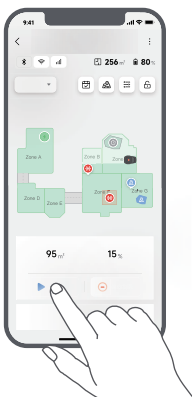


6.3 Reprendre

Pour reprendre la tâche lorsque le robot est en pause, appuyez sur le bouton ▷|, puis appuyez sur le bouton **OK** dans les 5 secondes. Le robot reprendra la tâche précédente de tonte. Vous pouvez aussi taper sur **Continuer** dans l'application pour reprendre la tâche de tonte.

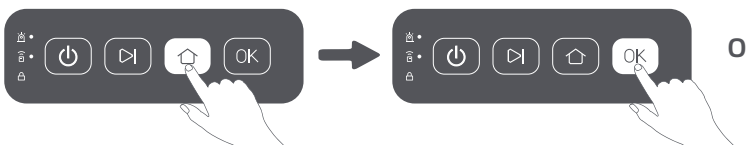


OR



6.4 Retourner à la station de chargement

Pour arrêter la tâche de tonte et renvoyer le robot à la station de chargement, appuyez sur le bouton ⌂, puis appuyez sur le bouton **OK** dans les 5 secondes sur le panneau de contrôle. Le robot retournera automatiquement à la station de chargement pour se recharger. Vous pouvez également appuyer sur **Commencer le retour à la station** dans l'application pour renvoyer le robot à la station de chargement.



OR



7 Application MOVAhome

Où vous pouvez explorer davantage

L'application MOVAhome est plus qu'une télécommande. Vous pouvez faire beaucoup de choses avec l'application : compléter à distance les divers Paramètres, essayer différents modes de tonte, modifier librement la carte et régler les programmes de tonte.

7.1 Modes de tonte

Le robot offre diverses méthodes de tonte. Vous pouvez passer d'un mode à l'autre via l'application, notamment la tonte de toute la zone, la tonte par zone, la tonte des bordures, la tonte localisée et le mode manuel.



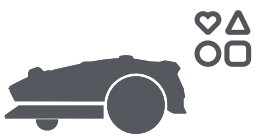
7.2 Hauteur de coupe

Pour ajuster la hauteur de coupe, tournez le bouton sur le robot pour la régler entre **20 mm** et **60 mm**.



7.3 Formes de tonte

Personnalisez votre pelouse en ajoutant des formes via > **Édition de la carte** > **Formes** dans l'application. Les formes définies seront exclues de la tonte dans tous les modes de tonte. Vous pouvez modifier leur position, taille ou les supprimer dans **Formes**.



7.4 Programme

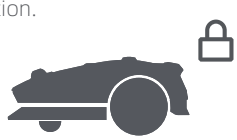
Après avoir terminé la première carte, le robot crée automatiquement deux programmes hebdomadaires de tonte selon la taille de la pelouse : « **Programme Pr & Été** » (printemps/été) et « **Programme Aut & Hiv** » (automne/hiver). Vous pouvez taper sur dans l'application pour aller sur les Paramètres de détails du programme. Avec la fonction de programme, vous pouvez laisser tout le travail quotidien de tonte au robot. Il ne vous reste qu'à entretenir régulièrement le robot.

Remarque : Si vous avez peur que le robot ne vous dérange ou ne dérange les voisins lorsqu'il travaille de façon autonome pendant certaines heures de la journée, vous pouvez aller sur **Paramètres > Ne pas déranger** et régler les heures en mode **Ne pas déranger** dans l'application.



7.5 Verrouillage enfant

Si vous craignez que des enfants puissent utiliser le robot, allez dans **Paramètres** et activez la fonction **Verrouillage enfant** dans l'application. Avec cette fonction activée, le panneau de contrôle sera verrouillé. Vous pouvez le déverrouiller via l'application.



7.6 Protection contre la pluie

Si vous avez peur que des conditions météorologiques graves ne puissent affecter le travail de tonte, vous pouvez activer la fonction de **Protection contre la pluie** dans les **Paramètres** dans l'application. Lorsque cette fonction est activée, le robot interrompt automatiquement la tonte et retourne à la station de chargement lorsqu'il pleut. Vous pouvez régler l'heure de protection contre la pluie dans l'application.
Remarque : Tondre de l'herbe mouillée peut endommager votre pelouse. Il est conseillé de prolonger la durée de protection pour permettre à l'herbe de sécher avant de tondre à nouveau. Le temps de protection par défaut est de 3 heures, et vous pouvez l'augmenter dans l'application.



7.7 Protection contre le gel

Lorsque la température est inférieure à **6 ° C**, les opérations de tonte provoqueront des dommages permanents à la pelouse. La batterie ne pourra pas se charger en raison du dispositif d'auto-protection. Vous pouvez activer la fonction de **Protection contre le gel** dans **Paramètres** dans l'application. La fonction permet au robot de mettre automatiquement la tonte en pause et de retourner à la station de chargement lorsque la température ambiante est inférieure à **6 ° C**. Il reprendra automatiquement le travail quand la température sera supérieure à **11 ° C**.



7.8 Caractéristiques de sécurité

Le robot prend en charge plusieurs fonctions anti-vol pour garantir un fonctionnement sécurisé et protéger contre toute utilisation non autorisée.

7.8.1 Alarme de levage

Avec cette fonction activée, une alarme retentit immédiatement lorsque le robot est soulevé, et le contrôle via l'application est désactivé. Pour reprendre le contrôle via l'application, appuyez deux fois sur le bouton **OK** sur le panneau de contrôle pour désactiver d'abord le verrou de sécurité.



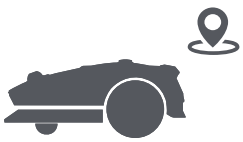
7.8.2 Alarme hors carte

En activant cette fonction, le robot sera verrouillé et l'alarme sera immédiatement déclenchée s'il sort de la carte. **(Cette fonction requiert l'installation du module de liaison.)**



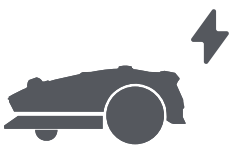
7.8.3 Localisation en temps réel

Avec module de liaison, vous pouvez afficher l'emplacement actuel du robot sur Google Maps.



7.9 Période de recharge personnalisée

Pour personnaliser la période de charge du robot à des heures spécifiques, vous pouvez activer la fonction **Période de recharge personnalisée** via **Paramètres > Chargement** dans l'application. Lorsqu'elle est activée, le robot se chargera à 20 % lorsque le niveau de batterie est faible, à condition qu'il n'y ait pas de tâches de tonte. Une charge complète ne sera effectuée que pendant la période de charge désignée. Vous pouvez également personnaliser le **Niveau de batterie pour la recharge automatique** et le **Niveau de batterie pour la reprise des tâches** afin de définir les niveaux de batterie auxquels le robot retournera automatiquement à la station de chargement ou reprendra les tâches de tonte inachevées.



Remarque : L'équipe de développement MOVA exécutera continuellement des mises à jour **OTA (Over-the-Air)** et un entretien sur le micrologiciel et l'application. Veuillez contrôler les notifications de mise à jour ou activez la fonction de **mise à jour automatique** pour garder le micrologiciel et l'application à jour et jouir ainsi de plus de fonctionnalités.

8 Entretien

Pour de meilleures performances et une plus longue durée de vie du robot, nettoyez-le régulièrement et remplacez les pièces usées selon la fréquence ci-dessous :

Pièce	Fréquence de remplacement
Lames	Toutes les 6 à 8 semaines ou moins
Brosse de nettoyage	Tous les 12 mois ou moins

Remarque : Vous pouvez vérifier le temps restant pour les lames et la brosse de nettoyage en accédant à **Paramètres > Consommables et entretien** dans l'application. Après avoir remplacé les consommables comme indiqué, allez sur la page de détails du consommable et appuyez sur **Je l'ai remplacé** pour réinitialiser le minuteur.

Remarque : Si vous avez désigné des zones dans votre jardin pour le nettoyage et l'entretien de routine du robot, vous pouvez définir des Points de Maintenance sur la carte en accédant à **Paramètres > Aller au Point de Maintenance > Modifier le Point**. Une fois les points de maintenance définis, vous pouvez simplement appuyer sur **Aller** pour diriger le robot vers les emplacements désignés pour un entretien facile.

8.1 Nettoyage

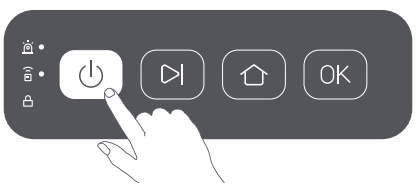
Nettoyez régulièrement votre robot pour éviter que les résidus d'herbe et la saleté ne s'accumulent et n'obstruent le disque de lame et les roues motrices, ce qui pourrait affecter ses performances de tonte, d'amarrage et de mouvement. Nous recommandons l'utilisation d'un kit de nettoyage, disponible dans les magasins locaux ou en ligne.

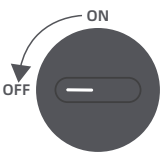
⚠ **Avertissement :** Avant de nettoyer, veuillez éteindre le robot et tourner la clé de sécurité en position **OFF**. Débranchez la station de chargement.

⚠ **Prudence :** Assurez-vous que le couvercle de protection du LiDAR est sur le lidar avant de retourner le robot pour éviter d'endommager le LiDAR.

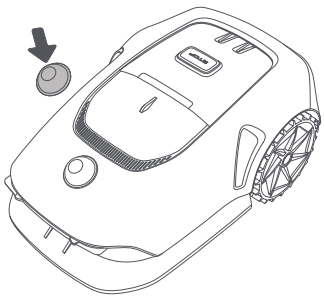
• Le corps, le châssis et le disque de coupe :

1. Éteignez le robot et tournez la clé de sécurité en position **OFF**.

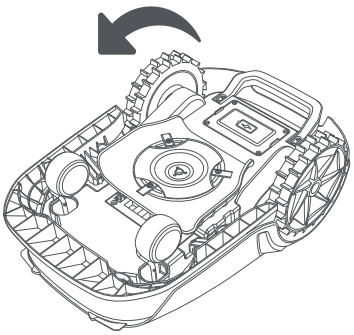




2. Mettez le couvercle de protection du lidar sur le lidar.



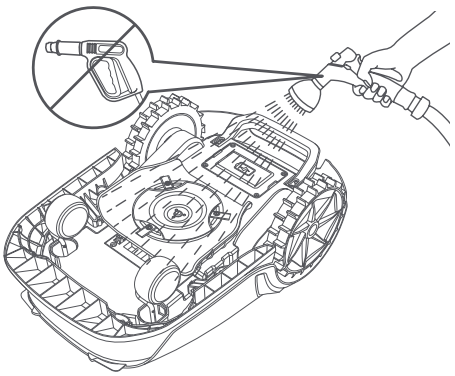
3. Retournez le robot.



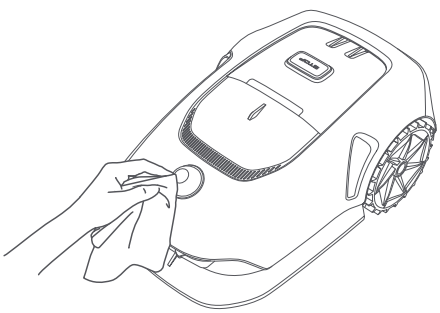
4. Nettoyez le corps, la lame et le châssis du robot avec un tuyau souple.

⚠ **Avertissement :** Ne pas toucher les lames pendant le nettoyage du châssis. Toujours porter des gants pendant le nettoyage.

⚠ **Prudence :** Ne pas utiliser de nettoyage à pression. Ne pas utiliser de solution détergente pendant le nettoyage.

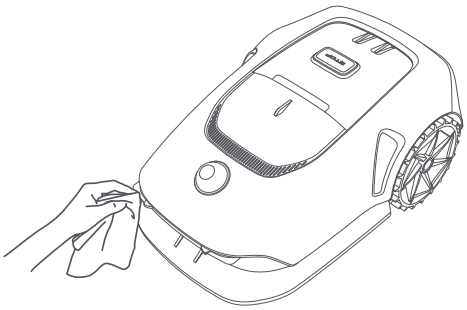


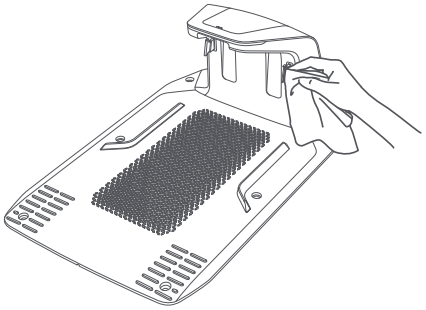
5. Nettoyez soigneusement le capteur LiDAR avec un chiffon non pelucheux.



• Contacts de chargement :

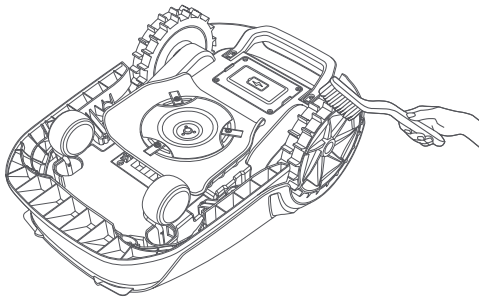
Utilisez un chiffon propre pour nettoyer les contacts de chargement sur le robot et la station de chargement. Séchez les contacts de chargement après le nettoyage.





• Roues motrices :

Utilisez une brosse pour enlever la boue des roues afin d'assurer une bonne adhérence.



8.2 Remplacement des composants

• Remplacement des lames

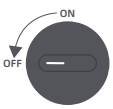
Pour garder les lames effilées, les remplacer régulièrement. Il est recommandé de remplacer les lames toutes les **6 à 8 semaines** ou moins. N'utilisez que les lames originales MOVA.

⚠ **Avertissement :** Veuillez éteindre le robot et tourner la clé de sécurité en position **OFF**. Portez des gants de protection avant de remplacer les lames.

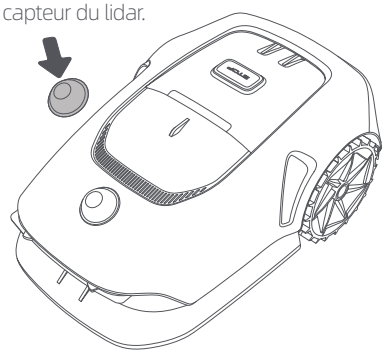
Remarque : Remplacer les trois lames en même temps pour assurer un système de coupe équilibré.

1. Éteignez le robot et tournez la clé de sécurité en position **OFF**.

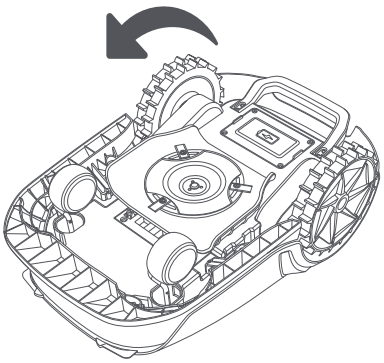




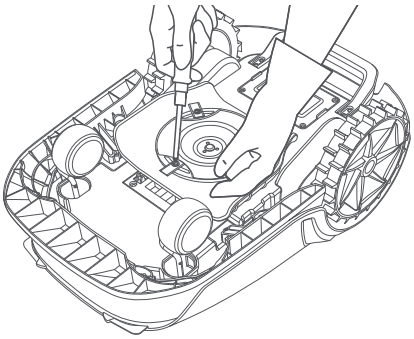
2. Utiliser un chiffon souple pour nettoyer soigneusement le capteur du lidar.



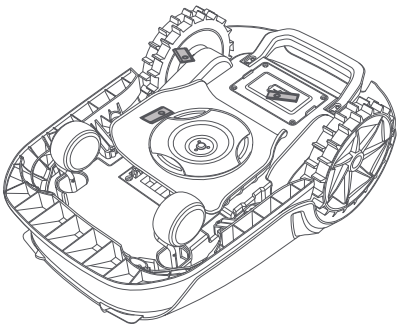
3. Placez le robot sur une surface souple et retournez-le.



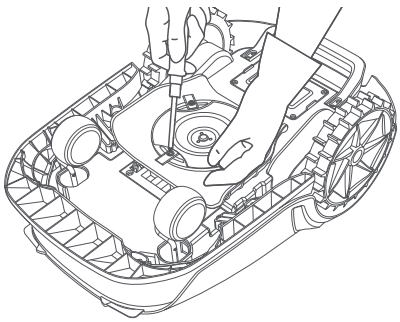
4. Desserrez les boulons avec un tournevis cruciforme.



5. Retirez les trois lames et boulons.



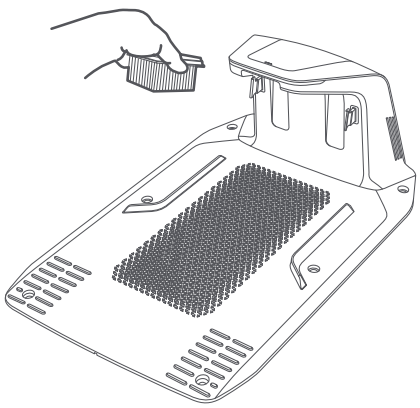
6. Alignez les nouvelles lames avec les trous du disque de lame, puis fixez-les avec les boulons.



7. Assurez-vous que les lames peuvent tourner librement.

• Remplacement de la brosse de nettoyage

Lorsque la brosse de nettoyage du capteur du lidar est usé, ses soies peuvent tomber ou se détériorer et affecter les performances du nettoyage. Remplacer régulièrement la brosse de nettoyage pour un bon résultat de nettoyage. Il est recommandé de remplacer la brosse de nettoyage tous les **12 mois** ou moins.



9 Batterie

Pour un stockage à long terme, rechargez le robot tous les 6 mois pour protéger la batterie. Les dommages à la batterie résultant d'un déchargement excessif ne sont pas couverts par la garantie limitée. Ne pas charger la batterie à une température ambiante **de plus de 45 ° C** ou **de moins de 6 ° C**. La température de stockage de la batterie à long terme doit être comprise **entre -10 et 35 ° C**. Pour minimiser les dommages, la température de stockage recommandée est **entre 0 et 25 ° C**.

Remarque : La durée de vie de la batterie dépend de la fréquence d'utilisation et des heures de fonctionnement. Si la batterie est endommagée ou ne peut pas être chargée, ne jetez pas la batterie obsolète ou défectueuse de manière arbitraire. Observez les réglementations locales en matière de recyclage.

Mode de charge à faible puissance :

Avec le mode de charge à faible puissance activé, les fonctions non associées au chargement seront désactivées (le réseau sera éteint).

• Pour activer le mode de charge à faible puissance, maintenez simultanément enfoncés le bouton ▷| et le bouton ⌂ , puis appuyez rapidement 5 fois sur le bouton **OK**. Vous entendrez une invite vocale : mode de charge à faible puissance activé.

• Pour désactiver le mode de charge à faible puissance, redémarrez le robot.

10 Stockage d'hiver

• Le robot

1. Chargez complètement la batterie. Éteignez le robot et tournez la clé de sécurité en position **OFF**.
2. Nettoyez le robot avant de le mettre en stockage d'hiver.
3. Placez le couvercle de protection du LiDAR.
4. Stockez le robot dans un endroit sec à une température **supérieure à 0 ° C**.

• Station de chargement

Débrancher la station de chargement et la stocker dans un endroit sec et frais, à l'abri de la lumière directe du soleil.

Remarque : Après le stockage hivernal, veuillez réinstaller la station de chargement et placer le robot dedans pour le charger. Si vous réinstallez la station de chargement à un endroit différent, le robot mettra automatiquement à jour l'emplacement de la station dès qu'il se chargera et quittera la station. En cas d'erreurs de positionnement dues à des changements majeurs dans votre jardin, il est recommandé de remapper la zone.

11 Transport

Pour le transport longue distance, assurez-vous que le robot est éteint et que la clé de sécurité est en position **OFF**. Il est recommandé d'utiliser l'emballage d'origine. Veuillez mettre le couvercle de protection du LiDAR.

⚠ **Avertissement :** Avant le transport, assurez-vous que le robot est éteint et que la clé de sécurité est en position **OFF**.

⚠ **Avertissement :** Soulevez le robot par la poignée arrière, en gardant le disque de lame éloigné de votre corps.

12 Résolution des pannes

Problème	Causes	Causes
Le robot n'est pas connecté à l'application.	1. Le robot n'est pas en couverture Wi-Fi ou Bluetooth. 2. Le robot est éteint ou redémarre.	1. Vérifiez si le robot a terminé le processus de mise sous tension. 2. Vérifiez si le routeur fonctionne correctement. 3. Rapprochez-vous du robot pour établir une connexion Bluetooth.
Robot soulevé.	La roue n'est pas au sol.	1. Remettez le robot sur un sol plat. 2. Appuyez deux fois sur le bouton OK pour déverrouiller le robot. 3. Le robot ne peut pas traverser des objets de plus de 3 cm de haut. Gardez le sol à niveau là où il travaille.
Robot incliné.	Le robot s'incline de plus de 37° .	1. Remettez le robot sur un sol plat. 2. Appuyez deux fois sur le bouton OK pour déverrouiller le robot. 3. Le robot ne peut pas monter des pentes avec une inclinaison supérieure à 45 % (24°).
Robot piégé.	Le robot est piégé et ne peut pas se libérer.	1. Réessayez après avoir éliminé les obstacles à proximité. 2. Déplacez manuellement le robot dans un endroit plat et ouvert à l'intérieur de la carte et essayer de recommencer la tâche. Si vous continuez de rencontrer des problèmes, réessayer après que le robot est dans la station de charge. 3. Vérifiez la présence de trous dans le sol. Comblez les trous avant de tondre pour éviter que le robot ne soit piégé. 4. Vérifiez que l'herbe environnante n'est pas d'une hauteur supérieure à 10 cm. Vous pouvez ajuster la hauteur d'évitement des obstacles ou utiliser une tondeuse à pousser pour tondre la pelouse à l'avance afin d'éviter que le robot ne soit piégé. 5. Si le robot est souvent pris dans cet endroit, vous pouvez définir cet emplacement comme une zone interdite.
Erreur roue arrière gauche/ droite.	La roue ne peut pas tourner ou le moteur de la roue a un problème.	1. Nettoyez les roues arrière, puis réessayez. 2. Essayez de redémarrer le robot si cette erreur persiste. 3. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
Le disque de coupe ne peut pas tourner.	Le disque de coupe ne peut pas tourner normalement ou le moteur de coupe a un problème.	1. Nettoyez le disque de coupe avant d'essayer de nouveau. 2. Vérifier que l'herbe environnante n'est pas d'une hauteur supérieure à 10 cm. Vous pouvez utiliser une tondeuse à pousser pour tondre la pelouse afin d'empêcher que le disque de coupe ne se bloque à cause de l'herbe haute. 3. Vérifiez si de l'eau se trouve sous le disque de coupe. Déplacez le robot dans un endroit sec et réessayez s'il y en a. 4. Essayez de redémarrer le robot si cette erreur persiste. 5. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
Erreur de pare-chocs.	Le capteur de pare-chocs avant est constamment déclenché.	1.Vérifiez le robot pour voir s'il est piégé quelque part. 2. Tapotez sur le pare-chocs pour vous assurer qu'il rebondit. 3. Essayez de redémarrer le robot si cette erreur persiste. 4. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.

Problème	Causes	Solution
Erreur de chargement.	Le robot est ancré dans la station de chargement, mais l'intensité ou la tension de chargement a un problème.	1. Vérifier que la station de chargement est correctement raccordé à l'alimentation. 2. Vérifier que les contacts de chargement et la station de chargement sont propres. 3. Lorsque le contrôle est terminé, essayer d'ancrer de nouveau le robot dans la station de chargement. 4. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
La température de la batterie est trop élevée.	La température de la batterie est ≥ 60℃ .	1. Utiliser le robot lorsque la température ambiante est inférieure à 40 ° C. Vous pouvez attendre que la température de la batterie diminue automatiquement. 2. Vous pouvez éteindre le robot et le redémarrer après un certain temps. 3. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
La température de la batterie est élevée.	La température de la batterie est ≥ 45℃ .	1. Le chargement peut échouer lorsque la température de la batterie dépasse 45 ° C. 2. Utiliser le robot lorsque la température ambiante est inférieure à 40 ° C.
La température de la batterie est basse.	La température de la batterie est ≤ 6℃ .	1. Le chargement peut échouer lorsque la température de la batterie est inférieure à 6 ° C. 2. Utiliser le robot lorsque la température ambiante est supérieure à 6 ° C.
Le lidar est bloqué.	Le lidar est bloqué (par exemple, le Couvercle de protection du lidar n'est pas retiré).	1. Réessayez après avoir retiré le capot de protection du lidar. 2. Si le lidar du robot est sale, nettoyez-le avec un chiffon non pelucheux et réessayez.
Dysfonctionnement du LiDAR.	Le LiDAR est très sale ou il y a une erreur de capteur.	1. Vérifiez si le lidar est sale. Nettoyez-le si nécessaire, puis réessayez. 2. Essayez de redémarrer le robot si cette erreur persiste. 3. Veuillez contacter le service après-vente si le problème persiste.
Le LiDAR est sale.	Le LiDAR est sale.	Nettoyez le capteur LiDAR sur le dessus du robot avec un chiffon propre. Gardez le LiDAR sec après le nettoyage.
La température du LiDAR est élevée.	La température du LiDAR est élevée. Le LiDAR va bientôt s'arrêter.	1. Le robot essaiera automatiquement de retourner à la station de chargement pour se refroidir. 2. Assurez-vous que le robot fonctionne à une température ambiante inférieure à 40 ℃ . 3. Placez le robot dans un endroit ombragé, frais et bien ventilé. L'alarme s'arrêtera lorsque la température reviendra à la normale. 4. Le robot reprendra automatiquement son fonctionnement une fois l'alarme arrêtée. 5. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
La température du LiDAR est trop élevée.	La température du LiDAR est trop élevée. Le LiDAR s'est arrêté.	1. Le LiDAR est désactivé en raison de températures élevées. 2. Assurez-vous que le robot fonctionne à une température ambiante inférieure à 40 ℃ . 3. Placez le robot dans un endroit ombragé, frais et bien ventilé. L'alarme s'arrêtera lorsque la température reviendra à la normale. 4. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.

Problème	Causes	Solution
Le robot est perdu.	Le positionnement est perdu.	1. Vérifier que le lidar au sommet du robot est sale. La saleté affectera le positionnement. 2. Déplacer manuellement le robot pour le placer dans un espace ouvert dans la carte et essayer de reprendre la tâche. 3. Si le positionnement n'est pas retrouvé, télécommander le robot pour le ramener à la station de chargement via l'application, puis commencer la tâche de tonte.
Erreur de capteur.	Erreur de capteur.	1. Redémarrer le robot et réessayer. 2. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
Le robot est dans la zone interdite.	Le robot est dans la zone interdite.	1. Déplacez le robot manuellement de la zone interdite, puis réessayez. 2. Utilisez l'application pour contrôler le robot à distance pour le déplacer hors de la zone interdite, puis réessayez.
Le robot est sorti de la carte.	Le robot est sorti de la carte.	1. Déplacez le robot à l'intérieur de la carte manuellement, puis réessayez. 2. Utilisez l'application pour contrôler le robot à l'intérieur de la carte à distance, puis réessayez.
L'arrêt d'urgence est activé.	Le bouton Arrêt du robot est enfoncé.	Appuyez deux fois sur le bouton OK pour déverrouiller le robot.
Batterie faible. Le robot s'éteindra bientôt.	Le niveau de la batterie est ≤ 10 %.	Ancrer le robot dans la station de chargement pour le chargement.
Impossible de retourner à la station de chargement.	Le robot ne peut pas trouver la station de chargement lorsqu'il retourne à la station de chargement.	1. Vérifier la présence d'obstacles bloquant le robot. Éliminer les obstacles et réessayer. 2. Télécommander le robot pour le ramener à la station de chargement via l'application.
Échec de l'ancrage dans la station de chargement.	Le robot trouve la station de chargement, mais l'ancrage échoue.	1. Regardez si les pellicules réfléchissantes sur la station de chargement sont sales ou bloqués. 2. Vérifiez la présence d'obstacles devant la station de chargement. 3. Vérifier que la station de chargement est déplacée. 4. Vérifiez si la plaque de base est couverte de boue épaisse. 5. Vérifiez si la station est sur une pente. 6. Vérifiez si la station est alimentée. 7. Aidez le robot à s'accoupler à la station en utilisant la télécommande ou manuellement.
Échec du positionnement.	Le positionnement échoue lorsque le robot essaie de commencer une tâche de tonte.	1. Le Lidar pourrait être obstrué. Déplacez manuellement le robot vers un endroit plat et ouvert à l'intérieur de la carte et essayez de recommencer la tâche. 2. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, veuillez réessayer après que le robot soit dans la station.
Chemin obstrué.	Chemin obstrué.	1. Vérifiez si une zone interdite est définie dans le chemin. 2. Vérifiez s'il y a des obstacles bloquant le robot. 3. Si le robot ne peut toujours pas passer, supprimez le chemin dans l'édition de carte et définissez-en un nouveau.

13 Caractéristiques

		MOVA 600	MOVA 600 Kit	MOVA 1000
Informations de base	Modèle	MLLM1110		MLLM4110
	Dimensions	643,2 × 418,6 × 279,3 mm		
	Poids (batterie incluse)	10.1 kg		11.7 kg
Tonte	Capacité de travail recommandée	600 m²		1 000 m²
	Efficacité de la tonte	Norme : 600 m²/jour Efficacité : 1 000 m²/jour		Norme : 800 m²/jour Efficacité : 1 200 m²/jour
	Hauteur de tonte	20-60 mm		
	Largeur de tonte	20 cm		
	Temps de chargement [4]	100 min		40 min
Émissions de bruit	Niveau d'intensité sonore LWA	59 dB(A)		
	Incertitude de puissance sonore KWA	3 dB(A)		
	Niveau de pression sonore LpA	56 dB(A)		
	Incertitudes de pression sonore KpA	3 dB(A)		
Condition de travail	Température de service	0~50 ° C Recommandée : 10~35 ° C		
	Température de stockage sur une période prolongée	-10~35 ° C Recommandée : 0~25 ° C		
	Classement IP	Tondeuse : IPX6 Station de chargement : IPX4 Alimentation : IP67		
	Pente maximale pour zone de tonte	45 % (24°)		
Connectivité	Fréquence Bluetooth	2 400,0-2 483,5 MHz		
	Puissance RF maximale	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm		
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2 400-2 483,5 M)		
	Service de liaison (optionnel) [5]	LTE-FDD : B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD : B38/40/41		
	GNSS (optionnel) [6]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS		

		MOVA 600	MOVA 600 Kit	MOVA 1000
Moteur d'entraînement	Vitesse d'entraînement en télécommande	0,45 m/s-0,8 m/s		
	Vitesse d'entraînement en tonte	Norme : 0,35 m/s Efficacité : 0,6 m/s		
Moteur de coupe	Vitesse	2 500 tr/min		
Batterie (tondeuse)	Modèle de batterie	MBPM10		
	Type de batterie	batterie ou lithium-ion		
	Capacité nominale	2 500 mAh		
	Tension nominale	18 V DC		
Alimentation	Modèle de chargeur [7]	MPAM10		MPAM20
	Tension en entrée	100~240 V AC		
	Tension en sortie	20 V DC		
	Intensité en sortie [8]	1,5 A		3 A
Station de chargement	Modèle de station de chargement [9]	MCM10		MCM11
	Tension en entrée	20 V DC		
	Tension en sortie	20 V DC		
	Intensité en entrée [10]	1,5 A		3 A
	Intensité en sortie [11]	1,5 A		3 A
Accessoires	Lames et boulons de rechange	9	81	9
	Modèle de lame	MBKM10		
Roues motrices	Type de roue	Standard		Tout-terrain

4. Lorsque le robot revient automatiquement à la station de chargement avec une batterie faible, le temps de charge s'applique.
5. Nécessite l'installation du module de liaison.
6. Nécessite l'installation du module de liaison.
7. Le MOVA 600/600 Kit/1000 est compatible avec les chargeurs MPAM10 et MPAM20.
8. Le MOVA 600/600 Kit/1000 est compatible avec les courants de sortie de 1,5 A et 3 A.
9. Le MOVA 600/600 Kit/1000 est compatible avec les stations de charge MCM10 et MCM11.
10. Les stations de charge MOVA 600/600 Kit/1000 sont compatibles avec les courants d'entrée de 1,5 A et 3 A.
11. Les stations de charge MOVA 600/600 Kit/1000 sont compatibles avec les courants de sortie de 1,5 A et 3 A.

Remarque : Les caractéristiques sont sujettes à modification du fait que nous améliorons continuellement nos produits. Pour les informations les plus récentes, veuillez visiter notre site web sur https://mova-tech.com.

Traduzione dell'istruzione originale
Tavola dei contenuti

1 Istruzioni di sicurezza P115
2 Introduzione al prodotto P119
3 Installazione P121
4 Preparazioni al primo utilizzo P124
5 Mappa il tuo giardino P128
6 Operazione P135
7 MOVAhome App P137
8 Manutenzione P140
9 Batteria P144
10 Conservazione invernale P144
11 Trasporto P144
12 Risoluzione problemi P145
13 Specifiche P148

1 Istruzioni di sicurezza

1.1 Istruzioni di sicurezza generali

• Leggere attentamente il manuale d'uso prima di utilizzare il prodotto.
• Utilizzare esclusivamente i dispositivi consigliati da MOVA con il prodotto. Ogni altro tipo di utilizzo è improprio.
• Tenere i bambini lontani dal dispositivo quando è in funzione.
• Non utilizzare il prodotto in luoghi dove le persone non sono a conoscenza della presenza del dispositivo.
• Fare attenzione a non correre quando si manovra manualmente il dispositivo tramite l'app MOVAhome. È preferibile camminare, prestare attenzione ad eventuali pendenze e mantenere sempre l'equilibrio.
• Evitare di usare il prodotto quando ci sono persone nell'area di lavoro, specie se bambini o animali.
• Se il prodotto viene utilizzato in aree pubbliche, posizionare cartelli intorno all'area di lavoro con la seguente dicitura "Attenzione! Tosaerba automatico in movimento! Tenersi lontani dal dispositivo e tenere d'occhio i bambini!"
• Indossare scarpe resistenti e pantaloni lunghi durante l'utilizzo del prodotto.
• Per evitare danni al prodotto e incidenti che coinvolgano veicoli e persone, non impostare aree di lavoro o percorsi di trasporto su luoghi pubblici.
• Non toccare le parti pericolose in movimento, come le lame, fino a che non si sono completamente fermate.
• Contattare il medico in caso di lesioni o incidenti.
• Impostare il prodotto su **OFF** e togliere la chiave prima di rimuovere i blocchi, eseguire la manutenzione o esaminare il prodotto. Se il prodotto vibra in modo anomalo, esaminarlo per cercare eventuali danni prima di riavviarlo. Non usare il prodotto se alcune parti risultano difettate.
• Non posizionare il cavo principale nelle aree dove il dispositivo eseguirà il taglio. Seguire le istruzioni fornite per l'installazione del cavo.
• Utilizzare esclusivamente la base di ricarica inclusa nel pacchetto per ricaricare il prodotto. Un uso non corretto può provocare scosse elettriche, surriscaldamento o fuoriuscita di liquido corrosivo dalla batteria. In caso di fuoriuscita di elettroliti, sciacquare con acqua/agente neutralizzante e contattare il medico se il liquido corrosivo entra in contatto con gli occhi.
• Durante il collegamento del cavo principale alla presa di corrente, utilizzare il dispositivo di corrente residua (RCD) con una corrente di intervento massima di 30 mA.
• Utilizzare esclusivamente le batterie originali consigliate da MOVA. La sicurezza del prodotto non può essere garantita con l'utilizzo di batterie non originali. Non utilizzare batterie non ricaricabili.
• Tenere le prolunghe lontane dalle parti pericolose in movimento per evitare danni ai cavi, che potrebbero portare al contatto con le parti sotto tensione.
• Le illustrazioni riportate in questo documento fungono solo da esempio. Si prega di fare riferimento ai prodotti reali.
• È vietato far utilizzare il dispositivo ai bambini, alle persone con ridotte capacità fisiche, sensoriali e mentali o a persone senza alcuna esperienza o conoscenza delle seguenti istruzioni. Le leggi locali possono stabilire un'età minima per l'operatore.
• Non connettere o toccare alcun cavo danneggiato fino a che non è stato rimosso dalla presa di corrente. Se il cavo si danneggia durante l'utilizzo, togliere la spina dalla presa di corrente. Un cavo usurato o danneggiato aumenta il rischio di scossa elettrica e deve essere sostituito dal personale di assistenza.
• Non spingere il prodotto con forza o rapidità, poiché ciò potrebbe danneggiarlo.
• Per mantenere la conformità con il requisito di esposizione alle RF, dovrebbe essere mantenuta una distanza di separazione di 35 cm tra il dispositivo e la persona.
• Per ricaricare la batteria, utilizzare esclusivamente l'unità di alimentazione rimovibile fornita con questo apparecchio.

1.2 Istruzioni di sicurezza per l'installazione

• Evitare di installare la base di ricarica in aree in cui le persone possono inciamparvi.
• Non installare la base di ricarica in aree in cui è presente il rischio di ristagno d'acqua.
• Non installare la base di ricarica, incluso qualunque altro accessorio, a meno di 60 cm da qualsiasi materiale combustibile. Il malfunzionamento o il riscaldamento della base di ricarica e dell'alimentatore possono provocare il rischio di incendio.

1.3 Istruzioni di sicurezza durante l'utilizzo del dispositivo

• Tenere le mani e i piedi lontani dalle lame rotanti. Non posizionare le mani o i piedi vicino o sotto il prodotto quando è acceso.
• Non sollevare o muovere il prodotto quando è acceso.
• Utilizzare la modalità Parcheggio o impostare il prodotto su **OFF** in presenza di persone nell'area di lavoro, specie se si tratta di bambini o animali.
• Assicurarsi che sul prato non vi siano oggetti come pietre, rami, attrezzi o giocattoli, in quanto le lame potrebbero subire danneggiamenti.
• Non posizionare oggetti sopra al prodotto o alla stazione di ricarica.
• Non usare il prodotto se il pulsante **STOP** non è attivo.
• Evitare la collisione del prodotto con persone o animali. Se una persona o animale si trova nel percorso del dispositivo, fermarlo immediatamente.
• Impostare sempre il prodotto su **OFF** quando non è in funzione.
• Non utilizzare il prodotto contemporaneamente ad un irrigatore a scomparsa. Utilizzare la funzione Programma per evitare che il prodotto e l'irrigatore a scomparsa operino contemporaneamente.
• Evitare di posizionare una rete di collegamento nel punto in cui si trovano gli irrigatori a scomparsa.
• Non utilizzare il prodotto in aree dove è presente acqua stagnante, come per esempio durante forti piogge.

1.4 Istruzioni di sicurezza per la manutenzione

• Imposta il prodotto su **OFF** durante la manutenzione.
• Dopo il lavaggio, assicurarsi che il prodotto sia posizionato a terra orientato normalmente e non capovolto.
• Non capovolgere il prodotto per pulire il telaio. Se il dispositivo viene capovolto per la pulizia, assicurarsi di riposizionarlo a terra orientato correttamente. Questo tipo di precauzione serve per evitare che l'acqua penetri nel motore, con il pericolo di comprometterne il normale funzionamento.
• Scollegare la spina dalla base di ricarica o azionare il dispositivo di disattivazione prima di eseguire la pulizia o la manutenzione della base di ricarica.
• Non utilizzare idropulitrici o solventi per pulire il prodotto.

1.5 Sicurezza della batteria

Le batterie agli ioni di litio possono esplodere o provocare un incendio se smontate, cortocircuitate, esposte all'acqua, al fuoco o alle alte temperature, quindi è necessario maneggiarle con cura. Non smontare o aprire la batteria ed evitare qualsiasi utilizzo improprio. Tenerle lontane dalla luce del sole.
1. Utilizzare esclusivamente il caricabatterie e l'alimentatore forniti dal produttore. L'utilizzo di un caricabatterie o di un alimentatore non appropriato può provocare scosse elettriche e / o surriscaldamento.
2. NON RIPARARE O MODIFICARE IN ALCUN MODO LE BATTERIE! Provare a modificare o a riparare le batterie può provocare lesioni personali, causate da esplosione o scossa elettrica. Se la batteria si danneggia e fuoriesce un liquido, gli elettroliti rilasciati sono corrosivi e tossici.
3. Le batterie di questo dispositivo possono essere sostituite solo da persone esperte.

1.6 Rischi residui

Quando si sostituiscono le lame, per evitare il rischio di lesioni personali si consiglia di indossare guanti protettivi.

1.7 Simboli e adesivi

	**ATTENZIONE -** **Leggere le istruzioni per l'uso prima di utilizzare la macchina.**
	**ATTENZIONE -** **Mantenere la distanza di sicurezza dalla macchina quando è in funzione.**
	**ATTENZIONE -** **Azionare il dispositivo di disattivazione prima di maneggiare o sollevare la macchina.**
	**ATTENZIONE -** **Non salire sulla macchina.**
	**ATTENZIONE -** **Non è consentito smaltire questo prodotto come normale rifiuto domestico. Assicurarsi che il prodotto venga riciclato in conformità delle leggi locali.**

CE	**Questo prodotto è conforme alle direttive CE applicabili.**
	**Classe III**
	**Leggi le istruzioni prima di ricaricare.**
⎓	**Corrente continua**
	**Classe II**

USO PREVISTO

Il prodotto da giardino è destinato alla falciatura del prato domestico. È progettato per falciare spesso, mantenendo un prato più sano e dall'aspetto migliore che mai. A seconda delle dimensioni del tuo prato, il tuo tosaerba può essere programmato per funzionare in qualsiasi momento o frequenza. Non è adatto per scavare, spazzare o rimuovere la neve.

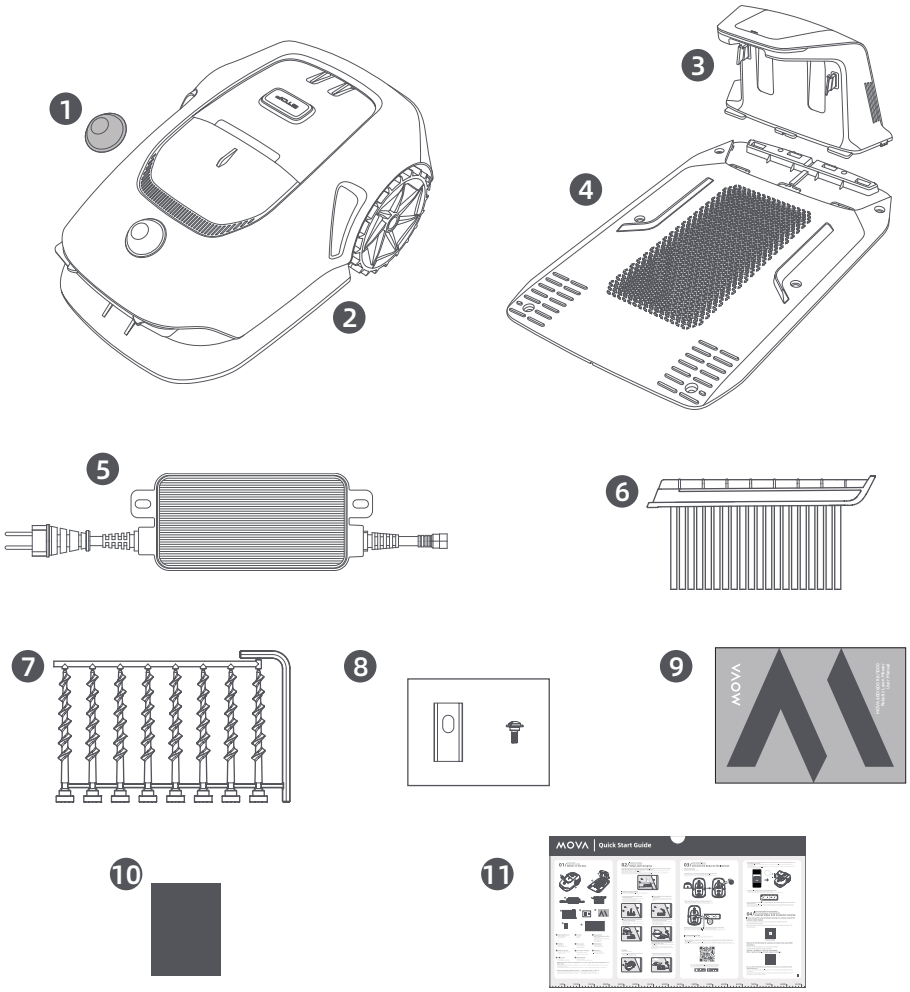
CE

Con la presente, Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd dichiara che il modello di apparecchiatura radio MOVA MLLM1110/MLLM4110 è conforme alla Direttiva 2014/53/UE. Il testo completo della dichiarazione di conformità UE è disponibile al seguente indirizzo internet: https://global.mova-tech.com/pages/declaration-of-conformity.

Per il manuale dettagliato in formato digitale, visitare la pagina https://global.mova-tech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

2 Introduzione al prodotto

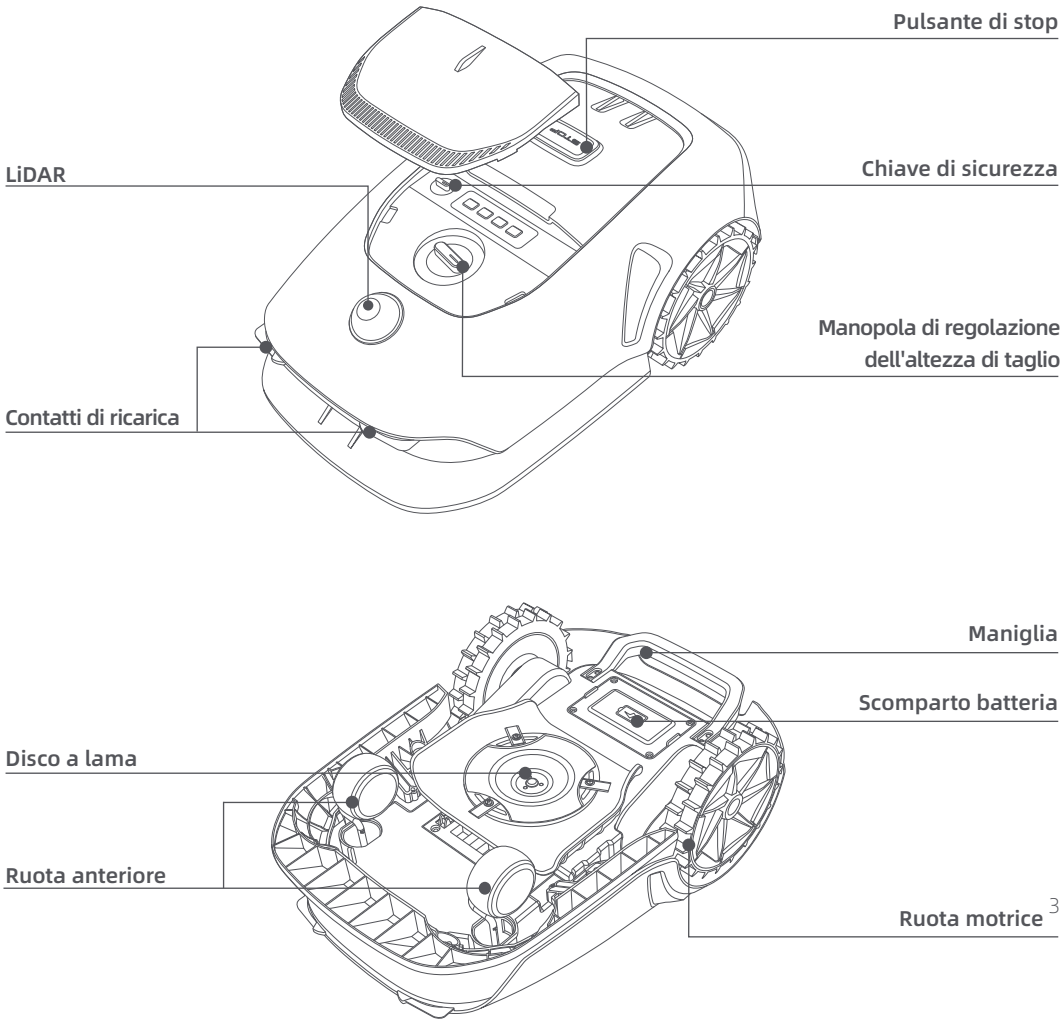
2.1 Contenuto della confezione



1 Coperchio protettivo LiDAR
2 Il robot
3 Torre di ricarica (con una prolunga da 10 m)
4 Piastra di base
5 Alimentazione elettrica[1]
6 Spazzola di pulizia
7 Viti × 8, Chiave esagonale
8 Lame e bulloni di ricambio[2]
9 Manuale utente
10 Panno senza pelucchi
11 Guida avvio rapido

1. MOVA 600 e MOVA 600 Kit sono dotati di un'alimentazione da 1,5 A. MOVA 1000 è dotato di un'alimentazione da 3 A.
2. MOVA 600 e MOVA 1000 includono ciascuno 9 lame e bulloni di ricambio. Il kit MOVA 600 include 81 lame e bulloni di ricambio.

2.2 Panoramica del prodotto



3. Le tipologie di ruote motrici variano in base al modello del robot. MOVA 600 e MOVA 600 Kit sono dotati di ruote motrici standard. MOVA 1000 è dotato di ruote motrici per fuoristrada.

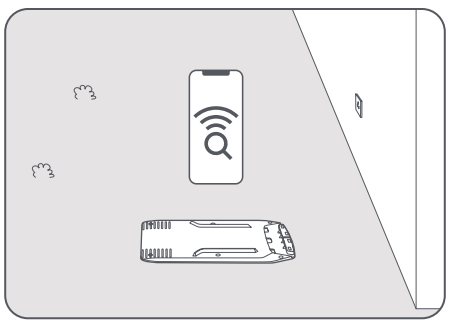
2.3 Sensore

Nome	Descrizione
LiDAR	Ottiene informazioni ambientali e facilita il posizionamento del robot, evita gli ostacoli e il rilevamento di acqua e sporco. Intervallo di rilevamento: 30 m con riflettività al 10% Campo visivo: 360° (orizzontale) x 59° (verticale)

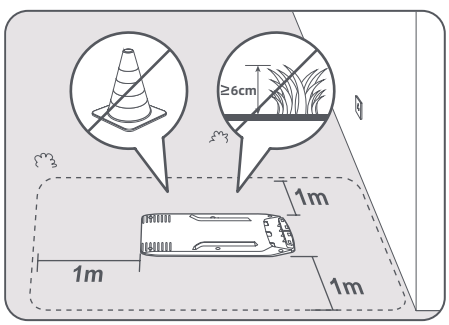
3 Installazione

3.1 Seleziona una posizione adatta

• Posiziona la stazione di ricarica su una superficie piana vicino al bordo del prato e a una presa di corrente. Si raccomanda di posizionare la stazione di ricarica in una zona con una buona copertura del segnale Wi-Fi.
Nota: Usa il tuo dispositivo mobile per aiutare a controllare la forza del segnale Wi-Fi della zona. Una buona forza del segnale di rete Wi-Fi aumenta la stabilità di connessione tra il robot e l'app.
Importante: Assicurati che il terreno sia abbastanza morbido da permettere l'installazione a vite.
Importante: Se la stazione di ricarica si trova su una pendenza, assicurarsi che l'inclinazione non sia troppo ripida per evitare che il robot scivoli indietro e non riesca ad agganciarsi alla base.

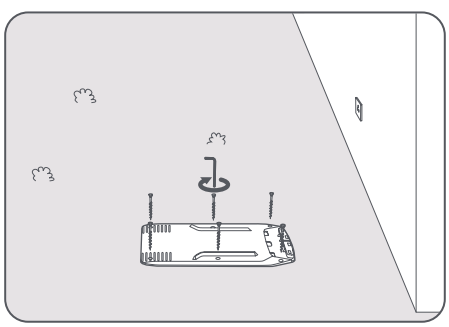


• Mantieni almeno **1 m** di spazio libero senza ostacoli a sinistra, a destra e davanti alla stazione di ricarica. Assicurati che l'erba intorno alla zona sia più corta di **6 cm**. Se l'erba è più alta, falciala con un tagliaerba manuale prima. L'erba alta può rendere difficile il ritorno del robot alla stazione di ricarica.

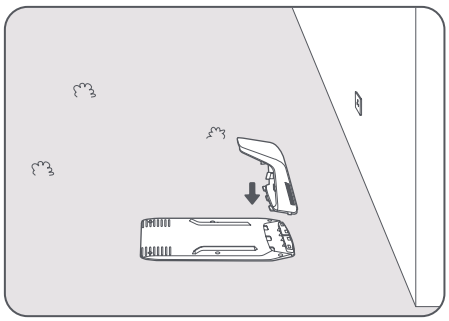


3.2 Installa la stazione di ricarica

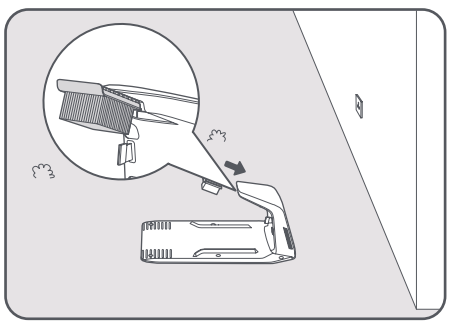
❶ Fissa la piastra di base al suolo con le viti in dotazione usando la chiave esagonale.



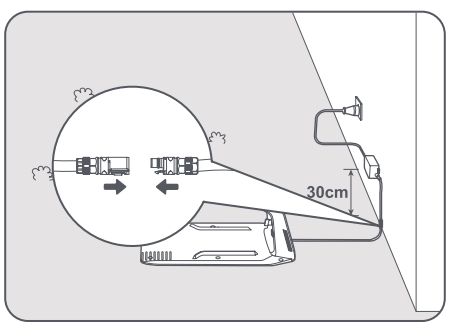
❷ Inserisci la torre di ricarica alla piastra di base fino a sentire un click.



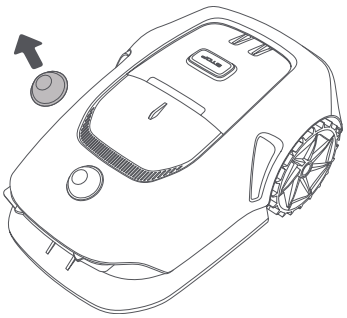
❸ Inserisci la spazzola di pulizia nella torre di ricarica allineando la linguetta con la fessura.



❹ Connetti l'alimentazione al cavo di prolunga e poi connetti a una presa di corrente. Mantieni l'alimentatore almeno **30 cm** sopra il terreno.
Nota: L'indicatore LED sulla stazione di ricarica sarà di colore **blu fisso** quando c'è corrente.



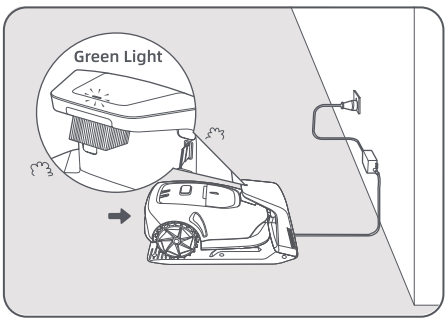
❺ Rimuovi il coperchio protettivo LIDAR.



❻ Metti il robot nella stazione di ricarica per caricarlo. Assicurati che i contatti di ricarica sul robot e la stazione di ricarica siano connessi correttamente.

Nota: La spia luminosa **lampeggerà verde** quando il robot si sta caricando correttamente nella stazione di ricarica.

Nota: Se desideri aggiungere un garage per una protezione extra, utilizza il garage MOVA corrispondente, disponibile nei negozi locali o online. L'uso di un garage non MOVA potrebbe causare problemi durante la ricarica.

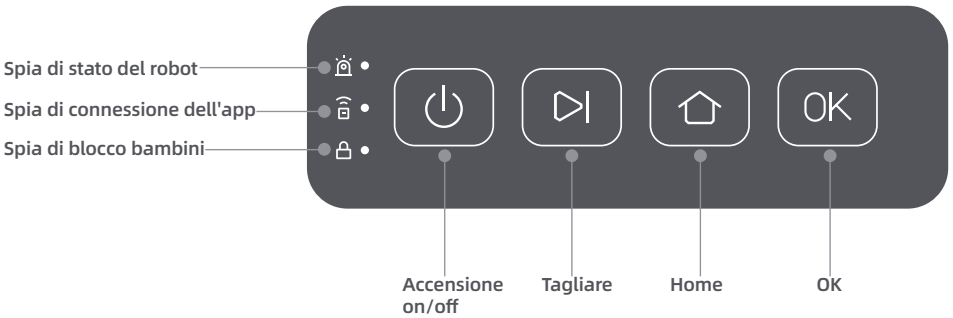


L'indicatore LED sulla stazione di ricarica

Colore Luce Indicatore LED	Significato
Rosso lampeggiante/fisso	1. La stazione di ricarica presenta un problema (ad esempio un problema con la corrente di ricarica o di tensione).
	2. Il robot si aggancia alla stazione di ricarica ma la ricarica mostra anomalie (ad esempio i contatti di ricarica sono in corto circuito).
Blu fisso	La stazione di ricarica ha corrente. Il robot non è nella stazione di ricarica.
Verde lampeggiante	Il robot si sta ricaricando nella stazione di ricarica.
Verde fisso	Il robot è nella stazione di ricarica e completamente carico.

4 Preparazioni al primo utilizzo

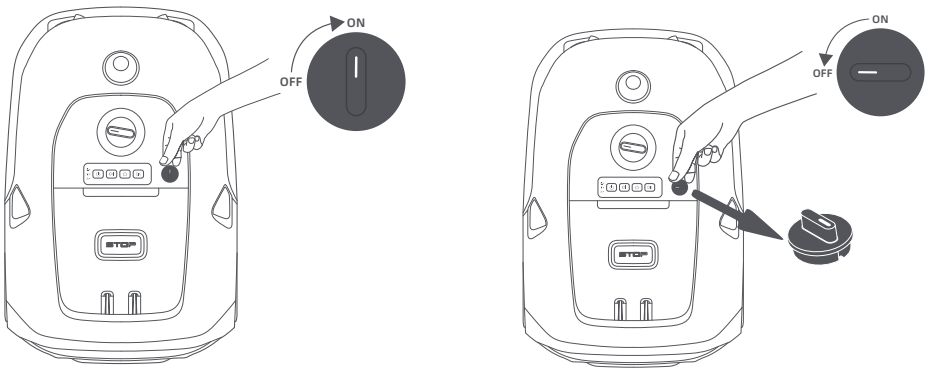
4.1 Familiarizza con il pannello di controllo



Controlli

Pulsante	Funzione
Alimentazione ⏻	Per accendere il robot, installare la chiave di sicurezza e girarla in posizione **ON**. Tenere premuto il pulsante ⏻ per 2 secondi per accendere il robot.
	Per spegnere il robot, assicurarsi che sia fuori dalla stazione di ricarica. Quindi, tenere premuto il pulsante ⏻ per 2 secondi. Girare la chiave di sicurezza in posizione **OFF** spegnerà anche il robot.
Tagliare ⏯	Per avviare la falciatura di tutta l'area o riprendere le attività in pausa, premere il pulsante ⏯ quindi premere il pulsante **OK** entro 5 secondi.
Home ⌂	Per inviare il robot alla stazione di ricarica, premere il pulsante ⌂ quindi premere il pulsante **OK** entro 5 secondi.
OK	Per disattivare il blocco di sicurezza e abilitare il controllo tramite app, premere due volte il pulsante **OK**.
	Per attivare la modalità di associazione Bluetooth, tenere premuto il pulsante **OK** per 3 secondi.
	Per confermare un'azione sul pannello di controllo, premere una volta il pulsante **OK**.
Tagliare + OK	Per ripristinare il robot alle impostazioni di fabbrica, tenere premuto il pulsante ⏯ e il pulsante **OK** insieme per 3 secondi. Questo non ripristinerà il tempo del conto alla rovescia dei materiali di consumo.
Stop	Premere il pulsante **Stop** per fermare il robot e attivare il blocco di sicurezza. Il controllo tramite app sarà disabilitato. Premere due volte il pulsante **OK** per disattivare il blocco di sicurezza.

Chiave di sicurezza



• Ruotare la chiave di sicurezza in posizione **ON** prima di accendere il robot.
• Ruotare la chiave di sicurezza in posizione **OFF**; il robot si spegnerà automaticamente.
• È possibile estrarre la chiave di sicurezza quando è in posizione **OFF**. Il robot non può essere acceso senza la chiave.
Nota: Se perdi la chiave di sicurezza, contatta il team di assistenza post-vendita per richiederne una sostituzione.

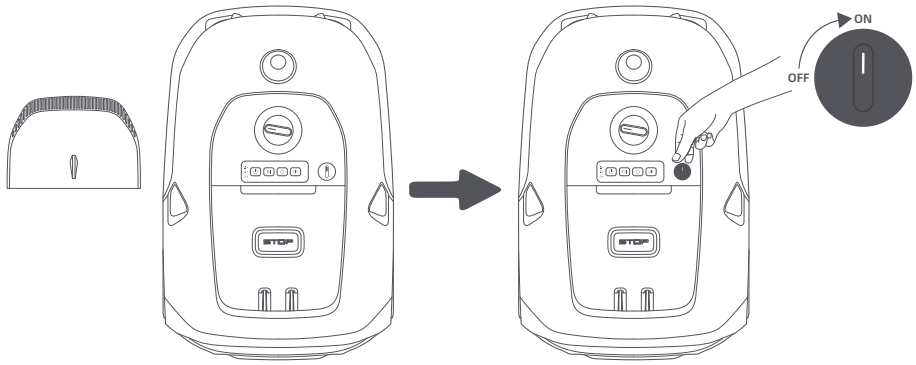
Spie sul pannello di controllo

Spia	Colore	Significato
Stato del robot ●	Lampeggiante verde	Il robot è in carica nella stazione di ricarica.
	Verde fisso	La batteria è completamente carica.
	Rosso fisso	Si è verificato un errore.
	Lampeggiante blu	Il robot sta eseguendo un compito o è in pausa.
		Il robot si sta accendendo.
	Blu fisso	Il robot è in standby.
Connessione app ●	Blu fisso	Il robot è connesso all'app.
Blocco bambini ●	Blu fisso	Il pannello di controllo è bloccato tramite l'app. (Puoi attivare la funzione "Blocco bambini" nelle impostazioni dell'app.)

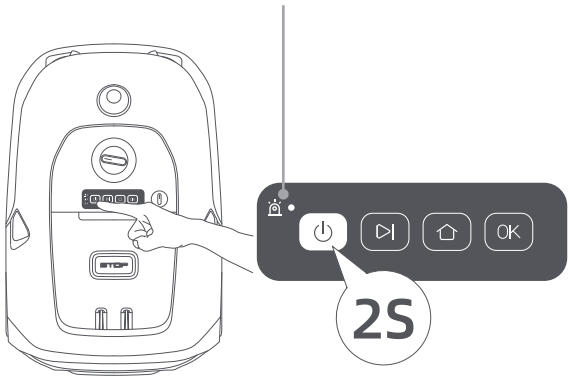
4.2 Impostazioni iniziali

Prima di accendere il robot per la prima volta, ci sono alcune impostazioni di base da eseguire prima che il robot sia pronto ad iniziare a funzionare.

❶ Aprire il coperchio superiore e ruotare la chiave di sicurezza in posizione **ON**.



❷ Tieni premuto il pulsante ⏻ sul pannello di controllo per 2 secondi per accendere il robot.
Nota: Quando il robot è acceso, la spia di stato • sul pannello di controllo sarà di colore blu fisso.



Nota: Il robot si accenderà automaticamente quando si aggancia alla stazione di ricarica.
Importante: Per accendere il robot, assicurarsi che la chiave di sicurezza sia installata e impostata sulla posizione **ON**. In caso contrario, il robot non può essere acceso.

❸ **Connetti il robot a internet**
Scansiona il codice QR per scaricare l'app MOVAhome sul tuo dispositivo mobile. Dopo l'installazione, crea un account e accedi.

Puoi anche scaricare l'app MOVAhome da App Store o Google Play.

Download on the App Store

Get it on Google Play

Prima della configurazione della rete:

• Assicurati che il robot e il tuo dispositivo mobile siano sulla stessa rete Wi-Fi.

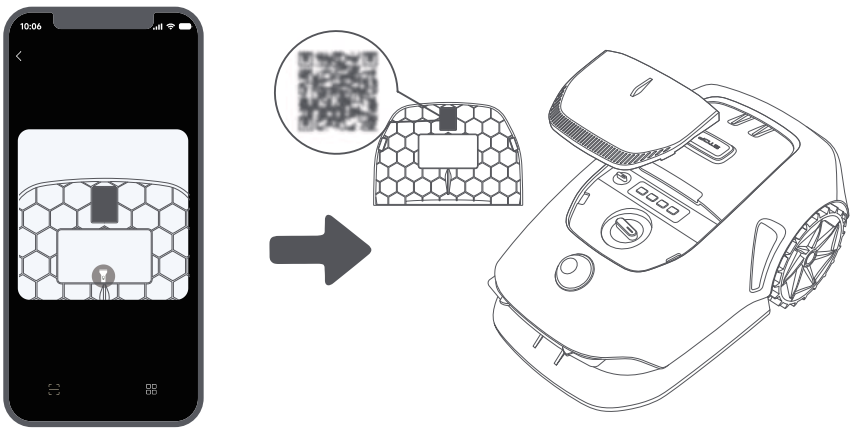
• Assicurati che il tuo dispositivo mobile sia entro **10 m** dal robot.

• Abilita la funzione Bluetooth sul tuo dispositivo mobile.

1. Apri l'app MOVAhome.

2. Puoi connetterti tramite uno dei seguenti metodi:

a. Scansiona il codice QR: Vai su **Dispositivo** e tocca **Scansiona il codice QR per connetterti**. Scansiona il codice QR situato all'interno del coperchio superiore del robot per connetterti.



b. Aggiungi manualmente: Vai su **Dispositivo** e tocca **Aggiungi**. Seleziona quindi il modello del tuo il robot per connetterti.

c. Scoperta automatica: Il robot cercherà i dispositivi nelle vicinanze. Tocca il tuo robot dall'elenco dei dispositivi rilevati per connetterti.

3. Segui le istruzioni nell'app per completare la connessione alla rete Wi-Fi.

Importante: Usare una singola banda di rete di 2.4 GHz di frequenza o a banda doppia di frequenza 2.4/5 GHz.

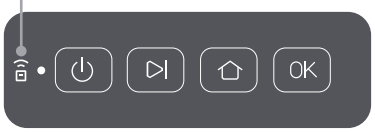
Importante: Assicurati che la tua rete Wi-Fi non abbia un firewall e non sia crittografata. Altrimenti, la configurazione della rete potrebbe non riuscire.

Nota: Puoi acquistare il Modulo Link per controllare da remoto il robot senza connessione Wi-Fi.

4. Premi e tieni premuto il pulsante **OK** sul pannello di controllo per 3 secondi. Il robot entrerà in modalità di associazione Bluetooth.

5. Segui le istruzioni nell'app per completare l'associazione.

Nota: La spia di connessione dell'app • sul pannello di controllo mostrerà una luce **blu fissa** quando il robot è connesso correttamente all'app.



Come scollegare il robot?

Il robot è automaticamente collegato all'account MOVAhome una volta che l'associazione è completata. Ogni dispositivo può essere solo collegato a un account. Non può essere collegato a un altro account allo stesso tempo. Per associare il robot ad un nuovo account, è necessario prima scollegarlo. Per scollegarlo:

1. Apri l'app MOVAhome. Vai a **Dispositivo**.
2. Trova il nome del tuo robot sotto la sua immagine. Se hai più il robot collegati al tuo account MOVAhome, scorri a sinistra o a destra per accedere alla pagina del robot che desideri modificare.
3. Tocca accanto al nome del robot.
4. Seleziona **Cancella**.

Come disconnetterti dal tuo account MOVAhome o eliminarlo?

1. Apri l'app MOVAhome. Vai su **Io > Account**.
2. Seleziona **Disconnettiti** o **Elimina Account**.

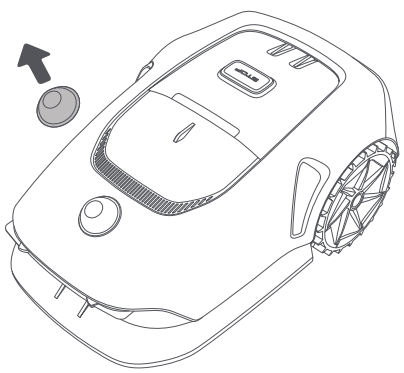
Come condividere il tuo robot?

1. Apri l'app MOVAhome e vai a **Dispositivo**.
2. Trova il nome del tuo il robot sotto la sua immagine. Se hai più robot collegati al tuo account MOVAhome, scorri a sinistra o a destra per accedere alla pagina del robot che vuoi condividere.
3. Tocca accanto al nome del robot.
4. Seleziona **Condivisione del dispositivo**.

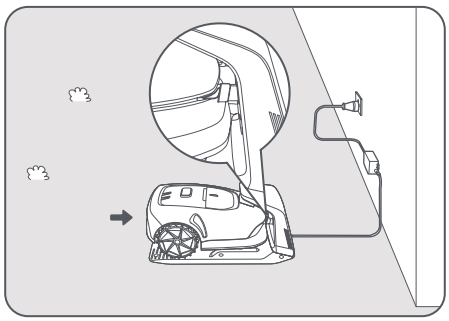
5 Mappa il tuo giardino

Prima di mappare, controlla i seguenti:

- Il livello di batteria del robot è superiore al **50%**.
- Il coperchio protettivo di LiDAR è rimosso.

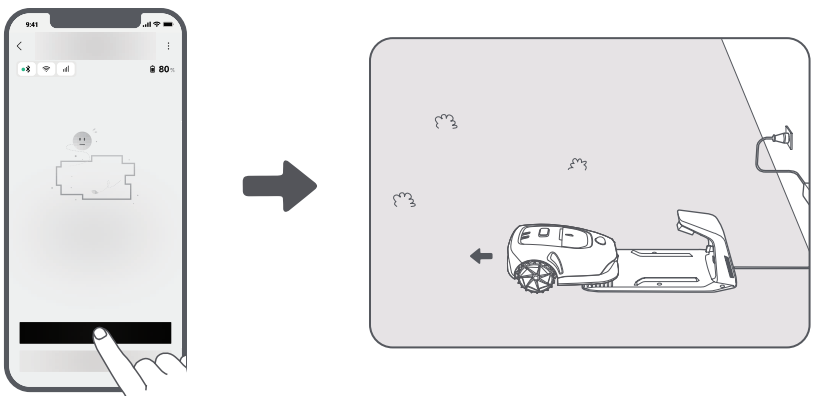


• Il robot si aggancia correttamente alla stazione di ricarica.

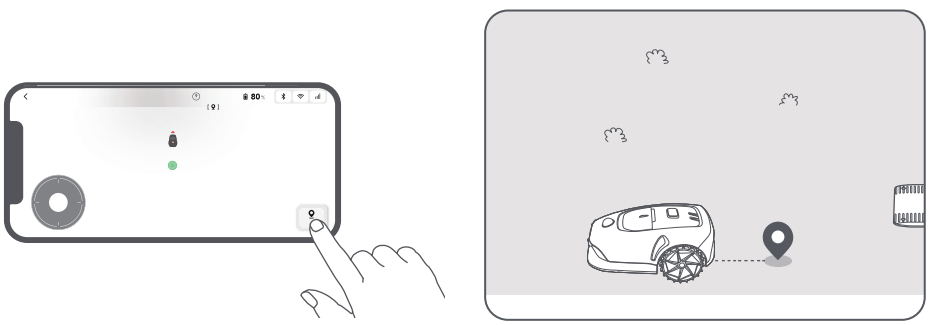


5.1 Crea il confine

❶ Tocca **Inizia a creare** tramite l'app, e il robot controlla il suo stato e calibra. Lascia automaticamente la stazione di ricarica per fare la calibrazione. Fare attenzione.

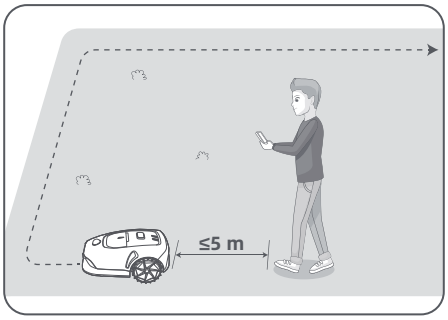


❷ Controlla da remoto il robot fino al bordo del tuo prato e tocca **Imposta il punto di partenza** per confermare il punto di inizio del confine.

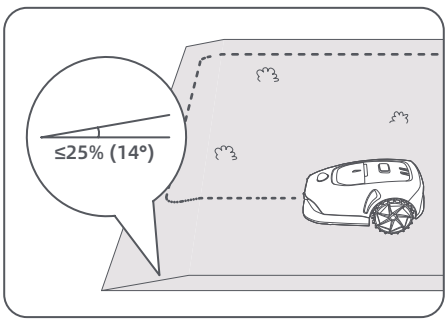


❸ Controlla da remoto robot per muoverlo lungo il bordo del tuo prato per creare la zona di lavoro. Quando controlli da remoto robot per creare il confine, tieni a mente:
Importante: Non spostare manualmente il robot quando crei il confine, altrimenti la mappatura viene annullata.
Importante: Quando la mappatura inizia, non far agganciare da remoto il robot alla base di ricarica prima della fine della mappatura, altrimenti il LiDAR rischia di bloccarsi e la mappatura viene annullata.

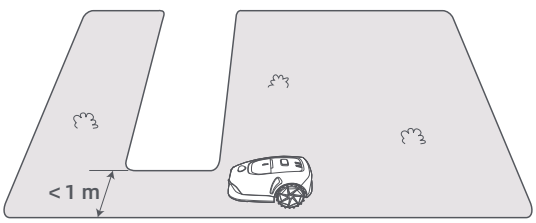
• Cammina entro **5 m** dietro il robot quando lo controlli da remoto.



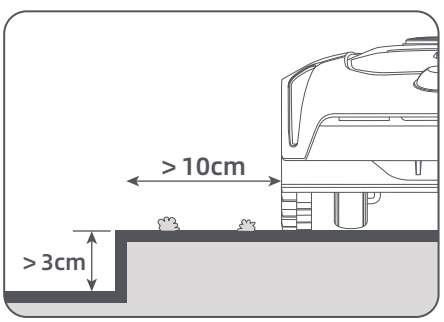
• Il robot può navigare su pendenze con un'inclinazione fino al **45 % (24°)**. Tuttavia, per migliori risultati di taglio, si consiglia di mantenere le pendenze delle aree di lavoro al di sotto del **25 % (14°)**.



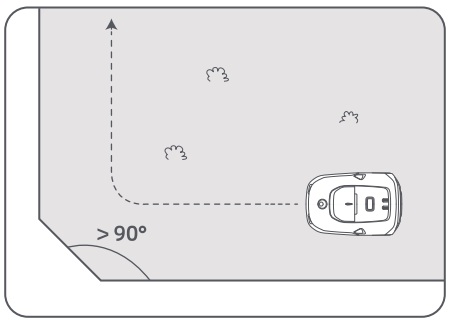
• Per aree più strette di **1 m**, impostarle come percorsi per permettere al robot di passare (vedi sezione 5.4: ***Imposta percorso***).



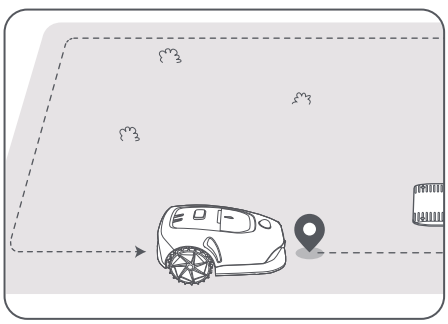
• Se il tuo prato è più alto di **3 cm** rispetto al terreno adiacente, tieni il robot ad almeno **10 cm** dal bordo. Se il tuo prato è allo stesso livello del terreno adiacente, il robot può attraversare il perimetro per ottenere risultati di taglio ottimali lungo i bordi.

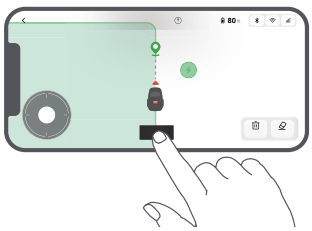


• Assicurati che gli angoli di svolta siano maggiori di **90°** . Angoli inferiori a 90° possono rendere difficile per il robot ottenere un taglio pulito.



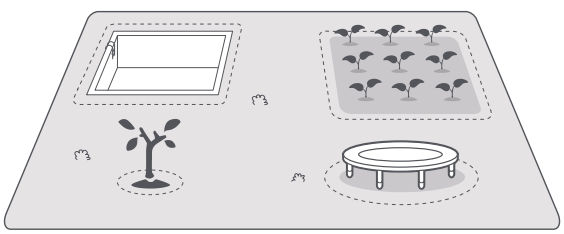
❹ Quando il robot ritorna a posto **1 m** vicino al punto di inizio, puoi toccare **Chiudi il confine** e il confine automaticamente è completato.





5.2 Imposta zona di delimitazione

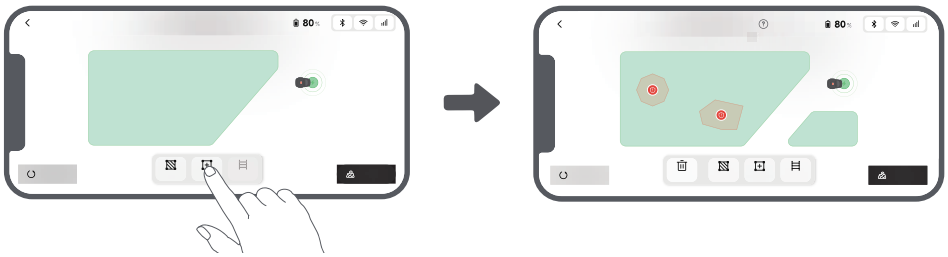
Anche se il robot può automaticamente evitare gli ostacoli, è ancora necessario impostare le zone in cui potrebbe cadere, come piscine e sabbiere, definendole come zone vietate. Per gli oggetti che vuoi proteggere (come un'aiuola, un trampolino, un orto o la radice nuda di un albero), impostarle come zone vietate. Puoi toccare **Zona vietata** nell'app per continuare a creare zone di interdizione In alternativa, puoi andare su > **Modifica mappa** per creare o eliminare le zone vietate dopo aver completato la mappa.



5.3 Creare più zone ed espandere le zone esistenti

• Per creare più zone

Se il tuo prato è separato da strade o se hai molti prati isolati, puoi toccare **Zona di lavoro** nell'app per continuare a creare la zona di lavoro. Puoi anche aggiungere, eliminare o modificare le zone in >**Modifica Mappa** quando la mappa è finita.



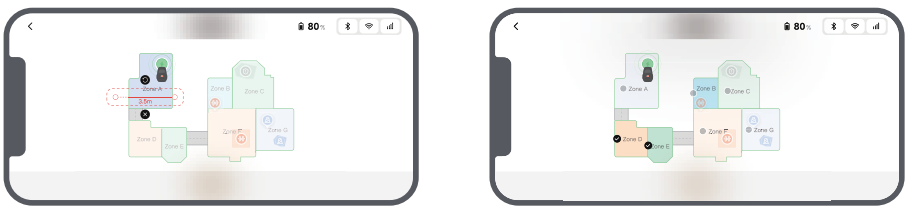
• Per espandere le zone esistenti

Per espandere una zona esistente, tocca **Zona di lavoro** nell'app per creare l'area che desideri includere. Se le due aree si sovrappongono, verranno automaticamente unite. In alternativa, puoi andare su > **Modifica mappa** > **Zona di lavoro** dopo aver completato la mappatura per espandere una zona esistente.



• Per separare e combinare le zone

Per dividere una zona in aree più piccole o per unire zone che sono state divise utilizzando l'app in una più grande, vai a > **Modifica mappa** > **Impostazioni della zona** e tocca **Separa** o **Combina** nell'app.

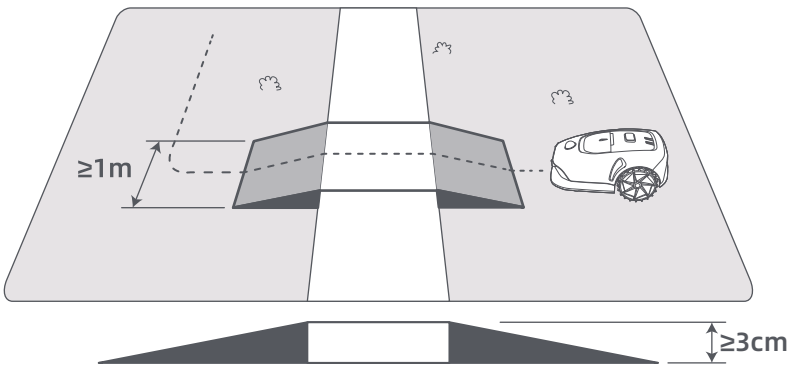


5.4 Imposta percorso

Per zone isolate, crea un percorso per connetterle. Zone isolate senza un percorso saranno inaccessibili al robot.

Nota: Di default, il robot si muove soltanto lungo il percorso ma non taglia l'erba.

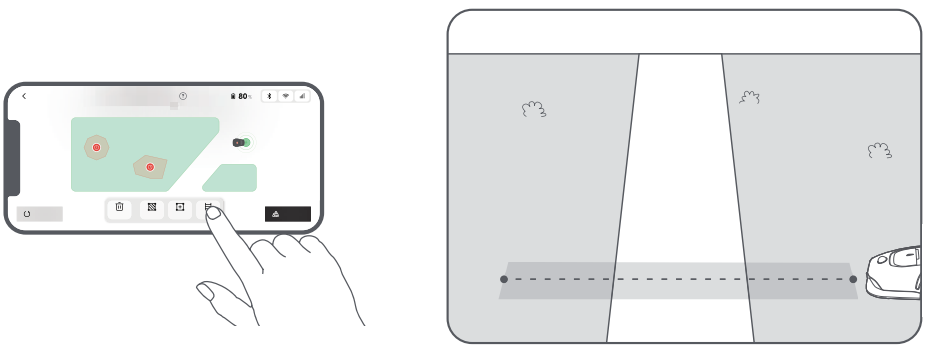
Importante: Se il tuo prato è diviso da passaggi più alti di **3 cm**, posiziona un oggetto con una pendenza uguale in altezza al passaggio (come una rampa).



• Per connettere due zone di lavoro isolate

Per le zone isolate, crea percorsi per connetterle, altrimenti saranno inaccessibili al robot. Tocca **Percorso** per creare un percorso.

Importante: Assicurati che l'inizio e la fine del percorso siano nella zona di lavoro.

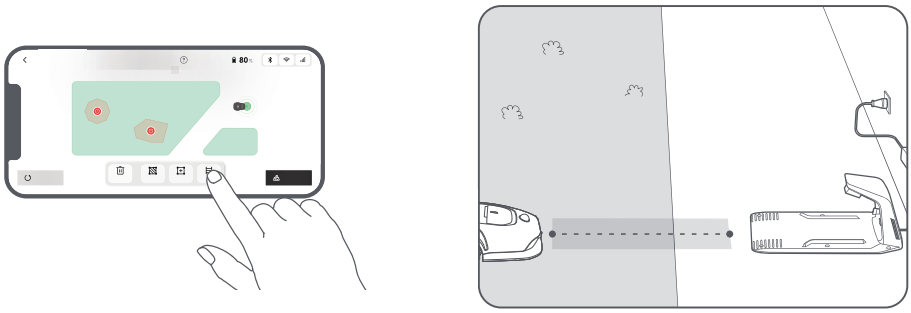


• Per connettere la zona di lavoro e la stazione di ricarica

Se la tua stazione di ricarica non è nella zona di lavoro, deve essere creato un percorso per collegarla alla zona di lavoro. Tocca **Percorso**, e controlla da remoto al robot per creare un percorso che gli permetta di tornare alla stazione.

Importante: Assicurati che un'estremità sia all'interno dell'area di lavoro e l'altra estremità sia proprio di fronte alla stazione di ricarica. È consigliabile allineare il percorso con la stazione di ricarica.

Importante: Durante la creazione del percorso di collegamento tra l'area di lavoro e la base di ricarica, non far agganciare il robot da remoto alla base di ricarica, altrimenti il LiDAR rischia di bloccarsi e la mappatura verrà annullata.



5.5 Finire mappa

Tocca **Finire mappa** quando le zone di lavoro, i percorsi e le zone di delimitazione sono completate.

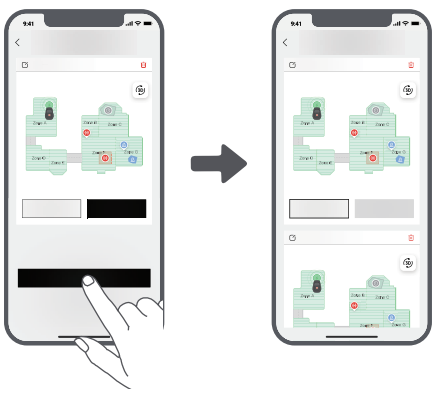


5.6 Aggiungi una seconda mappa

Se non c'è un percorso tra il tuo giardino anteriore e quello posteriore, puoi creare una seconda mappa. Dopo aver completato la prima mappa, tocca **Aggiungi mappa** per continuare a creare la seconda. In alternativa, puoi navigare su > **Modifica mappa** e toccare **Aggiungi mappa** dopo aver completato la mappatura. Una volta terminata la seconda mappa, puoi passare da una mappa all'altra tramite > **Modifica mappa**.

Nota: Dopo aver cambiato mappa, verranno applicati i programmi e le impostazioni di taglio della mappa corrente.

Nota: Puoi acquistare una stazione di ricarica aggiuntiva da installare nella seconda mappa per una maggiore comodità. Con una stazione di ricarica separata installata nella seconda mappa, devi solo spostare manualmente il robot tra le due mappe.



6 Operazione

6.1 Inizia la falciatura per la prima volta

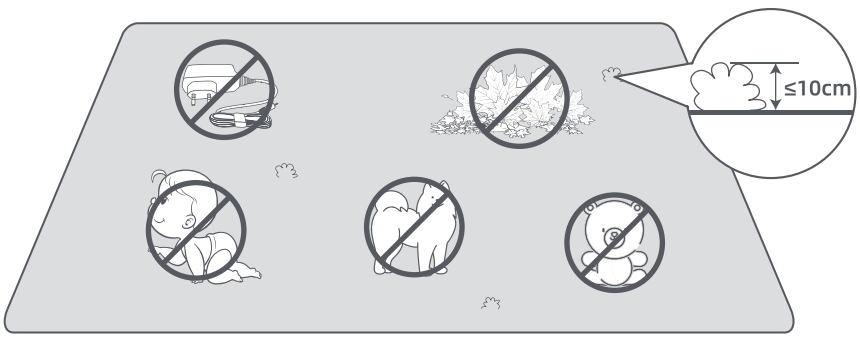
Consigli prima della falciatura:

• Usa una falciatrice a spinta per falciare l'erba ad un'altezza non più di **10 cm**.

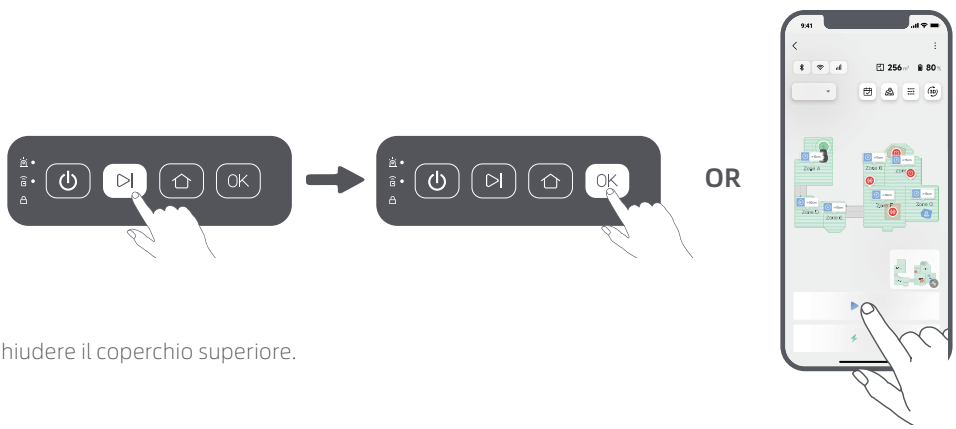
• Elimina gli ostacoli inclusi detriti, mucchi di foglie, giochi, cavi e pietre dal prato. Assicurati che non ci siano bambini o animali sul prato quando il robot sta falciando.

• Riempi i buchi nel prato.

• Imposta le tue preferenze di falciatura nell'app in anticipo (come efficienza di falciatura, altezza falciatura e direzione falciatura).



1. Aprire il coperchio superiore per accedere al pannello di controllo.
2. Premere il pulsante ▷| quindi premere il pulsante **OK** entro 5 secondi. Il robot lascerà la stazione di ricarica e inizierà a falciare l'intera area. È anche possibile toccare **Avvia** nell'app per iniziare la falciatura.

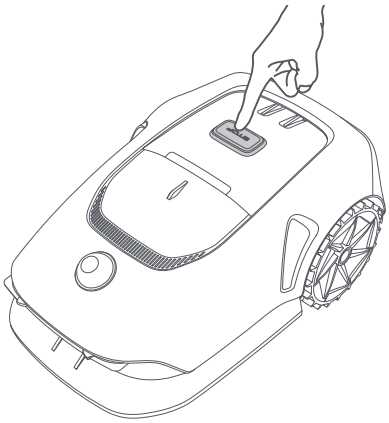


3. Chiudere il coperchio superiore.

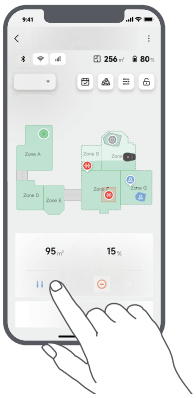
6.2 Pausa

Per mettere in pausa l'attuale attività di falciatura, puoi premere il pulsante **Stop** su il robot o toccare **Metti in pausa** nell'app.

Nota: Il robot non può essere avviato direttamente tramite l'app dopo aver premuto il pulsante **Stop**. Per riprendere il controllo tramite l'app, premere prima due volte il pulsante **OK** sul pannello di controllo per disattivare il blocco di sicurezza.

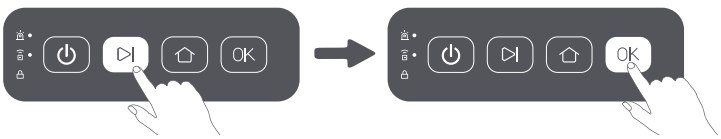


OR

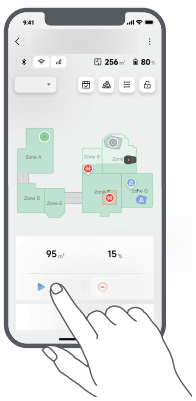


6.3 Ripristina

Per riprendere l'attività quando il robot è in pausa, premere il pulsante ▷| quindi premere il pulsante **OK** entro 5 secondi. Il robot ripristina la precedente attività di falciatura. Puoi anche toccare **Continua** nell'app per ripristinare l'attività di falciatura.

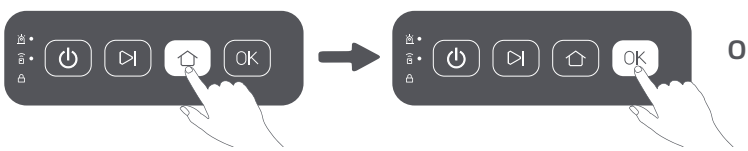


OR



6.4 Ritorna alla stazione di ricarica

Per interrompere l'attività di falciatura e riportare il robot alla stazione di ricarica, premere il pulsante ⌂ e poi premere il pulsante **OK** entro 5 secondi sul pannello di controllo. Il robot tornerà automaticamente alla stazione di ricarica per ricaricarsi. È anche possibile toccare **Avvio Ritorno alla stazione** nell'app per riportare il robot alla stazione di ricarica.



OR



7 MOVAhome App

Dove puoi esplorare di più

MOVAhome App è più di un controllo remoto. Ci sono molte cose che puoi fare attraverso l'app: completare varie impostazioni da remoto, sperimentare diverse modalità di falciatura, modificare la mappa liberamente e aggiustare i programmi di falciatura.

7.1 Modalità falciatura

Il robot offre varie modalità di taglio. Puoi anche passare tra le modalità attraverso l'app inclusa la Falciatura di tutta l'area, Falciatura a zone, falciatura dei bordi, Falciatura a punti e Modalità Manuale.



7.2 Altezza di taglio

Per regolare l'altezza di taglio, ruotare la manopola sul robot per impostarla tra **20 mm** e **60 mm**.



7.3 Forme di taglio

Personalizza il tuo prato aggiungendo forme tramite > **Modifica mappa** > **Forme** nell'app. Le forme definite saranno escluse dal taglio in tutte le modalità di taglio. Puoi modificare la loro posizione, dimensione o rimuoverle in **Forme**.



7.4 Programma

Dopo che la prima mappa è stata completata, il robot crea automaticamente due programmi di falciatura settimanale in base alla misura del prato, che sono "**Programma Prim/Est**" e "**Programma Autu/Inv**.". Puoi toccare nell'app per definire le impostazioni precise del programma. Con la funzione programma, puoi tranquillamente lasciare il lavoro quotidiano di falciatura al robot. Hai solo bisogno di eseguire la manutenzione del robot regolarmente.

Nota: Se ti preoccupa che il robot possa disturbare te e o i tuoi vicini quando lavora in autonomia durante determinati orari, puoi andare su **Impostazioni** > **Non disturbare** e impostare l'orario **Non disturbare** nell'app.



7.5 Blocco bambino

Se temete che i bambini possano utilizzare il robot, navigate su **Impostazioni** e attivate la funzione **Blocco bambino** nell'app. Con questa funzione attivata, il pannello di controllo sarà bloccato. Potete sbloccarlo tramite l'app.



7.6 Protezione dalla pioggia

Se ti preoccupa che le condizioni meteorologiche avverse possano influenzare il lavoro di falciatura, puoi attivare la funzione **Protezione dalla pioggia** in **Impostazioni** nell'app. Con questa funzione abilitata, il robot mette automaticamente in pausa la falciatura e ritorna alla stazione di ricarica quando piove. Puoi impostare l'orario di protezione dalla pioggia nell'app.
Nota: Tagliare l'erba bagnata può danneggiare il vostro prato. È consigliabile prolungare la durata della protezione per permettere all'erba di asciugarsi prima di tagliare di nuovo. Il tempo di protezione predefinito è di 3 ore, e potete aumentarlo nell'app.



7.7 Protezione dal gelo

Quando la temperatura è inferiore ai **6 °C** , le operazioni di falciatura causano danni permanenti al prato. La batteria non può ricaricarsi a causa dell'auto-protezione. Puoi attivare la funzione **La protezione antigelo** in **Impostazioni** nell'app. Questa funzione consente al robot di mettere automaticamente in pausa la falciatura e ritornare alla stazione di ricarica quando la temperatura ambiente è ≤ **6 °C** . Riprende automaticamente il lavoro quando la temperatura è superiore agli **11 °C** .



7.8 Funzioni di sicurezza

Il robot supporta diverse funzionalità antifurto per garantire un funzionamento sicuro e proteggere contro l'uso non autorizzato.

7.8.1 Allarme di sollevamento

Con questa funzione attivata, un allarme suonerà immediatamente quando il robot viene sollevato e il controllo tramite app sarà disabilitato. Per riprendere il controllo tramite app, premere due volte il pulsante **OK** sul pannello di controllo per disattivare prima il blocco di sicurezza.



7.8.2 Allarme fuori mappa

Con questa funzione attivata, il robot è bloccato e l'allarme scatta immediatamente se è fuori dalla mappa. **(Questa funzione richiede l'installazione del Modulo Link.)**



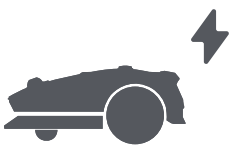
7.8.3 Posizione in tempo reale

Con il Modulo Link, puoi vedere la posizione attuale del robot su Google Maps.



7.9 Periodo di carica personalizzato

Per personalizzare il periodo di ricarica del robot a ore specifiche, è possibile abilitare la funzione **Periodo di carica personalizzato** tramite **Impostazioni** > **Ricarica** nell'app. Quando attivata, il robot si caricherà al 20% quando il livello della batteria è basso, a condizione che non ci siano compiti di falciatura. Completerà una carica completa solo durante il periodo di ricarica designato. È anche possibile personalizzare il **Livello della batteria per la ricarica automatica** e il **Livello della batteria per riprendere le attività** per impostare i livelli di batteria ai quali il robot tornerà automaticamente alla stazione di ricarica o riprenderà le attività di falciatura non completate.



Nota: Il team di sviluppo MOVA effettua continuamente aggiornamenti **via etere** e manutenzione sul firmware e sull'app. Controlla per notifiche di aggiornamento o attiva la funzione **Aggiornamento automatico** per mantenere il firmware e l'app aggiornati e goditi più funzionalità.

8 Manutenzione

Per una migliore prestazione e durata del robot, puliscilo regolarmente e sostituisci le parti usurate secondo la frequenza indicata di seguito:

Parte	Frequenza sostituzione
Lame	Ogni 6-8 settimane o prima
Spazzola di pulizia	Ogni 12 mesi o prima

Nota: Puoi controllare il tempo rimanente per le lame e la spazzola di pulizia navigando su **Impostazioni** > **Materiali di consumo e manutenzione** nell'app. Dopo aver sostituito i consumabili come indicato, vai alla pagina dei dettagli del consumabile e tocca **L'ho sostituito** per resettare il timer.
Nota: Se hai designato aree nel tuo giardino per la pulizia e la manutenzione di routine del robot, puoi impostare Punti di Manutenzione sulla mappa navigando su **Impostazioni** > **Vai al Punto di Manutenzione** > **Modifica Punto**. Una volta impostati i punti di manutenzione, puoi semplicemente toccare **Vai** per dirigere il robot verso le posizioni designate per una facile manutenzione.

8.1 Pulizia

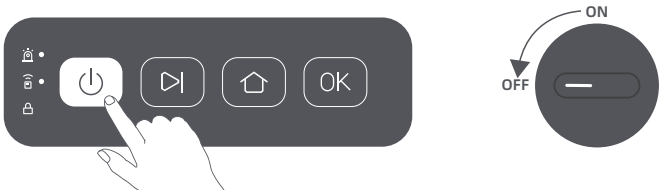
Pulisci regolarmente il tuo robot per evitare che i residui di erba e lo sporco si accumulino e ostruiscano il disco della lama e le ruote motrici, il che potrebbe influire sulle sue prestazioni di taglio, aggancio e movimento. Si consiglia di utilizzare un kit di pulizia, disponibile nei negozi locali o online.

⚠ **Attenzione:** Prima di pulire, spegnere il robot e ruotare la chiave di sicurezza in posizione **OFF**. Scollegare la stazione di ricarica.

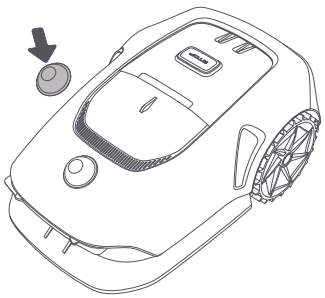
⚠ **Attenzione:** Assicurati che il coperchio protettivo LiDAR sia sul LiDAR prima di girare il robot al contrario per evitare danni al LiDAR.

• Il corpo del robot, Telaio e disco di taglio:

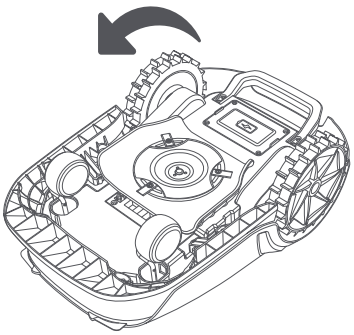
1. Spegnere il robot e ruotare la chiave di sicurezza in posizione **OFF**.



2. Metti il coperchio protettivo sul LiDAR.

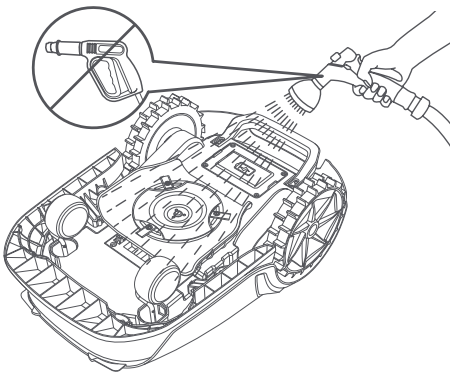


3. Gira il robot al contrario.

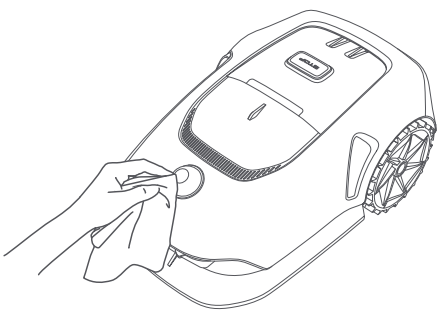


4. Utilizza un tubo flessibile per pulire il corpo, il disco di taglio e il telaio del robot.

⚠ **Attenzione:** Non toccare le lame mentre pulisci il telaio. Indossa i guanti quando pulisci.
⚠ **Attenzione:** Non usare un'idropulitrice ad alta pressione per la pulizia. Non usare detergenti per la pulizia.

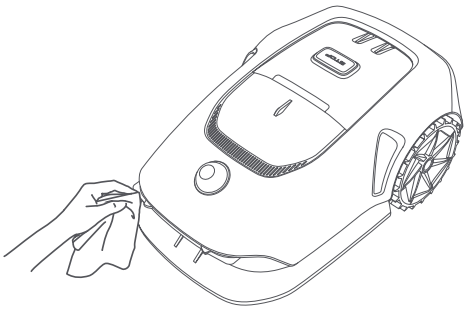


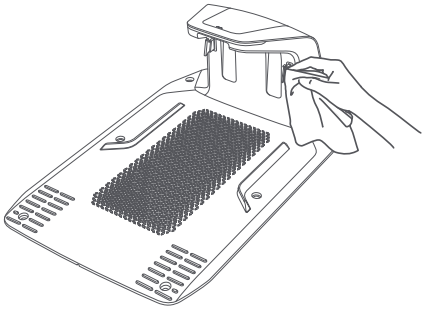
5. Usa un panno senza pelucchi per pulire attentamente il sensore lidar.



• Contatti di ricarica:

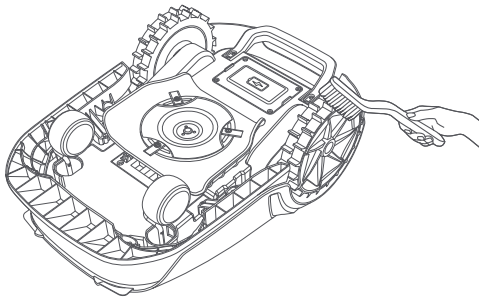
Usa un panno pulito per pulire i contatti di ricarica del robot e la stazione di ricarica. Mantieni i contatti di ricarica asciutti prima di pulire.





• Ruote motrici:

Utilizzare una spazzola per rimuovere il fango dalle ruote così da garantire una buona aderenza.



8.2 Sostituzione dei componenti

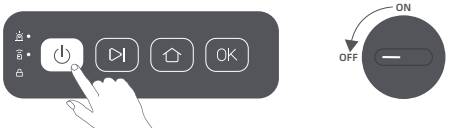
• Sostituzione delle lame

Per mantenere le lame affilate, sostituisci le lame regolarmente. Si raccomanda di sostituire le lame ogni **6-8 settimane** o prima. Usa solo lame originali MOVA.

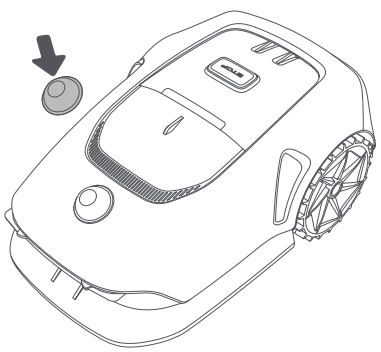
⚠ **Attenzione:** Spegnere il robot e ruotare la chiave di sicurezza in posizione **OFF**. Indossare guanti protettivi prima di sostituire le lame.

Nota: Sostituisci tutte e tre le lame allo stesso tempo per assicurarti un sistema di taglio bilanciato.

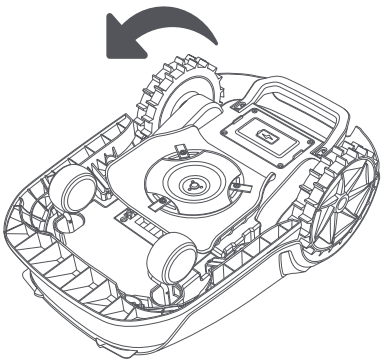
1. Spegnere il robot e ruotare la chiave di sicurezza in posizione **OFF**.



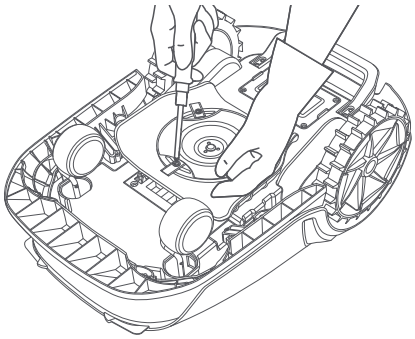
2. Assicurati che il coperchio protettivo LiDAR sia sopra.



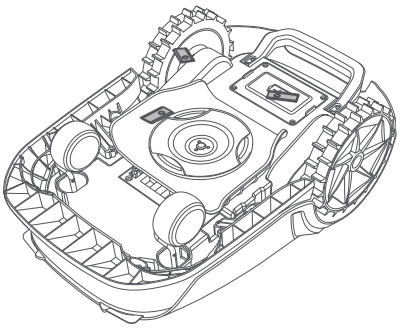
3. Metti il robot su una superficie morbida e giralo al contrario.



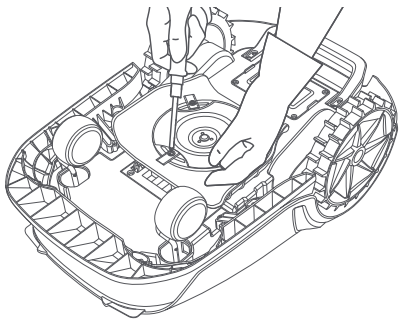
4. Allenta i bulloni con un cacciavite a croce.



5. Rimuovi le tre lame e i bulloni.



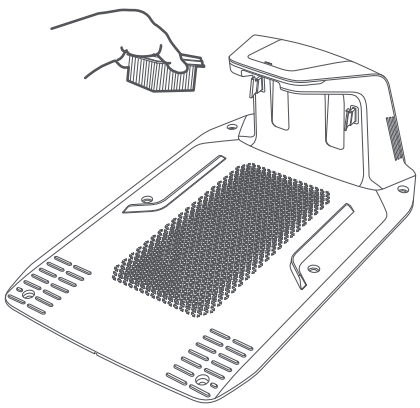
6. Allinea le nuove lame con i fori sul disco della lama, quindi fissale con i bulloni.



7. Assicurati che le lame possano ruotare liberamente.

• Sostituzione della spazzola di pulizia

Quando la spazzola di pulizia per il sensore LiDAR si consuma, le sue setole potrebbero sfilacciarsi o deteriorarsi, influenzando le prestazioni di pulizia. Sostituisci la spazzola di pulizia regolarmente per mantenere un buon risultato di pulizia. Si raccomanda di sostituire la spazzola di pulizia ogni **12 mesi** o prima.



9 Batteria

Per una conservazione a lungo termine, carica il robot ogni **6 mesi** per proteggere la batteria. I danni alla batteria causati da una scarica eccessiva non sono coperti dalla garanzia limitata. Non caricare la batteria in un ambiente con una temperatura **superiore a 45 ° C** o **inferiore a 6 ° C**. La temperatura dello stoccaggio a lungo termine della batteria deve essere compresa **tra -10 e 35 ° C**. Per ridurre il danno, la temperatura raccomandata di conservazione per la batteria va da **0 a 25 ° C**.
Nota: La durata della batteria del robot dipende dalla frequenza di utilizzo e dalle ore di operazione. Se la batteria è danneggiata o non può essere caricata, non smaltire arbitrariamente la batteria obsoleta o difettosa. Rispetta le regole di riciclaggio locale.

Modalità di ricarica a basso consumo:
Con la modalità di ricarica a basso consumo attiva, le funzioni non correlate alla ricarica saranno disabilitate. (La rete verrà spenta.)
• Per attivare la modalità di ricarica a bassa potenza, tenere premuti contemporaneamente il pulsante ⏯ e il pulsante ⌂ , e premere rapidamente 5 volte il pulsante **OK**. Sentirai un comando vocale: la modalità a basso consumo è attiva.
• Per disattivare la modalità di ricarica a bassa potenza, riavviare il robot.

10 Stoccaggio durante il periodo invernale

• Il robot
1. Carica completamente la batteria. Spegni il robot e ruota la chiave di sicurezza in posizione **OFF**.
2. Pulisci il robot completamente prima di conservarlo per l'inverno.
3. Mettere il coperchio protettivo LIDAR.
4. Conserva il robot in un luogo asciutto ad una temperatura **superiore a 0 ° C**.

• Stazione di ricarica
Scollega la stazione di ricarica e conservalo in un luogo asciutto e fresco, lontano dalla luce diretta del sole.
Nota: Dopo lo stoccaggio invernale, reinstalla la stazione di ricarica e posiziona il robot al suo interno per caricarlo. Se reinstalli la stazione di ricarica in un luogo diverso, il robot aggiornerà automaticamente la posizione della stazione non appena si carica e lascia la stazione. Se riscontri errori di posizionamento a causa di cambiamenti significativi nel tuo giardino, si consiglia di rimappare l'area.

11 Trasporto

Per il trasporto a lunga distanza, assicurarsi che il robot sia spento e che la chiave di sicurezza sia ruotata in posizione **OFF**. Si consiglia di utilizzare l'imballaggio originale. Posizionare il coperchio protettivo LiDAR.
⚠ **Attenzione:** Spegnere il robot e ruotare la chiave di sicurezza in posizione **OFF** prima di trasportarlo.
⚠ **Attenzione:** Sollevare il robot dalla maniglia posteriore, tenendo il disco della lama lontano dal corpo.

12 Risoluzione problemi

Problema	Causa	Soluzione
Il robot non è connesso all'app.	1. Il robot non rientra nella copertura del segnale Wi-Fi o nel campo del Bluetooth. 2. Il robot è spento o si sta riavviando.	1. Controlla se il robot ha completato il processo di accensione. 2. Controlla se il router funziona correttamente. 3. Avvicinarsi ad il robot per stabilire una connessione Bluetooth.
Il robot sollevato.	La ruota non è sul terreno.	1. Metti nuovamente il robot su una superficie piana. 2. Premi il pulsante OK due volte per sbloccare il robot. 3. Il robot non può attraversare oggetti più alti di 3 cm. Mantieni il terreno uniforme dove sta lavorando.
Il robot ribaltato.	Il robot si ribalta più di 37° .	1. Metti nuovamente il robot su una superficie piana. 2. Premi il pulsante OK due volte per sbloccare il robot. 3. Il robot non può salire pendii più grandi di 45% (24°).
Il robot intrappolato.	Il robot è intrappolato e non può uscire.	1. Rimuovi gli ostacoli intorno e riprova. 2. Sposta manualmente il robot su una superficie piana e aperta dentro la mappa e cerca di nuovo l'attività. Se continui a incontrare questo problema, riprova dopo che il robot è nella stazione di ricarica. 3. Controlla se ci sono buchi nel terreno. Riempi i buchi prima della falciatura per prevenire che il robot sia intrappolato. 4. Controlla se l'erba circostante è più alta di 10 cm. Puoi aggiustare l'altezza elusione ostacolo o usare un tosaerba a spinta per falciare il prato prima per evitare che il robot sia intrappolato. 5. Se il robot è spesso intrappolato in questa posizione, puoi impostarla come zona di delimitazione.
Errore ruota posteriore sinistra/destra.	La ruota non può ruotare o il motore della ruota ha un problema.	1. Pulisci le ruote posteriori e riprova. 2. Se continui a riscontrare l'errore, prova a riavviare il robot. 3. Se il problema persiste, contatta il servizio post-vendita.
Il disco di taglio non può ruotare.	Il disco di taglio non può ruotare normalmente o il motore di taglio ha un problema.	1. Pulisci il disco della lama e riprova. 2. Controlla se l'erba circostante è più alta di 10 cm. Puoi usare un tosaerba a spinta per falciare il prato prima per evitare che il disco di taglio sia bloccato dall'erba alta. 3. Controlla se c'è acqua sotto il disco della lama. Se c'è acqua, sposta il robot in un luogo asciutto e riprova. 4. Se continui a riscontrare l'errore, prova a riavviare il robot. 5. Se il problema persiste, contatta il servizio post-vendita.
Errore paraurti.	Il sensore del paraurti anteriore è costantemente innescato.	1. Controlla se il robot è intrappolato da qualche parte. 2. Tocca gentilmente il paraurti e assicurati che rimbalzi indietro. 3. Se continui a riscontrare l'errore, prova a riavviare il robot. 4. Se il problema persiste, contatta il servizio post-vendita.

Problema	Causa	Soluzione
Errore di carica.	Il robot si aggancia alla stazione di ricarica, ma la corrente ricarica o il voltaggio ha un problema.	1. Controlla se la stazione di carica è correttamente connessa alla corrente. 2. Controlla se i contatti di ricarica su il robot e la stazione di ricarica sono puliti. 3. Dopo che il controllo è terminato, prova ad agganciare il robot di nuovo nella stazione di ricarica. 4. Se il problema persiste, contatta il servizio post-vendita.
Temperatura della batteria troppo alta.	La temperatura della batteria è ≥ 60℃ .	1. Usa il robot dove la temperatura ambiente è inferiore a 40℃ . Puoi attendere fino a quando la temperatura della batteria diminuisce automaticamente. 2. Puoi disattivare il robot e riavviarlo dopo un po'. 3. Se il problema persiste, contatta il servizio post-vendita.
Temperatura della batteria troppo alta.	Temperatura della batteria ≥ 45℃ .	1. La carica potrebbe fallire quando la temperatura della batteria è superiore a 45℃ . 2. Usa il robot dove la temperatura ambiente è inferiore a 40℃ .
Temperatura della batteria troppo bassa.	Temperatura della batteria ≤ 6℃ .	1. La carica potrebbe fallire quando la temperatura della batteria è inferiore a 6℃ . 2. Usa il robot dove la temperatura ambiente è sopra i 6℃ .
LiDAR è bloccato.	LiDAR è bloccato (per esempio il coperchio protettivo LiDAR non è stato rimosso).	1. Rimuovi il coperchio di protezione del lidar e riprova. 2. Se il lidar sulla parte superiore del robot è molto sporco, puliscilo con un panno senza pelucchi e riprova.
Malfunzionamento del lidar.	Il lidar è molto sporco o c'è un errore del sensore.	1. Controlla se il lidar è sporco. Pulirlo se necessario e riprova. 2. Se continui a riscontrare l'errore, prova a riavviare il robot. 3. Se il problema persiste, contatta il servizio post-vendita.
Il LiDAR è sporco.	Il LiDAR è sporco.	Pulire il sensore LiDAR sulla parte superiore del robot con un panno pulito. Mantenere il LiDAR asciutto dopo la pulizia.
La temperatura del LiDAR è alta.	La temperatura del LiDAR è alta. Il LiDAR si fermerà presto.	1. Il robot tenterà automaticamente di tornare alla stazione di ricarica per raffreddarsi. 2. Assicurarsi che il robot operi a una temperatura ambiente inferiore a 40 ℃ . 3. Posizionare il robot in un'area ombreggiata, fresca e ben ventilata. L'allarme si fermerà quando la temperatura scenderà a un intervallo normale. 4. Il robot riprenderà automaticamente il funzionamento una volta che l'allarme si ferma. 5. Se il problema persiste, contattare l'assistenza post-vendita.
La temperatura del LiDAR è troppo alta.	La temperatura del LiDAR è troppo alta. Il LiDAR si è fermato.	1. Il LiDAR è spento a causa delle alte temperature. 2. Assicurarsi che il robot operi a una temperatura ambiente inferiore a 40 ℃ . 3. Posizionare il robot in un'area ombreggiata, fresca e ben ventilata. L'allarme si fermerà quando la temperatura scenderà a un intervallo normale. 4. Se il problema persiste, contattare l'assistenza post-vendita.

Problema	Causa	Soluzione
Il robot è perso.	Il posizionamento è perso.	1. Controlla se il LiDAR sulla superficie di il robot è sporco. Lo sporco influenza la localizzazione. 2. Sposta manualmente il robot in un luogo aperto dentro la mappa e prova a iniziare di nuovo l'attività. 3. Se la localizzazione non è recuperata, controlla da remoto il robot fino alla stazione tramite l'app, e poi avvia l'attività di falciatura.
Errore sensore.	Errore sensore.	1. Riavvia il robot e riprova. 2. Se il problema persiste, contatta il servizio post-vendita.
Il robot è nella zona di delimitazione.	Il robot è nella zona di delimitazione.	1. Sposta manualmente il robot fuori dall'area vietata e riprova. 2. Controlla il robot da remoto tramite l'app per spostarlo fuori dall'area vietata e riprova.
Il robot è fuori dalla mappa.	Il robot è fuori dalla mappa.	1. Sposta manualmente il robot all'interno della mappa e riprova. 2. Controlla il robot da remoto all'interno della mappa tramite l'app e riprova.
L'arresto di emergenza è attivato.	Il pulsante Stop su il robot è premuto.	Premi il pulsante OK due volte per sbloccare il robot.
Batteria scarica. Il robot si spegnerà subito.	Il livello batteria è ≤ 10%.	Aggancia il robot nella stazione di ricarica per caricare.
Impossibile tornare alla stazione di ricarica.	Il robot non può trovare la stazione di ricarica quando torna alla stazione di ricarica.	1. Controlla se ci sono ostacoli che bloccano il robot. Rimuovi gli ostacoli e riprova. 2. Controlla da remoto il robot fino alla stazione di ricarica tramite l'app.
Impossibile agganciare alla stazione di ricarica.	Il robot trova la stazione di ricarica ma non può agganciarsi.	1. Controlla se le pellicole riflettenti sulla stazione di ricarica sono sporche o bloccate. 2. Controlla se ci sono ostacoli davanti alla stazione di ricarica. 3. Controlla se la stazione di ricarica è spostata. 4. Controlla se la piastra di base è coperta di fango spesso. 5. Controlla se la stazione si trova su una pendenza. 6. Verifica se la stazione ha alimentazione 7. Aiuta il robot ad agganciarsi alla stazione utilizzando il telecomando o manualmente.
Posizionamento non riuscito.	Posizionamento fallito quando il robot prova a iniziare l'attività falciatura.	1. Il lidar potrebbe essere ostruito. Sposta manualmente il robot in un luogo piatto e aperto all'interno della mappa e prova a ricominciare il compito. 2. Se continui a incontrare questo errore, riprova dopo che il robot è ancorato nella stazione.
Percorso ostruito.	Percorso ostruito.	1. Controlla se è impostata una zona vietata nel percorso. 2. Controlla se ci sono ostacoli che bloccano il robot. 3. Se il robot non riesce ancora a passare, eliminare il percorso nell'editor della mappa e impostarne uno nuovo.

13 Specifiche

		MOVA 600	MOVA 600 Kit	MOVA 1000
Informazioni di base	Modello	MLLM1110		MLLM4110
	Dimensioni	643,2 × 418,6 × 279,3 mm		
	Peso (batteria inclusa)	10.1 kg		11.7 kg
Falciatura	Capacità lavorativa consigliata	600 m²		1.000 m²
	Efficienza di falciatura	Standard: 600 m²/giorno Efficiente: 1.000 m²/giorno		Standard: 800 m²/giorno Efficiente: 1.200 m²/giorno
	Altezza falciatura	20-60 mm		
	Larghezza falciatura	20 cm		
	Tempo di ricarica [4]	100 min		40 min
Emissioni di rumore	Livello di potenza sonora LWA	59 dB(A)		
	Incertezza potenza sonora KWA	3 dB(A)		
	Livello di pressione sonora LpA	56 dB(A)		
	Incertezze pressione sonora KpA	3 dB(A)		
Condizioni di lavoro	Temperatura di lavoro	0~50° C Raccomandata: 10~35° C		
	Temperatura dello stoccaggio a lungo termine	-10~35° C Raccomandata: 0~25° C		
	Classificazione IP	Falciatrice: IPX6 Stazione di ricarica: IPX4 Alimentazione elettrica: IP67		
	Pendenza massima per l'area da falciare	45% (24°)		
Connessione	Campo di frequenza Bluetooth	2400.0-2483.5 MHz		
	Potenza RF massima	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm		
	Wi-Fi	Wi-Fi 2.4 GHz (2400-2483.5M)		
	Servizio Link (facoltativo) [5]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41		
	GNSS (facoltativo) [6]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS		

		MOVA 600	MOVA 600 Kit	MOVA 1000
Motore di guida	Velocità di guida sotto controllo da remoto	0,45 m/s-0,8 m/s		
	Velocità di guida quando falcia	Standard: 0,35 m/s Efficiente: 0,6 m/s		
Motore falciante	Velocità	2500 r/min		
Batteria (falciatrice)	Modello batteria	MBPM10		
	Tipo batteria	Batteria a ioni di litio		
	Capienza stimata	2500 mAh		
	Tensione nominale	18 V CC		
Alimentazione elettrica	Modello caricabatterie [7]	MPAM10		MPAM20
	Voltaggio di ingresso	100~240 V CA		
	Voltaggio di uscita	20 V CC		
	Uscita corrente [8]	1,5 A		3 A
Stazione di ricarica	Modello stazione di ricarica [9]	MCM10		MCM11
	Voltaggio di ingresso	20 V CC		
	Voltaggio di uscita	20 V CC		
	Ingresso corrente [10]	1,5 A		3 A
	Uscita corrente [11]	1,5 A		3 A
Accessori	Lame e bulloni di ricambio	9	81	9
	Modello della lama	MBKM10		
Ruote motrici	Tipo di ruota	Standard		Fuoristrada

4. Il tempo di ricarica viene applicato quando il robot ritorna automaticamente alla stazione di ricarica a batteria scarica.
5. Richiede l'installazione del modulo Link.
6. Richiede l'installazione del modulo Link.
7. Il MOVA 600/600 Kit/1000 è compatibile sia con i caricatori MPAM10 che MPAM20.
8. Il MOVA 600/600 Kit/1000 è compatibile con correnti di uscita di 1,5 A e 3 A.
9. Il MOVA 600/600 Kit/1000 è compatibile con le stazioni di ricarica MCM10 e MCM11.
10. Le stazioni di ricarica MOVA 600/600 Kit/1000 sono compatibili con correnti di ingresso di 1,5 A e 3 A.
11. Le stazioni di ricarica MOVA 600/600 Kit/1000 sono compatibili con correnti di uscita di 1,5 A e 3 A.

Nota: Le specifiche sono soggette a cambiamento poiché miglioriamo continuamente il nostro prodotto. Per le ultime informazioni, visita il nostro sito web su https://mova-tech.com.

Traducción del manual original

Índice

1 Instrucciones de seguridad P151
2 Introducción del producto P155
3 Instalación P157
4 Preparación para el primer uso P160
5 Cree un mapa de su jardín P164
6 Funcionamiento P171
7 App MOVAhome P173
8 Mantenimiento P176
9 Batería P180
10 Almacenamiento en invierno P180
11 Transporte P180
12 Solución de problemas P181
13 Especificaciones P184

1 Instrucciones de seguridad

1.1 Instrucciones generales de seguridad

• Lea atentamente el manual del usuario y compréndalo bien antes de utilizar el producto.
• Con este producto sólo debe utilizar el equipo recomendado por MOVA. Usarlo de otro modo es incorrecto.
• No permita que los niños estén cerca de la máquina ni tampoco que jueguen con ella cuando está en marcha.
• No utilizar el producto en zonas donde las personas no sepan que está.
• Cuando se utiliza el producto manualmente con la aplicación MOVAhome, no corra. Camine siempre, vigilando sus pasos en las pendientes y procure mantener el equilibrio en todo momento.
• Evite usar el producto cuando haya personas en la zona de trabajo, sobre todo niños o animales.
• Si utiliza el producto en áreas públicas, ponga señales de advertencia alrededor del área de trabajo, avisando con el texto: "¡Atención! ¡Cortadora de césped automática! ¡Mantener la distancia a la máquina! ¡Vigile a los niños!"
• Lleve puesto calzado resistente y pantalones largos al utilizar el producto.
• Para evitar provocar daños al producto y accidentes con otros vehículos y personas, no defina las zonas de trabajo o rutas que atraviesen las vías públicas.
• No toque las piezas móviles peligrosas, por ejemplo el disco de corte, hasta que se haya detenido por completo.
• Busque ayuda médica si sufre lesiones o accidentes.
• Ponga el producto en **OFF** y saque la llave antes de quitar los bloqueos, realizar tareas de mantenimiento o revisar el producto. Si el producto vibra de manera anormal, revise si ha sufrido daños antes de encenderlo de nuevo. No utilizar el producto si tiene alguna pieza defectuosa.
• No ponga el cable principal por las zonas que el producto pueda cortar. Siga las instrucciones dadas para instalar los cables.
• Para cargar el producto, sólo debe utilizar la estación de carga que se incluye en el paquete. Hacer un uso incorrecto puede causar descargas eléctricas, sobrecalentamiento o fugas de líquido corrosivo de la batería. Si se produce una fuga de electrolito, debemos lavar con agua/producto neutralizante y buscar asistencia médica en caso de que el líquido corrosivo contacte con los ojos.
• Cuando se conecta el cable principal al enchufe, se debe utilizar un dispositivo de corriente residual (RCD) con una corriente de disparo máxima de 30 mA.
• Sólo debe utilizar las baterías originales recomendadas por MOVA. No es posible garantizar la seguridad del producto si no se utilizan pilas originales. No utilice baterías no recargables.
• Mantenga los alargadores lejos de las piezas móviles peligrosas para evitar daños y que puedan entrar en contacto con las piezas que tienen tensión.
• Las ilustraciones que acompañan este documento sirven sólo como referencia. Eche un vistazo al producto real.
• No permita nunca que los niños, las personas discapacitadas, con retraso mental o sensorial, sin experiencia ni conocimientos o las personas no familiarizadas con estas instrucciones utilicen la máquina. Las leyes locales también pueden restringir la edad del operario.
• No conectar ni tocar un cable dañado hasta desconectarlo del enchufe. Si se daña el cable durante la utilización, desconectar el cable del enchufe. Un cable gastado o dañado aumenta el riesgo de sufrir una descarga eléctrica y debe cambiarlo el personal de servicio.
• No empuje con fuerza o rápidamente el producto, ya que esto puede dañarlo.
• Para mantener el cumplimiento con el requisito de exposición a RF, se debe mantener una distancia de separación de 35 cm entre el dispositivo y la persona.
• Para recargar la batería, utilice únicamente la unidad de suministro desmontable proporcionada con este aparato.

1.2 Instrucciones de seguridad para la instalación

• Evite instalar la estación de carga en sitios en los que las personas puedan tropezar.
• No instale la estación de carga en sitios con riesgo de que el agua se quede estancada.
• No instalar la estación de carga, incluyendo los accesorios, a menos de 60 cm de cualquier material combustible. Un fallo de funcionamiento o el sobrecalentamiento de la estación de carga y de la fuente de alimentación pueden suponer un riesgo de incendio.

1.3 Instrucciones de seguridad para la utilización

• Mantenga manos y pies lejos de las cuchillas giratorias. No ponga las manos o los pies cerca o bajo el producto cuando esté en marcha.
• No levante ni mueva el producto cuando esté en marcha.
• Utilice el modo aparcamiento o ponga en **OFF** el producto cuando haya personas, sobre todo niños o animales, en la zona de trabajo.
• Asegúrese de que no haya piedras, ramas, herramientas o juguetes encima del césped. De lo contrario, las cuchillas podrían resultar dañadas al contactar con un objeto.
• No debe dejar objetos encima del producto o de la estación de carga.
• No utilice el producto en caso de que el botón **STOP** no funcione.
• Evite las colisiones del producto con personas o animales. Si una persona o animal está en la ruta del dispositivo, deténgalo de inmediato.
• Apague siempre el producto poniéndolo en **OFF** cuando no lo esté usando.
• No debe utilizar el producto al mismo tiempo que un aspersor emergente. Puede usar la función Programar para asegurarse de que el producto y el aspersor emergente no se ponen en marcha al mismo tiempo.
• Evite poner un canal de conexión en el lugar donde están instalados los rociadores emergentes.
• No use el producto en zonas de trabajo con agua estancada, por ejemplo, si llueve mucho o hay charcos de agua.

1.4 Instrucciones de seguridad para el mantenimiento

• Ponga el producto en **OFF** para labores de mantenimiento.
• Al terminar la limpieza, asegúrese de colocar el producto sobre el suelo con una orientación normal, nunca boca abajo.
• No dé la vuelta al producto para limpiar el chasis. Si le da la vuelta para limpiarlo, asegúrese de ponerlo correctamente después. Esta medida de precaución es necesaria para evitar que entre agua al motor y que esto pueda afectar a su funcionamiento normal.
• Desconectar el enchufe de la estación de carga o opere el dispositivo de desactivación antes de proceder a limpiar o hacer el mantenimiento de la estación de carga.
• No utilizar limpiador a alta presión ni disolventes para la limpieza del producto.

1.5 Seguridad de la batería

Las baterías de iones de litio pueden llegar a explotar o provocar incendios si se desmontan, sufren un cortocircuito, están expuestas al agua, al fuego o a las altas temperaturas. Debe utilizarlas con cuidado, no desmontar ni abrir la batería y evitar cualquier tipo de maltrato eléctrico o mecánico. Guárdelas lejos de la luz solar directa.
1. Solo debe utilizar el cargador de baterías y la fuente de alimentación que suministra el fabricante. Utilizar un cargador y una fuente de alimentación no adecuados puede provocar descargas eléctricas y/o sobrecalentamiento.
2. ¡NO TRATE DE REPARAR O MODIFICAR LAS BATERÍAS! Los intentos de reparación pueden provocar lesiones personales graves, por explosiones o por descargas eléctricas. En caso de fuga, sepa que los electrolitos liberados son tóxicos y corrosivos.
3. Las baterías de este aparato sólo pueden ser cambiadas por personal cualificado.

1.6 Riesgos residuales

Para evitar lesiones, utilizar guantes de protección para cambiar las cuchillas.

1.7 Símbolos y calcomanías

	**ADVERTENCIA -** **Lea las instrucciones de uso antes de usar la máquina.**
	**ADVERTENCIA -** **Mantenga una distancia segura a la máquina cuando la utilice.**
	**ADVERTENCIA -** **Utilice el dispositivo de desactivación antes de trabajar o levantar la máquina.**
	**ADVERTENCIA -** **No se suba a la máquina.**
	**ADVERTENCIA -** **No se permite desechar este producto como si fuera basura doméstica. Asegúrese de que se recicla siguiendo los requisitos legales locales.**

CE	**Este producto cumple con las Normativas aplicables de la CE.**
III	**Clase III**
	**Lea las instrucciones antes de cargar.**
⎓	**Corriente continua**
	**Clase II**

USO PREVISTO

El producto de jardín está destinado a la siega de césped doméstico. Está diseñado para cortar a menudo, manteniendo un césped más saludable y con mejor aspecto que nunca. Dependiendo del tamaño de su césped, su cortacésped puede ser programado para operar en cualquier momento o frecuencia. No es adecuado para cavar, barrer o limpiar nieve.

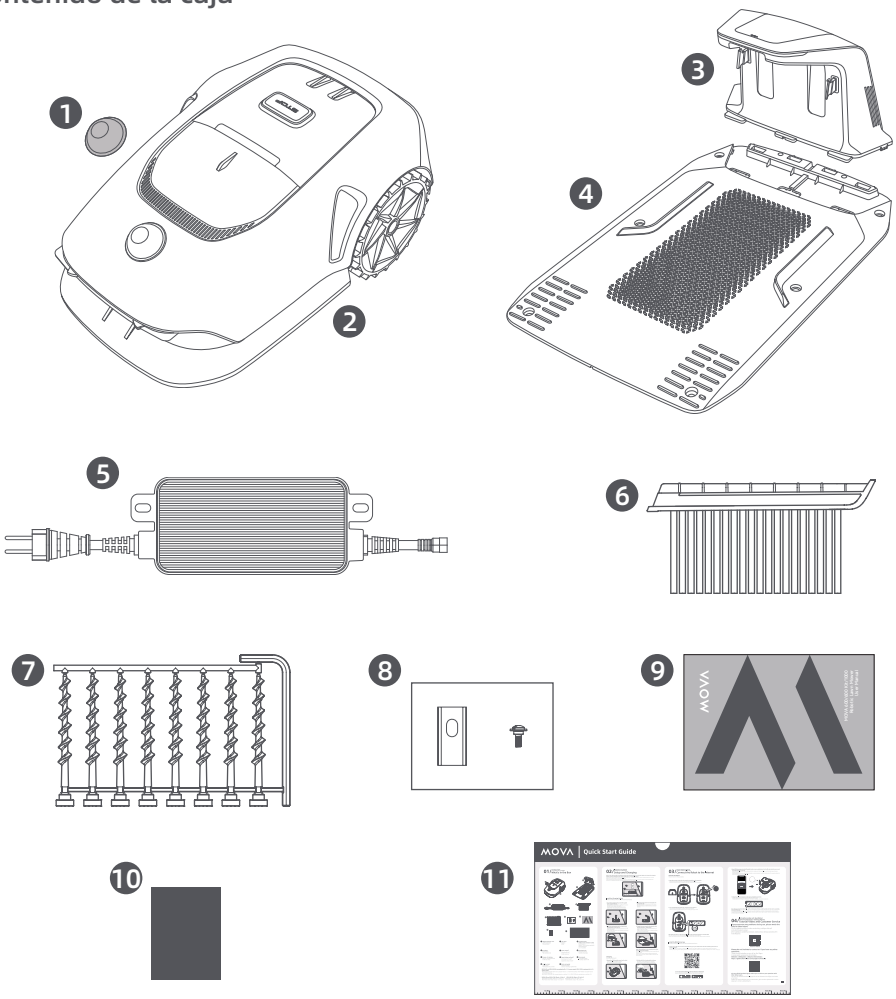
CE

Por la presente, Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd declara que el modelo del equipo radioeléctrico, MOVA MLLM1110/MLLM4110, cumple con la Directiva 2014/53/UE. El texto completo de la declaración UE de conformidad está disponible en la siguiente dirección de Internet: https://global.mova-tech.com/pages/declaration-of-conformity.

Para el manual electrónico detallado, vaya a https://global.mova-tech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

2 Introducción del producto

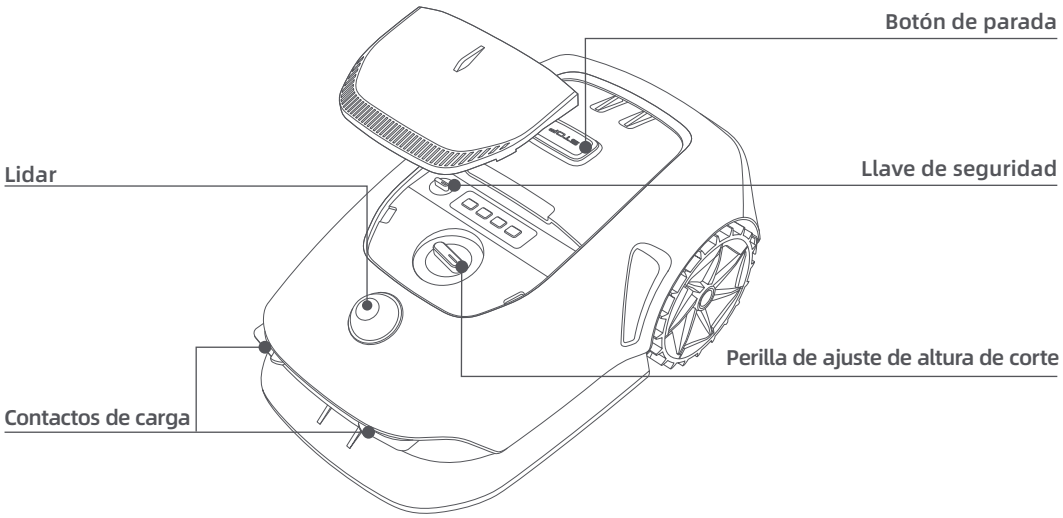
2.1 Contenido de la caja

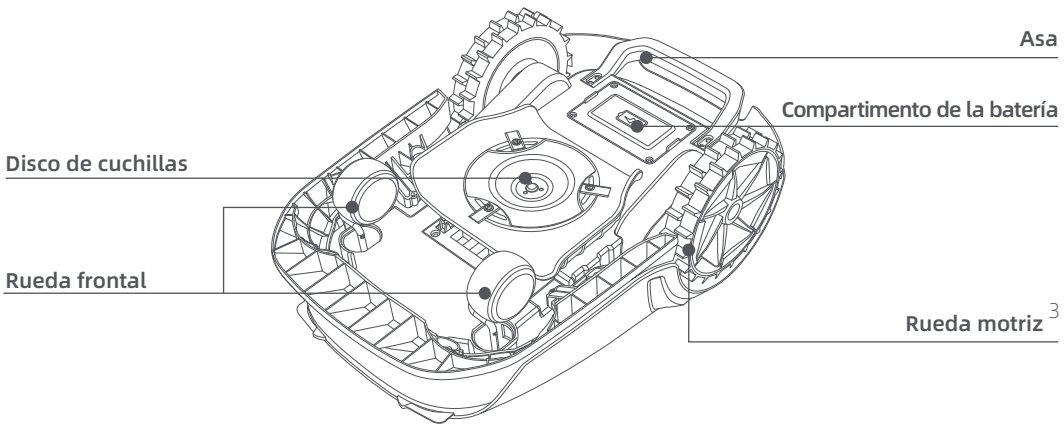


1 Cubierta protectora del lidar
2 El robot
3 Torre de carga (con un 10 m cable de extensión)
4 Placa base
5 Fuente de alimentación[1]
6 Cepillo de limpieza
7 8 tornillos, una llave hexagonal
8 Cuchillas y tornillos de repuesto[2]
9 Manual de usuario
10 Paño sin pelusa
11 Guía de inicio rápido

1. MOVA 600 y el kit MOVA 600 están equipados con una fuente de alimentación de 1,5 A. MOVA 1000 está equipado con una fuente de alimentación de 3 A.
2. MOVA 600 y MOVA 1000 vienen con 9 cuchillas y tornillos de repuesto cada uno. El kit MOVA 600 incluye 81 cuchillas y tornillos de repuesto.

2.2 Resumen del producto





3. Los tipos de ruedas motrices varían según el modelo del robot. El MOVA 600 y el kit MOVA 600 están equipados con ruedas motrices estándar. El MOVA 1000 está equipado con ruedas motrices todoterreno.

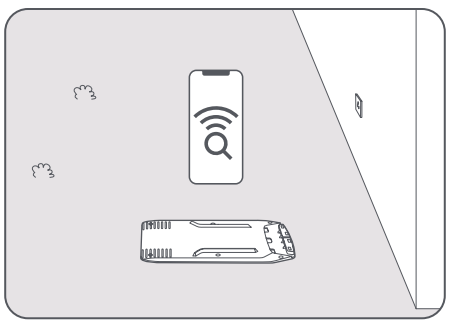
2.3 Sensor

Nombre	Descripción
LiDAR	Obtiene información del entorno y facilita el posicionamiento, la evasión de obstáculos y el sensor de agua y suciedad del robot. Alcance de la detección: 30 a 10% de reflectividad Campo de visión: 360° (horizontal) × 59° (vertical)

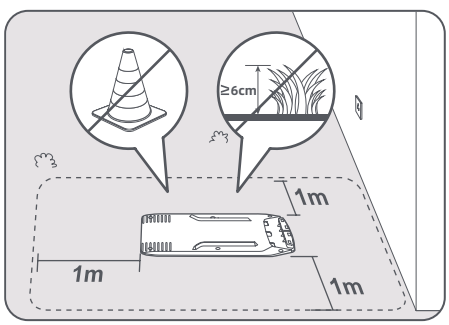
3 Instalación

3.1 Elija una ubicación adecuada

• Coloque la estación de carga en una superficie nivelada cerca del borde del césped y un enchufe. Se recomienda colocar la estación de carga en una zona con una buena señal Wi-Fi.
Nota: Utilice su dispositivo móvil para ayudar a comprobar la intensidad de la señal Wi-Fi de la ubicación. Una buena señal Wi-Fi mejora la estabilidad de la conexión entre el robot y la app.
Importante: Asegúrese de que el suelo es lo suficientemente blando para permitir la instalación de tornillos.
Importante: Si la estación de carga está en una pendiente, asegúrese de que la inclinación no sea demasiado pronunciada para evitar que el robot se deslice hacia atrás y no pueda acoplarse.

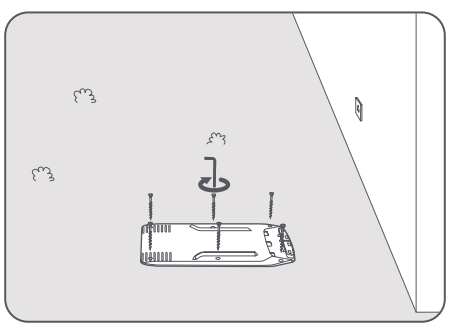


• Mantenga al menos **1 m** de espacio libre sin obstáculos a la izquierda, a la derecha y delante de la estación de carga. Asegúrese de que la hierba que rodea la ubicación sea más baja de **6 cm**. Si la hierba es más alta, córtela primero con un cortacésped de empuje. La hierba alta puede dificultar al robot el regreso a la estación de carga.

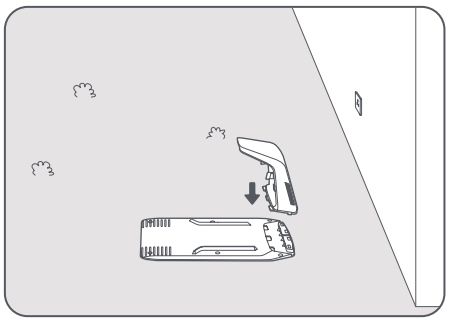


3.2 Instale la estación de carga

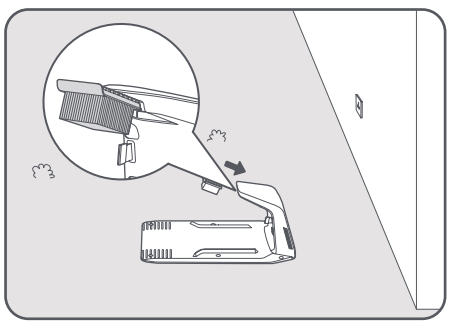
❶ Fije la placa base al suelo con los tornillos suministrados utilizando la llave hexagonal.



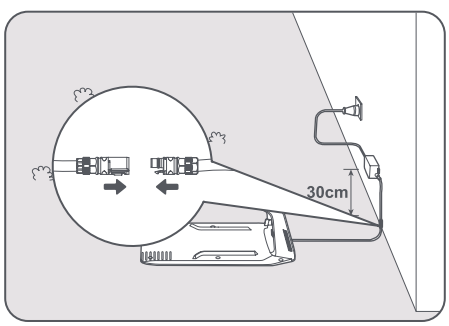
❷ Introduzca la torre de carga en la placa base hasta que escuche un clic.



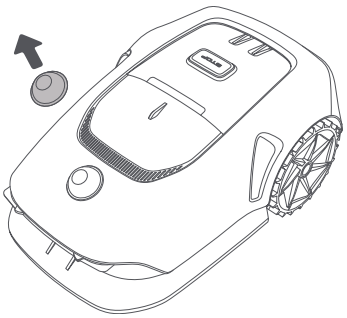
❸ Inserte el cepillo de limpieza en la torre de carga alineando la lengüeta con la ranura.



❹ Conecte la fuente de alimentación al cable de extensión y luego a un enchufe. Mantenga la fuente de alimentación al menos **30 cm** por encima del suelo.
Nota: El indicador LED en la estación de carga estará **constantemente en azul** cuando hay alimentación.



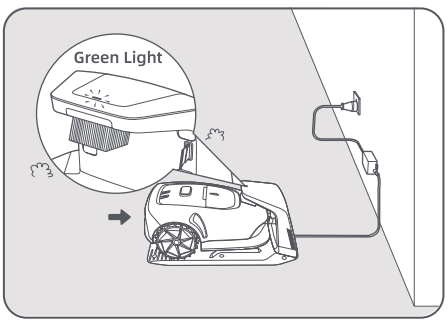
❺ Retire la cubierta protectora del LiDAR.



❻ Ponga el robot a cargar en la estación. Asegúrese de que los contactos de carga del robot y de la estación de carga estén conectados correctamente.

Nota: La luz indicadora **parpadeará en verde** cuando el robot se está cargando correctamente en la estación de carga.

Nota: Si desea añadir un garaje para una protección adicional, utilice el garaje MOVA correspondiente, disponible en tiendas locales o en línea. El uso de un garaje que no sea MOVA puede causar problemas durante la recarga.

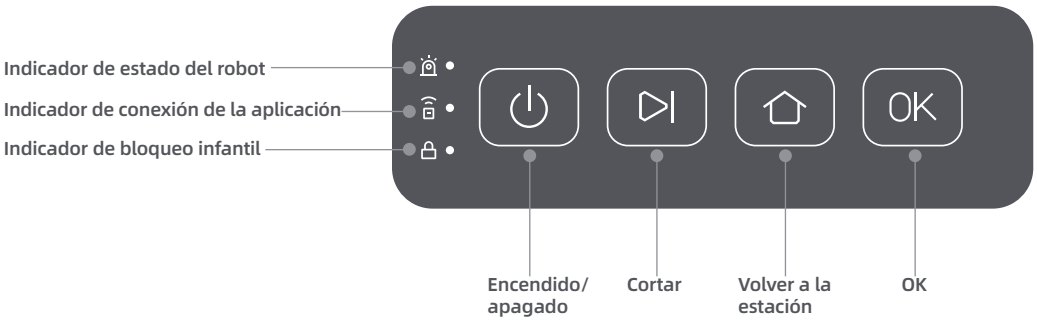


Indicador LED de la estación de carga

Color de la luz del indicador LED	Significado
Rojo parpadeante/fijo	1. La estación de carga tiene un problema (por ejemplo, un problema de corriente o tensión de carga).
	2. El robot se acopla a la estación de carga, pero la carga no es normal (por ejemplo, los contactos de carga tienen un cortocircuito).
Azul fijo	La estación de carga tiene corriente. El robot no está en la estación de carga.
Verde parpadeante	El robot se está cargando en la estación.
Verde fijo	El robot se encuentra en la estación de carga y está completamente cargado.

4 Preparación para el primer uso

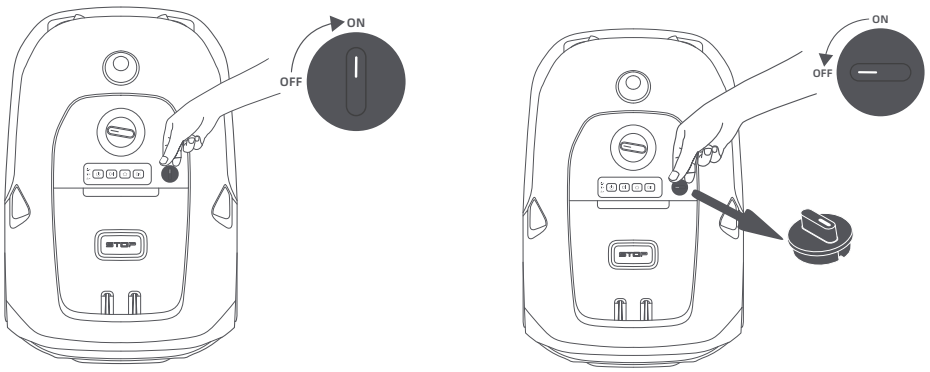
4.1 Familiarícese con el panel de control



Controles

Botón	Función
Encendido	Para encender el robot, instale la llave de seguridad y gírela a la posición **ON**. Mantenga presionado el botón durante 2 segundos para encender el robot.
	Para apagar el robot, asegúrese de que esté fuera de la estación de carga. Luego, mantenga presionado el botó durante 2 segundos. Girar la llave de seguridad a la posición **OFF** también apagará el robot.
Cortar	Para iniciar el corte de toda el área o reanudar las tareas pausadas, presione luego presione el botón **OK** en 5 segundos.
Volver a la estación	Para enviar el robot de vuelta a la estación de carga, presione , luego presione el botón **OK** en 5 segundos.
OK	Para desactivar el bloqueo de seguridad y habilitar el control de la aplicación, presione dos veces el botón **OK**.
	Para activar el modo de emparejamiento Bluetooth, mantenga presionado el botón **OK** durante 3 segundos.
	Para confirmar una acción en el panel de control, presione una vez el botón **OK**.
Cortar + OK	Para restablecer el robot a los ajustes de fábrica, mantenga presionado y el botón **OK** juntos durante 3 segundos. Esto no restablecerá el tiempo de cuenta regresiva de los consumibles.
Parada	Presione el botón **Parada** para detener el robot y activar el bloqueo de seguridad. El control de la aplicación se desactivará. Presione dos veces el botón **OK** para desactivar el bloqueo de seguridad.

Llave de seguridad



• Gire la llave de seguridad a la posición **ON** antes de encender el robot.
• Gire la llave de seguridad a la posición **OFF**; el robot se apagará automáticamente.
• Puede sacar la llave de seguridad cuando está en la posición **OFF**. El robot no se puede encender sin la llave.
Nota: Si pierde la llave de seguridad, póngase en contacto con el equipo de posventa para obtener un reemplazo.

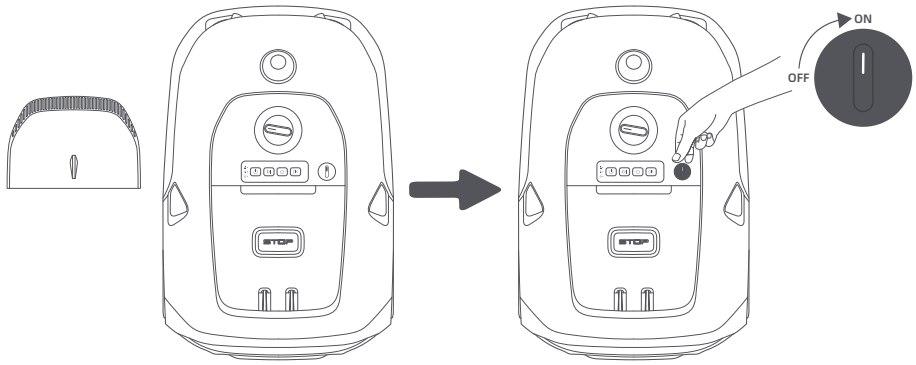
Luces indicadoras en el panel de control

Indicador	Color	Significado
Estado del robot	Parpadeo verde	El robot se está cargando en la estación de carga.
	Verde fijo	La batería está completamente cargada.
	Rojo fijo	Ha ocurrido un error.
	Parpadeo azul	El robot está realizando una tarea o está en pausa.
		El robot se está encendiendo.
	Azul fijo	El robot está en espera.
Conexión de la aplicación	Azul fijo	El robot está conectado a la aplicación.
Bloqueo infantil	Azul fijo	El panel de control está bloqueado a través de la aplicación. (Puedes activar la función "Bloqueo infantil" en la configuración de la aplicación.)

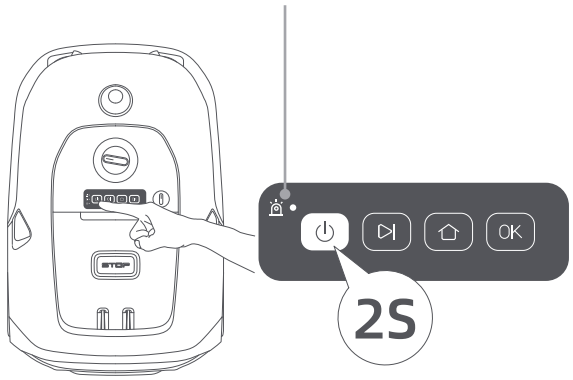
4.2 Configuración inicial

Cuando se enciende el robot por primera vez, se deben realizar algunas configuraciones básicas antes de que el robot esté listo para empezar a trabajar.

❶ Abra la cubierta superior y gire la llave de seguridad a la posición **ON**.



❷ Mantenga pulsado el botón de ⏻ del panel de control durante 2 segundos para encender el robot.
Nota: Cuando el robot está encendido, el indicador de estado • en el panel de control mostrará una luz **azul fija**.



Nota: El robot encenderá automáticamente cuando se acople a la estación de carga.
Importante: Para encender el robot, asegúrese de que la llave de seguridad esté instalada y en la posición **ON**. De lo contrario, el robot no se encenderá.

❸ Conecte el robot a Internet
Escanee el código QR para descargar la aplicación MOVAhome en su dispositivo móvil. Tras la instalación, cree una cuenta e inicie sesión.

También puede descargar la app MOVAhome de la App Store o de Google Play.

Download on the App Store

Get it on Google Play

Antes de la configuración de la red:

• Asegúrese de que el robot y su dispositivo móvil están en la misma red Wi-Fi.

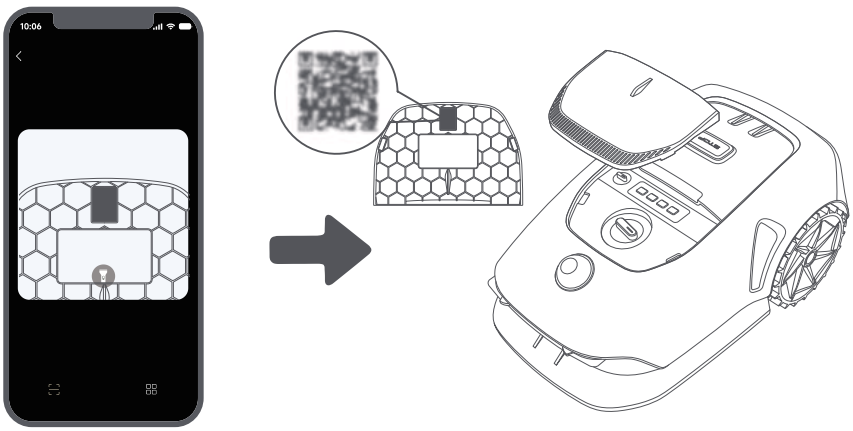
• Asegúrese de que su dispositivo móvil se encuentra a menos de **10 metros** del robot.

• Active la función Bluetooth en su dispositivo móvil.

1. Abre la aplicación MOVAhome.

2. Puedes conectarte mediante uno de los siguientes métodos:

a. Escanear el código QR: Ve a **Dispositivo** y toca **Escanear el código QR para conectarse**. Escanea el código QR ubicado dentro de la tapa superior del robot para conectar.



b. Agregar manualmente: Ve a **Dispositivo** y toca **Agregar**. Luego selecciona tu modelo de robot para conectar.

c. Descubrimiento automático: El robot buscará dispositivos cercanos. Toca tu robot en la lista de dispositivos descubiertos para conectar.

3.Sigue las instrucciones en la aplicación para completar la conexión a la red Wi-Fi.

Importante: Utilice una red de banda única de frecuencia 2,4 GHz o una red de banda dual de frecuencia 2,4/5 GHz.

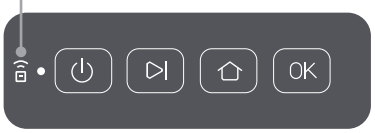
Importante: Asegúrate de que tu red Wi-Fi no tenga un firewall y no esté cifrada. De lo contrario, la configuración de la red puede fallar.

Nota: También puede comprar el módulo de enlace para controlar el robot de forma remota sin una conexión Wi-Fi.

4. Mantén presionado el botón de **OK** en el panel de control durante 3 segundos. El robot entrará en modo de emparejamiento Bluetooth.

5. Por favor, sigue las instrucciones en la aplicación para completar el emparejamiento.

Nota: El indicador de conexión de la aplicación • en el panel de control mostrará una luz azul fija cuando el robot esté conectado con éxito a la aplicación.



¿Cómo desvincular el robot?

El robot se vincula automáticamente a la cuenta de MOVAhome tras completar el emparejamiento. Cada dispositivo puede estar vinculado a una sola cuenta. No se puede vincular a otra cuenta al mismo tiempo.

Para emparejar el robot con una nueva cuenta, primero **debes** desvincularlo. Para desvincularlo:

1. Abre la aplicación MOVAhome. Ve a **Dispositivo**.
2.Localiza el nombre de tu robot debajo de su imagen. Si tienes varios robots vinculados a tu cuenta MOVAhome, desliza hacia la izquierda o hacia la derecha para acceder a la página del robot que deseas editar.
3. Toca junto al nombre del robot.
4. Selecciona **Elimina**.

¿Cómo cerrar sesión en su cuenta de MOVAhome o borrarla?

1. Abre la aplicación MOVAhome. Ve a **Yo > Cuenta**.
2. Selecciona **Cerrar Sesión** o **Borrar Cuenta**.

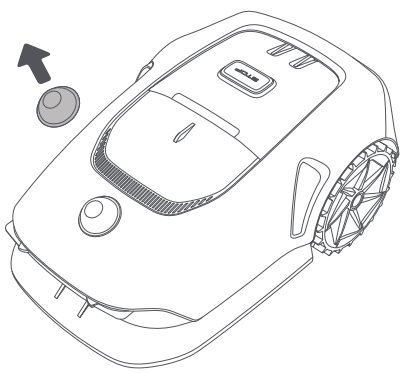
¿Cómo compartir tu robot?

1. Abre la aplicación MOVAhome y ve a **Dispositivo**.
2. Localiza el nombre de tu robot debajo de su imagen. Si tienes varios robots vinculados a tu cuenta MOVAhome, desliza hacia la izquierda o hacia la derecha para acceder a la página del robot que deseas compartir.
3. Toca junto al nombre del robot.
4. Selecciona **Compartir dispositivo**.

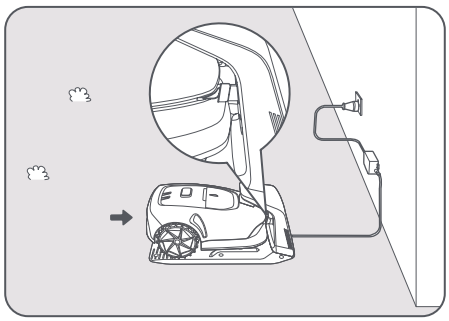
5 Cree un mapa de su jardín

Antes de crear el mapa, compruebe lo siguiente:

- El nivel de batería del robot es superior al **50 %**.
- Se ha retirado la cubierta protectora del LiDAR.

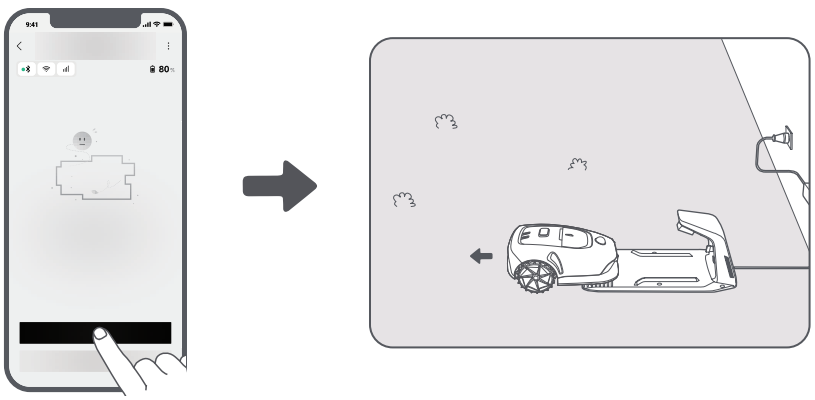


• El robot se acopla correctamente en la estación de carga.

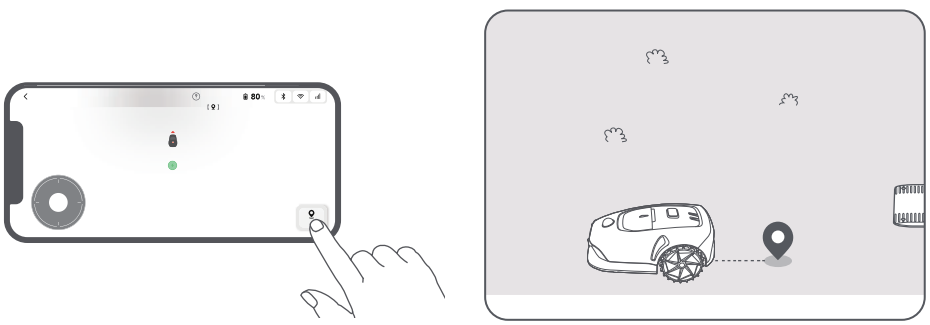


5.1 Cree el límite

❶Pulse **Empezar a crear** en la app, y el robot comprobará su estado y se calibrará. Abandonará automáticamente la estación de carga para realizar la calibración. Tenga cuidado.

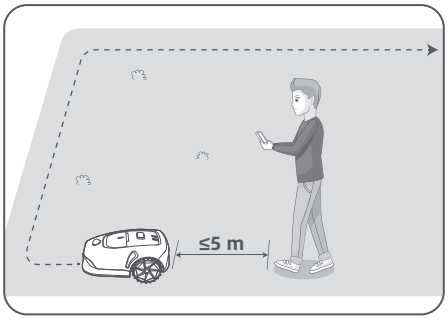


❷ Controle el robot de forma remota hasta el borde de su césped y pulse **Establecer un punto de inicio** para confirmar el punto de inicio del límite.

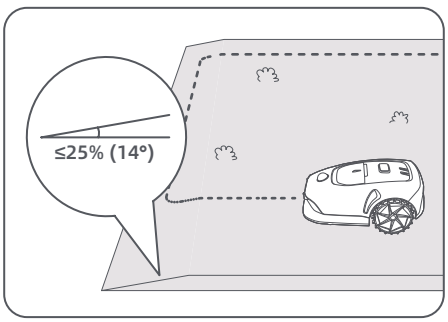


❸ Controle el robot de forma remota para moverlo por el borde del césped para crear la zona de trabajo. Cuando controle el robot de forma remota para crear el límite, tenga lo siguiente en cuenta:
Importante: No mueva el robot manualmente cuando cree el límite, de lo contrario, fallará el mapeo.
Importante: Cuando empiece el mapeo con el mando a distancia, no acople el robot a la estación de carga a distancia hasta que finalice el mapeo. De lo contrario, el LiDAR puede bloquearse y hacer que el mapeado falle.

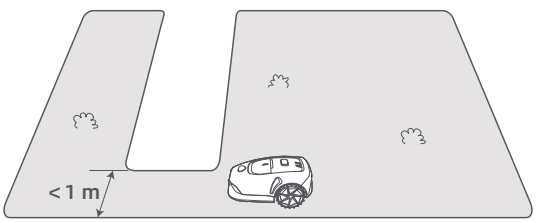
• Camine a menos de 5 m por detrás del robot cuando lo controle de forma remota.



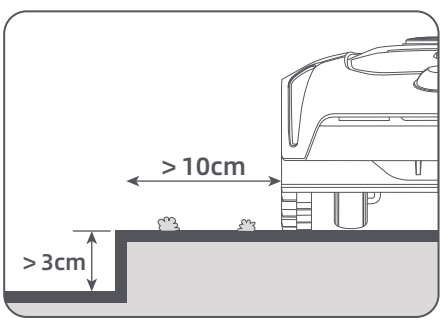
• El robot puede navegar por pendientes con una inclinación de hasta el **45 % (24°)**. Sin embargo, para obtener mejores resultados de corte, se recomienda mantener las pendientes de las áreas de trabajo por debajo del **25 % (14°)**.



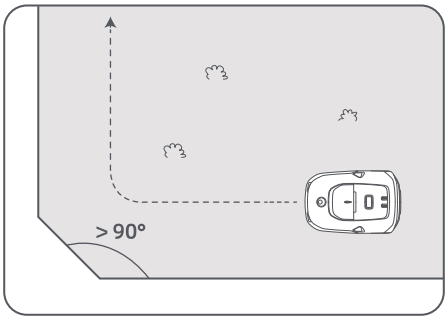
• Para áreas más estrechas de **1 m**, configúrelas como caminos para permitir que el robot pase (ver sección 5.4: ***Establecer camino***).



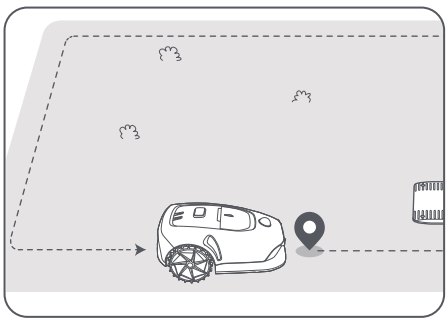
• Si tu césped es más de **3 cm** más alto que el terreno adyacente, mantén el robot al menos a **10 cm** del borde. Si tu césped está al nivel del terreno adyacente, el robot puede cruzar el perímetro para obtener resultados de corte óptimos a lo largo de los bordes.

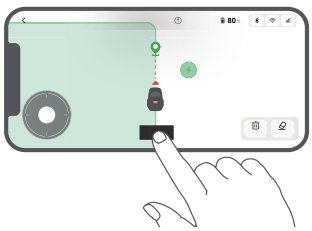


• Asegúrate de que los ángulos de giro son superiores a **90°** . Los ángulos menores de 90° pueden dificultar que el robot logre un corte limpio.



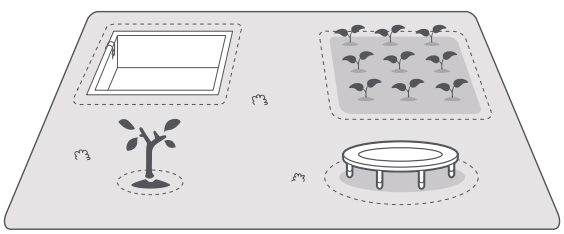
❹ Cuando el robot vuelve a estar a **1 m** del punto de inicio, puede pulsar **Cerrar límite** y el límite se completará de forma automática.





5.2 Establecer zona prohibida

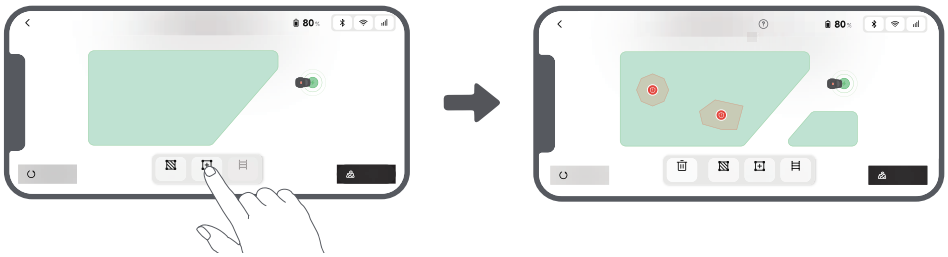
Aunque el robot evita obstáculos automáticamente, es necesario establecer zonas prohibidas en áreas de riesgo de caída, como piscinas o fosos de arena. Si hay objetos que quieres proteger (como un macizo de flores, una cama elástica, un huerto o una raíz de árbol expuesta), establécelos como zonas prohibidas. Puedes seleccionar **Zona prohibida** en la aplicación para seguir creando zonas prohibidas. Alternativamente, ve a > **Edición de mapa** para crear o eliminar zonas prohibidas después de completar el mapa.



5.3 Crear más zonas y ampliar las zonas existentes

• Para crear más zonas

Si tu césped está separado por caminos o si tienes varios céspedes aislados, puedes pulsar **Zona de trabajo** en la app para continuar creando la zona de trabajo con el control remoto. También puedes añadir, eliminar o modificar las zonas en > **Edición del mapa** cuando el mapa se haya terminado.



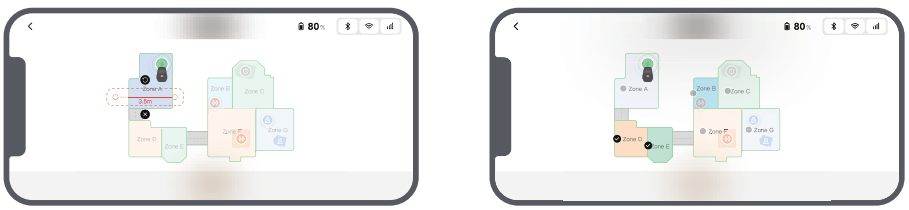
• Para expandir las zonas existentes

Para expandir una zona existente, toca **Zona de trabajo** en la aplicación para crear el área que deseas incluir. Si las dos áreas se superponen, se fusionarán automáticamente. Alternativamente, puedes ir a > **Edición del mapa** > **Zona de trabajo** después de completar el mapeo para expandir una zona existente.



• Para separar y combinar zonas

Para dividir una zona en áreas más pequeñas o para combinar zonas que fueron divididas usando la aplicación en una más grande, ves a > **Edición del mapa** > **Ajustes de la zona** y toca **Separar** o **Combinar** en la aplicación.

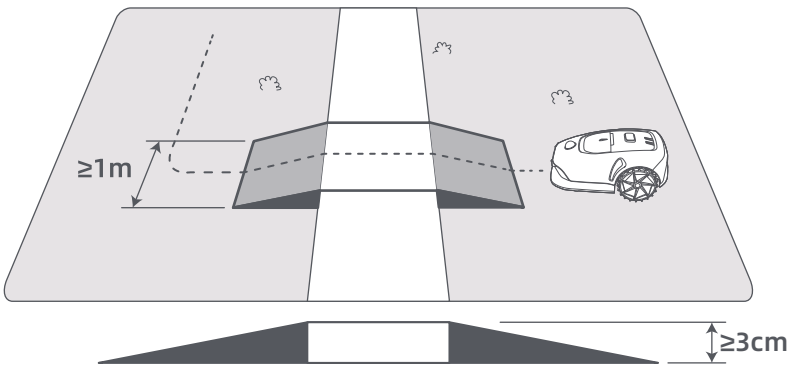


5.4 Establecer camino

Si tiene zonas aisladas, cree un camino para conectarlas. Si las zonas aisladas no tienen un camino, el robot no podrá acceder a ellas.

Nota: De forma predeterminada, el robot solo se mueve a lo largo del camino sin cortar el césped.

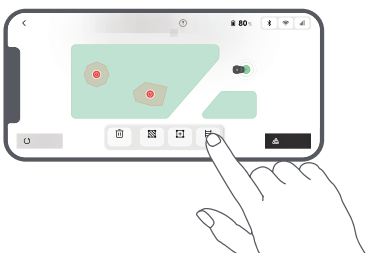
Importante: Si su césped está dividido por caminos más altos de **3 cm**, coloque un objeto con una pendiente de la misma altura hasta el camino (como una rampa).

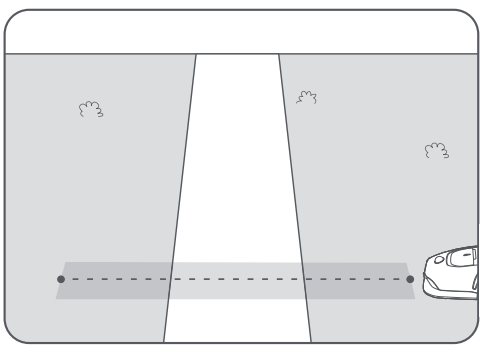


• Para conectar dos zonas de trabajo aisladas

Si tiene zonas aisladas, cree un camino para conectarlas, de lo contrario, el robot no podrá acceder a ellas. Pulse **Camino** y controle el robot de forma remota para crear un camino.

Importante: Asegúrese de que el inicio y el final del camino se encuentran en la zona de trabajo.



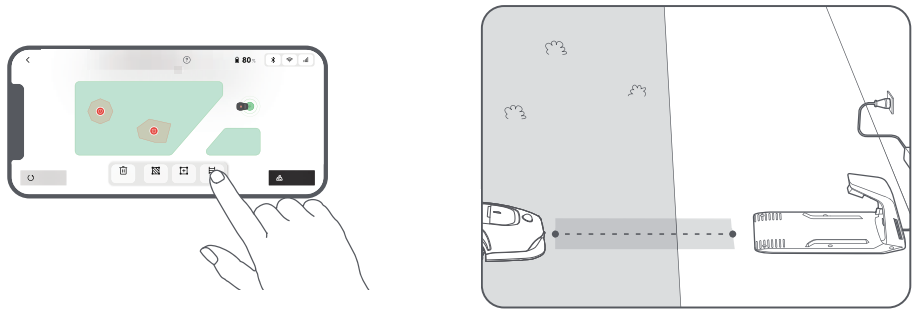


• Para conectar la zona de trabajo y la estación de carga

Si la estación de carga no se encuentra en la zona de trabajo, se debe crear un camino para conectarla a tal zona. Pulse **Camino** y controle el robot de forma remota para crear un camino que le permita regresar a la estación.

Importante: Asegúrese de que un extremo esté dentro del área de trabajo y el otro extremo esté justo frente a la estación de carga. Es aconsejable alinear el camino con la estación de carga.

Importante: Cuando cree rutas para conectar la zona de trabajo y la estación de carga, procure no acoplar el robot de manera remota en la estación de carga. De lo contrario, el LiDAR puede bloquearse y hacer que el mapeado falle.



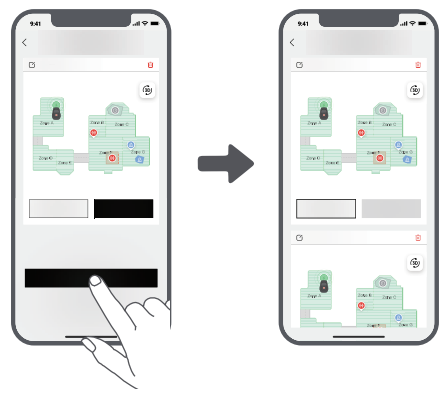
5.5 Finalizar el mapa

Pulse **Finalizar el mapa** cuando se completen las zonas de trabajo, los caminos y las zonas prohibidas.



5.6 Añadir un segundo mapa

Si no hay un camino entre tu jardín delantero y trasero, puedes crear un segundo mapa. Después de completar el primer mapa, toca **Añadir mapa** para continuar creando el segundo. Alternativamente, puedes navegar a > **Edición del mapa** y tocar **Añadir mapa** después de completar el mapeo. Una vez que hayas terminado el segundo mapa, puedes cambiar entre mapas a través de > **Edición del mapa**.
Nota: Después de cambiar el mapa, se aplicarán los horarios y configuraciones de corte del mapa actual.
Nota: Puedes comprar una estación de carga adicional para instalar en el segundo mapa para mayor comodidad. Con una estación de carga separada instalada en el segundo mapa, solo necesitas mover el robot manualmente entre los dos mapas.



6 Funcionamiento

6.1 Iniciar el corte por primera vez

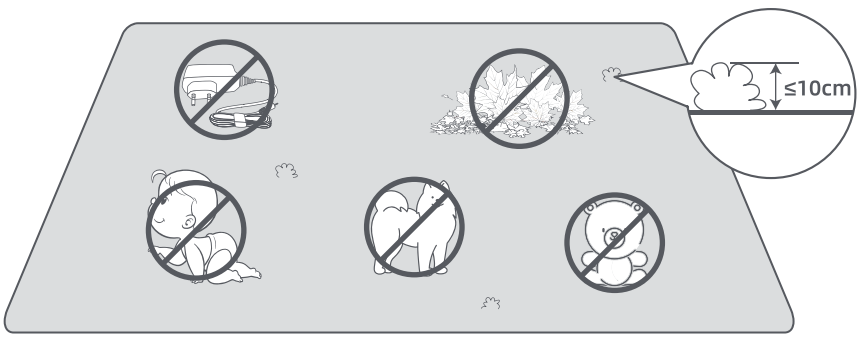
Consejos antes de cortar el césped:

• Utilice un cortacésped manual para reducir la altura de la hierba a **10 cm o menos**.

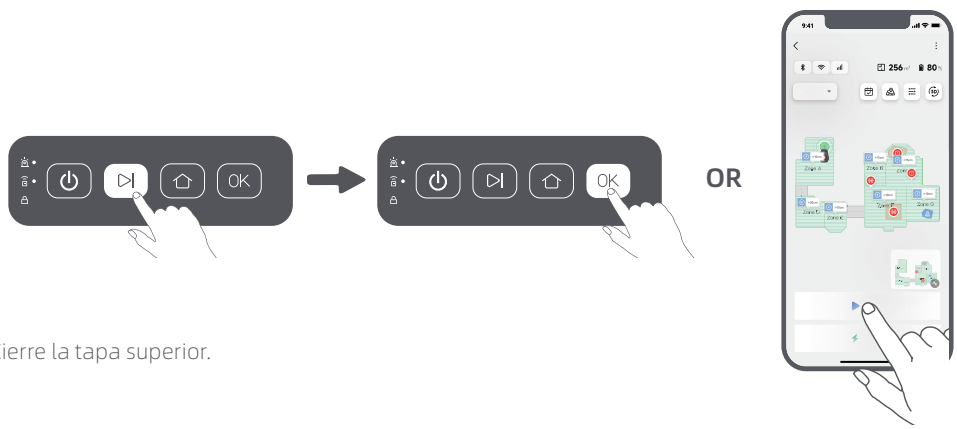
• Elimine los obstáculos como escombros, montones de hojas, juguetes, cables y piedras. Asegúrese de que no hay niños ni mascotas en el césped cuando el robot lo esté cortando.

• Rellene los agujeros del césped.

• Ajuste sus preferencias de corte en la app de antemano (como la eficiencia, la altura y la dirección de corte).



1. Abra la tapa superior para acceder al panel de control.
2. Pulse el botón ▷| y luego pulse el botón **OK** en 5 segundos. El robot saldrá de la estación de carga y comenzará a cortar toda el área. También puede tocar **Iniciar** en la aplicación para comenzar a cortar.

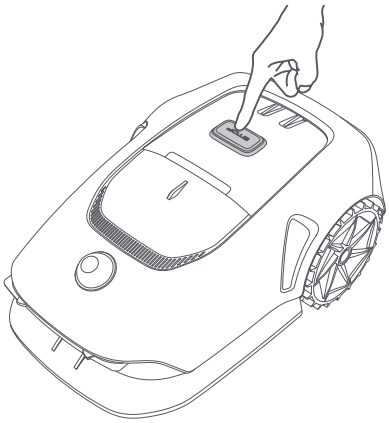


3. Cierre la tapa superior.

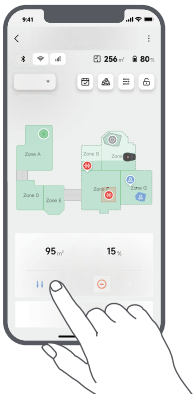
6.2 Pausar

Para pausar la tarea de corte actual, puede pulsar el botón de **parada** del robot o **Pausar** en la app.

Nota: El robot no puede iniciarse directamente desde la aplicación después de haber presionado el botón de **parada**. Para recuperar el control mediante la aplicación, pulse dos veces el botón de **OK** en el panel de control para desactivar primero el bloqueo de seguridad.

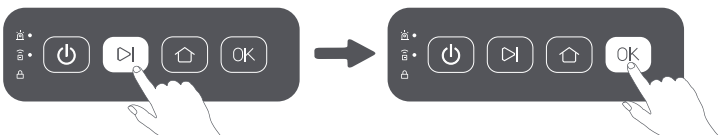


OR

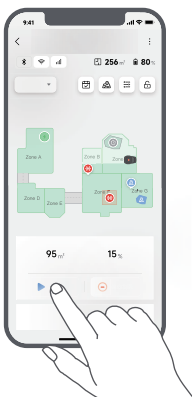


6.3 Reanudar

Para reanudar la tarea cuando el robot está en pausa, pulse el botón ▷| y luego pulse el botón **OK** en 5 segundos. El robot reanudará la tarea de corte anterior. También puede pulsar **Continuar** en la app para reanudar la tarea de corte.

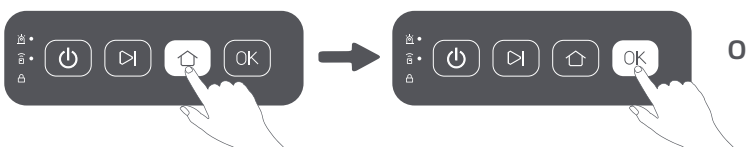


OR



6.4 Regresar a la estación de carga

Para detener la tarea de corte y enviar el robot de regreso a la estación de carga, pulse el botón ⌂ y luego pulse el botón **OK** en 5 segundos en el panel de control. El robot regresará automáticamente a la estación de carga para recargarse. También puede tocar **Iniciar el regreso a la estación** en la aplicación para enviar el robot de regreso a la estación de carga.



OR



7 App MOVAhome

Dónde puede explorar más

La app MOVAhome es más que un control remoto. Hay muchas cosas que puede hacer con la aplicación: completar varias configuraciones de forma remota, experimentar diferentes modos de corte, editar el mapa con libertad y ajustar los programas de corte.

7.1 Modos de corte

El robot ofrece distintos modos de segado. Puede cambiar entre los modos en la app, entre los que se incluyen Corte de todas las zonas, Corte de zona, Corte de bordes, Corte por puntos y Modo manual.



7.2 Altura de corte

Para ajustar la altura de corte, gire la perilla en el robot para configurarla entre **20 mm** y **60 mm**.



7.3 Formas de corte

Personalice su césped añadiendo formas a través de > **Edición de mapa** > **Formas** en la aplicación. Las formas definidas se excluirán del corte en todos los modos. Puede modificar su posición, tamaño o eliminarlas en **Formas**.



7.4 Programa

Tras completar el primer mapa, el robot crea automáticamente dos programas de corte semanales de acuerdo con el tamaño del césped, que son el «**Programa de Prim y Ver**» y el «**Programa de Ot e Inv**». Puede pulsar en la aplicación para realizar la configuración detallada de la programación. Con la función de programa, puede dejar completamente el trabajo de corte diario al robot. Solo hay que mantener el robot con regularidad.

Nota: Si le preocupa que el robot pueda molestarle a usted o a sus vecinos al trabajar de forma autónoma durante ciertas horas, puede ir a **Ajustes** > **No molestar** y establecer un tiempo de **No molestar** en la app.



7.5 Bloqueo infantil

Si le preocupa que los niños puedan operar el robot, vaya a **Ajustes** y active la función de **Bloqueo infantil** en la aplicación. Con esta función activada, el panel de control estará bloqueado. Puede desbloquearlo a través de la aplicación.



7.6 Protección contra la lluvia

Si le preocupa que las condiciones meteorológicas adversas puedan afectar al trabajo de corte, puede activar la función **Protección contra la lluvia** en **Ajustes** en la aplicación. Cuando esta función está activada, el robot pausa automáticamente el corte y regresa a la estación de carga cuando llueve. Puede establecer el tiempo de protección contra la lluvia en la app.

Nota: Cortar el césped mojado puede dañar su césped. Es recomendable extender la duración de la protección para permitir que el césped se seque antes de cortar nuevamente. El tiempo de protección predeterminado es de 3 horas, y puede aumentarlo en la app.



7.7 Protección contra escarcha

Cuando la temperatura está por debajo de los **6 °C** , el trabajo de corte causará daños permanentes al césped. La batería no podrá cargarse debido a la autoprotección. Puede activar la función **Protección contra escarcha** en **Ajustes** en la aplicación. Esta función permite que el robot pause el corte automáticamente y regrese a la estación de carga cuando la temperatura ambiente sea ≤ **6 °C** . Reanudará el trabajo automáticamente cuando la temperatura supere los **11 °C** .



7.8 Características de seguridad

El robot cuenta con múltiples funciones antirrobo para asegurar un funcionamiento seguro y proteger contra el uso no autorizado.

7.8.1 Alarma de elevación

Con esta función activada, sonará una alarma inmediatamente cuando se levante el robot, y el control de la aplicación se desactivará. Para reanudar el control de la aplicación, presione dos veces el botón **OK** en el panel de control para desactivar primero el bloqueo de seguridad.



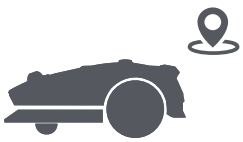
7.8.2 Alarma de fuera del mapa

Con esta función activada, el robot se bloqueará y se activará la alarma si está fuera del mapa. **(Esta función requiere la instalación del módulo de enlace.)**



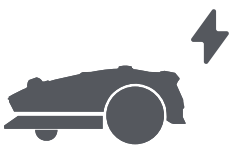
7.8.3 Ubicación en tiempo real

Con el módulo de enlace, puede ver la ubicación actual del robot en Google Maps.



7.9 Periodo de carga personalizado

Para personalizar el período de carga del robot a horas específicas, puede habilitar la función **Periodo de carga personalizado** a través de **Configuración** > **Carga** en la aplicación. Cuando está activada, el robot se cargará al 20% cuando el nivel de batería sea bajo, siempre que no haya tareas de corte. Realizará una carga completa solo durante el período de carga designado. También puede personalizar el **Nivel de batería para la recarga automática** y el **Nivel de batería para reanudar las tareas** para establecer los niveles de batería en los que el robot regresará automáticamente a la estación de carga o reanudará las tareas de corte no finalizadas.



Nota: El equipo de desarrollo de MOVA realizará actualizaciones **OTA (Over-the-Air)** y mantenimiento del firmware y la aplicación continuamente. Compruebe las notificaciones de actualizaciones o active la función de **actualización automática** para mantener el firmware y la app actualizados y disfrutar de más funciones.

8 Mantenimiento

Para mejorar el rendimiento y la vida útil del robot, límpielo con regularidad y reemplace las piezas gastadas según la siguiente frecuencia:

Pieza	Frecuencia de reemplazo
Cuchillas	Cada 6-8 semanas o antes
Cepillo de limpieza	Cada 12 meses o antes

Nota: Puedes verificar el tiempo restante para las cuchillas y el cepillo de limpieza navegando a **Configuración** > **Consumibles y mantenimiento** en la aplicación. Después de reemplazar los consumibles según lo indicado, ve a la página de detalles del consumible y toca **Lo he reemplazado** para restablecer el temporizador.
Nota: Si has designado áreas en tu jardín para la limpieza y el mantenimiento rutinario del robot, puedes establecer Puntos de Mantenimiento en el mapa navegando a **Configuración** > **Ir al Punto de Mantenimiento** > **Editar Punto**. Una vez establecidos los puntos de mantenimiento, simplemente puedes tocar **Ir** para dirigir el robot a las ubicaciones designadas para un fácil mantenimiento.

8.1 Limpieza

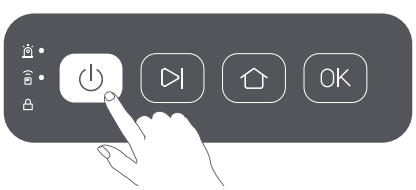
Limpie regularmente su robot para evitar que los recortes de césped y la suciedad se acumulen y obstruyan el disco de la cuchilla y las ruedas motrices, lo que puede afectar su rendimiento de corte, acoplamiento y movimiento. Recomendamos utilizar un kit de limpieza, disponible en tiendas locales o en línea.

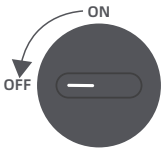
⚠ **Advertencia:** Antes de limpiar, apague el robot y gire la llave de seguridad a la posición **OFF**. Desenchufe la estación de carga.

⚠ **Precaución:** Asegúrese de que el LiDAR tiene puesta la cubierta protectora antes de darle la vuelta al robot para evitar daños al lidar.

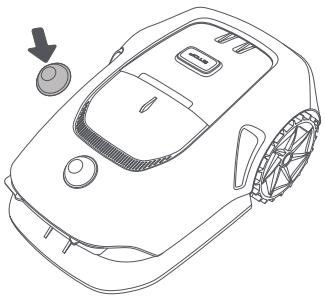
• El cuerpo del robot, chasis y disco de cuchillas:

1. Apague el robot y gire la llave de seguridad a la posición **OFF**.

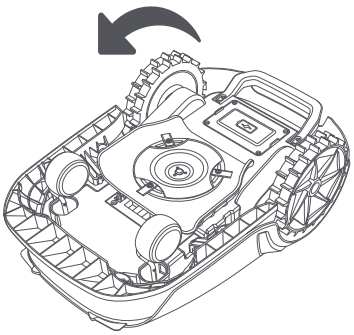




2. Póngale al LiDAR la cubierta protectora.

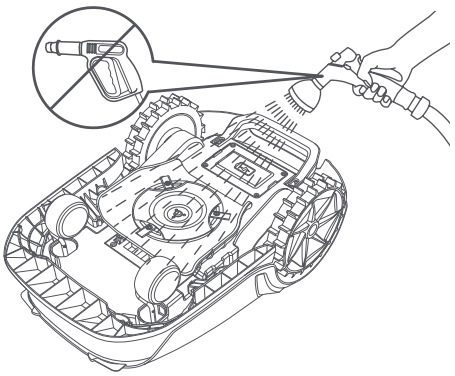


3. Voltee el robot.

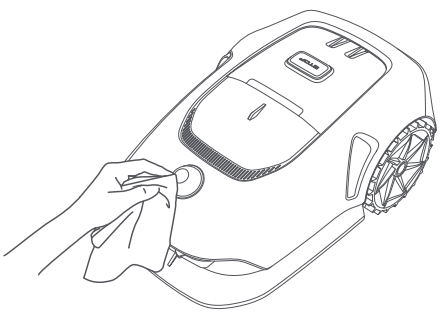


4. Limpie el cuerpo del robot, el disco de cuchillas y el chasis con una manguera.

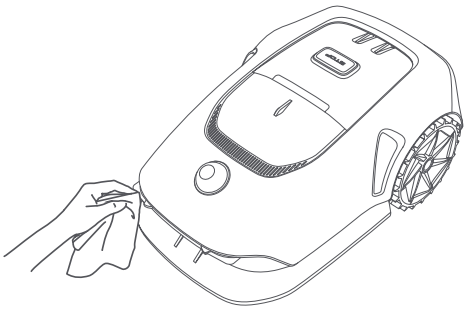
⚠ **Advertencia:** No toque las cuchillas cuando limpie la carcasa. Lleve guantes cuando limpie.
⚠ **Precaución:** No use un limpiador de alta presión para la limpieza. No use detergentes para la limpieza.

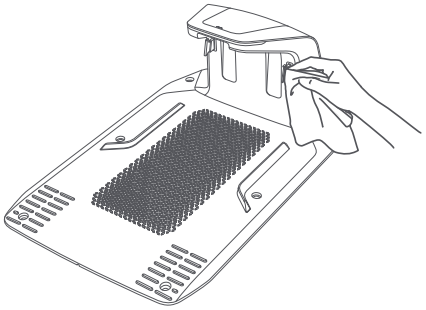


5. Utilice un paño que no deje pelusa para limpiar con cuidado el sensor LiDAR.

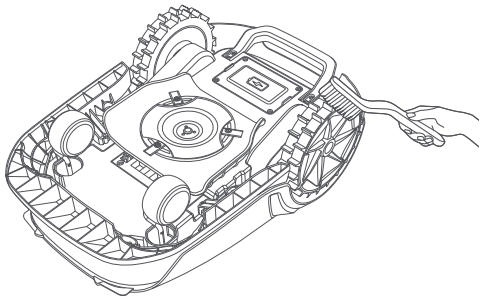


• Contactos de carga:
Utilice un paño limpio para limpiar los contactos de carga del robot y de la estación de carga. Mantenga los contactos de carga limpios después de limpiarlos.





• Ruedas motrices:
Use un cepillo para quitar el barro de las ruedas y asegurar un buen agarre.

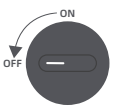


8.2 Reemplazo de los componentes

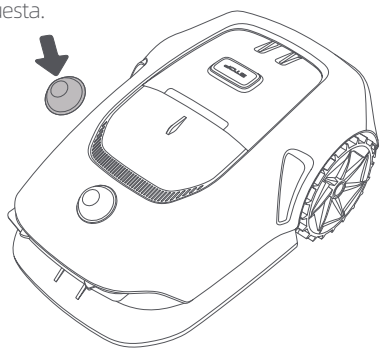
• Reemplazo de las cuchillas
Para mantener las cuchillas afiladas, reemplácelas con regularidad. Se recomienda reemplazar las cuchillas cada **6-8 semanas** o antes. Utilice solo cuchillas originales de MOVA.
⚠ **Advertencia:** Apague el robot y gire la llave de seguridad a la posición **OFF**. Use guantes de protección antes de reemplazar las cuchillas.
Nota: Reemplace las tres cuchillas al mismo tiempo para garantizar un sistema de corte equilibrado.

1. Apague el robot y gire la llave de seguridad a la posición **OFF**.

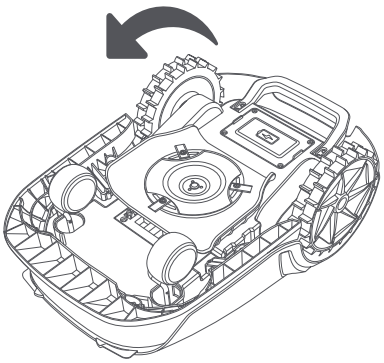




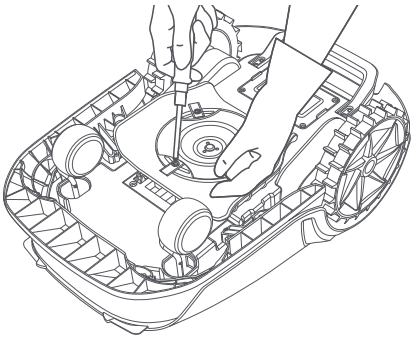
2. Asegúrese de que el LiDAR tiene la cubierta protectora puesta.



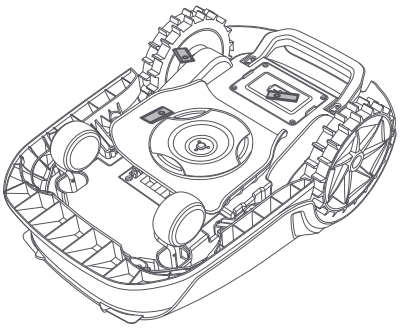
3. Coloque el robot en una superficie suave y póngalo boca abajo.



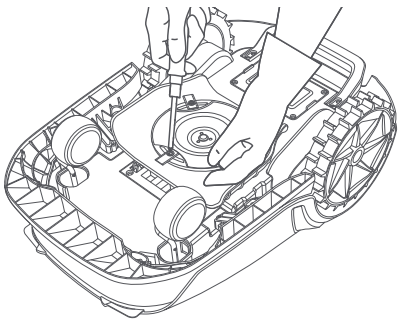
4. Afloje los tornillos con un destornillador Phillips.



5. Retire las tres cuchillas y los tornillos.



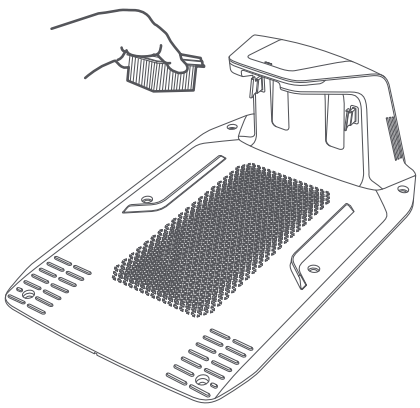
6. Alinee las nuevas cuchillas con los agujeros del disco de la cuchilla, luego fíjelas con los tornillos.



7. Asegúrese de que las cuchillas pueden girar con libertad.

• Reemplazo del cepillo de limpieza

Cuando el cepillo de limpieza del sensor lidar se desgasta, sus cerdas pueden deshilacharse o deteriorarse, lo que afecta a su rendimiento de limpieza. Reemplace el cepillo de limpieza con regularidad para mantener un buen resultado de limpieza. Se recomienda reemplazar el cepillo de limpieza cada **12 meses** o antes.



9 Batería

Si va a guardarlo durante mucho tiempo, cargue el robot cada **6 meses** para proteger la batería. La garantía limitada no cubre los daños causados a la batería por sobredescarga. No cargue la batería a una temperatura ambiente **superior a 45 ° C** o **inferior a 6 ° C**. A largo plazo, la temperatura de almacenamiento de la batería debe encontrarse **entre -10 y 35 ° C**. Para minimizar el daño, la temperatura de almacenamiento de la batería recomendada es **entre 0 y 25 ° C**.
Nota: La vida útil de la batería del robot depende de la frecuencia de uso y las horas de funcionamiento. Si se daña la batería o no se puede cargar, no la deseche arbitrariamente. Respete la normativa local sobre reciclaje.

Modo de carga de bajo consumo:
Con el modo de carga de bajo consumo activado, se desactivarán las funciones que no estén relacionadas con la carga. (La red se apagará.)

• Para activar el modo de carga de baja potencia, mantenga presionado el botón ▷| y el botón ⌂ simultáneamente, y presione rápidamente el botón **OK** 5 veces al mismo tiempo. Escuchará un mensaje de voz: El modo de carga de bajo consumo está activado.

• Para desactivar el modo de carga de bajo consumo, reinicie el robot.

10 Almacenamiento en invierno

• El robot

1. Cargue completamente la batería. Apague el robot y gire la llave de seguridad a la posición **OFF**.
2. Limpie bien el robot antes de guardarlo en invierno.
3. Coloque la cubierta protectora del LiDAR.
4. Guarde el robot en un lugar seco a una temperatura **superior a 0 ° C**.

• Estación de carga

Desenchufe la estación de carga y guárdela en un lugar seco y frío, alejado de la luz solar directa.
Nota: Después del almacenamiento invernal, reinstale la estación de carga y coloque el robot en ella para cargarlo. Si reinstala la estación de carga en un lugar diferente, el robot actualizará automáticamente la ubicación de la estación tan pronto como se cargue y salga de la estación. Si encuentra errores de posicionamiento debido a cambios importantes en su jardín, se recomienda volver a mapear el área.

11 Transporte

Para el transporte a larga distancia, asegúrese de que el robot esté apagado y que la llave de seguridad esté en la posición **OFF**. Se recomienda utilizar el embalaje original. Por favor, coloque la cubierta protectora LiDAR.

⚠ **Advertencia:** Apague el robot y gire la llave de seguridad a la posición OFF antes de transportarlo.
⚠ **Advertencia:** Levante el robot por el asa trasera, manteniendo el disco de la cuchilla alejado de su cuerpo.

12 Solución de problemas

Problema	Causa	Solución
El robot no conectado a la aplicación.	1. El robot no está en la cobertura de una señal Wi-Fi ni al alcance del Bluetooth. 2. El robot está apagado o está reiniciándose.	1. Compruebe si el robot ha acabado de encenderse. 2. Compruebe si el router funciona correctamente. 3. Acérquese al robot para conectar por Bluetooth.
Se ha levantado el robot.	La rueda no está en el suelo.	1. Vuelva a poner el robot en suelo llano. 2. Presione el botón OK dos veces para desbloquear el robot. 3. El robot no puede cruzar objetos de más de 3 cm. Mantenga el suelo nivelado donde está trabajando.
Robot inclinado.	El robot se ha inclinado más de 37° .	1. Vuelva a poner el robot en suelo llano. 2. Presione el botón OK dos veces para desbloquear el robot. 3. El robot no puede escalar pendientes superiores a 45 % (24°).
Robot atrapado.	El robot está atrapado y no puede salir.	1. Quitar los obstáculos circundantes y volver a intentar. 2. Mueva el robot de forma manual a un lugar plano y abierto dentro del mapa y vuelva a intentar iniciar la tarea. Si sigue encontrando este problema, vuelva a intentarlo cuando el robot esté en la estación de carga. 3. Compruebe si hay agujeros en el suelo. Rellene los agujeros antes de cortar para evitar que el robot quede atrapado. 4. Compruebe si la hierba del entorno es más alta de 10 cm. Puede ajustar la altura de la evasión de obstáculos o usar un cortacésped manual para cortar el césped con antelación y evitar que el robot quede atrapado. 5. Si el robot queda atrapado en esta ubicación a menudo, puede establecerla como zona prohibida.
Error de la rueda trasera izquierda/derecha.	La rueda no puede girar o su motor tiene un problema.	1. Limpie las ruedas traseras y vuelva a intentarlo. 2. Si este error sigue apareciendo, pruebe a reiniciar el robot. 3. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
El disco de cuchillas no puede girar.	El disco de cuchillas no puede girar con normalidad o el motor de corte tiene un problema.	1. Limpie el disco de corte e intente de nuevo. 2. Compruebe si la hierba del entorno es más alta de 10 cm. Puede usar un cortacésped manual para cortar el césped con antelación y evitar que el disco de cuchillas quede bloqueado por la hierba alta. 3. Compruebe si hay agua debajo del disco de corte. Si hubiera agua, mover el robot a un lugar seco e intentar de nuevo. 4. Si este error sigue apareciendo, pruebe a reiniciar el robot. 5. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
Error del paragolpes.	El sensor del paragolpes delantero se activa constantemente.	1. Compruebe si el robot está atrapado en algún lado. 2. Golpee suavemente el paragolpes y asegúrese de que rebota. 3. Si este error sigue apareciendo, pruebe a reiniciar el robot. 4. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.

Problema	Causa	Solución
Error de carga.	El robot se acopla en la estación de carga, pero hay un problema con la corriente o la tensión de carga.	1. Compruebe si la estación de carga está conectada correctamente a la corriente. 2. Compruebe si los contactos de carga del robot y de la estación de carga están limpios. 3. Cuando termine de comprobarlo, intente volver a acoplar el robot a la estación de carga. 4. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
La temperatura de la batería es demasiado alta.	La temperatura de la batería es ≥ 60℃ .	1. Utilice el robot en un lugar donde la temperatura ambiente sea inferior a 40 ℃ . Puede esperar a que la temperatura de la batería baje automáticamente. 2. Puede apagar el robot y volver a encenderlo después de un rato. 3. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
La temperatura de la batería es alta.	La temperatura de la batería es ≥ 45℃ .	1. La carga puede fallar si la temperatura de la batería es superior a 45 ℃ . 2. Utilice el robot en un lugar donde la temperatura ambiente sea inferior a 40 ℃ .
La temperatura de la batería es baja.	La temperatura de la batería es ≤ 6℃ .	1. La carga puede fallar si la temperatura de la batería es inferior a 6 ℃ . 2. Utilice el robot en un lugar donde la temperatura ambiente sea superior a 6 ℃ .
El lidar está bloqueado.	El lidar está bloqueado (por ejemplo, no se ha retirado la cubierta protectora del LiDAR).	1. Quitar la cubierta protectora del lidar y volver a intentar. 2. En caso de que el lidar en la parte superior del robot esté muy sucio, hay que limpiar con un paño que no deje pelusa e intentarlo de nuevo.
Fallo del LiDAR.	El LiDAR está muy sucio o el sensor tiene un fallo.	1. Compruebe que el lidar no esté sucio. Limpiar si procede e intentar de nuevo. 2. Si este error sigue apareciendo, pruebe a reiniciar el robot. 3. Si el problema persiste, contacte con nuestro servicio de posventa.
El LiDAR está sucio.	El LiDAR está sucio.	Limpie el sensor LiDAR en la parte superior del robot con un paño limpio. Mantenga el LiDAR seco después de limpiarlo.
La temperatura del LiDAR es alta.	La temperatura del LiDAR es alta. El LiDAR se detendrá pronto.	1. El robot intentará automáticamente regresar a la estación de carga para enfriarse. 2. Asegúrese de que el robot opere a una temperatura ambiente inferior a 40 ℃ . 3. Coloque el robot en un área sombreada, fresca y bien ventilada. La alarma se detendrá cuando la temperatura baje a un rango normal. 4. El robot reanudará automáticamente la operación una vez que la alarma se detenga. 5. Si el problema persiste, comuníquese con el servicio postventa.
La temperatura del LiDAR es demasiado alta.	La temperatura del LiDAR es demasiado alta. El LiDAR se ha detenido.	1. El LiDAR está apagado debido a altas temperaturas. 2. Asegúrese de que el robot opere a una temperatura ambiente inferior a 40 ℃ . 3. Coloque el robot en un área sombreada, fresca y bien ventilada. La alarma se detendrá cuando la temperatura baje a un rango normal. 4. Si el problema persiste, comuníquese con el servicio postventa.

Problema	Causa	Solución
El robot está perdido.	Se ha perdido el posicionamiento.	1. Compruebe si el lidar de la parte superior del robot está sucio. La suciedad afecta al posicionamiento. 2. Mueva el robot de forma manual a un lugar abierto dentro del mapa y vuelva a intentar iniciar la tarea. 3. Si no se recupera el posicionamiento, controle el robot de forma remota para regresar a la estación de carga usando la app y luego inicie la tarea de corte.
Error del sensor.	Error del sensor.	1. Reinicie el robot y vuelva a intentarlo. 2. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
El robot está en la zona prohibida.	El robot está en la zona prohibida.	1. Mueva el robot manualmente fuera de la zona restringida y volver a intentar. 2. Controlar a distancia el robot con la aplicación para moverlo fuera de la zona restringiday volver a intentarlo después.
El robot está fuera del mapa.	El robot está fuera del mapa.	1. Mueva el robot manualmente dentro de los límites del mapa y vuelva a intentarlo. 2. Trae de vuelta el robot mediante control remoto al interior del mapa con la app e inténtalo de nuevo.
La parada de emergencia está activada.	Se ha pulsado el botón de parada del robot.	Presione el botón OK dos veces para desbloquear el robot.
Batería baja. El robot se apagará pronto.	El nivel de batería es ≤ 10%.	Acople el robot a la estación para cargarlo.
Fallo al volver a la estación de carga.	El robot no puede encontrar la estación de carga al intentar regresar.	1. Compruebe si hay obstáculos que bloqueen el robot. Retire los obstáculos y vuelva a intentarlo. 2. Controle el robot de forma remota para regresar a la estación de carga usando la app.
Fallo al acoplar en la estación de carga.	El robot encuentra la estación de carga pero no logra acoplarse.	1. Compruebe si las películas reflectantes de la estación de carga están sucias o bloqueadas. 2. Compruebe si hay obstáculos delante de la estación de carga. 3. Compruebe si se ha movido la estación de carga. 4. Compruebe si la placa base está cubierta de barro espeso. 5. Compruebe si la estación está en una pendiente. 6. Compruebe si la estación tiene energía. 7. Ayude al robot a atracar en la estación utilizando el mando a distancia o manualmente.
Fallo en el posicionamiento.	Fallo en el posicionamiento cuando el robot intenta iniciar una tarea de corte.	1. El lidar podría estar obstruido. Mueva el robot de forma manual a un lugar plano y abierto dentro del mapa y vuelva a intentar iniciar la tarea. 2. Si continúa encontrando este error, inténtelo de nuevo después de que el robot esté en la estación.
Camino obstruido.	Camino obstruido.	1. Verifique si hay una zona prohibida establecida en el camino. 2. Verifique si hay obstáculos bloqueando el robot. 3. Si el robot aún no puede pasar, elimine el camino en la edición de mapas y establezca uno nuevo.

13 Especificaciones

		MOVA 600	MOVA 600 Kit	MOVA 1000
Información básica	Modelo	MLLM1110		MLLM4110
	Dimensiones	643,2 × 418,6 × 279,3 mm		
	Peso (batería incluida)	10.1 kg		11.7 kg
Corte	Capacidad de trabajo recomendada	600 m²		1000 m²
	Eficiencia de corte	Estándar: 600 m²/día Eficiente: 1000 m²/día		Estándar: 800 m²/día Eficiente: 1200 m²/día
	Altura de corte	20-60 mm		
	Anchura del corte	20 cm		
	Tiempo de carga [4]	100 min		40 min
Emisiones de ruido	Nivel de sonido LWA	59 dB(A)		
	Incertidumbres sobre la potencia acústica KWA	3 dB(A)		
	Nivel de presión sonora LpA	56 dB(A)		
	Incertidumbres sobre la presión acústica KpA	3 dB(A)		
Condiciones de trabajo	Temperatura de funcionamiento	0~50° C Recomendada: 10~35° C		
	Temperatura de almacenamiento a largo plazo	-10~35° C Recomendada: 0~25° C		
	Clasificación IP	Cortacésped: IPX6 Estación de carga: IPX4 Fuente de alimentación: IP67		
	Pendiente máxima de la zona de corte	45 % (24°)		
Conectividad	Rango de frecuencias Bluetooth	2400,0-2483,5 MHz		
	Potencia RF máxima	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm		
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400-2483,5 M)		
	Servicio de enlace (opcional)[5]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41		
	GNSS (opcional) [6]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS		

		MOVA 600	MOVA 600 Kit	MOVA 1000
Motor propulsor	Velocidad de conducción por control remoto	0,45 m/s–0,8 m/s		
	Velocidad de conducción durante el corte	Estándar: 0,35 m/s Eficiente: 0,6 m/s		
Motor de corte	Velocidad	2500 r/min		
Batería (cortacésped)	Modelo de batería	MBPM10		
	Tipo de batería	Batería de ión-litio		
	Capacidad nominal	2500 mAh		
	Tensión nominal	18 V CC		
Fuente de alimentación	Modelo de cargador [7]	MPAM10		MPAM20
	Tensión de entrada	100~240 V CA		
	Tensión de salida	20 V CC		
	Corriente de salida [8]	1,5 A		3 A
Estación de carga	Modelo de estación de carga [9]	MCM10		MCM11
	Tensión de entrada	20 V CC		
	Tensión de salida	20 V CC		
	Corriente de entrada [10]	1,5 A		3 A
	Corriente de salida [11]	1,5 A		3 A
Accesorios	Cuchillas y pernos de repuesto	9	81	9
	Modelo de cuchilla	MBKM10		
Ruedas motrices	Tipo de rueda	Estándar		Todoterreno

4. El tiempo de carga es aplicable cuando el robot regresa con batería baja automáticamente a la estación de carga.
5. Requiere instalar un módulo de enlace.
6. Requiere instalar un módulo de enlace.
7. El MOVA 600/600 Kit/1000 es compatible con los cargadores MPAM10 y MPAM20.
8. El MOVA 600/600 Kit/1000 es compatible con corrientes de salida de 1,5 A y 3 A.
9. El MOVA 600/600 Kit/1000 es compatible con las estaciones de carga MCM10 y MCM11.
10. Las estaciones de carga MOVA 600/600 Kit/1000 son compatibles con corrientes de entrada de 1,5 A y 3 A.
11. Las estaciones de carga MOVA 600/600 Kit/1000 son compatibles con corrientes de salida de 1,5 A y 3 A.

Nota: Las especificaciones están sujetas a cambios, ya que mejoramos continuamente nuestro producto. Para obtener la información más reciente, visite nuestra página web en https://mova-tech.com.

Vertaling van de oorspronkelijke gebruiksaanwijzing

Inhoudsopgave

1 Veiligheidsvoorschriften P187
2 Productintroductie P191
3 Installatie P193
4 Voorbereiding voor eerste gebruik P196
5 Uw tuin in kaart brengen P200
6 Bediening P207
7 MOVAhome-app P209
8 Onderhoud P212
9 Accu P216
10 Winteropslag P216
11 Transport P216
12 Probleemoplossing P217
13 Specificaties P220

1 Veiligheidsvoorschriften

1.1 Algemene veiligheidsvoorschriften

• Lees de handleiding zorgvuldig door en zorg ervoor dat u alles begrijpt voordat u het product gaat gebruiken.
• Gebruik bij dit product alleen de apparatuur die door MOVA wordt aanbevolen. Elk ander gebruik wordt afgeraden.
• Voorkom dat kinderen in de buurt van het apparaat zijn of ermee spelen wanneer het in werking is.
• Gebruik het product niet op plaatsen waar mensen zich niet bewust zijn van de aanwezigheid ervan.
• Ren niet wanneer u het product handmatig bedient met de MOVAhome-app. Loop altijd, let op bij hellingen en verlies nooit uw evenwicht.
• Gebruik het product niet wanneer er zich personen, vooral kinderen of dieren, in het werkgebied bevinden.
• Als u het product in openbare gebieden gebruikt, plaats dan waarschuwingsborden rond het werkgebied met de volgende tekst: "Waarschuwing! Automatische grasmaaier! Blijf uit de buurt van de maaier! Houd toezicht op kinderen!"
• Draag stevig schoeisel en een lange broek wanneer u het product bedient.
• Stel geen werkgebieden of transportpaden in over openbare paden om schade aan het product en ongelukken met voertuigen en personen te voorkomen.
• Raak geen bewegende, gevaarlijke onderdelen aan (zoals de maaikop) zolang deze niet volledig tot stilstand zijn gekomen.
• Schakel medische hulp in bij letsel of ongevallen.
• Schakel het product **UIT** en verwijder de sleutel voordat u blokkades verwijdert, onderhoud uitvoert of het product nakijkt. Als het product abnormaal trilt, kijk dan of het schade heeft opgelopen voordat u het opnieuw inschakelt. Gebruik het product niet als er onderdelen defect zijn.
• Installeer de hoofdkabel niet in gebieden waar de robot gaat maaien. Volg de instructies voor de installatie van de kabel.
• Gebruik alleen het meegeleverde oplaadstation om het product op te laden. Onjuist gebruik kan leiden tot elektrische schokken, oververhitting of het lekken van bijtende vloeistoffen uit de accu. Indien er elektrolyten weglekken, spoel dan met water of een neutraliserend middel en schakel medische hulp in als de bijtende vloeistof in uw ogen komt.
• Wanneer u de hoofdkabel op het stopcontact aansluit, gebruik dan een aardlekschakelaar met een maximale uitschakelstroom van 30 mA.
• Gebruik alleen de originele, door MOVA aanbevolen accu's. De veiligheid van het product kan niet worden gegarandeerd met accu's van een ander merk. Gebruik geen niet-oplaadbare batterijen.
• Zorg ervoor dat er geen verlengsnoeren in de buurt van bewegende, gevaarlijke onderdelen liggen om te voorkomen dat de snoeren beschadigd raken en in contact komen met onderdelen die onder spanning staan.
• De illustraties in dit document zijn alleen ter referentie. Zie de daadwerkelijke producten.
• Laat het apparaat nooit gebruiken door kinderen, personen met verminderde lichamelijke, zintuiglijke of geestelijke vermogens of een gebrek aan ervaring en kennis, of personen die niet bekend zijn met deze instructies. Plaatselijke voorschriften kunnen nadere eisen stellen aan de leeftijd van de gebruiker.
• Sluit geen beschadigde kabel aan en raak deze ook niet aan zolang de stekker nog in het stopcontact zit. Als de kabel tijdens gebruik beschadigd raakt, haal dan de stekker uit het stopcontact. Een versleten of beschadigde kabel verhoogt het risico op elektrische schokken en moet door een onderhoudsmonteur worden vervangen.
• Duw het product niet te hard of te snel, want dit kan het product beschadigen.
• Om te blijven voldoen aan de vereisten voor RF-blootstelling, moet een afstand van 35 cm tussen het apparaat en het lichaam worden aangehouden.
• Gebruik voor het opladen van de accu alleen de afneembare voedingseenheid die bij dit apparaat wordt geleverd.

1.2 Veiligheidsvoorschriften voor installatie

• Installeer het oplaadstation niet in gebieden waar mensen erover kunnen struikelen.
• Installeer het oplaadstation niet in gebieden waar sprake kan zijn van stilstaand water.
• Installeer het oplaadstation, inclusief accessoires, niet binnen 60 cm van brandbare stoffen. Storingen of oververhitting van het oplaadstation en de voeding kunnen brand veroorzaken.

1.3 Veiligheidsvoorschriften voor bediening

• Kom met uw handen en voeten niet in de buurt van de draaiende bladen. Plaats uw handen of voeten niet in de buurt van of onder het product wanneer het is ingeschakeld.
• Til het product niet op en beweeg het niet wanneer het is ingeschakeld.
• Gebruik de parkeermodus of schakel het product **UIT** wanneer er zich personen, vooral kinderen of dieren, in het maaigebied bevinden.
• Zorg ervoor dat er geen voorwerpen zoals stenen, takken, gereedschap of speelgoed op het gazon liggen. De bladen kunnen namelijk beschadigen wanneer ze in contact komen met een voorwerp.
• Plaats geen voorwerpen op het product of het oplaadstation.
• Gebruik het product niet als de **STOP**-knop niet werkt.
• Voorkom botsingen tussen het product en mensen of dieren. Als een persoon of dier in de buurt van het product komt, schakel het product dan onmiddellijk uit.
• Zet het product altijd **UIT** wanneer het niet in werking is.
• Gebruik het product niet op hetzelfde moment als een verzonken sproeier. Maak gebruik van de functie Schema om ervoor te zorgen dat het product en de verzonken sproeier niet op hetzelfde moment aanstaan.
• Plaats geen verbindingskanaal op plekken waar verzonken sproeiers zijn geïnstalleerd.
• Gebruik het product niet als er in het maaigebied stilstaand water aanwezig is, bijvoorbeeld als het hard regent of als er plassen water liggen.

1.4 Veiligheidsvoorschriften voor onderhoud

• Schakel het product **UIT** wanneer u onderhoud uitvoert.
• Plaats het product na reiniging op de grond in zijn normale positie, niet ondersteboven.
• Draai het product niet om als u het onderstel wilt reinigen. Als u het product toch omdraait om het te reinigen, zorg er dan voor dat u het daarna weer in de juiste positie terugplaatst. Deze voorzorgsmaatregel is nodig om te voorkomen dat er water in de motor terechtkomt, wat de normale werking kan beïnvloeden.
• Haal de stekker van het oplaadstation uit het stopcontact of bedien de uitschakelvoorziening voordat u het oplaadstation reinigt of er onderhoud aan uitvoert.
• Gebruik geen hogedrukspuit of oplosmiddelen om het product te reinigen.

1.5 Accuveiligheid

Een lithium-ionaccu kan exploderen of brand veroorzaken bij demontage, kortsluiting, blootstelling aan water, vuur of hoge temperaturen. Ga er voorzichtig mee om, demonteer of open de accu niet en vermijd elke vorm van elektrisch/mechanisch misbruik. Bewaar de accu op een plek waar deze niet wordt blootgesteld aan direct zonlicht.
1.Gebruik alleen de acculader en voeding die door de fabrikant zijn meegeleverd. Als u een ongeschikte oplader en voeding gebruikt, kan dit leiden tot elektrische schokken en/of oververhitting.
2.REPAREER OF PAS DE ACCU NOOIT ZELF AAN! Reparatiepogingen kunnen leiden tot ernstig persoonlijk letsel als gevolg van explosie of elektrische schokken. Als er een lekkage ontstaat, zijn de vrijgekomen elektrolyten bijtend en giftig.
3.Dit apparaat bevat een accu die alleen door gekwalificeerde personen mag worden vervangen.

1.6 Overige risico's

Draag beschermende handschoenen bij het vervangen van de bladen om letsel te voorkomen.

1.7 Symbolen en stickers

	**WAARSCHUWING -** **Lees de gebruiksaanwijzing voordat u het apparaat gaat gebruiken.**
	**WAARSCHUWING -** **Blijf op een veilige afstand van het apparaat wanneer u het bedient.**
	**WAARSCHUWING -** **Schakel de uitschakelvoorziening in voordat u aan het apparaat werkt of optilt.**
	**WAARSCHUWING -** **Rijd niet op het apparaat.**
	**WAARSCHUWING -** **Het is niet toegestaan om dit product weg te gooien bij uw gewone huishoudelijke afval. Zorg ervoor dat het product wordt gerecycled in overeenstemming met de lokale wettelijke vereisten.**

CE	**Dit product voldoet aan de toepasselijke EG-richtlijnen.**
III	**Klasse III**
	**Lees de instructies voordat u het product oplaadt.**
⎓	**Gelijkstroom**
	**Klasse II**

BEOOGD GEBRUIK

Het tuinproduct is bedoeld voor het maaien van gazons bij u thuis. Het is ontworpen voor vaak maaien, waardoor het gazon gezonder blijft en er beter uitziet dan ooit tevoren. Afhankelijk van de grootte van uw gazon kan uw maaier worden geprogrammeerd om op elk tijdstip of elke frequentie te werken. Het is niet geschikt voor graven, vegen of sneeuwruimen.

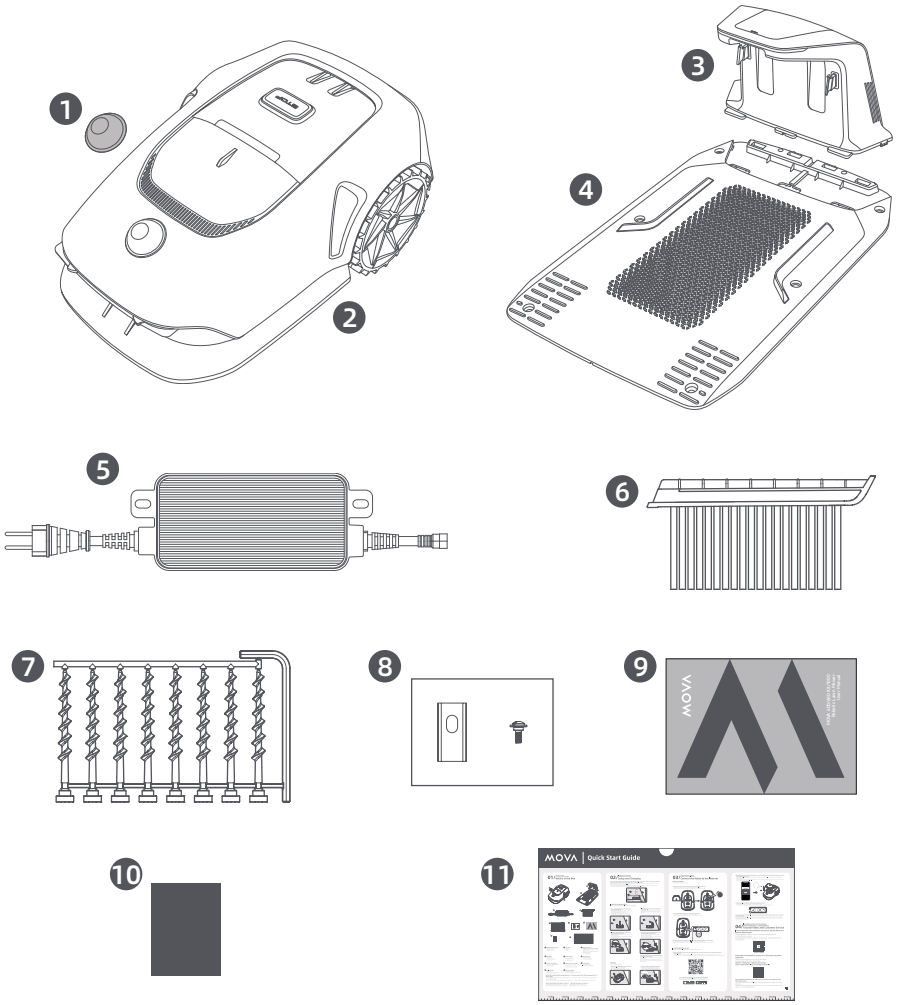
CE

Hierbij verklaart Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd dat de radioapparatuur model MOVA MLLM1110/MLLM4110 voldoet aan richtlijn 2014/53/EU. De volledige tekst van de EU-conformiteitsverklaring is beschikbaar op het volgende internetadres: https://global.mova-tech.com/pages/declaration-of-conformity.

Ga voor een gedetailleerde elektronische handleiding naar https://global.mova-tech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

2 Productintroductie

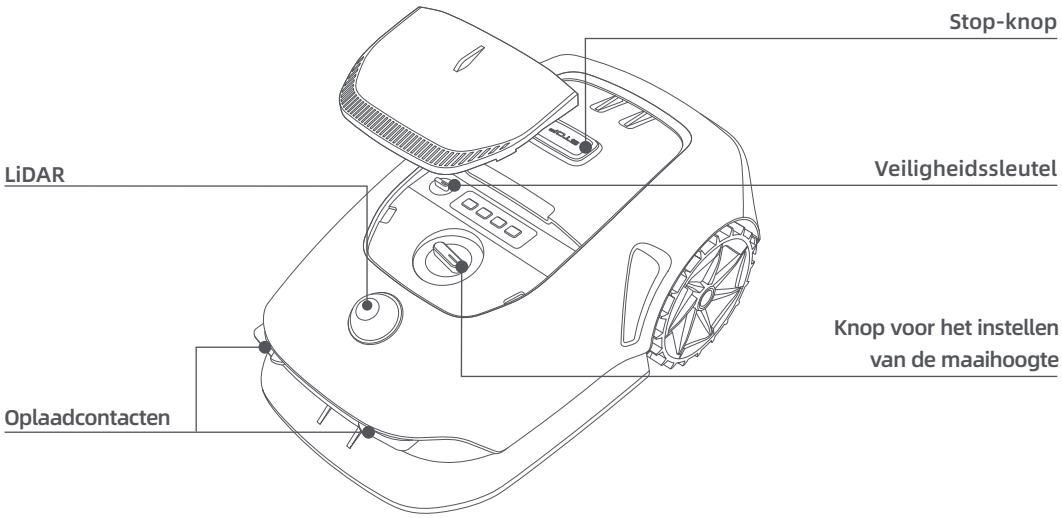
2.1 Inhoud van de doos

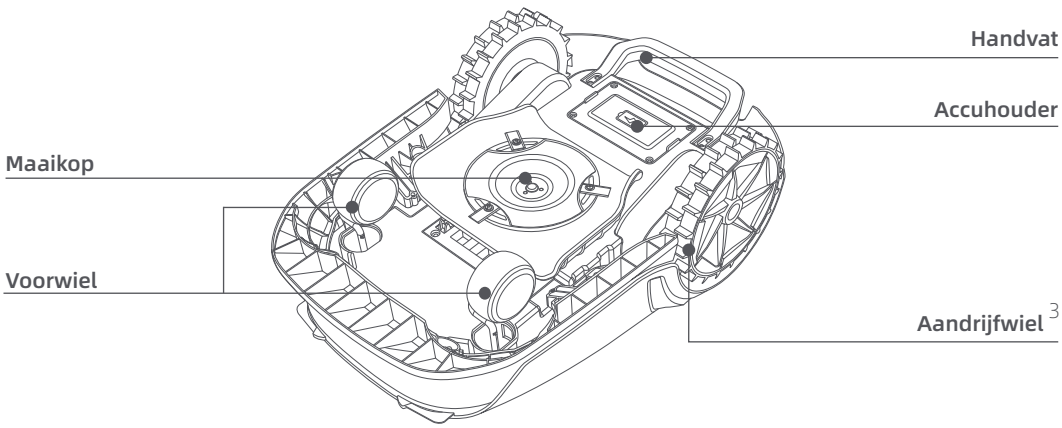


1 Beschermkap van de LiDAR
2 De robot
3 Oplaadtoren (met 10 m verlengsnoer)
4 Grondplaat
5 Voeding[1]
6 Reinigingsborstel
7 8 schroeven, inbussleutel
8 Reservebladen en bouten[2]
9 Gebruikershandleiding
10 Pluisvrije doek
11 Snelstartgids

1. MOVA 600 en MOVA 600 Kit zijn uitgerust met een 1,5 A voeding. MOVA 1000 is uitgerust met een 3 A voeding.
2. MOVA 600 en MOVA 1000 worden elk geleverd met 9 reservebladen en bouten. MOVA 600 Kit bevat 81 reservebladen en bouten.

2.2 Productoverzicht





3. De types aandrijfwielen variëren per model van de robot. MOVA 600 en MOVA 600 Kit zijn uitgerust met reguliere aandrijfwielen. MOVA 1000 is uitgerust met off-road aandrijfwielen.

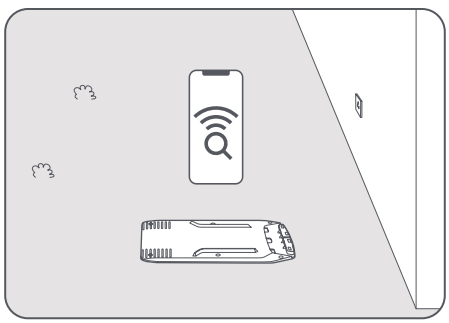
2.3 Sensor

Naam	Omschrijving
LiDAR	Verzamelt informatie over de omgeving en zorgt ervoor dat de robot eenvoudiger kan positioneren, obstakels kan vermijden en water en vuil kan detecteren. Detectiebereik: 30 m bij 10% reflectiviteit Gezichtsveld: 360° (horizontaal) × 59° (verticaal)

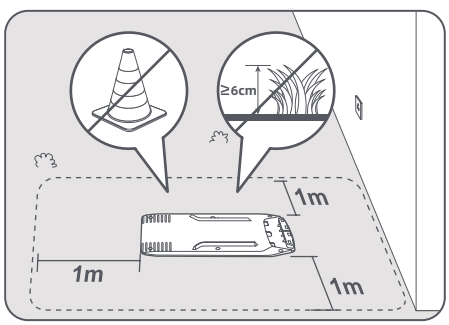
3 Installatie

3.1 Een geschikte locatie kiezen

• Plaats het oplaadstation op een vlakke ondergrond vlakbij de rand van het gazon en een stopcontact. We raden aan om het oplaadstation te plaatsen op een plek waar het wifi-signaal sterk is.
Opmerking: Controleer op uw mobiele apparaat of het wifi-signaal van de locatie sterk genoeg is. Als het wifi-signaal sterk is, is de verbinding tussen de robot en de app stabieler.
Belangrijk: Zorg ervoor dat de grond zacht genoeg is om de schroeven erin te draaien.
Belangrijk: Als het oplaadstation op een helling staat, zorg er dan voor dat de helling niet te steil is om te voorkomen dat de robot terugglijdt en niet kan docken.

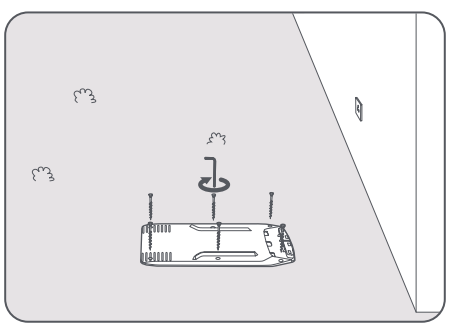


• Houd links, rechts en voor het oplaadstation minimaal **1 meter** vrij, dus zonder obstakels. Zorg ervoor dat het gras rondom de gekozen locatie korter is dan **6 cm**. Als het gras hoger is, maai het gazon dan eerst met een handmaaier. Als het gras te hoog is, wordt het voor de robot lastig om terug te keren naar het oplaadstation.

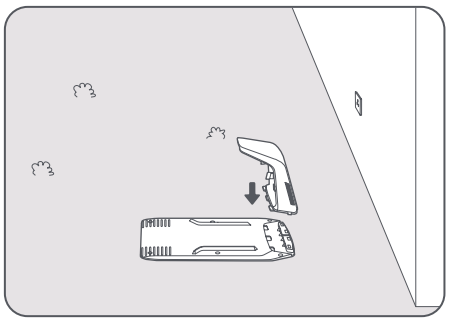


3.2 Het oplaadstation installeren

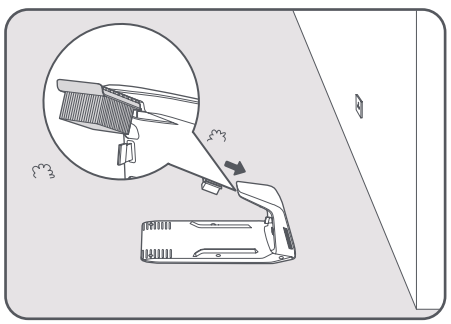
❶ Bevestig de grondplaat aan de grond met de meegeleverde schroeven en gebruik daarbij de inbussleutel.



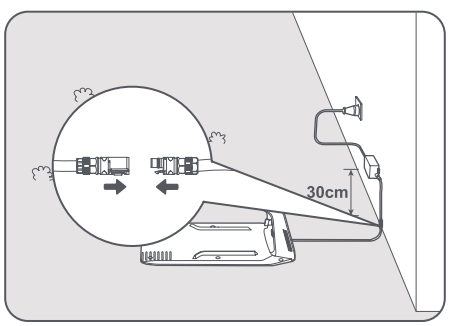
❷ Schuif de oplaadtoren in de grondplaat totdat u een klik hoort.



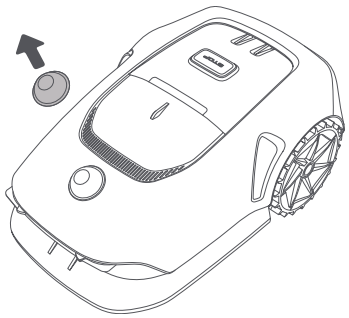
❸ Plaats de reinigingsborstel in de oplaadtoren door het lipje met de gleuf uit te lijnen.



❹ Sluit de voeding aan op het verlengsnoer en steek de stekker in het stopcontact. Zorg ervoor dat de voeding zich minimaal **30 cm** boven de grond bevindt.
Opmerking: Het led-lampje op het oplaadstation brandt **continu blauw** wanneer er stroom is.



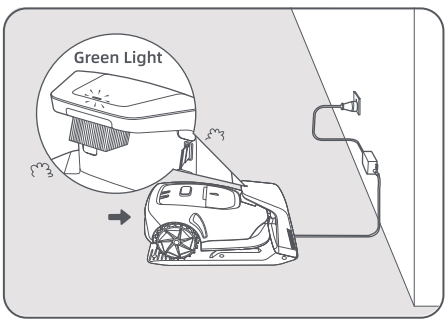
❺ Verwijder de beschermkap van de LiDAR.



❻ Plaats de robot in het oplaadstation om op te laden. Zorg ervoor dat de oplaadcontacten op de robot en het oplaadstation goed contact maken.

Opmerking: Het indicatielampje zal **groen knipperen** wanneer de robot succesvol wordt opgeladen in het oplaadstation.

Opmerking: Als u een garage wilt toevoegen voor extra bescherming, gebruik dan de bijpassende MOVA Garage die verkrijgbaar is in lokale winkels of online. Het gebruik van een niet-MOVA garage kan problemen veroorzaken tijdens het opladen.

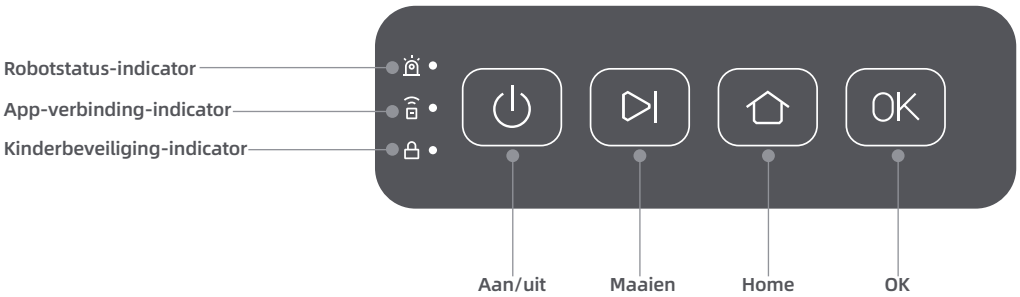


Led-lampje op het oplaadstation

Kleur van led-indicatielampje	Betekenis
Knipperend/continu rood	1. Er is een probleem met het oplaadstation (er is bijvoorbeeld een probleem met de oplaadstroom of -spanning).
	2. De robot is gedockt in het oplaadstation, maar het opladen verloopt niet naar behoren (er is bijvoorbeeld kortsluiting in de oplaadcontacten).
Continu blauw	Het oplaadstation heeft stroom. De robot bevindt zich niet in het oplaadstation.
Knipperend groen	De robot is aan het opladen in het oplaadstation.
Continu groen	De robot bevindt zich in het oplaadstation en is volledig opgeladen.

4 Voorbereiding voor eerste gebruik

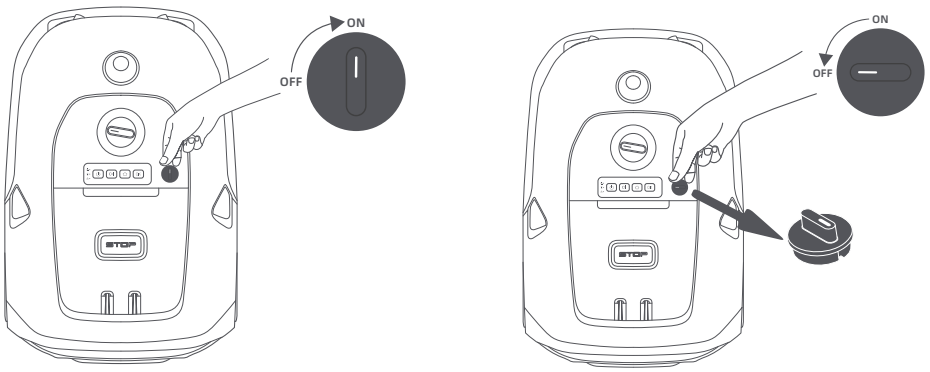
4.1 Het bedieningspaneel leren kennen



Bedieningselementen

Knop	Functie
Aan/uit ⏻	Om de robot in te schakelen, installeer de veiligheidssleutel en draai deze naar de AAN-positie. Houd de ⏻ -knop 2 seconden ingedrukt om de robot in te schakelen.
	Om de robot uit te schakelen, zorg ervoor dat deze buiten het oplaadstation staat. Houd vervolgens de ⏻ -knop 2 seconden ingedrukt. Het draaien van de veiligheidssleutel naar de UIT-positie zal de robot ook uitschakelen.
Maaien ⏯	Om het maaien van het hele gebied te starten of gepauzeerde taken te hervatten, drukt u op de ⏯ -knop en vervolgens binnen 5 seconden op de **OK**-knop.
Home ⌂	Om de robot terug te sturen naar het oplaadstation, drukt u op de ⌂ -knop en vervolgens binnen 5 seconden op de **OK**-knop.
OK	Om de veiligheidsvergrendeling te deactiveren en app-bediening in te schakelen, drukt u twee keer op de **OK**-knop.
	Om de Bluetooth-koppelmodus in te schakelen, houdt u de **OK**-knop 3 seconden ingedrukt.
	Om een actie op het bedieningspaneel te bevestigen, drukt u eenmaal op de **OK**-knop.
Maaien + OK	Om de robot terug te zetten naar de fabrieksinstellingen, houdt u de ⏯ -knop en de **OK**-knop samen 3 seconden ingedrukt. Dit zal de afteltijd van de verbruiksartikelen niet resetten.
Stop	Druk op de **Stop**-knop om de robot te stoppen en de veiligheidsvergrendeling te activeren. De app-bediening wordt uitgeschakeld. Druk twee keer op de **OK**-knop om de veiligheidsvergrendeling te deactiveren.

Veiligheidssleutel



• Draai de veiligheidssleutel naar de **AAN**-positie voordat u de robot inschakelt.
• Draai de veiligheidssleutel naar de **UIT**-positie; de robot zal automatisch uitschakelen.
• U kunt de veiligheidssleutel verwijderen wanneer deze in de **UIT**-positie staat. De robot kan niet worden ingeschakeld zonder de sleutel.
Opmerking: Als u de veiligheidssleutel verliest, neem dan contact op met het klantenserviceteam voor een vervanging.

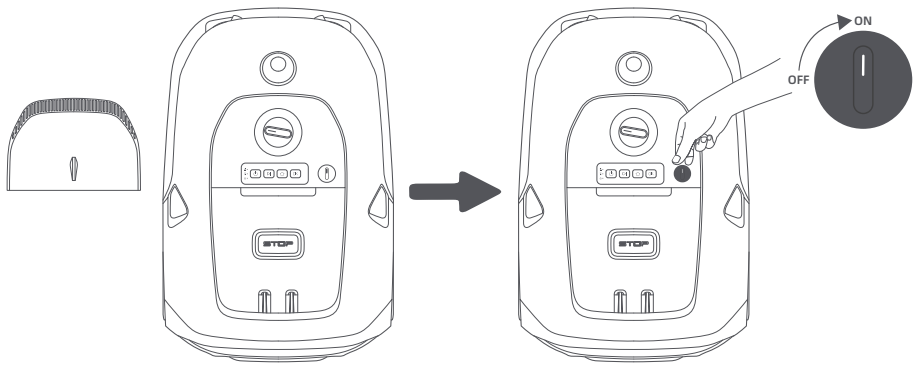
Indicatorlampjes op het bedieningspaneel

Indicator	Kleur	Betekenis
Robotstatus ●	Knipperend groen	De robot is aan het opladen in het oplaadstation.
	Continu groen	De accu is volledig opgeladen.
	Continu rood	Er is een fout opgetreden.
	Knipperend blauw	De robot voert een taak uit of is gepauzeerd.
		De robot wordt ingeschakeld.
	Continu blauw	De robot staat in de standby-modus.
App-verbinding ●	Continu blauw	De robot is verbonden met de app.
Kinderslot ●	Continu blauw	Het bedieningspaneel is vergrendeld via de app. (U kunt de functie "Kinderslot" inschakelen in de app-instellingen.)

4.2 Initiële instellingen

Voordat u de robot kunt gebruiken, moet u een aantal basisinstellingen uitvoeren wanneer u de robot voor het eerst inschakelt.

❶ Open de bovenklep en draai de veiligheidssleutel naar de **AAN**-positie.



❷ Houd de ⏻ -knop op het bedieningspaneel gedurende twee seconden ingedrukt om de robot in te schakelen.
Opmerking: Wanneer de robot is ingeschakeld, geeft de statusindicator • op het bedieningspaneel een **constant blauw** licht weer.



Opmerking: Wanneer de robot in het oplaadstation is gedockt, wordt hij automatisch ingeschakeld.
Belangrijk: Zorg ervoor dat de veiligheidssleutel is geïnstalleerd en op de **AAN**-positie staat om de robot in te schakelen. Anders kan de robot niet worden ingeschakeld.

❸ **De robot met internet verbinden**
Scan de QR-code om de MOVAhome-app te downloaden op uw mobiele apparaat. Maak na de installatie een account aan en log in.

U kunt de MOVAhome-app ook downloaden via de App Store of Google Play.

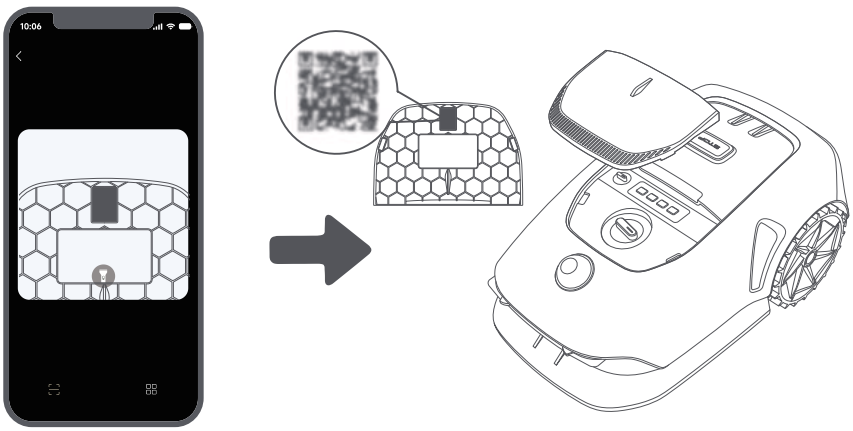
Download on the App Store

Get it on Google Play

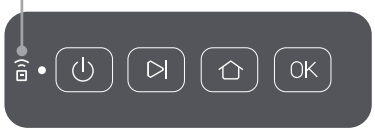
Vóór de netwerkconfiguratie:

• Zorg ervoor dat de robot en uw mobiele apparaat zijn verbonden met hetzelfde wifi-netwerk.
• Zorg ervoor dat uw mobiele apparaat zich binnen **10 meter** van de robot bevindt.
• Schakel Bluetooth in op uw mobiele apparaat.

1. Open de MOVAhome-app.
2. U kunt verbinding maken via een van de volgende methoden:
a. QR-code scannen: Ga naar **Apparaat** en tik op **Scan de QR-code om te verbinden**. Scan de QR-code aan de binnenkant van de bovenklep van de robot om verbinding te maken.



b. Handmatig toevoegen: Ga naar **Apparaat** en tik op **Toevoegen**. Selecteer vervolgens uw robotmodel om verbinding te maken.
c. Automatische detectie: De robot zal zoeken naar nabijgelegen apparaten. Tik op uw robot in de lijst met gedetecteerde apparaten om verbinding te maken.
3. Volg de instructies in de app om de verbinding met het wifi-netwerk te voltooien.
Belangrijk: Gebruik een single-bandnetwerk met een frequentie van 2,4 GHz of een dual-bandnetwerk met een frequentie van 2,4/5 GHz.
Belangrijk: Zorg ervoor dat uw wifi-netwerk geen firewall heeft en niet versleuteld is. Anders kan de netwerkconfiguratie mislukken.
Opmerking: U kunt ook de Link-module aanschaffen om de robot op afstand te bedienen zonder wifi-verbinding.
4. Houd de **OK**-knop op het bedieningspaneel 3 seconden ingedrukt. De robot gaat in de Bluetooth-koppelmodus.
5. Volg de instructies in de app om het koppelen te voltooien.
Opmerking: De app-verbindingsindicator • op het bedieningspaneel zal een **continu blauw licht** tonen wanneer de robot succesvol met de app is verbonden.



De robot ontkoppelen

De robot is automatisch gekoppeld met het MOVAhome-account zodra het koppelen is geslaagd. Elk apparaat kan maar met één account worden gekoppeld. Het kan niet op hetzelfde moment met een ander account worden gekoppeld.

Om de robot met een nieuw account te koppelen, moet u deze eerst ontkoppelen. Om deze te ontkoppelen:

1. Open de MOVAhome-app. Ga naar **Apparaat**.
2. Zoek de naam van uw robot onder de afbeelding ervan. Als u meerdere robots aan uw MOVAhome-account heeft gekoppeld, veeg dan naar links of rechts om de pagina van de robot te vinden die u wilt bewerken.
3. Tik op naast de naam van de robot.
4. Selecteer **Verwijderen**.

Uitloggen bij uw MOVAhome-account of het account verwijderen

1. Open de MOVAhome-app. Ga naar **Ik > Account**.
2. Selecteer **Uitloggen** of **Account verwijderen**.

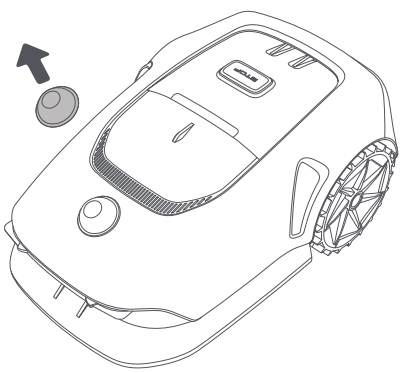
Uw robot delen

1. Open de MOVAhome-app en ga naar **Apparaat**.
2. Zoek de naam van uw robot onder de afbeelding ervan. Als u meerdere robots aan je MOVAhome-account hebt gekoppeld, veeg dan naar links of rechts om de pagina van de robot te vinden die u wilt delen.
3. Tik op naast de naam van de robot.
4. Selecteer **Apparaat delen**.

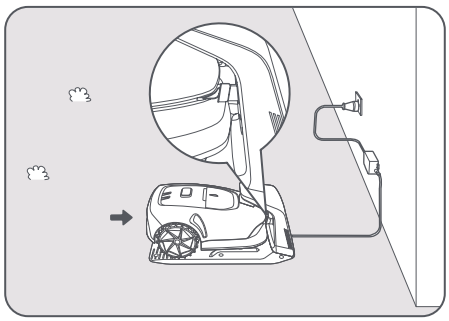
5 Uw tuin in kaart brengen

Let op de volgende punten voordat u uw tuin in kaart brengt:

- Het accuniveau van de robot is meer dan **50%**.
- De beschermkap van de LiDAR is verwijderd.

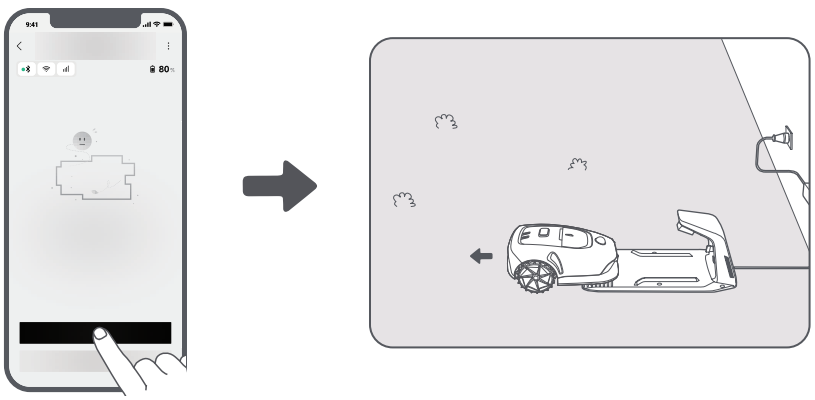


• De robot koppelt correct in het oplaadstation.

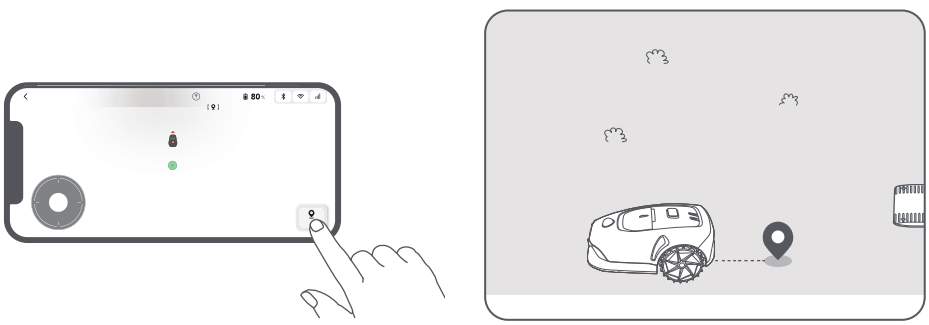


5.1 De virtuele grens aanmaken

❶ Tik in de app op **Begin aanmaken** en de robot controleert dan de status en begint met kalibreren. Deze verlaat automatisch het oplaadstation om de kalibratie uit te voeren. Let op.



❷ Stuur de robot op afstand naar de rand van het gazon en tik op **Startpunt instellen** om het startpunt van de grens in te stellen.

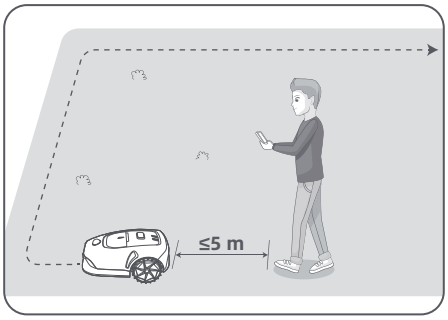


❸ Bedien de robot op afstand om langs de omtrek van het gazon het werkgebied in kaart te brengen. Houd tijdens het in kaart brengen rekening met het volgende:

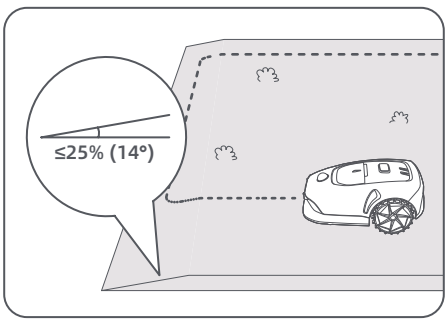
Belangrijk: Verplaats de robot niet handmatig tijdens het aanmaken van de grens. Het in kaart brengen van de grens kan dan mislukken.

Belangrijk: Wanneer het in kaart brengen begint, dock de robot dan niet op afstand in het oplaadstation, maar wacht totdat het in kaart brengen is voltooid. De LiDAR kan dan namelijk blokkeren, waardoor het in kaart brengen mogelijk mislukt.

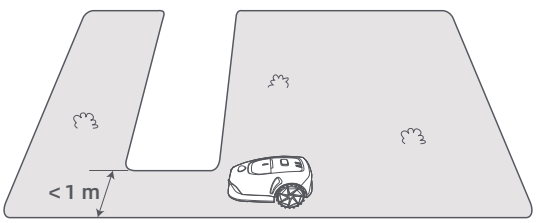
• Als u de robot op afstand bestuurt, zorg er dan voor dat u binnen een straal van **5 meter** achter de robot aan loopt.



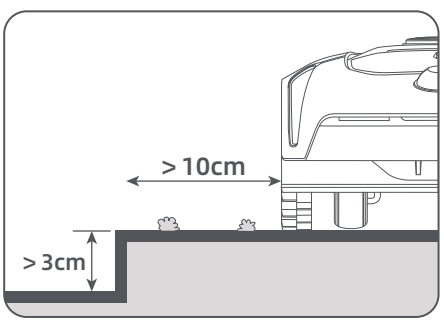
• De robot kan hellingen met een stijging tot **45% (24°)** navigeren. Voor betere maairesultaten wordt echter aanbevolen om de hellingen van werkgebieden onder de **25% (14°)** te houden.



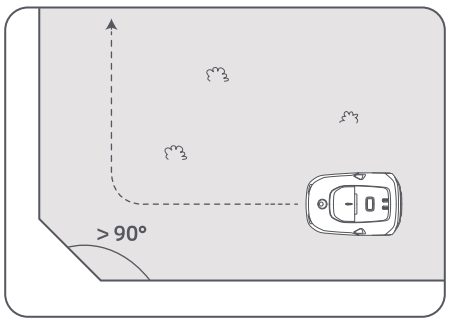
• Voor gebieden smaller dan **1 m**, stel deze in als paden om de robot door te laten (zie sectie 5.4: ***Pad instellen***).



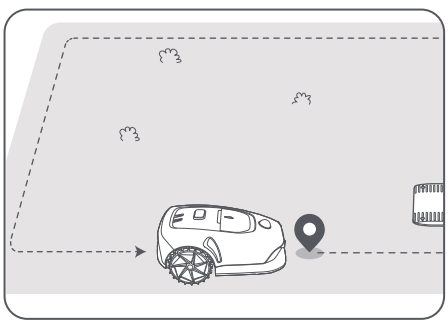
• Als uw gazon meer dan **3 cm** hoger is dan de aangrenzende grond, houd de robot dan minstens **10 cm** van de rand verwijderd. Als uw gazon gelijk ligt met de aangrenzende grond, kan de robot de omtrek overschrijden voor optimale maairesultaten langs de randen.

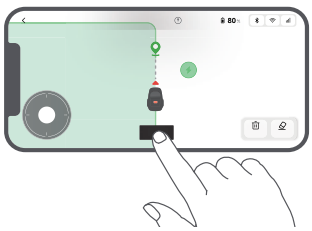


• Zorg ervoor dat de draaihoeken groter zijn dan **90°** . Hoeken kleiner dan **90°** kunnen het moeilijk maken voor de robot om een schone snede te bereiken.



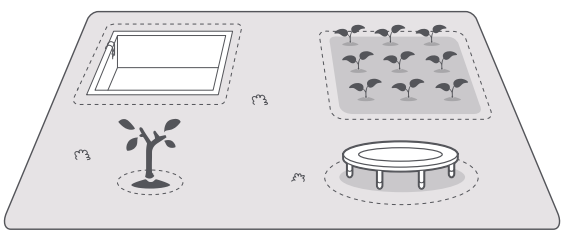
❹ Wanneer de robot terugkeert naar de plek die zich **1 meter** van het startpunt bevindt, tikt u op **Grens sluiten**. Het aanmaken van de grens wordt dan automatisch voltooid.





5.2 Verboden zone instellen

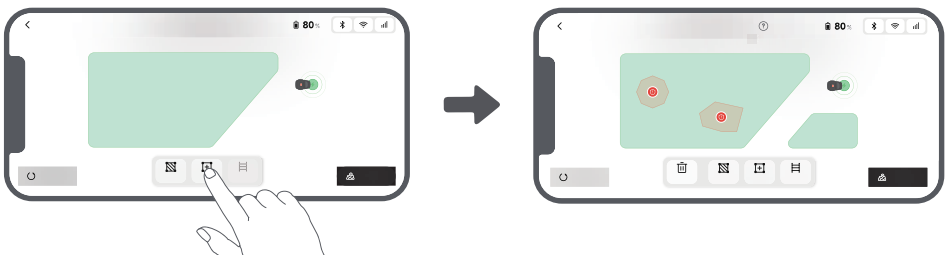
Hoewel de robot automatisch obstakels kan ontwijken, is het nog steeds nodig om zones met een risico op vallen, zoals zwembaden en zandbakken, als verboden zones in te stellen. Maak verboden zones aan voor dingen die u veilig wilt stellen (zoals bloemperken, trampolines, moestuinen of blootliggende boomwortels). U kunt in de app tikken op **Verboden zone** om door te gaan met het aanmaken van verboden zones. U kunt ook naar > **Kaart bewerken** gaan om de verboden zones aan te maken of te verwijderen nadat de kaart is voltooid.



5.3 Meer zones aanmaken en bestaande zones uitbreiden

• Om meer zones aan te maken

Als uw gazon wordt gescheiden door tuinpaden of als u verschillende afzonderlijke grasvelden hebt, tikt u in de app op **Werkzone** om door te gaan met het aanmaken van maaizones op afstand. Wanneer de kaart is voltooid, kunt u ook zones toevoegen, verwijderen of wijzigen in > **Kaart bewerken**.



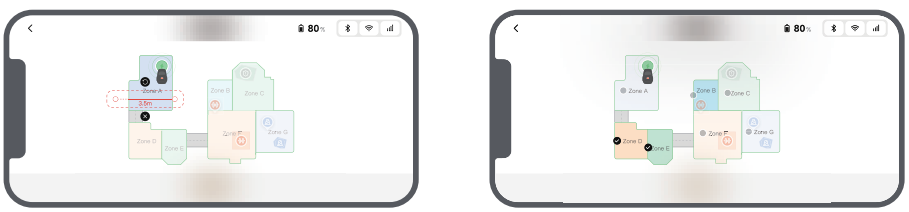
• Om bestaande zones uit te breiden

Om een bestaande zone uit te breiden, tikt u in de app op **Werkzone** om het gebied aan te maken dat u wilt opnemen. Als de twee gebieden overlappen, worden ze automatisch samengevoegd. U kunt ook naar > **Kaart bewerken** > **Werkzone** gaan nadat de kaart is voltooid om een bestaande zone uit te breiden.



• Om zones te scheiden en te combineren

Om een zone in kleinere te verdelen of om zones die met de app zijn verdeeld samen te voegen tot een grotere, gaat u naar > **Kaart bewerken** > **Zone-instellingen** en tikt u in de app op **Scheiden** of **Combineren**.

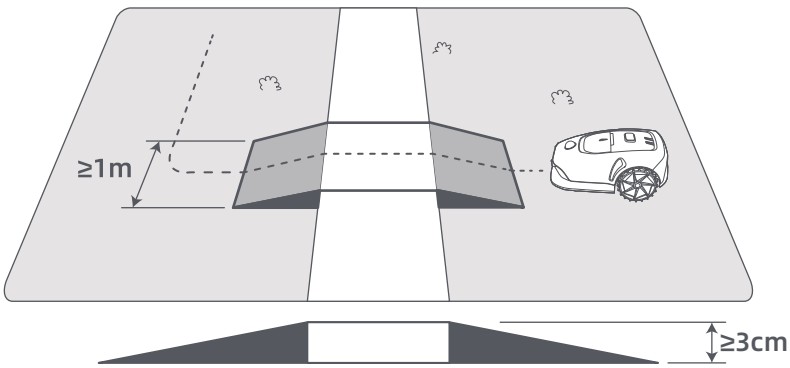


5.4 Pad instellen

Maak in het geval van afzonderlijke zones een pad aan om ze te verbinden. Afzonderlijke zones zonder pad zijn niet bereikbaar voor de robot.

Opmerking: Standaard beweegt de robot alleen langs het pad zonder het gras te maaien.

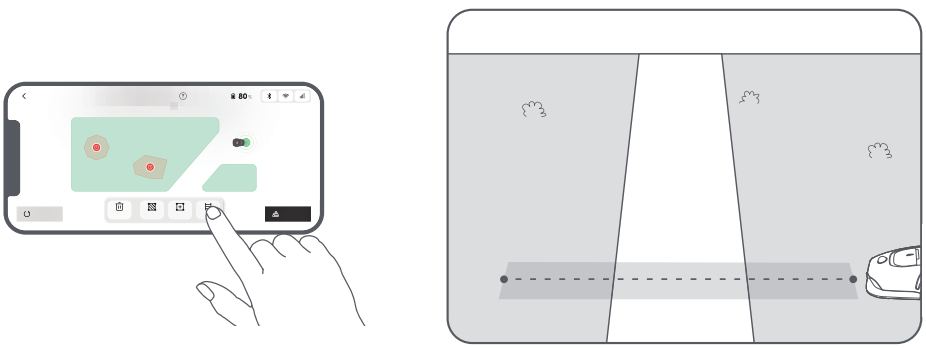
Belangrijk: Als uw gazon wordt gescheiden door doorgangen die hoger zijn dan **3 cm**, plaats dan een object dat even hoog is als de doorgang (zoals een oprijplaat).



• Twee afzonderlijke maaizones verbinden

Maak voor afzonderlijke zones paden aan om ze te verbinden, anders zijn ze niet bereikbaar voor de robot. Tik op **Pad** en bestuur de robot op afstand om een pad aan te maken.

Belangrijk: Zorg ervoor dat het begin en het einde van het pad in het maaigebied liggen.

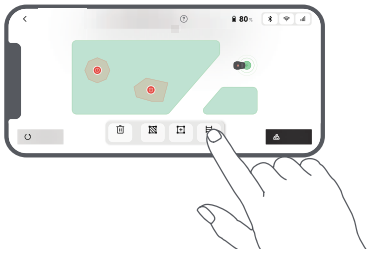


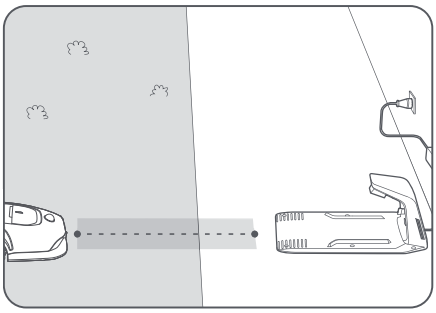
• Het maaigebied en het oplaadstation verbinden

Als het oplaadstation zich niet in het maaigebied bevindt, moet er een pad worden aangemaakt om het oplaadstation met het maaigebied te verbinden. Tik op **Pad** en bestuur de robot op afstand om een pad aan te maken waardoor hij terug kan keren naar het oplaadstation.

Belangrijk: Zorg ervoor dat het ene uiteinde zich binnen het werkgebied bevindt en het andere uiteinde recht voor het oplaadstation ligt. Het is raadzaam om het pad uit te lijnen met het oplaadstation.

Belangrijk: Dock de robot niet op afstand in het oplaadstation op het moment dat u paden aanmaakt om het maaigebied en het oplaadstation met elkaar te verbinden. De LiDAR kan dan namelijk blokkeren, waardoor het in kaart brengen mogelijk mislukt.





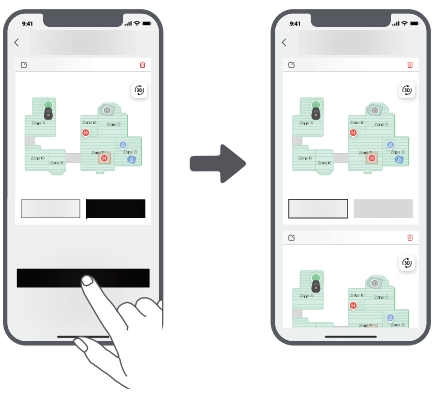
5.5 Kaart voltooien

Tik op **Kaart voltooien** wanneer de maaigebieden, paden en verboden zones voltooid zijn.



5.6 Voeg een tweede kaart toe

Als er geen pad is tussen uw voor- en achtertuin, kunt u een tweede kaart aanmaken. Nadat u de eerste kaart hebt voltooid, tikt u op **Kaart toevoegen** om door te gaan met het aanmaken van de tweede kaart. U kunt ook navigeren naar > **Kaart bewerken** en na het voltooien van de kaart op **Kaart toevoegen** tikken. Zodra u de tweede kaart hebt voltooid, kunt u schakelen tussen kaarten via > **Kaart bewerken**.
Opmerking: Na het wisselen van kaart worden de schema's en maai-instellingen van de huidige kaart toegepast.
Opmerking: U kunt een extra oplaadstation aanschaffen om in de tweede kaart te installeren voor meer gemak. Met een apart oplaadstation geïnstalleerd in de tweede kaart, hoeft u de robot alleen handmatig tussen de twee kaarten te verplaatsen.



6 Bediening

6.1 Voor het eerst beginnen met maaien

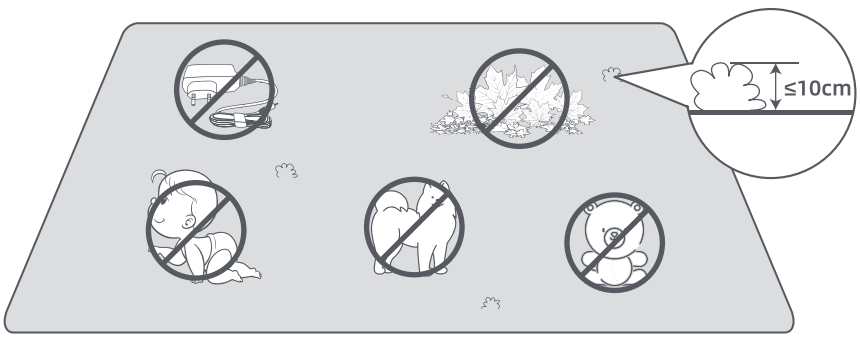
Tips vóór het maaien:

• Gebruik een handmaaier om het gras te maaien tot een hoogte van maximaal **10 cm**.

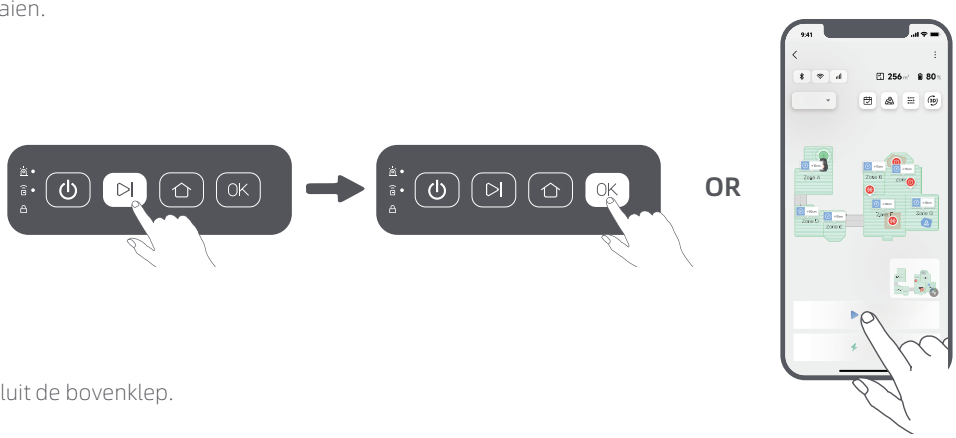
• Haal obstakels zoals afval, hopen bladeren, speelgoed, kabels en stenen van het gazon. Zorg ervoor dat er geen kinderen of huisdieren op het gazon zijn wanneer de robot aan het maaien is.

• Vul de gaten in het gazon op.

• Stel vooraf uw maaivoorkeuren in via de app (zoals maai-efficiëntie, maaihoogte en maairichting).



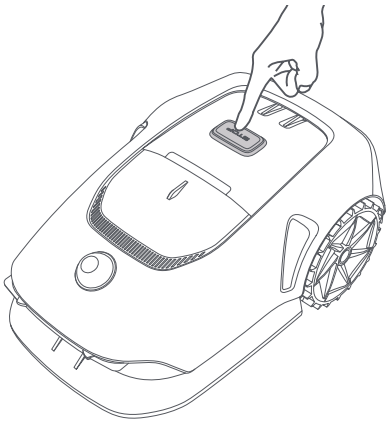
1. Open de bovenklep om toegang te krijgen tot het bedieningspaneel.
2. Druk op de ▷| -knop en vervolgens binnen 5 seconden op de **OK**-knop. De robot verlaat het oplaadstation en begint met het maaien van het hele gebied. U kunt ook tikken op **Start** in de app om te beginnen met maaien.



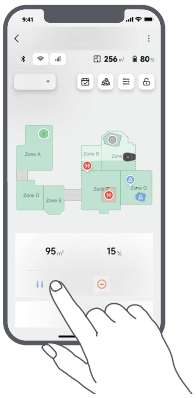
3. Sluit de bovenklep.

6.2 Pauze

Druk op de **Stop**-knop op de robot of tik op **Pauze** in de app om de huidige maaitaak te pauzeren.
Opmerking: De robot kan niet direct via de app worden gestart nadat de **Stop**-knop is ingedrukt. Om de app-bediening te hervatten, drukt u tweemaal op de **OK**-knop op het bedieningspaneel om eerst de veiligheidsvergrendeling te deactiveren.

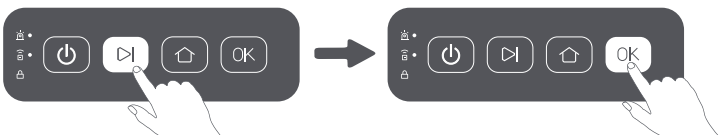


OR

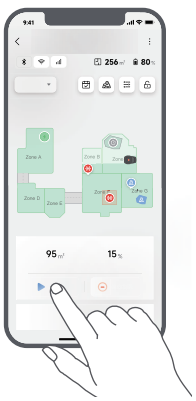


6.3 Hervatten

Om de taak te hervatten wanneer de robot is gepauzeerd, drukt u op de ▷| -knop en vervolgens binnen 5 seconden op de **OK**-knop. De robot hervat de vorige maaitaak. U kunt ook tikken op **Doorgaan** in de app om de maaitaak te hervatten.

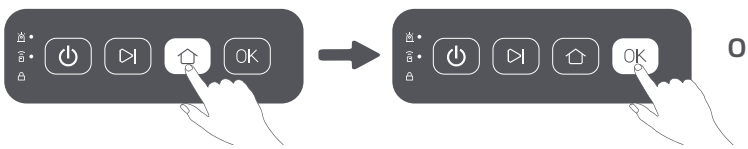


OR



6.4 Terugkeren naar het oplaadstation

Om de maaitaak te stoppen en de robot terug te sturen naar het oplaadstation, drukt u op de ⌂ -knop en vervolgens binnen 5 seconden op de **OK**-knop op het bedieningspaneel. De robot keert automatisch terug naar het oplaadstation om op te laden. U kunt ook tikken op **Begin Terugkeren naar Station** in de app om de robot terug te sturen naar het oplaadstation.



OR



7 MOVAhome-app

Ontdek meer

De MOVAhome-app is meer dan een afstandsbediening. U kunt verschillende dingen doen via de app: allerlei instellingen op afstand uitvoeren, verschillende maaimodi proberen, de kaart naar wens bewerken en maaischema's aanpassen.

7.1 Maaimodi

De robot biedt verschillende maaimodi. U kunt via de app wisselen tussen de verschillende modi, waaronder maaien van het hele gebied, zonemaaien, maaien van randen, spotmaaien en handmatige modus.



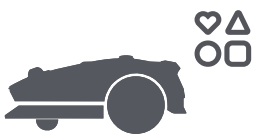
7.2 Maaihoogte

Om de maaihoogte aan te passen, draait u aan de knop op de robot om deze in te stellen tussen **20 mm** en **60 mm**.



7.3 Maaivormen

Pas uw gazon aan door vormen toe te voegen via > **Kaart bewerken** > **Vormen** in de app. Gedefinieerde vormen worden uitgesloten van maaien in alle maaimodi. U kunt hun positie, grootte of verwijdering wijzigen in **Vormen**.



7.4 Schema

Zodra de eerste kaart voltooid is, maakt de robot automatisch twee wekelijkse maaischema's aan die zijn afgestemd op de grootte van het gazon: '**Lente/Zomer-schema**' en '**Herfst/Winter-schema**'. U kunt tikken op in de app voor gedetailleerde schema-instellingen. Dankzij de functie Schema kunt u het dagelijkse maaiwerk volledig aan de robot overlaten. Het enige wat u hoeft te doen is de robot regelmatig onderhouden.

Opmerking: Bent u bang dat de robot u of uw buren zal storen tijdens bepaalde tijden wanneer deze zelfstandig maait? Ga dan in de app naar **Instellingen** > **Niet-storen** en stel de **Niet-storen**-tijd in.



7.5 Kinderslot

Als u zich zorgen maakt dat kinderen de robot kunnen bedienen, navigeer dan naar **Instellingen** en schakel de **Kinderslot** in de app in. Met deze functie ingeschakeld, wordt het bedieningspaneel vergrendeld. U kunt het ontgrendelen via de app.



7.6 Regenbescherming

Bent u bang dat slechte weersomstandigheden het maaiwerk zullen verstoren? Schakel dan de functie **Regenbescherming** in onder **Instellingen** in de app. Wanneer deze functie is ingeschakeld, pauzeert de robot automatisch het maaien en keert terug naar het oplaadstation wanneer het regent. U kunt de regenbeschermingstijd instellen in de app.

Opmerking: Het maaien van nat gras kan uw gazon beschadigen. Het is raadzaam om de beschermingsduur te verlengen om het gras de tijd te geven om te drogen voordat u opnieuw gaat maaien. De standaard beschermtijd is 3 uur en u kunt deze in de app verlengen.



7.7 Vorstbeveiliging

Bij temperaturen lager dan **6 ° C** zal het maaien blijvende schade aan het gazon veroorzaken. De accu wordt niet opgeladen vanwege de automatische beveiliging. U kunt de functie **Vorstbescherming** inschakelen onder **Instellingen** in de app. Deze functie zorgt ervoor dat de robot het maaien automatisch pauzeert en terugkeert naar het oplaadstation wanneer de omgevingstemperatuur lager dan **6 ° C** is. De robot hervat het maaien automatisch wanneer de temperatuur hoger dan **11 ° C** is.



7.8 Veiligheidsfuncties

De robot ondersteunt meerdere antidiefstalvoorzieningen om een veilige werking te garanderen en ongeoorloofd gebruik te voorkomen.

7.8.1 Optilalarm

Met deze functie ingeschakeld, gaat er onmiddellijk een alarm af wanneer de robot wordt opgetild, en de app-bediening wordt uitgeschakeld. Om de app-bediening te hervatten, drukt u tweemaal op de **OK**-knop op het bedieningspaneel om eerst de veiligheidsvergrendeling te deactiveren.



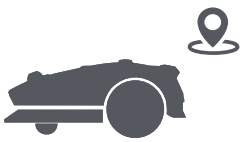
7.8.2 Alarm voor buiten de kaart

Als deze functie is ingeschakeld, wordt de robot vergrendeld en gaat het alarm onmiddellijk af als de robot zich buiten de kaart bevindt. **(Voor deze functie moet de Link-module worden geïnstalleerd.)**



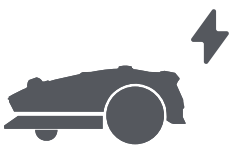
7.8.3 Locatie in realtime

Met de Link-module kunt u de huidige locatie van de robot in Google Maps bekijken.



7.9 Aangepaste oplaadperiode

Om de oplaadperiode van de robot aan specifieke uren aan te passen, kunt u de functie **Aangepaste oplaadperiode** inschakelen via **Instellingen** > **Opladen** in de app. Wanneer deze functie is ingeschakeld, laadt de robot zichzelf op tot 20% wanneer het accuniveau laag is, mits er geen maaitaken zijn. De robot laadt alleen volledig op tijdens de aangewezen oplaadperiode. U kunt ook het **Accuniveau voor automatisch opladen** en het **Accuniveau voor het hervatten van taken** aanpassen om de accuniveaus in te stellen waarop de robot automatisch terugkeert naar het oplaadstation of onvoltooide maaitaken hervat.



Opmerking: Het ontwikkelingsteam van MOVA voert voortdurend **draadloze** updates en draadloos onderhoud uit voor de firmware en app. Controleer of er updates beschikbaar zijn of schakel de **automatische updatefunctie** in om de firmware en app up-to-date te houden en te profiteren van nog meer functies.

8 Onderhoud

Om de prestaties en levensduur van de robot te verbeteren, moet u het apparaat regelmatig reinigen en versleten onderdelen vervangen zoals hieronder aangegeven:

Onderdeel	Vervangingsfrequentie
Bladen	Elke 6-8 weken of vaker
Reinigingsborstel	Elke 12 maanden of vaker

Opmerking: U kunt de resterende tijd voor de bladen en de reinigingsborstel controleren door naar **Instellingen** > **Verbruiksartikelen en onderhoud** in de app te gaan. Nadat u de verbruiksartikelen zoals aangegeven hebt vervangen, gaat u naar de detailpagina van het verbruiksartikel en tikt u op **Ik heb het vervangen** om de timer opnieuw in te stellen.
Opmerking: Als u bepaalde gebieden in uw tuin hebt aangewezen voor routinematige reiniging en onderhoud van de robot, kunt u Onderhoudspunten op de kaart instellen door naar **Instellingen** > **Ga naar onderhoudspunt** > **Punt bewerken** te navigeren. Zodra de onderhoudspunten zijn ingesteld, kunt u eenvoudig tikken op **Ga** om de robot naar de aangewezen locaties te sturen voor eenvoudig onderhoud.

8.1 Reiniging

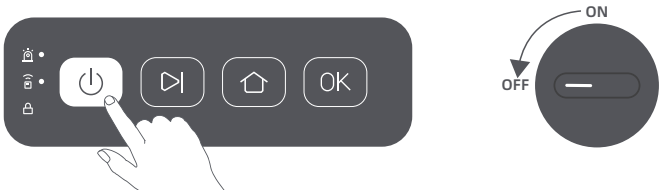
Reinig uw robot regelmatig om te voorkomen dat grasresten en vuil zich ophopen en de maaikop en aandrijfwielen verstoppen, wat de maaiprestaties, het docken en de beweging kan beïnvloeden. We raden aan een reinigingsset te gebruiken, verkrijgbaar in lokale winkels of online.

⚠ **Waarschuwing:** Schakel de robot uit voordat u gaat reinigen en draai de veiligheidssleutel naar de **UIT**-positie. Koppel het oplaadstation los.

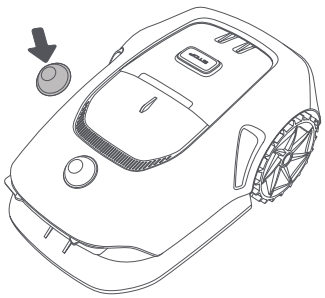
⚠ **Voorzichtig:** Controleer of de beschermkap van de LiDAR op de LiDAR zit voordat u de robot ondersteboven keert en voorkom zo schade aan de LiDAR.

• De behuizing, onderstel en maaikop:

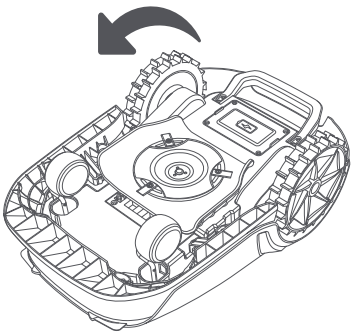
1. Schakel de robot uit en draai de veiligheidssleutel naar de **UIT**-positie.



2. Plaats de beschermkap van de LiDAR op de LiDAR.



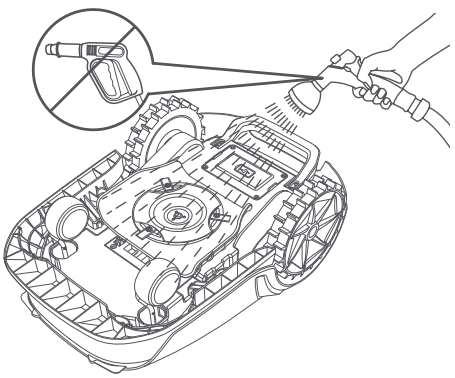
3. Keer de robot ondersteboven.



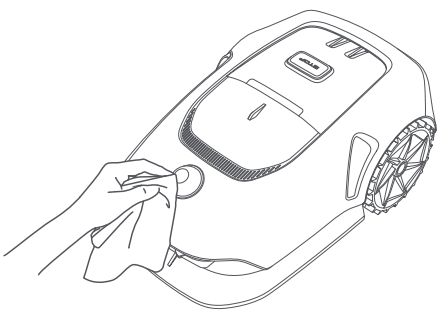
4. Reinig de behuizing, de maaikop en het onderstel van de robot met een slang.

⚠ **Waarschuwing:** Raak de bladen niet aan tijdens het reinigen van het onderstel. Draag handschoenen tijdens het reinigen.

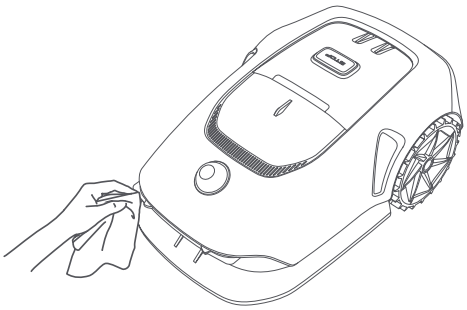
⚠ **Voorzichtig:** Gebruik geen hogedrukspuit voor het reinigen. Gebruik geen schoonmaakmiddelen voor het reinigen.

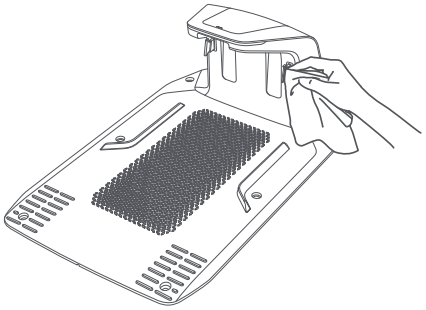


5. Gebruik een pluisvrije doek om de LiDAR-sensor voorzichtig te reinigen.

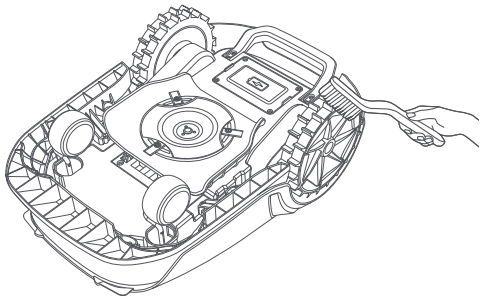


• Oplaadcontacten:
Gebruik een schone doek om de oplaadcontacten op de robot en het oplaadstation te reinigen. Zorg ervoor dat de oplaadcontacten droog blijven na het reinigen.





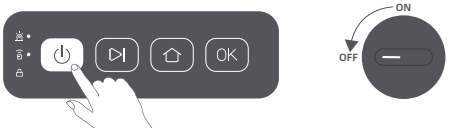
• Aandrijfwielen:
Gebruik een borstel om modder van de wielen te verwijderen voor een goede grip.



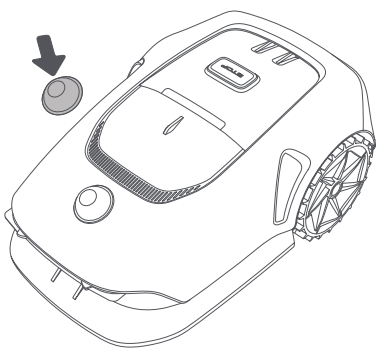
8.2 Onderdelen vervangen

• Bladen vervangen
Vervang de bladen regelmatig om ze scherp te houden. We raden aan om de bladen elke **6-8 weken** of vaker te vervangen. Gebruik alleen originele MOVA-bladen.
⚠ **Waarschuwing:** Schakel de robot uit en draai de veiligheidssleutel naar de UIT-positie. Draag beschermende handschoenen voordat u de bladen vervangt.
Opmerking: Vervang alle drie de bladen tegelijkertijd voor een gelijkmatig maairesultaat.

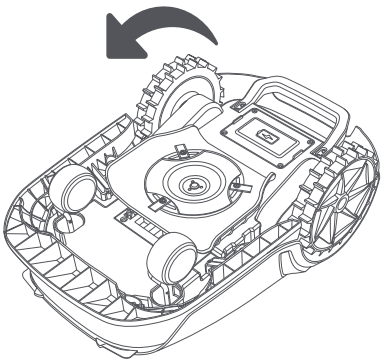
1. Schakel de robot uit en draai de veiligheidssleutel naar de **UIT**-positie.



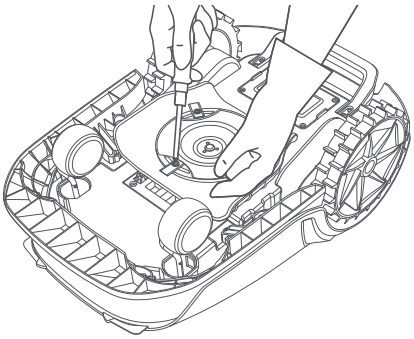
2. Plaats de beschermkap van de LiDAR op de LiDAR.



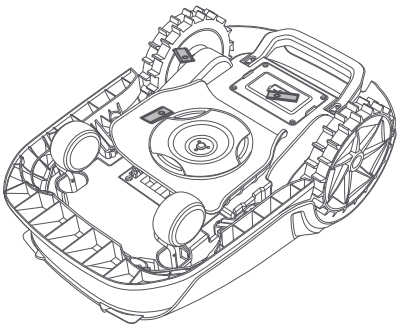
3. Plaats de robot op een zachte ondergrond en keer deze ondersteboven.



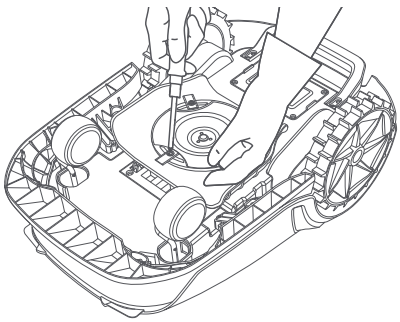
4. Maak de bouten los met een kruiskopschroevendraaier.



5. Verwijder de drie bladen en bouten.



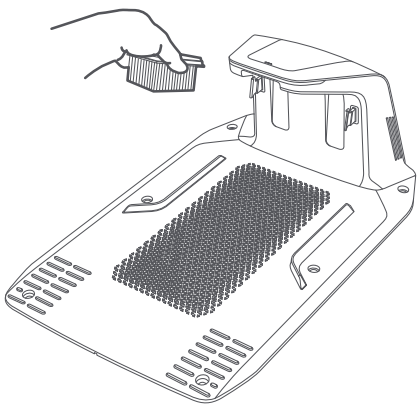
6. Lijn de nieuwe bladen uit met de gaten op de maaikop en bevestig ze met de bouten.



7. Zorg ervoor dat de bladen ongehinderd kunnen draaien.

• Reinigingsborstel vervangen

Wanneer de reinigingsborstel voor de LiDAR-sensor slijt, rafelen of verslechteren de borstelharen, waardoor de borstel niet meer goed kan reinigen. Vervang de reinigingsborstel regelmatig om een goed reinigingsresultaat te behouden. We raden aan om de reinigingsborstel elke **12 maanden** of vaker te vervangen.



9 Accu

Als u de robot lange tijd niet gebruikt, laad de accu dan om de **6 maanden** op om een goede staat van de accu te waarborgen. Accuschade als gevolg van overmatige ontlading wordt niet gedekt door de beperkte garantie. Laad de accu niet op bij een omgevingstemperatuur **hoger dan 45 ° C** of **lager dan 6 ° C**. Als u de accu langdurig opslaat, zorg er dan voor dat de omgevingstemperatuur **tussen de -10 en 35 ° C** ligt. Om schade te beperken, raden we aan om de accu op te slaan bij een omgevingstemperatuur **tussen de 0 en 25 ° C**.
Opmerking: De levensduur van de accu van de robot hangt af van de mate van gebruik en het aantal maaiuren. Als de accu is beschadigd of niet kan worden opgeladen, gooi de verouderde of defecte accu dan niet zomaar weg. Houd u aan de lokale recyclingvoorschriften.

Oplaadmodus voor bijna lege accu:
Als de oplaadmodus voor bijna lege accu is ingeschakeld, worden alle functies die niks met opladen te maken hebben uitgeschakeld. (Het netwerk wordt uitgeschakeld.)

• Om de oplaadmodus voor bijna lege accu in te schakelen, houdt u de ▷| -knop en de ⌂ -knop tegelijkertijd ingedrukt en drukt u tegelijkertijd 5 keer snel op de **OK**-knop. Er klinkt een spraakmelding: oplaadmodus voor bijna lege accu is ingeschakeld.
• Om de oplaadmodus voor bijna lege accu uit te schakelen, start u de robot opnieuw op.

10 Winteropslag

• De robot
1. Laad de accu volledig op. Schakel de robot uit en draai de veiligheidssleutel naar de **UIT**-positie.
2. Reinig de robot grondig voordat u de robot opslaat tijdens de winter.
3. Breng de beschermkap van de LiDAR aan.
4. Sla de robot binnen en op een droge plek op, bij een temperatuur **hoger dan 0 ° C**.

• Oplaadstation
Haal de stekker van het oplaadstation uit het stopcontact en sla het station op een droge en koele plek op, waar het niet wordt blootgesteld aan direct zonlicht.
Opmerking: Na winteropslag installeert u het oplaadstation opnieuw en plaatst u de robot erin om op te laden. Als u het oplaadstation op een andere locatie installeert, zal de robot automatisch de locatie van het station bijwerken zodra de robot oplaadt en het station verlaat. Bij positioneringsfouten door grote veranderingen in uw tuin, wordt aanbevolen om het gebied opnieuw in kaart te brengen.

11 Transport

Voor langeafstandsvervoer, zorg ervoor dat de robot is uitgeschakeld en de veiligheidssleutel in de **UIT**-positie is gedraaid. Het wordt aanbevolen om de originele verpakking te gebruiken. Plaats de LiDAR-beschermkap.

⚠ **Waarschuwing:** Schakel de robot uit en draai de veiligheidssleutel naar de UIT-positie voordat u de robot transporteert.

⚠ **Waarschuwing:** Til de robot op aan de achterste handgreep en houd de maaikop uit de buurt van uw lichaam.

12 Probleemoplossing

Probleem	Oorzaak	Oplossing
De robot is niet verbonden met de app.	1. De robot bevindt zich niet binnen het signaalbereik van de wifi of Bluetooth. 2. De robot is uitgeschakeld of start opnieuw op.	1. Controleer of de robot het inschakelproces heeft doorlopen. 2. Controleer of de router goed werkt. 3. Ga dichter bij de robot staan om te verbinden met Bluetooth.
De robot is opgetild.	Het wiel staat niet op de grond.	1. Zet de robot terug op een vlakke ondergrond. 2. Druk tweemaal op de OK-knop om de robot te ontgrendelen. 3. De robot kan niet over voorwerpen heen die hoger zijn dan 3 cm. Zorg ervoor dat de grond waar de robot maait vlak is.
De robot is gekanteld.	De robot is meer dan 37° gekanteld.	1. Zet de robot terug op een vlakke ondergrond. 2. Druk tweemaal op de OK-knop om de robot te ontgrendelen. 3. De robot kan geen hellingen beklimmen die meer dan 45% (24°) zijn.
De robot zit vast.	De robot zit vast en kan niet loskomen.	1. Haal de obstakels in de omgeving weg en probeer het opnieuw. 2. Breng de robot handmatig naar een vlakke en open plek op de kaart en voer de taak opnieuw uit. Als dit probleem zich blijft voordoen, probeer het dan opnieuw nadat de robot in het oplaadstation is geplaatst. 3. Controleer of er gaten in de grond zitten. Vul de gaten op voordat de robot gaat maaien om te voorkomen dat deze vast komt te zitten. 4. Controleer of het omringende gras hoger is dan 10 cm. U kunt de obstakelvermijdingshoogte aanpassen of een handmaaier gebruiken om het gazon van tevoren te maaien om te voorkomen dat de robot vast komt te zitten. 5. Als de robot vaak vast komt te zitten op deze locatie, kunt u dit gebied instellen als verboden zone.
Storing linker-/ rechterachterwiel.	Het wiel kan niet draaien of er is een probleem met de motor van het wiel.	1. Reinig de achterwielen en probeer het opnieuw. 2. Als dit probleem zich blijft voordoen, probeer de robot dan opnieuw op te starten. 3. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
Maaikop kan niet draaien.	De maaikop kan niet normaal draaien of er is een probleem met de motor van de maaikop.	1. Reinig de maaikop en probeer het opnieuw. 2. Controleer of het omringende gras hoger is dan 10 cm. U kunt een handmaaier gebruiken om het gazon van tevoren te maaien om te voorkomen dat de maaikop wordt geblokkeerd door hoog gras. 3. Kijk of er water onder de maaikop staat. Als dit het geval is, breng de robot dan naar een droge plek en probeer het opnieuw. 4. Als dit probleem zich blijft voordoen, probeer de robot dan opnieuw op te starten. 5. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
Bumperstoring.	De sensor van de voorbumper wordt constant geactiveerd.	1. Controleer of de robot ergens vastzit. 2. Tik zachtjes op de bumper en kijk of deze terugveert. 3. Als dit probleem zich blijft voordoen, probeer de robot dan opnieuw op te starten. 4. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.

Probleem	Oorzaak	Oplossing
Fout bij opladen.	De robot is gedockt in het oplaadstation, maar er is een probleem met de oplaadstroom of -spanning.	1. Controleer of het oplaadstation correct op de stroomvoorziening is aangesloten. 2. Controleer of de oplaadcontacten op de robot en het oplaadstation schoon zijn. 3. Probeer de robot opnieuw in het oplaadstation te docken nadat u alles gecontroleerd hebt. 4. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
De accutemperatuur is te hoog.	De accutemperatuur is hoger dan 60℃ .	1. Gebruik de robot bij een omgevingstemperatuur lager dan 40 ° C. Wacht tot de accutemperatuur automatisch daalt. 2. Schakel de robot uit en start na een tijdje opnieuw op. 3. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
De accutemperatuur is hoog.	De accutemperatuur is hoger dan 45 ℃ .	1. Als de accutemperatuur hoger is dan 45 ° C, kan het opladen mislukken. 2. Gebruik de robot bij een omgevingstemperatuur lager dan 40 ° C.
De accutemperatuur is laag.	De accutemperatuur is lager dan 6 ℃ .	1. Als de accutemperatuur lager is dan 6 ° C, kan het opladen mislukken. 2. Gebruik de robot bij een omgevingstemperatuur hoger dan 6 ° C.
LiDAR is geblokkeerd.	LiDAR is geblokkeerd (de beschermkap van de LiDAR is bijvoorbeeld niet verwijderd).	1. Verwijder de beschermkap van de LiDAR en probeer het opnieuw. 2. Als de lidar aan de bovenkant van de robot erg vuil is, reinig deze dan met een pluisvrije doek en probeer het opnieuw.
Storing in LiDAR.	LiDAR is erg vuil of er is sprake van een sensorstoring.	1. Controleer of de LiDAR vuil is. Reinig indien nodig en probeer het opnieuw. 2. Als dit probleem zich blijft voordoen, probeer de robot dan opnieuw op te starten. 3. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
LiDAR is vuil.	LiDAR is vuil.	Veeg de LiDAR-sensor bovenop de robot af met een schone doek. Houd de LiDAR na het schoonmaken droog.
LiDAR-temperatuur is hoog.	De LiDAR-temperatuur is hoog. De LiDAR stopt binnenkort.	1. De robot zal automatisch proberen terug te keren naar het oplaadstation om af te koelen. 2. Zorg ervoor dat de robot werkt bij een omgevingstemperatuur lager dan 40 ° C. 3. Plaats de robot in een schaduwrijk, koel en goed geventileerd gebied. Het alarm stopt wanneer de temperatuur daalt tot een normaal bereik. 4. De robot hervat automatisch de werking zodra het alarm stopt. 5. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
LiDAR-temperatuur is te hoog.	De LiDAR-temperatuur is te hoog. De LiDAR is gestopt.	1. De LiDAR is uitgeschakeld vanwege hoge temperaturen. 2. Zorg ervoor dat de robot werkt bij een omgevingstemperatuur lager dan 40 ° C. 3. Plaats de robot in een schaduwrijk, koel en goed geventileerd gebied. Het alarm stopt wanneer de temperatuur daalt tot een normaal bereik. 4. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.

Probleem	Oorzaak	Oplossing
De robot is verdwaald.	Positionering werkt niet.	1. Controleer of de LiDAR aan de bovenkant van de robot vuil is. Vuil heeft invloed op de positionering. 2. Breng de robot handmatig naar een open plek op de kaart en voer de taak opnieuw uit. 3. Als de positionering nog steeds niet goed gaat, stuur de robot dan op afstand via de app terug naar het oplaadstation en start vervolgens de maaitaak.
Sensorstoring.	Sensorstoring.	1. Start de robot opnieuw op en probeer het opnieuw. 2. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
De robot bevindt zich in de verboden zone.	De robot bevindt zich in de verboden zone.	1. Verplaats de robot handmatig uit de verboden zone en probeer het opnieuw. 2. Bestuur de robot op afstand via de app om deze uit de verboden zone te halen en probeer het opnieuw.
De robot bevindt zich buiten de plattegrond.	De robot bevindt zich buiten de plattegrond.	1. Breng de robot handmatig binnen de kaart en probeer het opnieuw. 2. Stuur de robot op afstand via de app terug binnen de kaart en probeer het opnieuw.
De noodstop is geactiveerd.	De Stop-knop op de robot is ingedrukt.	Druk tweemaal op de OK-knop om de robot te ontgrendelen.
De accu is bijna leeg. De robot wordt zo uitgeschakeld.	Accuniveau is minder dan 10%.	Dock de robot in het oplaadstation om op te laden.
Terugkeren naar het oplaadstation mislukt.	De robot wil terugkeren naar het oplaadstation, maar kan het oplaadstation niet vinden.	1. Controleer of er obstakels zijn die de robot blokkeren. Haal de obstakels weg en probeer het opnieuw. 2. Stuur de robot op afstand via de app terug naar het oplaadstation.
Docken in het oplaadstation mislukt.	De robot heeft het oplaadstation gevonden, maar kan niet docken.	1. Ga na of de reflecterende folies op het oplaadstation vuil of geblokkeerd zijn. 2. Controleer of er obstakels vóór het oplaadstation liggen. 3. Controleer of het oplaadstation is verplaatst. 4. Controleer of de grondplaat bedekt is met dikke modder. 5. Controleer of het station op een helling staat. 6. Controleer of het station stroom heeft. 7. Help de robot handmatig of met de afstandsbediening te docken in het station.
Positioneren mislukt.	Positioneren mislukt wanneer de robot een maaitaak probeert te starten.	1. De LiDAR kan geblokkeerd zijn. Breng de robot handmatig naar een vlakke en open plek op de kaart en voer de taak opnieuw uit. 2. Als u deze fout blijft tegenkomen, probeer het dan opnieuw nadat de robot is gedockt in het station.
Pad geblokkeerd.	Pad geblokkeerd.	1. Controleer of er een verboden zone is ingesteld op het pad. 2. Controleer of er obstakels zijn die de robot blokkeren. 3. Als de robot nog steeds niet kan passeren, verwijder dan het pad in Kaart bewerken en stel een nieuw pad in.

13 Specificaties

		MOVA 600	MOVA 600 Kit	MOVA 1000
Basisgegevens	Model	MLLM1110		MLLM4110
	Afmetingen	643,2 × 418,6 × 279,3 mm		
	Gewicht (inclusief accu)	10.1 kg		11.7 kg
Maaien	Aanbevolen werkvermogen	600 m²		1.000 m²
	Maai-efficiëntie	Standaard: 600 m²/dag Efficiënt: 1.000 m²/dag		Standaard: 800 m²/dag Efficiënt: 1200 m²/dag
	Maaihoogte	20-60 mm		
	Maaibreedte	20 cm		
	Oplaadtijd [4]	100 min.		40 min.
Geluidsniveaus	Geluidsvermogensniveau LWA	59 dB(A)		
	Geluidsvermogenonzekerheden KWA	3 dB(A)		
	Geluidsdrukniveau LpA	56 dB(A)		
	Geluidsdrukonzekerheden KpA	3 dB(A)		
Werkomstandigheden	Werktemperatuur	0~50 ° C Aanbevolen: 10~35 ° C		
	Temperatuur voor langdurige opslag	-10~35 ° C Aanbevolen: 0~25 ° C		
	IP-classificatie	Robot: IPX6 Oplaadstation: IPX4 Voeding: IP67		
	Maximale helling voor maaigebied	45% (24°)		
Connectiviteit	Frequentiebereik Bluetooth	2400,0-2483,5 MHz		
	Maximale RF-vermogen	802.11b: 16 ±2 dBm (bij 11 Mbps) 802.11g: 14 ±2 dBm (bij 54 Mbps) 802.11n: 13 ±2 dBm (bij HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm		
	Wifi	Wifi 2,4 Ghz (2400 - 2483,5 MHz)		
	Link-service (optioneel) [5]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41		
	GNSS (optioneel) [6]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS		

		MOVA 600	MOVA 600 Kit	MOVA 1000
Aandrijfmotor	Rijsnelheid met afstandsbediening	0,45 m/s-0,8 m/s		
	Rijsnelheid tijdens maaien	Standaard: 0,35 m/s Efficiënt: 0,6 m/s		
Maaimotor	Snelheid	2500 omw/min		
Accu (robot)	Accumodel	MBPM10		
	Type accu	Lithium-ionaccu		
	Nominaal vermogen	2500 mAh		
	Nominale spanning	18 V DC		
Voeding	Opladermodel [7]	MPAM10		MPAM20
	Ingangsspanning	100~240 V AC		
	Uitgangsspanning	20 V DC		
	Uitgangsstroom [8]	1,5 A		3 A
Oplaadstation	Model van oplaadstation [9]	MCM10		MCM11
	Ingangsspanning	20 V DC		
	Uitgangsspanning	20 V DC		
	Ingangsstroom [10]	1,5 A		3 A
	Uitgangsstroom [11]	1,5 A		3 A
Accessoires	Reservebladen en bouten	9	81	9
	Mesmodel	MBKM10		
Aandrijfwielen	Wieltype	Standaard		Offroad

4. Oplaadtijd wordt berekend wanneer de robot automatisch terugkeert naar het oplaadstation als de accu bijna leeg is.
5. Hiervoor moet de Link-module worden geïnstalleerd.
6. Hiervoor moet de Link-module worden geïnstalleerd.
7. De MOVA 600/600 Kit/1000 is compatibel met zowel de MPAM10- als de MPAM20-opladers.
8. De MOVA 600/600 Kit/1000 is compatibel met zowel 1,5 A- als 3 A-uitvoerstromen.
9. De MOVA 600/600 Kit/1000 is compatibel met zowel de MCM10- als de MCM11-oplaadstations.
10. De MOVA 600/600 Kit/1000 oplaadstations zijn compatibel met zowel 1,5 A- als 3 A-ingangsstromen.
11. De MOVA 600/600 Kit/1000 oplaadstations zijn compatibel met zowel 1,5 A- als 3 A-uitvoerstromen.

Opmerking: De specificaties zijn onderhevig aan wijzigingen, omdat we ons product voortdurend verbeteren. Ga voor de meest recente informatie naar onze website https://mova-tech.com.

MOVA