



MOVA



MOVA ViAX 500 Instrukcja obsługi

Ilustracje zawarte w niniejszej instrukcji mają charakter wyłącznie poglądowy. Aby uzyskać dokładne informacje, należy zapoznać się z rzeczywistym produktem.

Tłumaczenie oryginalnej instrukcji

Spis treści

1 Instrukcje bezpieczeństwa	P41
2 Prezentacja produktu	P45
3 Instalacja	P48
4 Przygotowanie do pierwszego użycia	P51
5 Mapowanie ogrodu	P55
6 Obsługa	P62
7 Aplikacja MOVAhome	P65
8 Konserwacja.....	P67
9 Akumulator	P70
10 Przechowywanie przez zimę	P70
11 Transport	P70
12. Rozwiązywanie problemów	P71
13 Dane techniczne	P74

1 Instrukcje bezpieczeństwa

1.1 Ogólne instrukcje bezpieczeństwa

- Przed rozpoczęciem używania produktu należy uważnie przeczytać i zrozumieć niniejszą instrukcję użytkownika.
- Z produktem należy używać wyłącznie wyposażenia zalecanego przez firmę MOVA. Wykorzystanie w jakikolwiek inny sposób jest nieprawidłowe.
- Nie zezwalaj dzieciom na przebywanie w pobliżu urządzenia lub zabawę nim podczas jego pracy.
- Nie używaj produktu w miejscach, w których ludzie nie zdają sobie sprawy z jego obecności.
- W przypadku ręcznej obsługi produktu za pomocą aplikacji MOVAhome, nie należy biegać. Zawsze chodź, ostrożnie stawiając kroki na nierównościach i cały czas utrzymując równowagę.
- Unikać używania produktu, gdy w obszarze roboczym znajdują się ludzie, zwłaszcza dzieci, albo zwierzęta.
- Należy unikać korzystania z urządzenia i jego akcesoriów w złych warunkach pogodowych, zwłaszcza gdy istnieje ryzyko wystąpienia wyładowań atmosferycznych.
- W przypadku użytkowania produktu w miejscach publicznych należy umieścić w pobliżu obszaru pracy znaki ostrzegawcze z następującym tekstem: „Ostrzeżenie! Automatem kosiarką! Trzymaj się z dala od maszyny! Nadzoruj dzieci!”
- Podczas obsługi produktu należy nosić solidne obuwie i długie spodnie.
- Aby zapobiec uszkodzeniom produktu oraz wypadkom z udziałem pojazdów i osób, nie należy wyznaczać obszarów roboczych ani tras przejazdowych na drogach publicznych.
- Nie wolno dotykać ruchomych, niebezpiecznych części, takich jak tarcza tnąca, przed ich całkowitym zatrzymaniem.
- W razie obrażeń lub wypadku należy zwrócić się o pomoc medyczną.
- Przed przystąpieniem do usuwania zatorów, konserwacji lub sprawdzania produktu należy ustawić go na **OFF (WYŁ.)**. Jeśli produkt drga w nietypowy sposób, przed ponownym uruchomieniem należy sprawdzić, czy nie jest uszkodzony. Nie używaj produktu, jeśli jakakolwiek jego część jest uszkodzona.
- Nie należy instalować głównego kabla w miejscach, w których produkt może go przeciąć. Postępuj zgodnie z dostarczonymi instrukcjami instalacji kabla.
- Do ładowania produktu należy używać wyłącznie stacji ładowania dołączonej do zestawu. Nieprawidłowe użytkowanie może spowodować porażenie prądem, przegrzanie lub wyciek żrącej cieczy z akumulatora. W przypadku wycieku elektrolitu przepłukać wodą/środkiem neutralizującym, a w razie kontaktu żrącej cieczy z oczami zwrócić się o pomoc medyczną.
- Przy podłączaniu głównego kabla do gniazda zasilania należy użyć wyłącznika różnicowoprądowego (RCD) o maksymalnym prądzie wyzwalającym 30 mA.
- Używaj wyłącznie oryginalnych akumulatorów zalecanych przez MOVA. W przypadku stosowania nieoryginalnych akumulatorów nie można zagwarantować bezpieczeństwa produktu. Nie należy używać akumulatorów nienadających się do ponownego ładowania.
- Przewody zasilające i/lub przedłużające należy trzymać z dala od obszaru roboczego, aby uniknąć ich uszkodzenia, które może prowadzić do kontaktu z elementami pod napięciem.
- Ilustracje użyte w niniejszym dokumencie mają jedynie charakter poglądowy. Prosimy o zapoznanie się z rzeczywistymi produktami.
- Nigdy nie zezwalaj na korzystanie z urządzenia dzieciom, osobom o ograniczonych zdolnościach fizycznych, sensorycznych lub umysłowych albo nieposiadającym doświadczenia i wiedzy ani osobom niezaznajomionym z niniejszymi instrukcjami. Lokalne przepisy mogą ograniczać wiek operatora.
- Nie podłączaj ani nie dotykaj uszkodzonego kabla, dopóki nie zostanie on odłączony od gniazda zasilania. Jeśli kabel ulegnie uszkodzeniu podczas pracy, należy odłączyć wtyczkę od gniazda zasilania. Zużyty lub uszkodzony kabel zwiększa ryzyko porażenia prądem i powinien zostać wymieniony przez personel serwisowy.
- Nie należy mocno lub gwałtownie naciskać produktu, ponieważ może to spowodować jego uszkodzenie.
- Aby zachować zgodność z wymogami dotyczącymi ekspozycji na fale radiowe, należy zachować odległość 35 cm (13,8 cala) między urządzeniem a człowiekiem.

- **OSTRZEŻENIE:** Do ładowania akumulatora należy używać wyłącznie odłączanego zasilacza dostarczonego z urządzeniem.

1.2 Instrukcje bezpieczeństwa dotyczące instalacji

- Należy unikać instalowania stacji ładowania w miejscach, w których ludzie mogą się o nią potknąć.
- Nie należy instalować stacji ładowania w miejscach, w których istnieje ryzyko wystąpienia stojącej wody.
- Nie wolno instalować stacji ładowania, w tym żadnych akcesoriów, w odległości mniejszej niż 60 cm (23,6 cala) od materiałów łatwopalnych. Nieprawidłowe działanie lub przegrzanie stacji ładowania i zasilacza może stanowić zagrożenie pożarowe.

1.3 Instrukcje bezpieczeństwa dotyczące eksploatacji

- Nie zbliżaj dłoni ani stóp do obracających się ostrzy. Nie należy zbliżać dłoni ani stóp do produktu ani wsuwać ich pod niego, gdy jest on włączony.
- Nie wolno podnosić ani przenosić włączonego produktu.
- Gdy w obszarze roboczym znajdują się ludzie, zwłaszcza dzieci lub zwierzęta, zaparkuj robota w stacji ładowania lub wyłącz go **OFF (WYŁ.)**.
- Upewnij się, że na trawniku nie ma żadnych przedmiotów, takich jak kamienie, gałęzie, narzędzia lub zabawki. W przeciwnym razie ostrza mogą ulec uszkodzeniu w kontakcie z przedmiotem.
- Nie kłaść żadnych przedmiotów na produkcie ani na stacji ładowania.
- Nie używać produktu, jeśli przycisk **STOP** nie działa.
- Unikać kolizji produktu z ludźmi i zwierzętami. Jeśli na drodze produktu znajdzie się człowiek lub zwierzę, należy natychmiast przerwać jego działanie.
- Produkt należy zawsze ustawiać na **OFF (WYŁ.)**, gdy nie jest używany.
- Nie używać produktu jednocześnie ze zraszaczem wynurzalnym. Użyj funkcji planowania, aby zapewnić, że produkt i zraszacz wynurzalny nie będą działały w tym samym czasie.
- Należy unikać umieszczania kanału potężeniowego w miejscu instalacji zraszaczy wynurzalnych.
- Nie używać produktu w przypadku obecności stojącej wody w obszarze roboczym, np. podczas ulewnego deszczu lub gromadzenia się wody.

1.4 Instrukcje bezpieczeństwa dotyczące konserwacji

- Na czas konserwacji należy ustawić urządzenie na **OFF (WYŁ.)**.
- Po umyciu należy upewnić się, że produkt został umieszczony na ziemi w normalnym ustawieniu, a nie do góry nogami.
- Nie należy odwracać produktu w celu wyczyszczenia podwozia. Jeśli odwrócisz go w celu wyczyszczenia, pamiętaj, aby po zakończeniu przywrócić go do właściwego położenia. Ten środek ostrożności jest konieczny, aby zapobiec przedostawaniu się wody do silnika, które mogłoby wpływać na jego normalne działanie.
- Przed przystąpieniem do czyszczenia lub konserwacji stacji ładowania należy odłączyć wtyczkę od stacji ładowania lub użyć urządzenia blokującego.
- Do czyszczenia produktu nie należy używać myjki wysokociśnieniowej ani rozpuszczalników.

1.5 Bezpieczeństwo akumulatora

Akumulatory litowo-jonowe mogą eksplodować lub spowodować pożar w przypadku ich rozebrania, zwarcia, wystawienia na działanie wody, ognia lub wysokich temperatur. Należy obchodzić się z nimi ostrożnie, nie rozbierać ani nie otwierać akumulatora i unikać wszelkiego rodzaju niewłaściwych oddziaływań elektrycznych/mechanicznych. Przechowywać z dala od bezpośredniego światła słonecznego.






- Należy używać wyłącznie ładowarki akumulatora i zasilacza dostarczonych przez producenta. Użycie nieodpowiedniej ładowarki i zasilacza może spowodować porażenie prądem i / lub przegrzanie.
- **NIE NALEŻY PRÓBOWAĆ NAPRAWIAĆ ANI MODYFIKOWAĆ AKUMULATORÓW!** Próby naprawy mogą spowodować poważne obrażenia ciała w wyniku wybuchu lub porażenia prądem elektrycznym. Jeśli dojdzie do wycieku, uwolnione elektrolity są żrące i toksyczne.
- Urządzenie zawiera akumulatory, które mogą być wymieniane wyłącznie przez wykwalifikowane osoby.

1.6 Inne zagrożenia

Aby uniknąć obrażeń, podczas wymiany ostrzy należy nosić rękawice ochronne.

1,7 Symbole i naklejki

	<p>OSTRZEŻENIE - Przed przystąpieniem do obsługi urządzenia należy przeczytać instrukcję obsługi.</p>
	<p>OSTRZEŻENIE - Podczas pracy należy zachować bezpieczną odległość od urządzenia.</p>
	<p>OSTRZEŻENIE - Przed rozpoczęciem pracy przy urządzeniu lub jego podnoszeniu należy włączyć blokadę.</p>
	<p>OSTRZEŻENIE - Nie wolno jeździć na urządzeniu.</p>
	<p>OSTRZEŻENIE - Nie wolno wyrzucać tego produktu jako zwykłego odpadu z gospodarstwa domowego. Upewnij się, że produkt został poddany recyklingowi zgodnie z lokalnymi wymogami prawnymi.</p>

	Ten produkt jest zgodny z obowiązującymi dyrektywami UE.
	Sprzęt klasy III
	Przeczytaj instrukcję obsługi
	Prąd stały
	Sprzęt klasy II

Przeznaczenie produktu

Produkt ogrodowy przeznaczony do koszenia trawników przydomowych. Został on zaprojektowany z myślą o częstym koszeniu, dzięki czemu trawnik jest zdrowszy i wygląda lepiej niż kiedykolwiek wcześniej. W zależności od wielkości trawnika, kosiarkę można zaprogramować do pracy w dowolnym czasie lub z dowolną częstotliwością. Nie można jej używać do kopania, zamiatania ani odśnieżania.



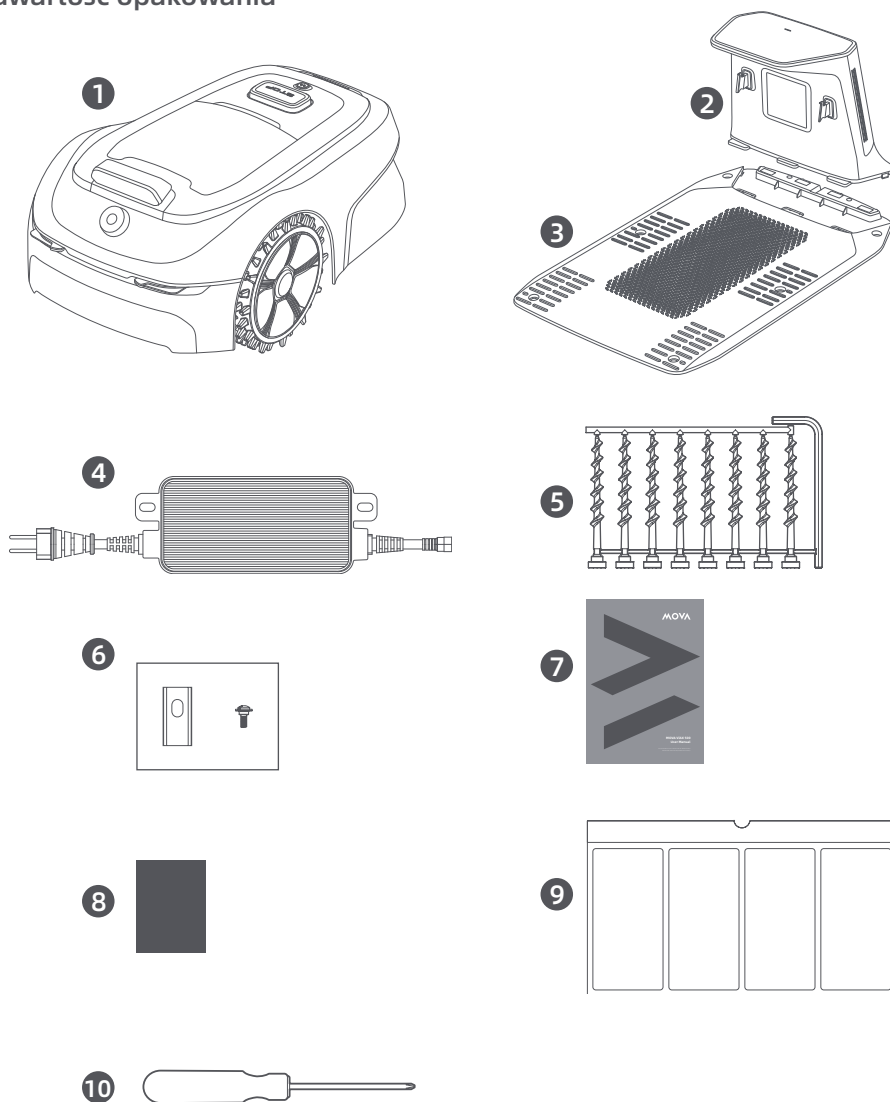
Niniejszym, Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. oświadcza, że model urządzenia radiowego MVLM2100 jest zgodny z dyrektywą 2014/53/UE. Pełny tekst deklaracji zgodności UE jest dostępny pod następującym adresem internetowym: <https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity>.

Produkt jest zgodny z brytyjskimi przepisami PSTI; pełny tekst deklaracji zgodności jest dostępny pod następującym adresem internetowym: <https://www.mova.tech/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

Szczegółową instrukcję w postaci elektronicznej można znaleźć na stronie <https://www.mova.tech/pages/user-manuals-and-faqs>.

2. Prezentacja produktu

2.1 Zawartość opakowania



1 Robot

2 Wieża ładowania z kablem przedłużającym o długości 10 m (32,8 stopy)

3 Płyta podstawowa

4 Zasilacz

5 Paliki × 8, klucz imbusowy

6 Zapasowe ostrza i śruby × 9

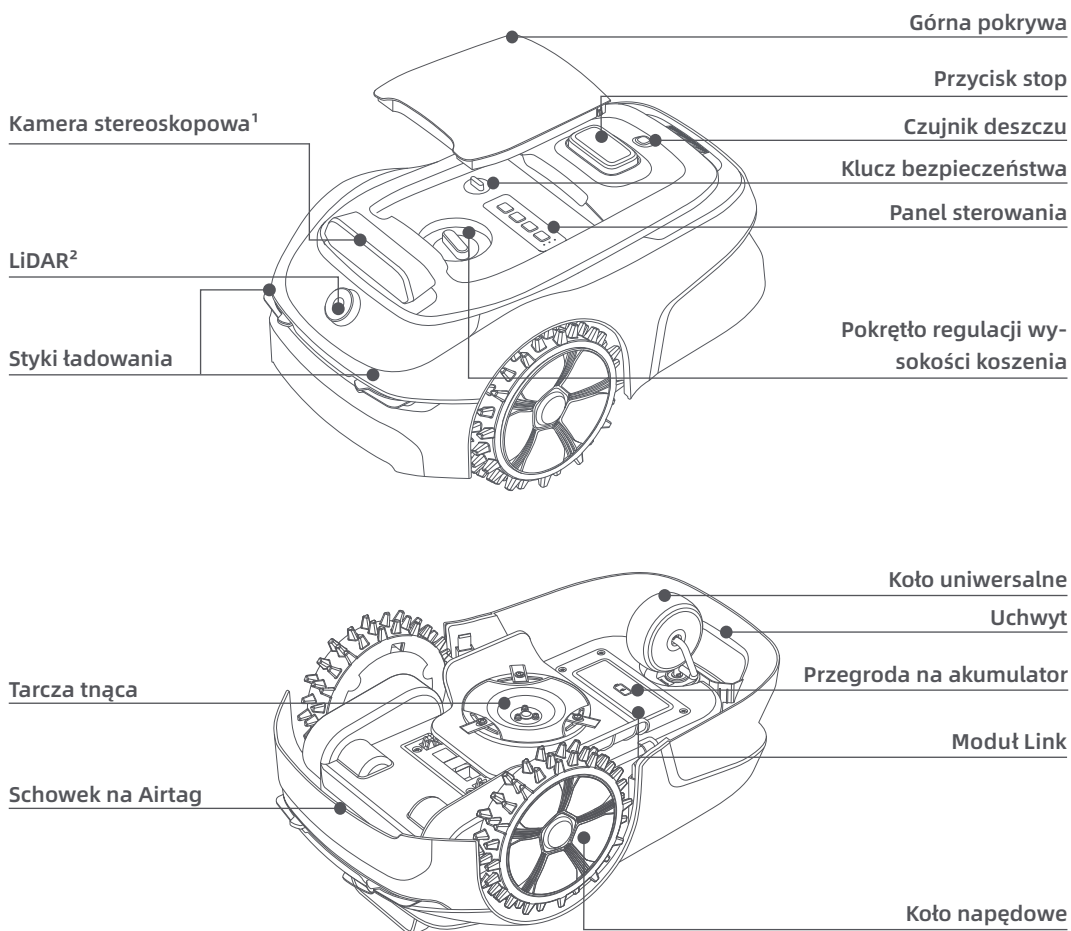
7 Instrukcja użytkownika

8 Niestrzępiąca się szmatka

9 Skrócona instrukcja użytkownika

10 Śrubokręt

2.2 Omówienie produktu



1: Przednia kamera zapewnia funkcje pozycjonowania i wykrywa przeszkody, granice trawnika oraz obecność ludzi. Kąt widzenia wynosi 110° (w poziomie), 75° (w pionie), 120° (po przekątnej). Rozdzielczość wynosi 2 MP.

2: LiDAR pomaga uzyskać informacje o środowisku i ułatwia ustalanie położenia robota oraz unikanie przeszkód. Zasięg wykrywania (przy 100 klx) wynosi 15 m (49,2 stóp) przy współczynniku odbicia 10% i 40 m (131,2 stóp) przy współczynniku odbicia 90%. Pole widzenia wynosi 360°.

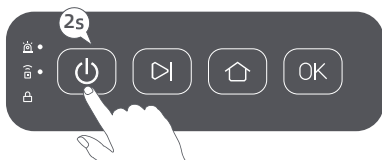
2.3 Wprowadzenie do schowka na AirTag

Schówek na AirTag obsługuje AirTag lub inne urządzenia śledzące, które pomagają zlokalizować i śledzić robota.

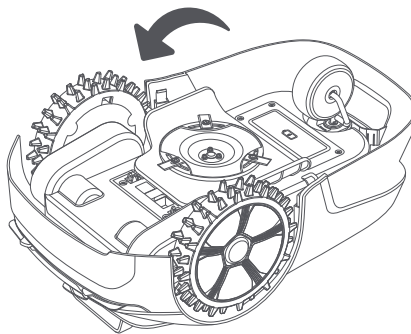
Uwaga: AirTag nie jest dołączony do zestawu. Przygotuj swój własny.

Aby założyć lub wyjąć AirTagi:

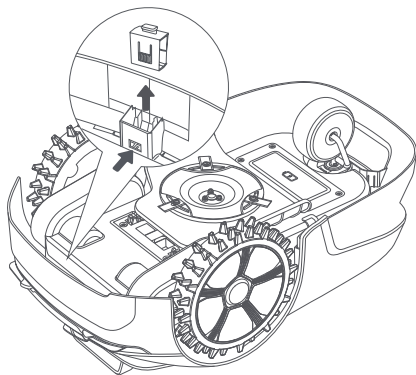
1 Wyłącz robota.



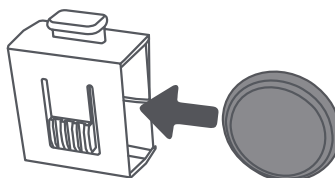
2 Umieść robota na miękkiej powierzchni i odwróć go do góry nogami.



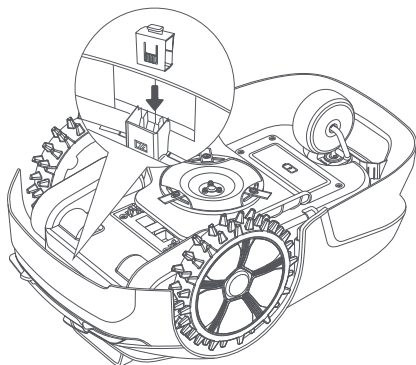
3 Naciśnij kłamrę, aby wyjąć uchwyt AirTag.



4 Włóż AirTag do uchwytu lub wyjmij AirTag z uchwytu.



5 Zamontuj uchwyt z powrotem.



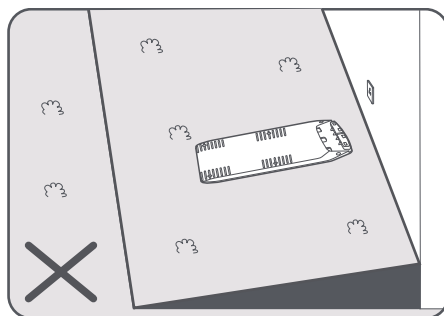
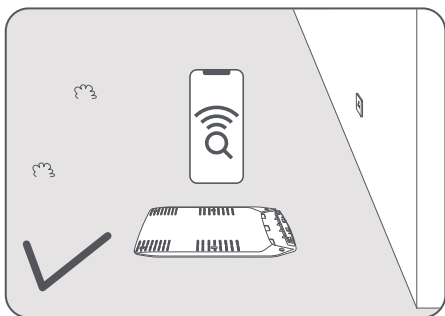
3 Instalacja

3.1 Wybór odpowiedniej lokalizacji

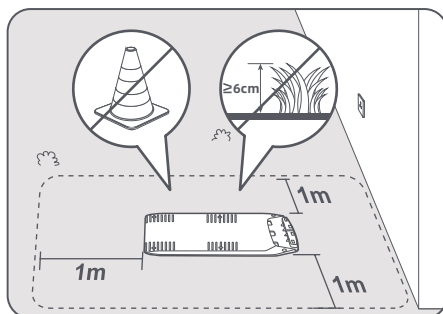
Umieść stację ładowania na równej powierzchni w pobliżu krawędzi trawnika i w pobliżu gniazdka elektrycznego. Upewnij się, że lokalizacja spełnia następujące wymagania:

- Obszar ma silny sygnał Wi-Fi.

Uwaga: Użyj urządzenia mobilnego, aby sprawdzić siłę sygnału Wi-Fi w danej lokalizacji. Silny sygnał Wi-Fi zapewni stabilne połączenie między robotem a aplikacją.

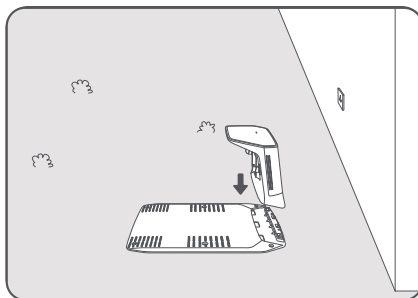


- Grunt jest dość miękki, aby zapewnić możliwość instalacji palików.
- Obszar koszenia znajduje się na równym terenie. Nachylenie może spowodować, że robot stoczy się do tyłu i utraci połączenie.
- Należy zachować co najmniej **1 m (39,4 cala)** wolnej przestrzeni bez przeszkód po lewej i prawej stronie oraz przed stacją ładowania.
- Trawa wokół lokalizacji jest krótsza niż **6 cm (2,4 cala)**.
- Jeśli trawa jest wyższa, należy najpierw skosić ją tradycyjną kosiarką. Wysoka trawa może utrudnić robotowi powrót do stacji ładowania.

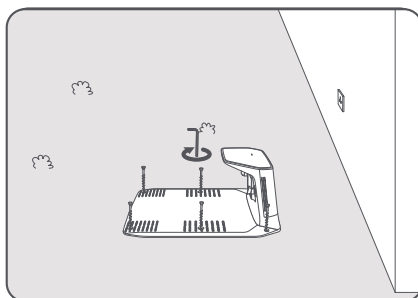


3.2 Instalacja stacji ładowania

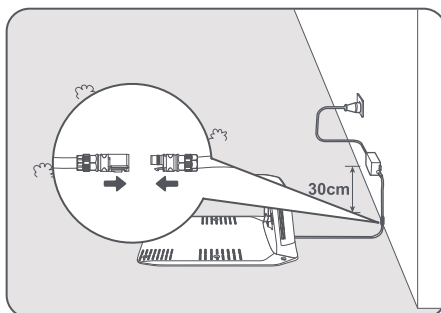
❶ Włóż wieżę ładowania w płytę podstawową, aż usłyszysz kliknięcie.



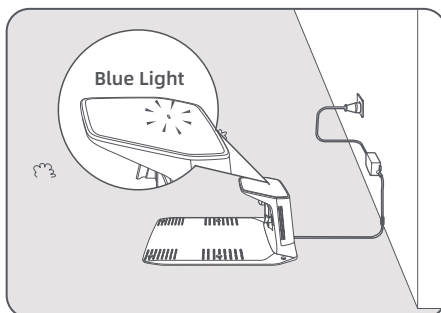
❷ Przymocuj płytę podstawową do podłoża za pomocą dostarczonych palików i klucza imbusowego.



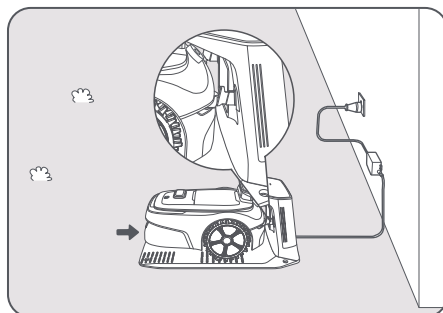
❸ Podłącz zasilacz do kabla przedłużającego, a następnie do gniazdka. Zasilacz powinien znajdować się co najmniej **30 cm (11,8 cala)** nad ziemią.



Uwaga: Gdy dostępne będzie zasilanie, dioda LED na stacji ładowania będzie świeciła światłem **niebieskim ciągłym**.

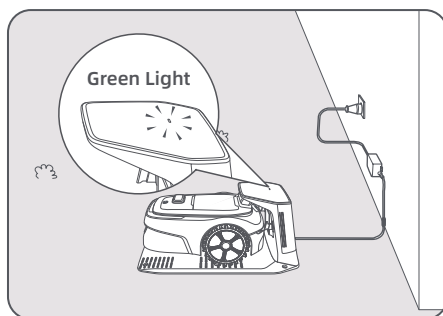


- 4 Umieść robota w stacji ładowania, aby naładować akumulator. Upewnij się, że styki ładowania na robocie i stacji ładowania są prawidłowo ze sobą połączone.



Uwagi

- Lampka kontrolna **miga na zielono**, gdy robot z powodzeniem ładuje się w stacji ładowania.



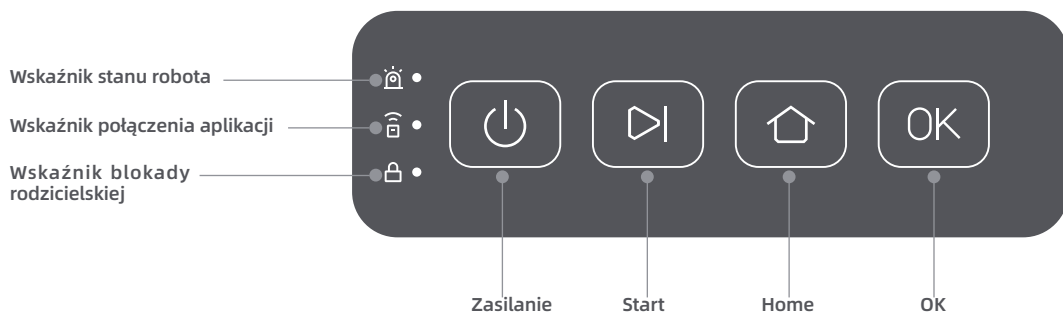
- Jeśli chcesz zastosować garaż dla dodatkowej ochrony, skorzystaj z odpowiedniego garażu MOVA dostępnego w lokalnych sklepach lub w Internecie. Korzystanie z garażu innego niż MOVA może powodować problemy podczas ładowania.

Dioda LED na stacji ładowania

Kolor światła diody LED	Znaczenie
Czerwony ciągły/błyskający	1. Wystąpił problem ze stacją ładowania (np. problem z natężeniem lub napięciem ładowania). 2. Robot dokuje w stacji ładowania, ale ładowanie przebiega nieprawidłowo (na przykład na stykach ładowania wystąpiło zwarcie).
Niebieski ciągły	Stacja ładowania otrzymuje zasilanie. Robot nie znajduje się na stacji ładowania.
Zielony migający	Robot ładuje się na stacji ładowania.
Zielony ciągły	Robot jest podłączony do stacji ładowania i jest albo w pełni naładowany, albo czeka na kolejny wyznaczony okres ładowania.

4 Przygotowanie do pierwszego użycia

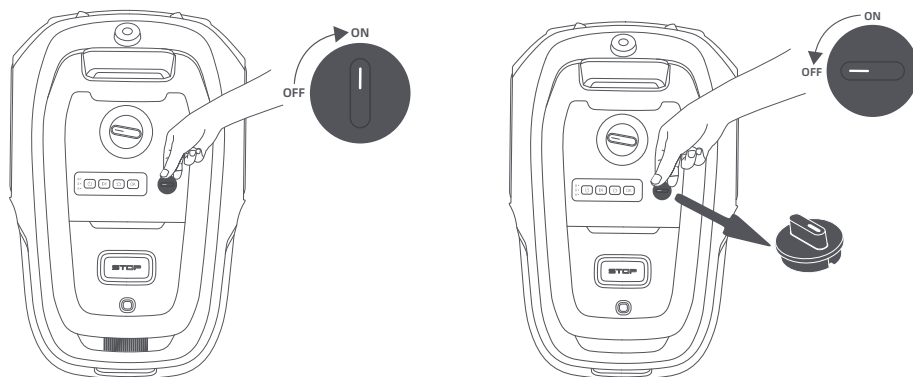
4.1 Zapoznanie się z panelem sterowania



Przyciski

Przycisk	Funkcja
Zasilanie	Aby włączyć robota, zainstaluj klucz bezpieczeństwa i ustaw w pozycji ON (WŁ.) . Naciśnij i przytrzymaj przycisk przez 2 sekundy, aby włączyć robota.
	Aby wyłączyć robota, upewnij się, że jest on poza stacją ładowania, naciśnij i przytrzymaj przycisk przez 2 sekundy, a następnie przekręć klucz bezpieczeństwa do pozycji OFF (WYŁ.) .
Start	Aby rozpocząć koszenie całego obszaru lub wznowić wstrzymane zadania, naciśnij przycisk , a następnie w ciągu 5 sekund naciśnij przycisk OK .
Home	Aby odesłać robota z powrotem do stacji ładowania w celu naładowania, naciśnij przycisk , następnie w ciągu 5 sekund naciśnij przycisk OK .
OK	Aby wyłączyć blokadę bezpieczeństwa i włączyć sterowanie za pomocą aplikacji, dwukrotnie naciśnij przycisk OK .
	Aby włączyć tryb parowania Bluetooth, naciśnij i przytrzymaj przycisk OK przez 3 sekundy.
Start + OK	Aby zresetować robota do ustawień fabrycznych, jednocześnie naciśnij przyciski i OK i przytrzymaj przez 3 sekundy.
Stop	Naciśnij przycisk Stop , aby zatrzymać robota i aktywować blokadę bezpieczeństwa. Sterowanie za pomocą aplikacji zostanie wyłączone. Naciśnij dwukrotnie przycisk OK , aby wyłączyć blokadę bezpieczeństwa.
Start + Home	Aby wyłączyć blokadę rodzicielską, naciśnij jednocześnie przyciski i . Robot ogłosi: „Blokada rodzicielska jest wyłączona”.

Klucz bezpieczeństwa






- Przed włączeniem robota obróć klucz bezpieczeństwa do pozycji **ON (WŁ.)**.
- Obróć klucz bezpieczeństwa do pozycji **OFF (WYŁ.)**, a robot wyłączy się automatycznie.

Uwaga:

- Klucz bezpieczeństwa można wyjąć, gdy jest w pozycji OFF (WYŁ.). Robota nie można włączyć bez klucza.
- W przypadku utraty klucza bezpieczeństwa skontaktuj się z zespołem obsługi posprzedażowej w celu uzyskania nowego klucza.

Wskaźniki na panelu sterowania

Wskaźnik	Kolor	Znaczenie
Status robota  •	Zielony pulsujący	Robot ładuje się na stacji ładowania.
	Zielony ciągły	Akumulator jest całkowicie naładowany.
	Czerwony ciągły	1. Wystąpił błąd. 2. Awaryjny przycisk Stop jest wciśnięty.
	Niebieski migający	1. Robot wykonuje zadanie lub jest wstrzymany. 2. Robot uruchamia się po włączeniu zasilania.
	Niebieski ciągły	Robot jest w stanie gotowości.
Połączenie aplikacji  •	Niebieski ciągły	Robot jest połączony z aplikacją.
Blokada rodzicielska  •	Niebieski ciągły	Panel sterowania jest zablokowany za pomocą aplikacji. (W aplikacji można włączyć funkcję „Blokada rodzicielska” .)

4.2 Ustawienia początkowe

Zanim robot będzie gotowy do pracy, należy wprowadzić podstawowe ustawienia.

4.2.1 Podłączenie robota do Internetu



Przed konfiguracją sieci:

- Upewnij się, że robot i urządzenie mobilne znajdują się w tej samej sieci Wi-Fi.
- Upewnij się, że urządzenie mobilne znajduje się w odległości do **10 m (32,8 stóp)** od robota.
- Włącz funkcję Bluetooth w urządzeniu mobilnym.

1. Otwórz górną pokrywę, a następnie obróć klucz bezpieczeństwa do pozycji **ON (WŁ.)**.

2. Naciśnij i przytrzymaj przez 2 sekundy przycisk  na panelu sterowania, aby włączyć robota.

Uwaga:

- Po włączeniu zasilania robot rozpocznie uruchamianie, co sygnalizuje **migający niebieski** lampki stanu  • na panelu sterowania. Gdy rozlegnie się sygnał uruchamiania, a kolor wskaźnika stanu  • zmieni się na **niebieski ciągły**, proces uruchamiania zostanie zakończony.

- Robot włącza się automatycznie po zadokowaniu w stacji ładowania.

3. Zeskanuj kod QR, aby pobrać aplikację MOVAhome na urządzenie mobilne.

Możesz również pobrać aplikację MOVAhome z App Store lub Google Play.





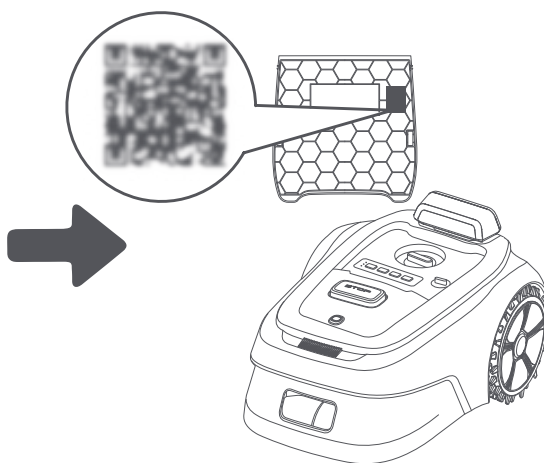
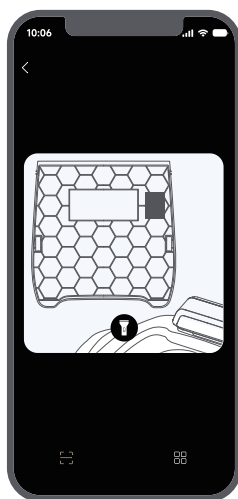
OR



4. Otwórz aplikację MOVAhome, utwórz konto i zaloguj się.

5. Połącz się za pomocą jednej z następujących metod:

- Zeskanuj kod QR: Przejdź do  **Urządzenie** i dotknij opcji  **Zeskanuj kod QR, aby nawiązać połączenie**. Zeskanuj kod QR na korpusie robota, aby nawiązać połączenie.



- Dodaj ręcznie: Przejdź do  **Urządzenie** i dotknij opcji  **Dodaj**. Następnie wybierz model robota, z którym chcesz się połączyć.

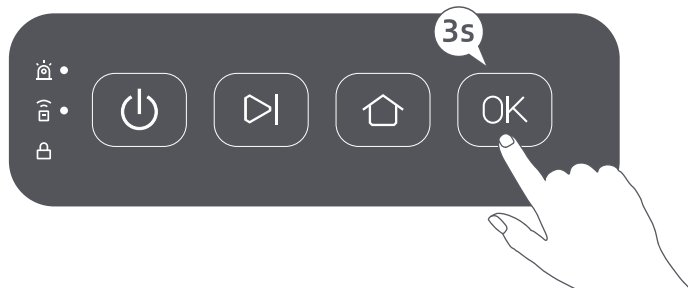
- Automatyczne wykrywanie: robot wyszukuje urządzenia znajdujące się w pobliżu. Stuknij robota na liście

wykrytych urządzeń, aby się z nim połączyć.

6. Aby dokończyć połączenie z siecią Wi-Fi, postępuj zgodnie z instrukcjami w aplikacji.

Ważne

- Użyj sieci jednopasmowej o częstotliwości 2,4 GHz.
 - Upewnij się, że Twoja sieć Wi-Fi nie ma włączonej zapory sieciowej i nie jest szyfrowana. W przeciwnym razie konfiguracja sieci może się zakończyć niepowodzeniem.
7. Naciśnij przycisk **(OK)** i przytrzymaj przez 3 sekundy. Robot przejdzie w tryb parowania Bluetooth.



8. Postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi w aplikacji, aby dokończyć parowanie.

Uwagi

- Wskaźnik połączenia aplikacji na panelu sterowania będzie świecić **niebieskim ciągłym** światłem, gdy robot zostanie pomyślnie połączony z aplikacją.
- Moduł Link umożliwia zdalne sterowanie bez Wi-Fi, ale dla uzyskania najlepszego działania zaleca się połączenie Wi-Fi.

4.2.2 Inne ustawienia

Odłączanie robota

Po pomyślnym sparowaniu robot jest automatycznie powiązany z kontem MOVAhome. Każde urządzenie może być powiązane tylko z jednym kontem. Nie może być ono powiązane jednocześnie z innym kontem. Aby sparować robota z nowym kontem, najpierw musisz anulować istniejące powiązanie robota. Aby anulować powiązanie:

1. Otwórz aplikację MOVAhome. Przejdź do **Urządzenie**.
2. Znajdź nazwę swojego robota. Jeśli masz kilka robotów powiązanych z Twoim kontem MOVAhome, przesunij palcem w lewo lub w prawo, aby przejść do strony robota, którą chcesz edytować.
3. Dotknij nazwy robota w lewym górnym rogu.
4. Wybierz **Usuń**.

Uwaga: Po usunięciu robota z konta MOVAhome wszystkie dane użytkownika uzyskane z robota zostaną usunięte z serwera.

Udostępnianie robota

1. Dotknij nazwy robota w lewym górnym rogu.
2. Wybierz opcję **Udostępnianie urządzenia**.

Wyloguj się i usuń konto

1. Przejdź do **Ja** > **Ustawienia** > **Ogólne** > **Konto**.
2. Wybierz opcję **Wyloguj** lub **Usuń konto**.

Resetowanie robota

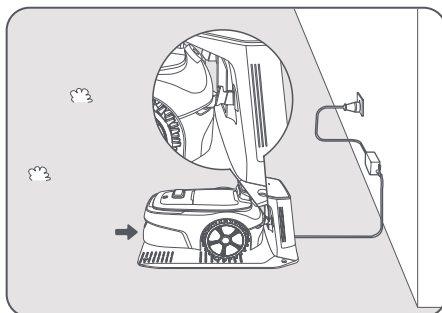
Naciśnij jednocześnie przyciski oraz **OK** na panelu sterowania i przytrzymaj je przez 3 sekundy.

Po zresetowaniu robota do ustawień fabrycznych wszystkie dane zapisane w robocie zostaną usunięte.

5 Mapowanie ogrodu

Ważne: Przed mapowaniem należy sprawdzić, czy:

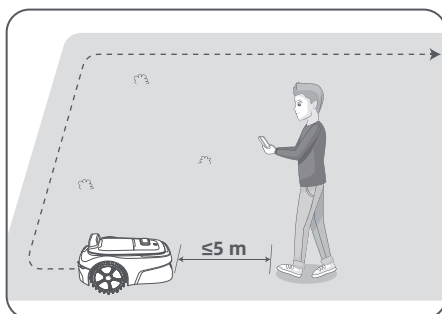
- Poziom naładowania akumulatora robota przekracza 50%.
- Robot prawidłowo dokuje się w stacji ładowania.



5.1 Tworzenie wirtualnej granicy

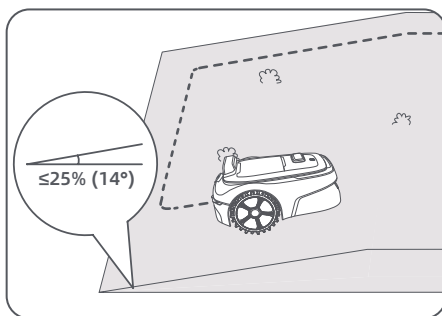
Przed rozpoczęciem procesu mapowania należy pamiętać o następujących kwestiach:

- Podczas procesu mapowania należy poruszać się w odległości **5 m (16,4 stóp)** za robotem.

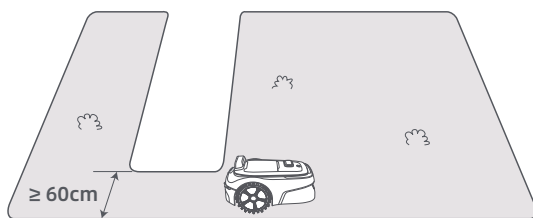


- Robot może poruszać się po zboczach o nachyleniu do **40% (21,8°)**. Jednakże, aby uzyskać lepsze wyniki koszenia, zaleca się utrzymywanie nachylenia obszarów roboczych poniżej **25% (14°)**.

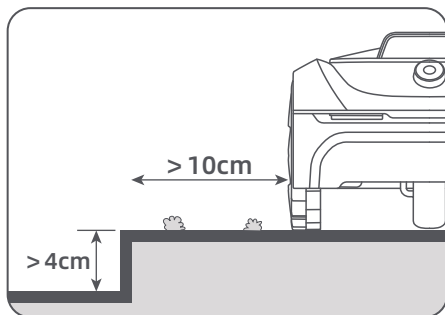
Uwaga: Jeśli granica zostanie ustawiona na zboczach o nachyleniu większym niż 25% (14°), robot może nieznacznie zsunąć się poza granicę.



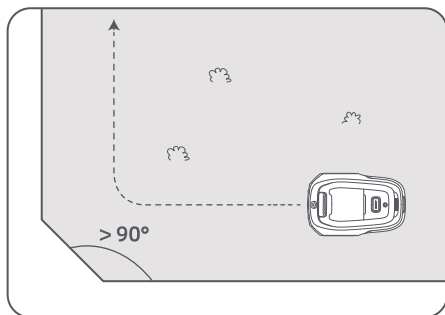
- W przypadku obszarów węższych niż **60 cm (23,6 cali)**, należy ustawić je jako ścieżki, aby umożliwić robotowi przejazd. Więcej informacji zawiera rozdział **Wyznaczenie ścieżek**.



- Jeśli trawnik znajduje się ponad **4 cm (1,6 cala)** wyżej niż sąsiednie podłoże, należy utrzymywać robota w odległości co najmniej **10 cm (3,9 cala)** od krawędzi. Jeśli trawnik jest zrównany z sąsiadującym podłożem, robot może przekroczyć jego obwód w celu uzyskania optymalnych rezultatów koszenia wzdłuż krawędzi.

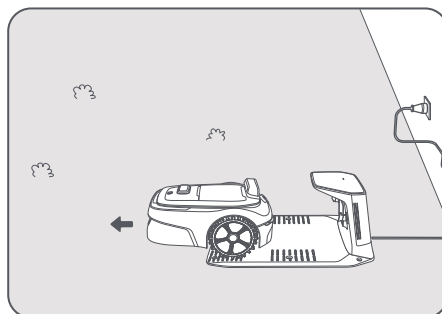
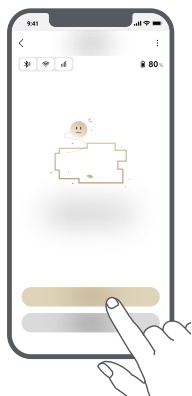


- Upewnij się, że kąty skrętu są większe niż **90°**. Kąty mniejsze niż **90°** mogą utrudniać robotowi wykonanie estetycznego koszenia.



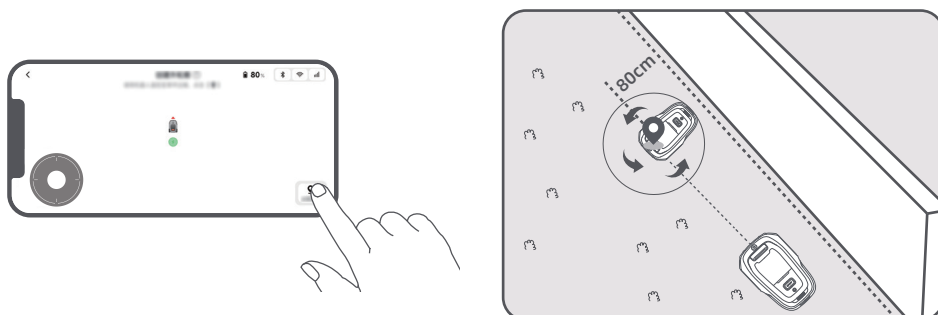
Rozpocznij mapowanie:

1. Dotknij opcji **Rozpocznij mapowanie** w aplikacji, a robot sprawdzi swój status i przeprowadzi kalibrację.



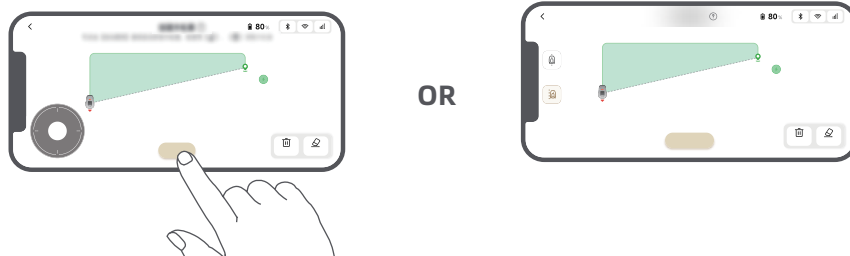
Ostrożnie: Urządzenie automatycznie opuści stację ładowania w celu przeprowadzenia kalibracji. Zachowaj ostrożność.

2. Poprowadź robota zdalnie do krawędzi trawnika i dotknij opcji **Ustaw punkt początkowy**, aby ustalić punkt początkowy dla granicy. Robot obróci się w miejscu, aby skalibrować swoją pozycję.



3. Zmapuj obszar roboczy. Obsługiwane są następujące dwie metody.

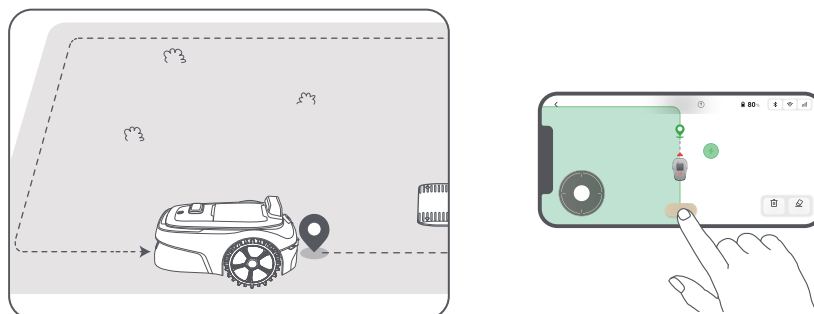
- Zdalne sterowanie robotem w celu prowadzenia go po obwodzie trawnika i wyznaczenia obszaru roboczego.
- Włączenie trybu automatycznego wykrywania granicy w celu zmapowania obszaru roboczego. Dzięki zaawansowanemu algorytmowi sztucznej inteligencji robot może wyznaczać granice bez konieczności ręcznego prowadzenia.



Ważne:

- Tryb automatycznego wykrywania granic wymaga wyraźnych granic trawnika i powinien być używany w świetle dziennym, aby zapewnić odpowiednią widoczność. Należy unikać korzystania z tej funkcji w warunkach słabego oświetlenia lub w deszczu.
- Zalecamy podążanie za robotem podczas korzystania z trybu automatycznego wykrywania granic. Jeśli robot nie wykryje prawidłowo granic, można wyjść z trybu automatycznego wykrywania granic i w dowolnym momencie przełączyć się na zdalne sterowanie.
- Sprawdź, czy kamera przednia robota jest czysta i czy nie jest zasłonięta.

4. Gdy robot powróci do miejsca w odległości **1 m (39,4 cala)** od punktu początkowego, można dotknąć przycisku **Domknij granicę**, aby zakończyć ustawianie granicy.

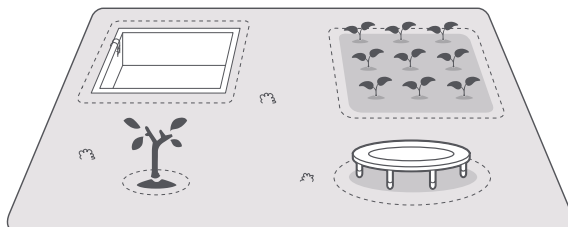


5. (Opcjonalnie) Edytuj mapę.

Możesz również przejść do **Strona Urządzenie** >  > **Edytuj**, aby skorygować mapę po zakończeniu mapowania.

1 Ustaw strefę wyłączoną

Chociaż robot może automatycznie omijać przeszkody, nadal konieczne jest ustawienie obszarów ryzyka upadku, takich jak baseny i piaskownice, jako stref wyłączonych. Obiekty, które chcesz chronić (takie jak kwietnik, trampolina, grządka warzywna lub odstępnięty korzeń drzewa) ustaw jako strefy wyłączone.

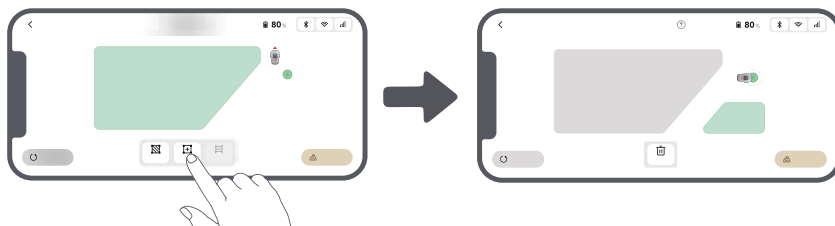


2 Dodaj lub rozszerz strefy

• Aby utworzyć więcej stref

Jeśli trawnik jest rozdzielony drogami lub masz kilka odizolowanych trawników, możesz tworzyć dodatkowe obszary robocze.

Uwaga: Jeśli w ogrodzie są kamienne ścieżki, wyznacz je jako oddzielne strefy. Następnie narysuj ścieżki łączące, aby robot mógł poruszać się między strefami.



• Rozszerzanie istniejących stref

Istniejącą strefę można rozszerzyć, tworząc obszar, który ma zostać w niej uwzględniony. Jeśli oba obszary nakładają się na siebie, zostaną automatycznie połączone.

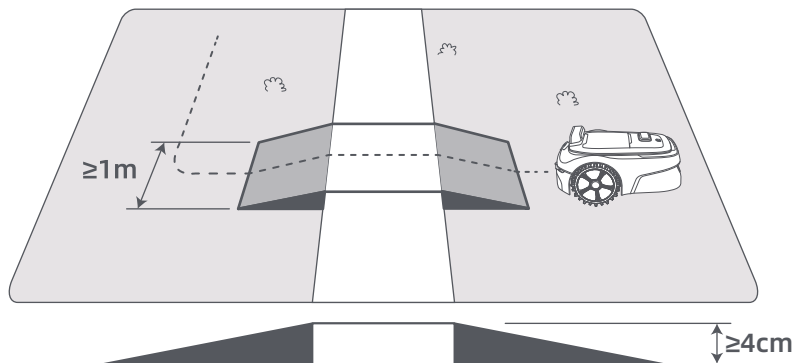


3 Wyznacz ścieżkę

W przypadku oddzielonych stref należy utworzyć łączącą je ścieżkę. Oddzielne strefy bez ścieżki będą dla robota niedostępne.

Uwaga: Domyślnie robot porusza się tylko po ścieżce, nie kosząc przy tym trawy.

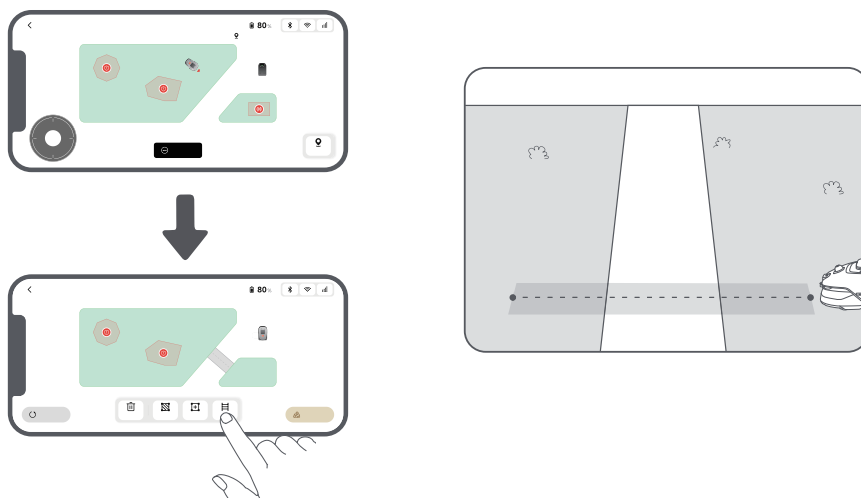
Ważne: Jeśli trawnik jest rozdzielony przejściami wyższymi niż **4 cm (1,6 cala)**, umieść obiekt o nachyleniu równym wysokości przejścia (np. pochylnię).



• Łączenie dwóch oddzielonych od siebie stref roboczych

W przypadku oddzielonych obszarów należy utworzyć łączące je ścieżki. W przeciwnym razie będą one dla robota niedostępne.

Ważne: Upewnij się, że początek i koniec ścieżki znajdują się na trawie.



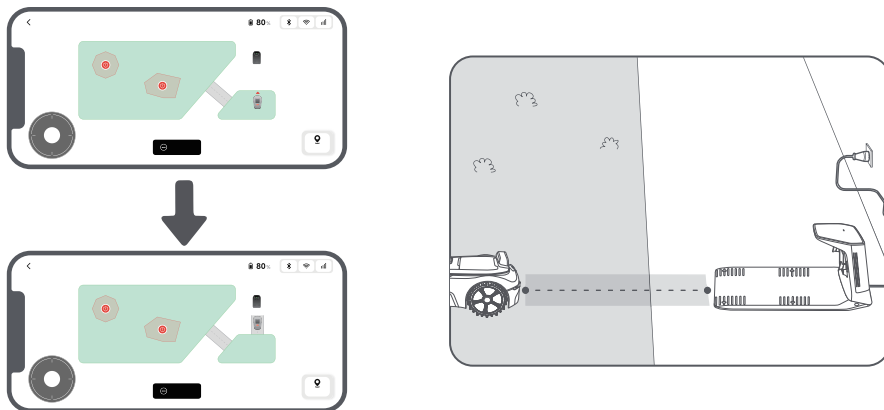
• Łączenie obszaru roboczego ze stacją ładowania

Jeśli stacja ładowania nie znajduje się w obszarze roboczym, należy utworzyć ścieżkę łączącą ją z obszarem roboczym.

Ważne:

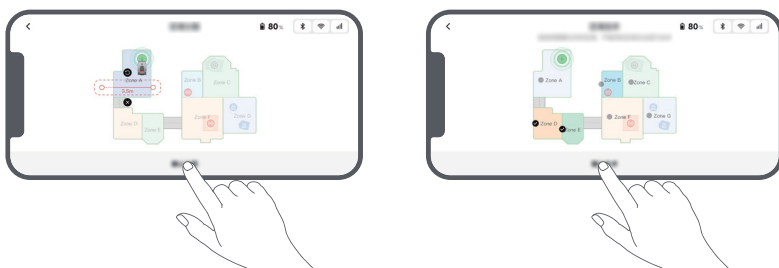
- Upewnij się, że jeden koniec znajduje się na trawie, a drugi przed stacją ładowania.
- Podczas tworzenia ścieżek łączących obszar roboczy ze stacją ładowania nie należy zdalnie dokować

robota w stacji ładowania. W przeciwnym razie LiDAR może zostać zastąpiony, co może spowodować niepowodzenie mapowania.



4 Rozdzielanie i scalanie stref

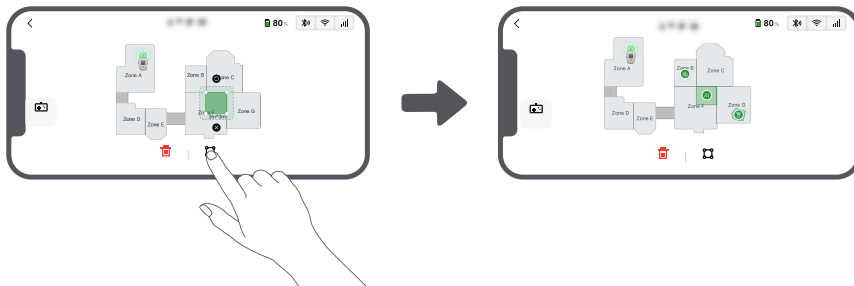
Podziel strefę na mniejsze strefy lub połącz podzielone strefy w większą strefę.



5 Ustaw Strefę dostępną

Podczas koszenia robot automatycznie traktuje powierzchnie bez trawy (np. kamienne ścieżki) jako niedostępne i je omija. Jeśli robot musi przejechać przez powierzchnie bez trawy w obrębie obszaru roboczego, ustaw je wcześniej jako Strefy dostępne, aby zapobiec przerwom w pracy.

W Strefach dostępnych robot ignoruje typ podłoża, ale nadal unika fizycznych przeszkód.



6. Naciśnij **Ukończ mapę**.

Ważne:

- Nie przesuwaj ręcznie robota podczas tworzenia granicy, ponieważ może to spowodować niepowodzenie mapowania.
- Po rozpoczęciu mapowania nie dokuj zdalnie robota w stacji ładowania, dopóki proces mapowania nie zostanie ukończony. W przeciwnym razie LiDAR może zostać zastłonięty, co może spowodować niepowodzenie mapowania.

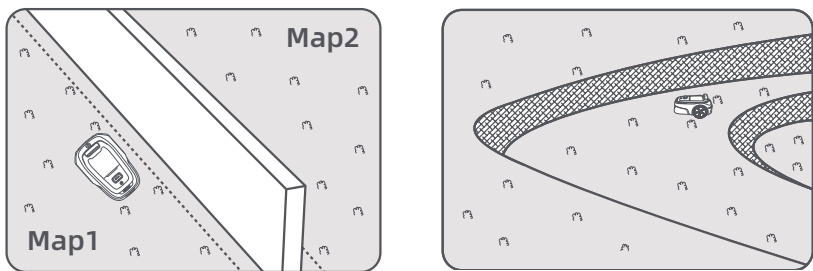
7. Dotknij **Rozpocznij przyswajanie mapy**. Robot automatycznie zbada i nauczy się zmapowanego obszaru przed pierwszym koszeniem. Nie musisz pozostawać w pobliżu.

5.2 Dodawanie drugiej mapy

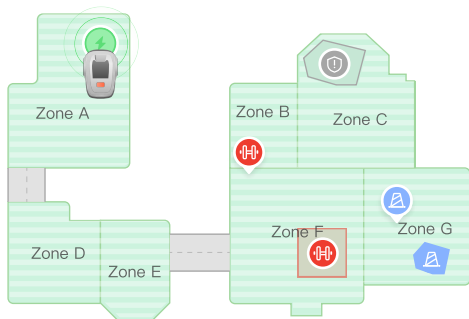
Funkcja podwójnej mapy została zaprojektowana z myślą o sytuacjach, w których robot nie może samodzielnie przemieszczać się między oddzielnymi trawnikami lub gdy konieczne jest korzystanie z więcej niż jednej mapy.

Utworzenie drugiej mapy może być konieczne, jeśli:



- Nie można połączyć trawników z przodu i z tyłu domu.
- Istnieje znaczna różnica wysokości między obszarami trawnika.
- Masz kilka nieruchomości, ale tylko jednego robota.
- Obszar trawnika jest zbyt duży na pojedynczą mapę.

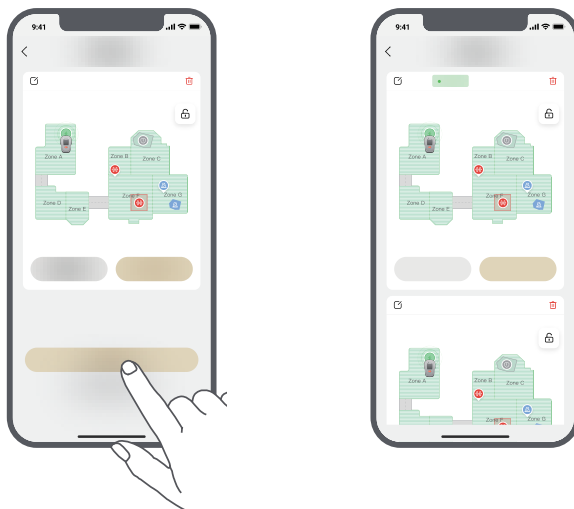


Uwaga: Jeśli trawniki są połączone i mieszczą się w zakresie możliwości robota, należy zamiast tego użyć konfiguracji wielostrefowej.



Aby zmapować drugi trawnik:

1. Przygotuj stację ładowania.
 - Jeśli zakupiono drugą stację ładowania, należy zainstalować ją na drugim trawniku.
 - Jeśli nie, przenieś robota i jego stację ładowania ręcznie, aby rozpocząć mapowanie drugiego trawnika.
2. Przejdź do **Strona Urządzenie** >  i naciśnij **Dodaj mapę** w aplikacji MOVAhome, aby utworzyć drugą mapę.
3. Po ukończeniu drugiej mapy możesz przełączać się między mapami za pomocą funkcji  > **Użyj**.



Uwaga:

- Po przełączeniu mapy zostaną zastosowane plany i ustawienia koszenia bieżącej mapy.
- Dla większej wygody można zakupić dodatkową stację ładowania do zainstalowania na drugiej mapie. Dzięki oddzielnej stacji ładowania zainstalowanej na drugiej mapie, wystarczy ręcznie przenosić robota między dwiema mapami.

6. Obsługa

6.1 Rozpoczęcie koszenia po raz pierwszy

Wskazówki przed koszeniem:

- Użyj tradycyjnej kosiarki, aby skosić trawę na wysokość nie większą niż **10 cm (3,9 cala)**.
- Usuń z trawnika przeszkody, w tym gruz, sterty liści, zabawki, druty i kamienie. Upewnij się, że podczas koszenia przez robota na trawniku nie przebywają dzieci ani zwierzęta.
- Wypełnij dziury w trawniku.
- Ustaw wcześniej w aplikacji preferencje koszenia (np. wydajność koszenia).



Możesz wybrać jedną z następujących dwóch metod rozpoczęcia koszenia.

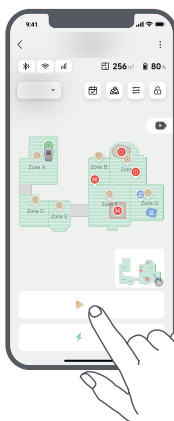
a) Uruchomienie za pomocą panelu sterowania

1. Otwórz górną pokrywę, aby uzyskać dostęp do panelu sterowania.
2. Obróć pokrętkę na robocie, aby ustawić wysokość koszenia (20 mm-60 mm).
3. Naciśnij przycisk **▶**, a następnie w ciągu 5 sekund naciśnij przycisk **OK**. Robot opuści stację ładowania i rozpocznie koszenie całego obszaru.
4. Zamknij górną pokrywę.



b) Uruchomienie za pomocą aplikacji

1. Otwórz aplikację.
2. Wybierz tryb koszenia i dotknij opcji **Rozpocznij koszenie**, aby rozpocząć koszenie.



6.2 Koszenie trawnika przy użyciu podwójnych map

1. Ręcznie przenieś robota na mapę obszaru, który chcesz skosić.
2. Przed rozpoczęciem koszenia wybierz w aplikacji odpowiednią mapę.

Uwaga: Po przełączeniu mapy zostaną zastosowane plany i ustawienia koszenia bieżącej mapy.

Jak radzić sobie z niskim poziomem naładowania akumulatora lub problemami z ładowaniem?

W przypadku zadań z tylko jedną stacją ładowania, jeśli stacja ładowania nie zostanie ręcznie przeniesiona wraz z robotem na drugą mapę, robot może zużyć akumulator i wyświetlić komunikat o błędzie ładowania, ponieważ nie może zlokalizować stacji ładowania. Aby rozwiązać ten problem, wykonaj następujące kroki:

1. Ręcznie przenieś robota na mapę ze stacją ładującą w celu naładowania.
2. Po naładowaniu przenieś robota na pierwotną mapę. Urządzenie automatycznie wznowi koszenie.

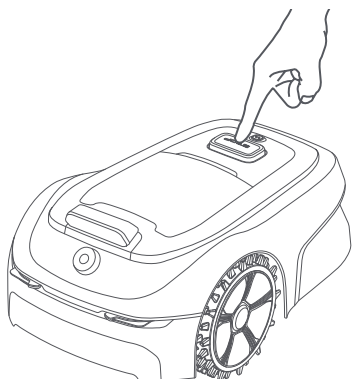
Ważne: Podczas tego procesu nie należy zmieniać mapy w aplikacji. Dzięki temu robot zapamiętuje swoją ostatnią pozycję i może kontynuować pracę w miejscu, w którym ją zakończył.

3. W razie potrzeby powtarzaj te czynności, aż cały trawnik zostanie skoszony.

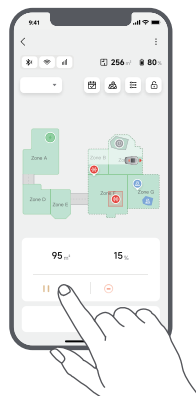
6.3 Wstrzymanie

Aby wstrzymać bieżące zadanie koszenia, można nacisnąć przycisk **Stop** na robocie lub dotknąć opcji **Wstrzymaj** w aplikacji.

Uwaga: Po naciśnięciu przycisku **Stop** robota nie można uruchomić bezpośrednio z aplikacji. Aby wznowić pracę, dwukrotnie naciśnij przycisk **OK** na panelu sterowania, aby najpierw wyłączyć blokadę bezpieczeństwa.

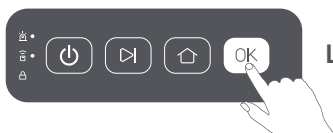
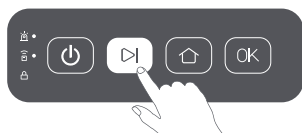


LUB

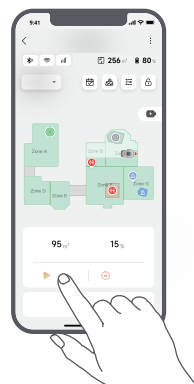


6.4 Wznowienie

Aby wznowić zadanie po wstrzymaniu robota, naciśnij przycisk **▶**, a następnie w ciągu 5 sekund naciśnij przycisk **OK**, aby potwierdzić. Robot wznowi poprzednie zadanie koszenia. Możesz też dotknąć opcji **Kontynuuj** w aplikacji, aby wznowić zadanie koszenia.



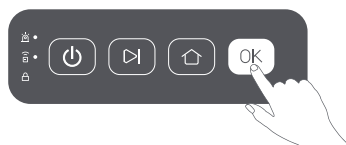
LUB



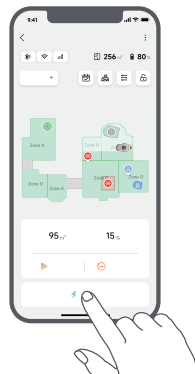
6.5 Powrót do stacji ładowania

Aby zatrzymać zadanie koszenia i wysłać robota z powrotem do stacji ładowania, naciśnij przycisk **🏠**, a następnie w ciągu 5 sekund naciśnij przycisk **OK** na panelu sterowania, aby potwierdzić.

Można również wybrać opcję **Powrót do stacji** w aplikacji, aby wysłać robota z powrotem.



LUB





7 Aplikacja MOVAhome

Gdzie można dowiedzieć się więcej

Aplikacja MOVAhome to więcej niż pilot zdalnego sterowania. Aplikacja umożliwia wiele czynności: zdalne wprowadzanie różnych ustawień, korzystanie z różnych trybów koszenia i dostosowywanie planów koszenia.

7.1 Ustawienia koszenia

Funkcja	Lokalizacja w aplikacji	Opis
Tryby koszenia	Strona Urządzenie > Pole wyboru trybu w lewym górnym rogu	Robot oferuje różne tryby koszenia. Za pomocą aplikacji można przełączać się między trybami, w tym koszeniem całego obszaru, koszeniem strefowym, koszeniem krawędzi, koszeniem punktowym i trybem ręcznym.
Plan	Strona Urządzenie > 	Po ukończeniu pierwszej mapy robot automatycznie tworzy dwa tygodniowe plany koszenia w zależności od wielkości trawnika: „ Plan wiosenno-letni ” i „ Plan jesienno-zimowy ”. Dzięki funkcji planu można całkowicie powierzyć codzienne koszenie robotowi. Wystarczy tylko regularnie konserwować robota. Uwaga: Jeśli obawiasz się, że robot może przeszkadzać Tobie lub Twoim sąsiadom, gdy pracuje autonomicznie w określonych godzinach, możesz przejść do Ustawień > Nie przeszkadzać i ustawić czas Nie przeszkadzać w aplikacji.
Kształty koszenia	Strona Urządzenie >  > Edytuj > Kształty	Spersonalizuj swój trawnik, dodając kształty. Zdefiniowane kształty zostaną wyłączone z koszenia we wszystkich trybach koszenia. Możesz modyfikować ich położenie, rozmiar lub usuwać je w Kształtach .

7.2 Funkcje ochrony przed warunkami atmosferycznymi




Jeśli obawiasz się, że niekorzystne warunki pogodowe mogą wpłynąć na koszenie, możesz włączyć następujące funkcje ochrony przed warunkami atmosferycznymi na **Strona Urządzenie >** w aplikacji.

Funkcja	Opis
Ochrona przed deszczem	Gdy funkcja ta jest włączona, robot automatycznie wstrzymuje koszenie i powraca do stacji ładowania, gdy pada deszcz. W aplikacji można ustawić czas ochrony przed deszczem. Uwaga: Koszenie mokrej trawy może spowodować uszkodzenie trawnika. Zaleca się wydłużenie czasu ochrony, aby trawa mogła wyschnąć przed ponownym koszeniem.
Ochrona przed mrozem	Koszenie w temperaturach poniżej 0° C (32° F) może spowodować trwałe uszkodzenie trawnika. Ze względów bezpieczeństwa akumulator nie będzie ładowany. Aby chronić trawnik i robota, można włączyć funkcję ochrony przed mrozem . Po włączeniu tej funkcji robot automatycznie wstrzymuje koszenie i powraca do stacji ładowania, gdy temperatura spadnie poniżej 0° C (32° F) , i wznowia koszenie, gdy temperatura wzrośnie powyżej 0° C (32° F) i robot może normalnie się ładować.

7.3 Funkcje antykradzieżowe i bezpieczeństwa

W tej sekcji omówiono funkcje antykradzieżowe i bezpieczeństwa robota, w tym alarmy dotyczące utraty kontaktu z podłożem lub poruszania się poza mapą, śledzenie lokalizacji w czasie rzeczywistym, alerty o obecności ludzi oraz blokadę rodzicielską, zapobiegającą niezamierzonemu uruchomieniu.



Aby włączyć funkcje antykradzieżowe i bezpieczeństwa, przejdź do **Strona Urządzenie** >  w aplikacji.

Funkcja	Opis
Alarm podniesienia robota	Gdy ta funkcja jest włączona, alarm włączy się natychmiast po podniesieniu robota, a robot zostanie zablokowany. Aby wznowić pracę, dwukrotnie naciśnij przycisk OK na panelu sterowania, aby najpierw wyłączyć blokadę bezpieczeństwa.
Alarm w przypadku wyjechania poza obręb mapy	Gdy funkcja jest włączona, robot zostanie zablokowany i alarm zostanie natychmiast uruchomiony, jeśli znajdzie się poza mapą.
Lokalizacja w czasie rzeczywistym	Gdy ta funkcja jest włączona, obecną lokalizację robota możesz sprawdzić w Google Maps.
Wykrycie obecności ludzi	Po włączeniu tej funkcji robot powiadomi cię po wykryciu obecności człowieka.
Blokada rodzicielska	Możesz kliknąć  na stronie Urządzenie. Po włączeniu tej funkcji panel sterowania zostanie zablokowany. Aby wyłączyć funkcję, naciśnij jednocześnie przyciski  i  na panelu sterowania.

Uwaga: Funkcje alarmu w przypadku wyjechania poza obręb mapy i lokalizacji w czasie rzeczywistym są dostępne tylko po aktywowaniu Usługi Link.

7.4 Funkcje TrueGuard

Ten robot umożliwia pilnowanie ogrodu dzięki obrazowi wideo w czasie rzeczywistym i patrolowaniu określonych miejsc za pośrednictwem aplikacji.

Funkcja	Opis
Obraz wideo w czasie rzeczywistym	Stuknij  , aby wyświetlić obraz wideo na żywo z kamery przedniej robota, umożliwiającą monitorowanie ogrodu w dowolnym miejscu i czasie.
Patrowanie	Gdy robot jest w trybie gotowości, można wysłać go do patrolowania określonych granic lub miejsc w ogrodzie za pośrednictwem aplikacji. Aby uzyskać dostęp do tej funkcji, przejdź do  > Patrolowanie.

7.5 Niestandardowy okres ładowania

Ustawienia ładowania można dostosować na **Strona Urządzenie** >  **Ładowanie** w aplikacji.

Funkcja **niestandardowego okresu ładowania** umożliwia ustawienie okresu ładowania robota na określone godziny. Po włączeniu tej funkcji robot łąduje się do bezpiecznego poziomu, gdy poziom naładowania akumulatora jest niski i nie są wykonywane żadne zadania związane z koszeniem, a ładowanie do pełna jest wykonywane tylko w trakcie wyznaczonego okresu ładowania.

Uwaga: Zespół programistów MOVA będzie stale przeprowadzał aktualizacje **OTA (zdalna aktualizacja)** oraz konserwację oprogramowania wbudowanego i aplikacji. Sprawdź powiadomienia o aktualizacjach lub włącz funkcję **automatycznej aktualizacji**, aby aktualizować oprogramowanie firmowe i aplikację oraz korzystać z większej liczby funkcji.

8 Konserwacja

Aby zapewnić lepszą wydajność i żywotność robota, należy go regularnie czyścić i wymieniać zużyte części zgodnie z niżej podaną częstotliwością:

Część	Częstotliwość wymiany
Ostrza	Co 6-8 tygodni lub częściej

Uwaga:

- Pozostały czas pracy ostrzy można sprawdzić, przechodząc do Strona Urządzenie > > **Materiały eksploatacyjne i konserwacja** w aplikacji. Po wymianie materiałów eksploatacyjnych zgodnie z monitem przejdź do strony szczegółów materiału eksploatacyjnego i dotknij opcji **Wymieniłem**, aby zresetować licznik czasu.
- Jeśli masz w ogrodzie obszary wyznaczone do rutynowego czyszczenia i serwisowania robota, możesz ustawić na mapie punkty konserwacji, przechodząc do Strona Urządzenie > > **Przejdź do punktu konserwacji** > Edytuj punkt. Po ustawieniu punktów konserwacji można po prostu nacisnąć przycisk Go i skierować robota do wyznaczonych lokalizacji w celu łatwego serwisowania.

8.1 Czyszczenie

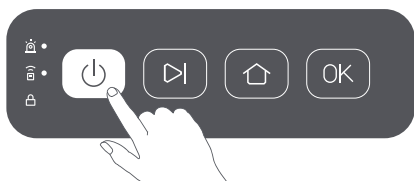
Regularnie czyść robota, aby zapobiec gromadzeniu się ścinków trawy i brudu oraz zapychaniu tarczy tnącej i kół napędowych, co może wpływać na wydajność koszenia, dokowania i przemieszczania. Zalecamy korzystanie z zestawu czyszczącego, dostępnego w lokalnych sklepach lub w Internecie.

⚠ Ostrzeżenie: Przed czyszczeniem należy wyłączyć robota i obrócić klucz bezpieczeństwa do pozycji **OFF (WYŁ.)**. Odłącz stację ładowania.

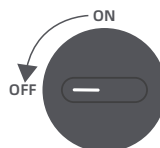
Ostrożnie: Podczas przewracania robota należy uważać, aby nie zarysować obiektywu kamery.

• Obudowa, podwozie i tarcza tnąca:

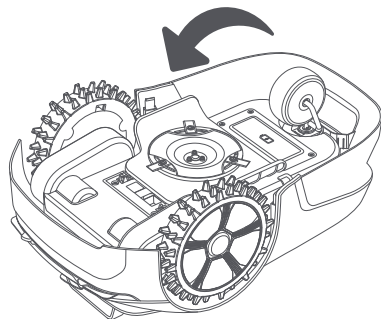
1. Wyłącz robota.



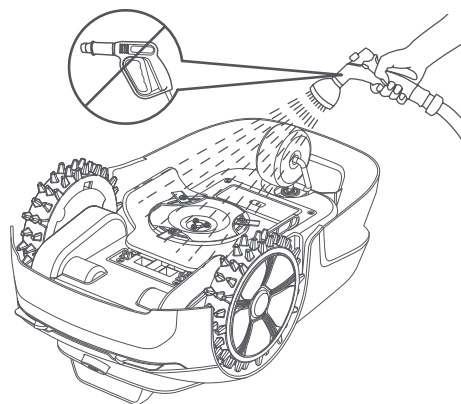
2. Ustaw klucz bezpieczeństwa w pozycji **OFF (WYŁ.)**.



3. Umieść robota na miękkiej powierzchni i odwróć go do góry nogami.



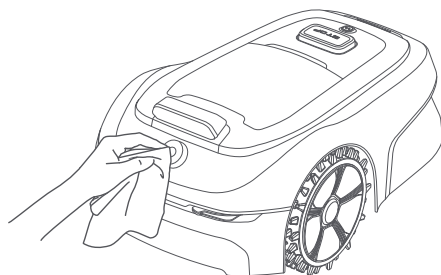
4. Oczyszczyć obudowę, tarczę tnącą i podwozie za pomocą węża.



⚠ Ostrzeżenie: Podczas czyszczenia obudowy nie należy dotykać ostrzy. Podczas czyszczenia należy nosić rękawiczki.

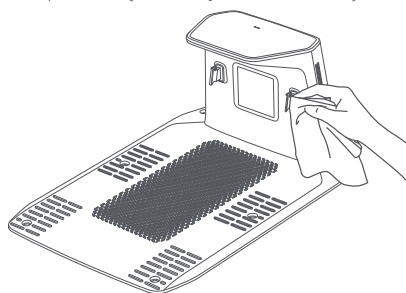
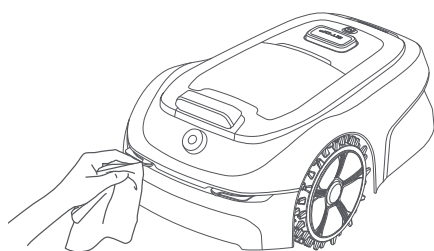
Ostrzeżenie: Do czyszczenia nie należy używać myjki wysokociśnieniowej. Do czyszczenia nie należy używać detergentów.

5. Ostrożnie wyczyścić czujnik LiDAR niestrzępiącą się szmatką.



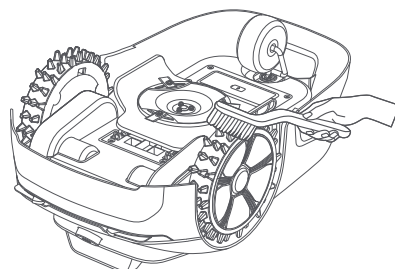
• Styki ładowania i przednia kamera:

Za pomocą czystej szmatki wytrzyj styki ładowania na robocie i stacji ładowania, a także wyczyść przednią kamerę. Po czyszczeniu należy utrzymywać styki ładowania i przednią kamerę w stanie suchym.



• Koła napędowe:

Usuwać błoto z kół za pomocą szczotki, aby zapewnić dobrą przyczepność.



8.2 Wymiana ostrzy

Aby zachować ostrość ostrzy, należy je regularnie wymieniać. Zaleca się wymianę ostrzy co **6-8 tygodni** lub częściej. Należy używać wyłącznie oryginalnych ostrzy MOVA.

⚠ Ostrzeżenie: Wyłącz robota i obróć klucz bezpieczeństwa do pozycji **OFF (WYŁ.)**. Przed wymianą ostrzy należy założyć rękawice ochronne.

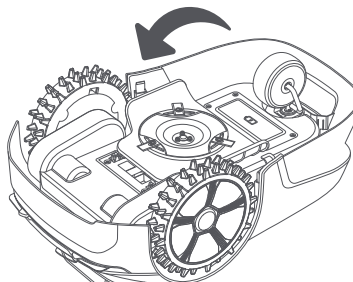
Ostrzeżenie: Wymień wszystkie trzy ostrza jednocześnie, aby zapewnić zrównoważony system tnący.

Ostrożnie: Podczas przewracania robota należy uważać, aby nie zarysować obiektywu kamery.

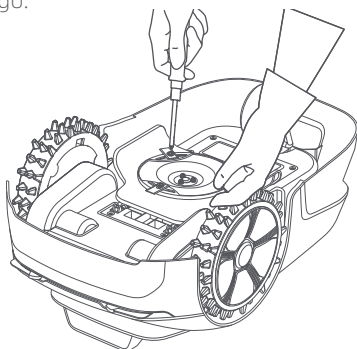
1. Wyłącz robota i obróć klucz bezpieczeństwa do pozycji **OFF (WYŁ.)**.



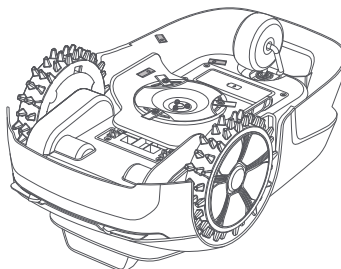
2. Umieść robota na miękkiej powierzchni i odwróć go do góry nogami.



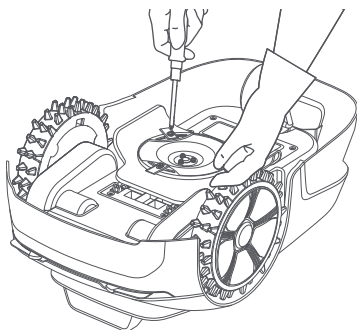
3. Poluzuj śrubki za pomocą śrubokręta krzyżakowego.



4. Usuń trzy ostrza i śruby.



5. Wyrównaj nowe ostrza z otworami na tarczy tnącej, a następnie zabezpiecz je śrubkami.



6. Sprawdź, czy ostrza mogą się swobodnie obracać.

9 Akumulator

9.1 Temperatura pracy i ładowania

Robot działa normalnie, gdy temperatura akumulatora wynosi od **-6 ° C (21 ° F) do 57 ° C (135 ° F)**.



Nie ładuj akumulatora w temperaturze poniżej **6 ° C (43 ° F)** lub powyżej **50 ° C (122 ° F)**, ponieważ ładowanie zostanie zablokowane przez system zabezpieczający akumulator. Ładowanie jest wznowiane, gdy temperatura akumulatora wzrośnie powyżej **6 ° C (43 ° F)** lub spadnie poniżej **50 ° C (122 ° F)** i akumulator będzie w stanie przyjmować ładowanie.

Uwaga: Wszystkie wartości temperatury dopuszczają odchylenie wynoszące **3 ° C (37 ° F)**.

W celu uzyskania najlepszej wydajności zaleca się użytkowanie kosiarki w temperaturze otoczenia od **10 ° C (50 ° F) do 30 ° C (86 ° F)**.

Tryb ładowania z niską mocą:

Po włączeniu trybu ładowania z niską mocą funkcje niezwiązane z ładowaniem zostaną wyłączone (sieć zostanie wyłączona).

- Aby włączyć tryb ładowania z niską mocą, naciśnij i przytrzymaj jednocześnie przycisk  i przycisk , a następnie naciśnij szybko 5 razy przycisk **OK**. Usłyszysz komunikat głosowy: Tryb ładowania z niską mocą jest włączony.
- Aby wyłączyć tryb ładowania z niską mocą, należy ponownie uruchomić robota.

9.2 Wymagania dotyczące przechowywania

W przypadku długotrwałego przechowywania należy ładować akumulator co 6 miesięcy, aby go chronić. Uszkodzenia akumulatora spowodowane nadmiernym rozładowaniem nie są objęte ograniczoną gwarancją. Temperatura długoterminowego przechowywania akumulatora powinna wynosić od **-10 ° C (14 ° F) do 35 ° C (95 ° F)**. Aby zminimalizować uszkodzenia, zalecana temperatura przechowywania akumulatora wynosi od **0 ° C (32 ° F) do 25 ° C (77 ° F)**.

Uwaga: Żywotność akumulatora robota zależy od częstotliwości użytkowania i liczby godzin pracy. Jeśli akumulator jest uszkodzony lub nie można go naładować, nie należy samowolnie pozbywać się przestarzałego lub wadliwego akumulatora. Należy przestrzegać lokalnych przepisów dotyczących recyklingu.

10 Przechowywanie przez zimę

• Robot

1. Naładuj akumulator do pełna. Wyłącz robota i obróć klucz bezpieczeństwa do pozycji **OFF (WYŁ.)**.
2. Przed odstawieniem robota na zimę należy go dokładnie wyczyścić.
3. Robota należy przechowywać wewnątrz w suchym miejscu, w temperaturze **powyżej 0 ° C (32 ° F)**.

• Stacja ładowania

Odłącz stację ładowania i przechowuj ją w suchym i chłodnym miejscu, z dala od bezpośredniego światła słonecznego.

Uwaga: Po przechowywaniu przez zimę należy ponownie zainstalować stację ładowania i umieścić w niej robota w celu naładowania. Jeśli ponownie zainstalujesz stację ładowania w innym miejscu, robot automatycznie zaktualizuje lokalizację stacji, gdy tylko się naładuje i opuści stację. Jeśli napotkasz błędy pozycjonowania z powodu znaczących zmian w ogrodzie, zaleca się ponowne zmapowanie obszaru.

11 Transport

W przypadku transportowania na duże odległości należy upewnić się, że robot jest wyłączony. Zaleca się używanie oryginalnego opakowania.

Ostrzeżenie

- Przed transportowaniem wyłącz robota i obróć klucz bezpieczeństwa do pozycji **OFF (WYŁ.)**.
- Podnieś robota za tylny uchwyt, trzymając tarczę tnącą z dala od ciała.

12. Rozwiązywanie problemów

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Robot nie jest połączony z aplikacją.	1. Robot nie znajduje się w zasięgu sygnału Wi-Fi lub Bluetooth. 2. Robot jest wyłączony lub uruchamia się ponownie.	1. Sprawdź, czy robot zakończył proces włączania. 2. Sprawdź, czy router działa prawidłowo. 3. Zbliz się do robota, aby nawiązać połączenie Bluetooth.
Nie udało się połączyć z siecią Wi-Fi.	Robot obsługuje wyłącznie sieci 2,4 GHz.	Upewnij się, że korzystasz z sieci jednopasmowej o częstotliwości 2,4 GHz.
Robot został podniesiony.	Koło nie spoczywa na ziemi.	1. Połóż robota z powrotem na równym podłożu. 2. Naciśnij dwukrotnie przycisk OK, aby odblokować robota. 3. Robot nie jest w stanie przejeżdżać przez przedmioty wyższe niż 4 cm (1,6 cala). Upewnij się, że robot pracuje na równym podłożu.
Robot jest przechylony.	Robot przechyla się o ponad 40% (21,8°).	1. Połóż robota z powrotem na równym podłożu. 2. Naciśnij dwukrotnie przycisk OK, aby odblokować robota. 3. Robot nie jest w stanie wjechać na zbroca o kącie nachylenia większym niż 40% (21,8°).
Robot jest unieruchomiony.	Robot jest przez coś unieruchomiony i nie udaje mu się wydośćać.	1. Usuń przeszkody znajdujące się w pobliżu i spróbuj ponownie. 2. Ręcznie przenieś robota na płaskie i otwarte miejsce w obrębie mapy i spróbuj rozpocząć zadanie ponownie. Jeżeli problem będzie się powtarzał, spróbuj ponownie, gdy robot znajdzie się w stacji ładowania. 3. Sprawdź, czy w podłożu są dziury. Wypełnij je przed koszeniem, aby zapobiec unieruchomieniu robota. 4. Jeżeli w danej lokalizacji robot często zostaje unieruchomiony, możesz ustawić w niej strefę wyłączoną.
Błąd lewego/prawego koła tylnego.	Koło nie może się obracać lub wystąpił problem z silnikiem koła.	1. Wyczyść tylne koła i spróbuj ponownie. 2. Jeśli ten błąd nadal występuje, spróbuj ponownie uruchomić robota. 3. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
Tarcza tnąca nie może się obracać.	Tarcza tnąca nie może się normalnie obracać lub wystąpił problem z silnikiem koszącym.	1. Wyczyść tarczę tnącą i spróbuj ponownie. 2. Sprawdź, czy trawa w pobliżu jest wyższa niż 10 cm (3,9 cala). Możesz zmienić wysokość omijania przeszkód bądź użyć tradycyjnej kosiarki, aby przeprowadzić wstępne koszenie i zapobiec zablokowaniu tarczy tnącej przez wysoką trawę. 3. Sprawdź, czy pod tarczą tnącą znajduje się woda. Jeżeli tak, przenieś robota w suche miejsce i spróbuj ponownie. 4. Jeśli ten błąd nadal występuje, spróbuj ponownie uruchomić robota. 5. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
Błąd ładowania.	Robot dokuje w stacji ładowania, ale występuje problem z natężeniem lub napięciem prądu ładowania.	1. Sprawdź, czy stacja ładowania jest poprawnie podłączona do zasilania. 2. Sprawdź, czy styki ładowania robota i stacji ładowania są czyste. 3. Po zakończeniu sprawdzania, spróbuj ponownie zadokować robota w stacji ładowania. 4. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
Robot wyłącza się natchmiast	Temperatura akumulatora wynosi $\geq 65^{\circ}\text{C}$ (149°F)	1. Wyłącz robota i poczekaj, aż temperatura przegrody na akumulator spadnie poniżej 57°C (135°F). Temperatura automatycznie obniża się po pewnym czasie. 2. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
	Temperatura akumulatora wynosi $< -12^{\circ}\text{C}$ (10°F)	1. Używaj robota w miejscach, gdzie temperatura przegrody na akumulator przekracza -6°C (21°F). 2. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Robot wstrzymuje zadania i wraca do stacji	Temperatura akumulatora wynosi $\geq 62^{\circ}\text{C}$ (144°F)	1. Wyłącz robota i poczekaj, aż temperatura przegrody na akumulator spadnie poniżej 57°C (135°F). Temperatura automatycznie obniża się po pewnym czasie. 2. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
	Temperatura akumulatora wynosi $< -6^{\circ}\text{C}$ (21°F)	1. Używaj robota w miejscach, gdzie temperatura przegrody na akumulator przekracza -6°C (21°F). 2. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
Robot znajduje się w stacji, ale nie ładuje się	Temperatura akumulatora wynosi $> 50^{\circ}\text{C}$ (122°F)	1. Wyłącz robota i poczekaj, aż temperatura przegrody na akumulator spadnie poniżej 50°C (122°F). Temperatura automatycznie obniża się po pewnym czasie. 2. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
	Temperatura akumulatora wynosi $< 6^{\circ}\text{C}$ (43°F)	1. Używaj robota w miejscach, gdzie temperatura przegrody na akumulator przekracza 6°C (43°F). 2. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
Temperatura lidarów jest wysoka.	Temperatura lidarów jest wysoka. LiDAR wkrótce przestanie działać.	1. Robot automatycznie spróbuje wrócić do stacji ładowania, aby się schłodzić. 2. Upewnij się, że robot działa w temperaturze otoczenia poniżej 40°C (104°F). 3. Umieść robota w zacienionym, chłodnym i dobrze wentylowanym miejscu. Alarm wyłączy się, gdy temperatura spadnie do normalnego zakresu. 4. Robot automatycznie wznowi działanie, gdy alarm ustanie. 5. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
Robot stracił orientację.	Nastąpiła utrata rozpoznania pozycji.	1. Sprawdź, czy LiDAR lub kamera przednia na górze robota nie są zabrudzone. Brud negatywnie wpłynie na ustalanie lokalizacji. 2. Ręcznie przenieś robota na otwarte miejsce w obrębie mapy i spróbuj rozpocząć zadanie ponownie. 3. Jeżeli nie uda się przywrócić ustalania lokalizacji, zdalnie skieruj robota do stacji ładowania za pośrednictwem aplikacji i rozpocznij koszenie.
Błąd czujnika.	Błąd czujnika.	1. Uruchom robota ponownie i spróbuj ponownie. 2. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
Robot znajduje się w strefie wyłączonej.	Robot znajduje się w strefie wyłączonej.	1. Ręcznie przenieś robota ze strefy wyłączonej i spróbuj ponownie. 2. Zdalnie kontroluj robota przez aplikację, aby przemieścić go poza strefę wyłączoną i spróbuj ponownie.
Robot jest poza mapą.	Robot jest poza mapą.	1. Ręcznie przenieś robota na obszar mapy i spróbuj ponownie. 2. Zdalnie, za pomocą aplikacji przywróć robota na obszar mapy i spróbuj ponownie.
Włączono zatrzymanie awaryjne.	Naciśnięto przycisk Stop na robocie.	Naciśnij dwukrotnie przycisk OK, aby odblokować robota.
Niski poziom naładowania akumulatora. Robot niedługo się wyłączy.	Poziom naładowania akumulatora wynosi $\leq 10\%$.	Zadokuj robota w stacji ładowania, aby naładować akumulator.
Robot znajduje się z dala od mapy. Zachodzi ryzyko kradzieży.	Robot znajduje się z dala od mapy.	1. Ręcznie przenieś robota z powrotem do obszaru roboczego. 2. Możesz wyłączyć Alarm w przypadku wyjechania poza obręb mapy w aplikacji (Ustawienia).

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Nie udało się wrócić do stacji ładowania.	Robot nie może znaleźć stacji ładowania po powrocie z koszenia.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sprawdź, czy robota nie blokują jakieś przeszkody. Po ich usunięciu spróbuj ponownie. 2. Zdalnie skieruj robota z powrotem do stacji ładowania za pośrednictwem aplikacji.
Dokowanie w stacji ładowania zakończone niepowodzeniem.	Robot znajduje stację ładowania, ale nie udaje mu się zadokować.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sprawdź, czy elementy odblaskowe na stacji nie są brudne bądź zablokowane. 2. Sprawdź, czy przed stacją nie znajdują się jakieś przeszkody. 3. Sprawdź, czy stacja nie została przemieszczona. 4. Sprawdź, czy płyta podstawowa nie jest pokryta grubym błotem. 5. Sprawdź, czy stacja znajduje się na nachyleniu. 6. Sprawdź, czy stacja ma zasilanie. 7. Pomóż robotowi zadokować na stacji ładowania za pomocą pilota lub ręcznie.
Ustalanie lokalizacji zakończone niepowodzeniem.	Ustalanie lokalizacji kończy się niepowodzeniem, gdy robot próbuje rozpocząć zadanie koszenia.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ręcznie przenieś robota na płaskie i otwarte miejsce w obrębie mapy i spróbuj rozpocząć zadanie ponownie. 2. Jeżeli błąd będzie się powtarzał, spróbuj ponownie, gdy robot zostanie zadokowany w stacji ładowania.
Niewystarczająca przestrzeń do skrętu przed stacją.	Niewystarczająca przestrzeń do skrętu przed stacją.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Jeśli stacja jest umieszczona na krawędzi mapy lub wewnątrz niej, upewnij się, że istnieje co najmniej 1 m (39,4 cala) wolnej przestrzeni między przednią częścią płyty podstawowej stacji a granicą mapy; w przeciwnym razie robot może nie być w stanie skręcić. 2. Przenieś stację lub zmień mapę w Edycja mapy.
Ścieżka jest zablokowana.	Ścieżka jest zablokowana.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sprawdź, czy na ścieżce ustawiona jest strefa wyłączona. 2. Sprawdź, czy robota nie blokują jakieś przeszkody. 3. Jeśli robot nadal nie może przejechać, usuń ścieżkę w Edycji mapy i ustaw nową.
Wystąpił problem z przednią kamerą.	Wystąpił problem z przednią kamerą.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Przetrzyj przednią kamerę czystą szmatką. 2. Spróbuj ponownie uruchomić robota. 3. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
Przednia kamera jest zasłonięta.	Przednia kamera jest zasłonięta.	Przetrzyj przednią kamerę czystą szmatką.
Podczas automatycznego mapowania wystąpił błąd wykrywania granic.	Podczas automatycznego mapowania wystąpił błąd wykrywania granic.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Upewnij się, że warunki oświetleniowe są odpowiednie, nie za jasne ani za ciemne. 2. Upewnij się, że pogoda jest przejrzysta, bez mgły lub deszczu. 3. Upewnij się, że przednia kamera jest czysta i niezastonięta. 4. Upewnij się, że powierzchnia gruntu jest równa, ponieważ nierówności mogą wpłynąć na wykrywanie. 5. Jeśli wykrywanie granicy nadal nie działa, przełącz na tryb zdalnego sterowania, aby przeprowadzić mapowanie.
Robot wibruje w nietypowy sposób podczas koszenia.	Uszkodzone lub brakujące ostrza na tarczy tnącej.	Natychmiast wyłącz robota i sprawdź, czy na tarczy tnącej nie brakuje ostrzy, czy nie są one uszkodzone lub poluzowane.

13 Dane techniczne

Podstawowe informacje	Nazwa produktu	Kosiarka automatyczna
		ViAX 500
	Marka	MOVA
	Model	MVLM2100
	Wymiary	595 mm × 380 mm × 285 mm (23,4 cala × 15,0 cala × 11,2 cala)
	Ciężar robota (z akumulatorem)	9,6 kg (21,2 funta)
Koszenie	Maksymalny obszar mapowania	500 m ² (0,1 akra)
	Wysokość koszenia	20~60 mm (0,79 cala ~ 2,36 cala)
	Szerokość koszenia	20 cm (7,9 cala)
	Czas ładowania ¹	60 min
Emisja hałasu	Poziom mocy akustycznej LWA	57 dB(A)
	Niepewność mocy akustycznej KWA	3 dB(A)
	Poziom ciśnienia akustycznego LpA	49 dB(A)
	Niepewność ciśnienia akustycznego KpA	3 dB(A)
Warunki pracy	Temperatura robocza	0~50 °C (32~122 °F) Zalecana temperatura: 10~35 °C (50~95 °F)
	Temperatura przechowywania długoterminowego	-10~35 °C (14~95 °F) Zalecana temperatura: 0~25 °C (32~77 °F)
	Klasyfikacja IP	Robot: IPX6 Stacja ładowania: IPX4 Zasilacz: IP67
	Maksymalne nachylenie obszaru koszenia	40% (21,8°)
Łączność	Zakres częstotliwości Bluetooth	2400,0-2483,5 MHz
	Maks. moc sygnału radiowego	802.11b: 16±2 dBm (przy 11 Mbps) 802.11g: 14±2 dBm (przy 54 Mbps) 802.11n: 13±2 dBm (przy HT20,HT40) Bluetooth: 7,49 dBm
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400-2483,5 M)
	Moduł Link	Opcjonalnie (sprzedawane oddzielnie za pośrednictwem oficjalnych kanałów)
	Usługa Link (opcjonalna) ²	LTE-FDD: B1/3/5/7/8/20/28 LTE-TDD: B38/40/41 GSM: B2/3/5/8
	GNSS (opcjonalnie) ³	GPS/GLONASS/BDS/Galileo

Silnik koszący	Prędkość	2500/min
Akumulator (robot)	Model akumulatora	MBPM30
	Typ akumulatora	Akumulator litowo-jonowy
	Typowa pojemność	4 Ah
	Napięcie znamionowe	18 V DC
Zasilacz	Model ładowarki	MPAM20 / MPAM20(C)
	Napięcie wejściowe	100~240 V AC
	Napięcie wyjściowe	20 V DC
	Wyjściowe natężenie prądu	3 A
Stacja ładowania	Model stacji ładowania	MCV30
	Napięcie wejściowe	20 V DC
	Napięcie wyjściowe	20 V DC
	Wejściowe natężenie prądu	3 A
	Wyjściowe natężenie prądu	3 A
Akcesoria	Zapassowe ostrza i śruby	9
	Model ostrza	MBKM10

1. Czas ładowania ma zastosowanie, gdy robot automatycznie powraca do stacji ładowania przy niskim poziomie naładowania akumulatora.
2. Wymaga instalacji modułu Link.
3. Wymaga instalacji modułu Link.

Uwaga: Ze względu na to, że nieustannie pracujemy nad udoskonaleniem naszego produktu, jego dane techniczne mogą ulec zmianie. Najnowsze informacje można znaleźć na naszej stronie internetowej pod adresem <https://www.mova.tech>.

UPROSZCZONA DEKLARACJA ZGODNOŚCI UE

Spacewalker Technology Hong Kong Co ., Limited niniejszym oświadcza, że typ urządzenia radiowego Robot koszący MOVA ViAX 500 jest zgodny z dyrektywą 2014/53/UE. Pełny tekst deklaracji zgodności UE jest dostępny pod następującym adresem internetowym:<https://files.innpro.pl/mova>

Adres producenta:Yiuwah 21 / Floor 26th / Room 0100 Hong Kong

Częstotliwość radiowa:2400MHz-2483,5MHz

Maksymalna moc częstotliwości radiowej:<20dBm

Producent

Spacewalker Technology Hong Kong Co ., Limited

Yiuwah 21 / Floor 26th / Room 01

00 Hong Kong

Hong Kong

caolili@dreame.tech

Podmiot odpowiedzialny

EUREPSTAR GmbH

Schlüterstr 3

85057 Ingolstadt

Niemcy

eurep@eurep-gmbh.de

Ochrona środowiska



Zużyty sprzęt elektroniczny oznakowany zgodnie z dyrektywą Unii Europejskiej, nie może być umieszczany łącznie z innymi odpadami komunalnymi. Podlega on selektywnej zbiórce i recyklingowi w wyznaczonych punktach. Zapewniając jego prawidłowe usuwanie, zapobiegasz potencjalnym, negatywnym konsekwencjom dla środowiska naturalnego i zdrowia ludzkiego. System zbierania zużytego sprzętu zgodny jest z lokalnie obowiązującymi przepisami ochrony środowiska dotyczącymi usuwania odpadów. Szczegółowe informacje na ten temat można uzyskać w urzędzie miejskim, zakładzie oczyszczania lub sklepie, w którym produkt został zakupiony.



Produkt spełnia wymagania dyrektyw tzw. Nowego Podejścia Unii Europejskiej (UE), dotyczących zagadnień związanych z bezpieczeństwem użytkowania, ochroną zdrowia i ochroną środowiska, określających zagrożenia, które powinny zostać wykryte i wyeliminowane.

Niniejszy dokument jest tłumaczeniem oryginalnej instrukcji obsługi, stworzonej przez producenta.

Szczegółowe informacje o warunkach gwarancji dystrybutora / producenta dostępne na stronie internetowej <https://serwis.innpro.pl/gwarancja>

Produkt należy regularnie konserwować (czyścić) we własnym zakresie lub przez wyspecjalizowane punkty serwisowe na koszt i w zakresie użytkownika. W przypadku braku informacji o koniecznych akcjach konserwacyjnych cyklicznych lub serwisowych w instrukcji obsługi, należy regularnie, minimum raz na tydzień oceniać odmienną stan fizycznego produktu od fizycznie nowego produktu. W przypadku wykrycia lub stwierdzenia jakiegokolwiek odmienności należy pilnie podjąć kroki konserwacyjne (czyszczenie) lub serwisowe. Brak poprawnej konserwacji (czyszczenia) i reakcji w chwili wykrycia stanu odmienności może doprowadzić do trwałego uszkodzenia produktu. Gwarant nie ponosi odpowiedzialności za uszkodzenia wynikające z zaniedbania.

Importer: **INNPRO**

INNPRO Robert Błędowski sp. z o.o.
ul. Rudzka 65c
44-200 Rybnik, Polska
tel. +48 533 234 303
hurt@innpro.pl
www.innpro.pl

Dane dotyczące baterii:

Typ: Wbudowany akumulator litowy

Waga netto: 0.52 kg

Pojemność: 3850 mAh

Moc: .0.0693 kWh

Przekroczono dopuszczalną zawartość kadmu (0,002%) lub ołowiu (0,004%):nie

Nr seryjny baterii:MBPM30

Środki bezpieczeństwa

Przed przystąpieniem do ładowania sprawdź czy styki urządzenia są czyste. Nigdy nie pozostawiaj urządzenia podczas użytkowania i ładowania bez nadzoru. Zadbaj o to, aby w sytuacji awaryjnej móc szybko odłączyć urządzenie od źródła zasilania.

Nigdy nie wystawiaj urządzenia na działanie wysokiej temperatury.

Ładuj urządzenie w miejscu suchym i dobrze wentylowanym z dala od materiałów łatwopalnych, zachowaj wolną przestrzeń min 1m od innych obiektów.

Nigdy nie zakrywaj urządzenia podczas ładowania.

Nigdy nie używaj zasilacza, stacji ładowania, kabli itp bez rekomendacji i atestu producenta.

Zadbaj o swoje mienie, urządzenie wyposażone jest w ogniwa które są trudne do ugaszenia, wyposaż się w płachtę gaśniczą.

Akumulator LI-ION

Urządzenie wyposażone jest w akumulator LI ION (litowo-jonowy), który z uwagi na swoją fizyczną i chemiczną budowę starzeje się z biegiem czasu i użytkowania.

Producent określa maksymalny czas pracy urządzenia w warunkach laboratoryjnych, gdzie występują optymalne warunki pracy dla urządzenia, a sam akumulator jest nowy i w pełni naładowany. Czas pracy w rzeczywistości może się różnić od deklarowanego w ofercie i nie jest to wada urządzenia a cecha produktu. Aby zachować maksymalną żywotność akumulatora, nie zaleca się go rozładowywać do poziomu poniżej 3,18V lub 15% ogólnej pojemności. Niższe wartości, jak np. 2,5V dla ogniwa uszkadzają je trwale i nie jest to objęte gwarancją. W przypadku zaniechania używania akumulatora lub całego urządzenia przez czas dłuższy niż jeden miesiąc należy akumulator naładować do 50% i sprawdzać cyklicznie co dwa miesiące poziom jego naładowania. Przechowuj akumulator i urządzenie w miejscu suchym, z dala od słońca i ujemnych temperatur.

Akumulator LI-PO

Urządzenie wyposażone jest w akumulator LI PO (litowo-polimerowy), który z uwagi na swoją fizyczną i chemiczną budowę starzeje się z biegiem czasu i użytkowania. Producent określa maksymalny czas pracy urządzenia w warunkach laboratoryjnych, gdzie występują optymalne warunki pracy dla urządzenia, a sam akumulator jest nowy i w pełni naładowany. Czas pracy w rzeczywistości może się różnić od deklarowanego w ofercie i nie jest to wada urządzenia a cecha produktu. Aby zachować maksymalną żywotność akumulatora, nie zaleca się go rozładowywać do poziomu poniżej 3,5V lub 5% ogólnej pojemności. Niższe wartości, jak np 3,2V dla ogniwa uszkadzają je trwale i nie jest to objęte gwarancją. W przypadku zaniechania używania akumulatora lub całego urządzenia przez czas dłuższy niż jeden miesiąc należy akumulator naładować do 50% i sprawdzać cyklicznie co dwa miesiące poziom jego naładowania. Przechowuj akumulator i urządzenie w miejscu suchym, z dala od słońca i ujemnych temperatur.

Ostrzeżenia i informacje dotyczące bezpieczeństwa

Wszystkie informacje dotyczące użytkowania produktu znajdują się w instrukcji obsługi. Zanim zaczniesz z niego korzystać, zapoznaj się z jej treścią i stosuj się do zawartych w niej wskazówek.

Przed użyciem zapoznaj się również z poniższymi informacjami:

Ostrzeżenia dotyczące użytkowania

Ryzyko skaleczenia i obrażeń:

- Roboty koszące są wyposażone w ruchome ostrza, które mogą spowodować obrażenia. Nigdy ich nie dotykaj, gdy urządzenie jest włączone lub podłączone do zasilania.
- Podczas czyszczenia lub konserwacji urządzenia upewnij się, że jest ono wyłączone i odłączone od zasilania.
- Urządzenia z ostrymi krawędziami lub elementami montażowymi mogą powodować skaleczenia – używaj rękawic ochronnych podczas ich instalacji i konserwacji.

Ryzyko niewłaściwego użytkowania:

- Upewnij się, że urządzenia są skonfigurowane i używane zgodnie z zaleceniami producenta. Nieprawidłowe ustawienia mogą prowadzić do uszkodzenia urządzenia lub roślin, które ma pielęgnować.
- W przypadku robotów koszących unikaj stosowania ich w miejscach, gdzie mogą znajdować się kamienie, gałęzie lub inne przeszkody mogące uszkodzić urządzenie lub wpłynąć na jakość pracy.

Zagrożenie dla dzieci i zwierząt:

- Urządzenia smart garden mogą stanowić zagrożenie dla dzieci i zwierząt domowych.
- Urządzenia mają małe elementy, które mogą stanowić ryzyko zadławienia.
- Urządzenia mają ostre elementy, które mogą stanowić ryzyko skaleczenia.
- Przechowuj urządzenia i przeznaczone dla nich akcesoria w miejscu niedostępnym dla dzieci.
- Upewnij się, że dzieci i zwierzęta nie przebywają w obszarze pracy robota koszącego.
- Jeśli urządzenie działa automatycznie, ustaw harmonogram pracy na godziny, kiedy obszar będzie wolny od przeszkód, dzieci i zwierząt.

Ryzyko porażenia prądem:

- Przed rozpoczęciem instalacji lub konserwacji urządzeń smart garden upewnij się, że są one odłączone od źródła zasilania.
- Używaj wyłącznie oryginalnych ładowarek, kabli zasilających oraz stacji dokujących dostarczonych przez producenta lub zalecanych w instrukcji obsługi.
- Nigdy nie używaj uszkodzonych przewodów ani wtyczek – może to prowadzić do zwarcia lub porażenia prądem.

Ryzyko uszkodzenia urządzenia:

- Nie narażaj urządzeń smart garden na działanie skrajnych temperatur, upadki, uderzenia, silne wstrząsy i inne czynniki, które mogłyby przyczynić się do ich uszkodzenia.
- Nie narażaj urządzenia na kontakt z wodą, chyba że producent deklaruje jego wodoodporność.
- W przypadku robotów koszących upewnij się, że urządzenie jest używane wyłącznie na powierzchniach do tego przeznaczonych.
- Regularnie sprawdzaj stan ostrzy robota koszącego – ich uszkodzenie może spowodować niewłaściwą pracę urządzenia.

Łączność bezprzewodowa

Ochrona danych:

- Większość urządzeń smart garden korzysta z Wi-Fi, Bluetooth lub innych form łączności. Zabezpiecz je silnym hasłem, a jeśli to możliwe, włącz szyfrowanie połączeń.
- Regularnie aktualizuj oprogramowanie urządzeń oraz powiązanych z nimi aplikacji, aby chronić dane przed nieautoryzowanym dostępem.

Zarządzanie dostępem:

- Ogranicz dostęp do aplikacji sterujących urządzeniami smart garden wyłącznie do zaufanych użytkowników.
- Regularnie przeglądaj listę urządzeń podłączonych do systemu i usuwaj te, które nie są już potrzebne lub mogą stanowić zagrożenie.
- Jeśli to możliwe, używaj funkcji powiadomień o nieautoryzowanych próbach dostępu do urządzenia.

Informacje dotyczące prawidłowego użytkowania

Montaż i konfiguracja:

- Upewnij się, że robot koszący jest zamontowany na stabilnej powierzchni, a jego stacja dokująca znajduje się w miejscu chronionym przed wilgocią i bezpośrednim działaniem promieni słonecznych.
- W przypadku inteligentnych doniczek upewnij się, że są one odpowiednio podłączone do systemu nawadniania (jeśli dotyczy) oraz mają dostęp do źródła światła.
- Przed pierwszym użyciem dokładnie zapoznaj się z instrukcją obsługi i wykonaj konfigurację urządzenia zgodnie z zaleceniami producenta.

Konserwacja i pielęgnacja:

- Regularnie czyść urządzenia smart garden, a w szczególności ostrza robota koszącego oraz zbiorniki na wodę w inteligentnych doniczkach.
- Regularnie sprawdzaj stan elementów eksploatacyjnych, takich jak akumulatory, ostrza czy przewody. Wymieniaj zużyte części zgodnie z zaleceniami producenta.
- Jeśli urządzenie działa w warunkach zewnętrznych, upewnij się, że jest chronione przed trudnymi warunkami pogodowymi, np. deszczem lub mrozem.

Bezpieczeństwo użytkownika:

- Nigdy nie pozostawiaj pracujących urządzeń bez nadzoru w pobliżu dzieci, zwierząt domowych lub innych osób, dla których mogą one stanowić zagrożenie.
- Unikaj przeciążania urządzeń, np. poprzez ciągłą pracę bez odpowiednich przerw na chłodzenie.

Przechowywanie:

- Przechowuj urządzenie w suchym miejscu, z dala od wilgoci, źródeł ciepła i skrajnych temperatur.

Dodatkowe środki ostrożności

Serwis i naprawy:

- W przypadku problemów z urządzeniem skontaktuj się z autoryzowanym serwisem.
- Nie próbuj samodzielnie demontować ani naprawiać urządzeń smart garden, aby uniknąć dalszych uszkodzeń.
- Regularnie serwisuj urządzenie zgodnie z harmonogramem zalecanym przez producenta.

Bezpieczna utylizacja:

- Zużyte urządzenia, należy utylizować zgodnie z lokalnymi przepisami dotyczącymi odpadów elektronicznych.
- Nie wyrzucaj urządzenia do odpadów komunalnych – oddaj je do lokalnego punktu zbiórki sprzętu elektronicznego.

Jeśli potrzebujesz dodatkowych informacji dotyczących produktu, skontaktuj się z działem obsługi klienta (e-mail: hurt@innpro.pl, strona internetowa: <https://innpro.pl/>) lub z innym specjalistą.

MOVA



Made in China