



MOVA

MOVA ViAX 300 Instrukcja obsługi

Ilustracje zawarte w niniejszej instrukcji mają charakter wyłącznie poglądowy. Dokładne informacje można znaleźć w opisie rzeczywistego produktu...

Tłumaczenie oryginalnej instrukcji obsługi

Spis treści

1 Instrukcje bezpieczeństwa.....	P77
2 Wprowadzenie do produktu	P81
3 Montaż	P83
4 Przed pierwszym użyciem	P86
5 Wygeneruj mapę ogrodu.....	P90
6 Sposób działania	P97
7 Aplikacja MOVAhome	P100
8 Konserwacja	P103
9 Bateria.....	P106
10 Przechowywanie w okresie zimowym.....	P106
11 Transport.....	P106
12 Rozwiązywanie problemów.....	P107
13 Specyfikacja.....	P110

1 Instrukcje bezpieczeństwa

1.1 Ogólne instrukcje bezpieczeństwa

- Przed użyciem produktu uważnie przeczytaj i zrozum instrukcję obsługi.
- Do produktu używaj tylko wyposażenia rekomendowanego przez MOVA. Każde inne użycie jest niewłaściwe.
- Nie pozwalaj, by dzieci znajdowały się lub bawiły się w pobliżu działającego urządzenia.
- Nie używaj produktu tam, gdzie ludzie nie są świadomi jego obecności.
- Nie biegaj, sterując ręcznie produktem za pomocą aplikacji MOVAhome. Zawsze chodź, uważając na kroki stawiane na zboczach i cały czas utrzymuj równowagę.
- Unikaj używania produktu gdy ludzie, a zwłaszcza dzieci lub zwierzęta znajdują się na obszarze jego pracy.
- Jeżeli używasz produktu w miejscach publicznych, umieść znaki ostrzegawcze wokół obszaru pracy o następującej treści: „Uwaga! Automatyczna kosiarka trawy! Trzymaj się z dala od urządzenia! Nadzoruj dzieci!”
- Noś wytrzymałe obuwie i długie spodnie podczas obsługi produktu.
- Aby uniknąć zniszczenia produktu oraz wypadków z udziałem pojazdów i osób, nie ustawiaj obszarów pracy lub ścieżek transportu wzdłuż ścieżek publicznych.
- Nie dotykaj ruchomych, niebezpiecznych części, takich jak tarcza tnąca, zanim zupełnie się nie zatrzymają.
- W przypadku urazu lub wypadku poszukaj pomocy medycznej.
- Przed usunięciem blokad, przeprowadzaniem konserwacji lub sprawdzaniem produktu, **WYŁĄCZ** go. Jeżeli produkt wibruje nieprawidłowo, przed ponownym uruchomieniem, sprawdź czy nie doznał uszkodzeń. Nie używaj produktu, gdy jakakolwiek część jest zepsuta.
- Nie umieszczaj kabla głównego na obszarze, na którym produkt będzie kosił. Stosuj się do instrukcji dotyczących instalacji kabla.
- Używaj tylko stacji ładującej dołączonej do zestawu, aby naładować produkt. Niepoprawne użycie może skutkować porażeniem prądem, przegrzaniem lub wyciekami żrącej cieczy z baterii. W przypadku wycieku elektrolitu, przepłukać wodą/środkiem neutralizującym i zgłosić się po pomoc medyczną, jeżeli żrąca ciecz dostanie się do oczu.
- Podłączając kabel główny do gniazdka elektrycznego, użyj wyłącznika różnicowoprądowy (RCD) o maksymalnym prądzie wyzwalającym 30 mA.
- Używaj tylko oryginalnych baterii rekomendowanych przez MOVA. Zapewnienie bezpieczeństwa z nieoryginalnymi bateriami jest niemożliwe. Nie używaj baterii jednorazowych.
- Trzymaj przedłużacze z dala od ruchomych, niebezpiecznych części, aby uniknąć uszkodzenia przewodu, które może doprowadzić do kontaktu z elementami pod napięciem.
- Ilustracje wykorzystane w niniejszym dokumencie mają jedynie charakter poglądowy. Należy odnieść się do rzeczywistego produktu.
- Nigdy nie pozwalaj dzieciom, osobom o ograniczonych zdolnościach fizycznych, sensorycznych lub psychicznych lub nieposiadającym doświadczenia i wiedzy lub niezaznajomionym z niniejszymi instrukcjami na używanie tego urządzenia. Przepisy lokalne mogą ograniczać wiek operatora.
- Nie podłączaj ani nie dotykaj uszkodzonego kabla, dopóki nie zostanie on odłączony od gniazdka elektrycznego. Jeżeli kabel zostanie zniszczony podczas działania, odłącz wtyczkę z gniazdka elektrycznego. Zużyty lub uszkodzony kabel zwiększa ryzyko porażenia prądem i powinien zostać zastąpiony przez serwisantów.
- Nie popychaj produktu na siłę ani zbyt szybko, to może go uszkodzić.
- Aby zachować zgodność z wymogami dotyczącymi ekspozycji na promieniowanie RF, należy utrzymać odległość separacyjną 35 cm między urządzeniem a człowiekiem.
- Dla celów doładowania akumulatora stosuj tylko odłączany moduł zasilacza dostarczany wraz z urządzeniem.

1.2 Instrukcje bezpieczeństwa dotyczące instalacji

- Unikaj instalowania stacji ładującej w miejscach, gdzie ludzie mogą się o nią potknąć.
 - Nie instaluj stacji ładującej w miejscach, gdzie istnieje ryzyko wystąpienia stojącej wody.
 - Nie instaluj stacji ładującej, w tym żadnych akcesoriów, w zasięgu 60 cm od jakichkolwiek materiałów palnych.
- Awaria lub przegrzewanie się stacji ładującej oraz źródła zasilania stanowią zagrożenie pożarowe.

1.3 Instrukcje bezpieczeństwa dotyczące działania

- Trzymaj dłonie i stopy z dala od obracających się ostrzy. Nie umieszczaj dłoni ani stóp w pobliżu lub pod produktem, gdy jest on włączony.
- Nie podnoś ani nie przenoś produktu, gdy jest włączony.
- Użyj trybu parkowania lub **WYŁĄCZ** produkt, gdy w obszarze pracy znajdują się ludzie, a zwłaszcza dzieci lub zwierzęta.
- Upewnij się, że na trawniku nie ma takich obiektów jak kamienie, gałęzie, narzędzia lub zabawki. W przeciwnym razie, ostrza w kontakcie z nimi, mogą ulec zniszczeniu.
- Nie kładź przedmiotów na produkcie lub stacji ładowania.
- Nie używaj produktu, gdy przycisk **STOP** nie działa.
- Unikaj kolizji pomiędzy produktem a ludźmi lub zwierzętami. Jeżeli osoba lub zwierzę wejdą w drogę produktu, zatrzymaj go natychmiast.
- Zawsze **WYŁĄCZAJ** produkt, jeżeli nie pracuje.
- Nie używaj produktu, gdy jednocześnie działa zraszacz wynurzalny. Użyj funkcji harmonogramu, aby upewnić się, że produkt i zraszacz wynurzalny nie działają w tym samym czasie.
- Unikaj umieszczania kanałów łączenia tam, gdzie są zainstalowane zraszacze wynurzalne.
- Nie używaj produktu w miejscach, gdzie znajduje się stojąca woda, na przykład podczas obfitych opadów deszczu lub gdzie gromadzi się woda.

1.4 Instrukcje bezpieczeństwa dotyczące konserwacji

- **WYŁĄCZ** produkt podczas konserwowania.
- Po umyciu, upewnij się, że produkt znajduje się na ziemi, w jego naturalnej pozycji, a nie do góry nogami.
- Nie odwracaj produktu, aby wyczyścić obudowę. Jeżeli odwrócisz go w celach czyszczenia, upewnij się, że zostanie on przywrócony do właściwej mu pozycji. Ten środek ostrożności jest konieczny, aby zapobiec przedostaniu się wody do silnika i potencjalnemu zakłóceniu normalnego funkcjonowania.
- Przed przystąpieniem do czyszczenia lub konserwacji stacji ładującej wyjmij wtyczkę ze stacji ładującej lub usuń zabezpieczenie.
- Nie używaj myjek wysokociśnieniowych lub rozpuszczalników, aby wyczyścić produkt.

1.5 Bezpieczeństwo baterii

Baterie litowo-jonowe mogą eksplodować lub powodować pożar, gdy zostaną rozmontowane, spowodują zwarcie, wystawione na działanie wody, ognia lub wysokich temperatur. Obchodź się z nimi z ostrożnością, nie rozmontowuj lub nie otwieraj baterii, a także unikaj jakichkolwiek form elektronicznych/mechanicznych uszkodzeń. Przechowuj z dala od bezpośredniego światła słonecznego.

1. Używaj tylko ładowarki i zasilacza dostarczonych przez producenta. Użycie niewłaściwych ładowarek lub zasilaczy może spowodować porażenie prądem i/lub przegrzanie.

2. **NIE PRÓBUJ NAPRAWIAĆ LUB MODYFIKOWAĆ BATERII!** Próby naprawy mogą skutkować poważnymi obrażeniami ciała w wyniku eksplozji lub porażenia prądem. Jeżeli dojdzie do wycieku, uwolnione elektrolity będą żrące i toksyczne.

3. To urządzenie zawiera baterie, które mogą być wymieniane jedynie przez wykwalifikowane osoby.

1.6 Pozostałe niebezpieczeństwa

Aby uniknąć urazów, do wymiany ostrzy zakładaj rękawice ochronne.

1.7 Symbole i naklejki

	OSTRZEŻENIE - Przeczytaj instrukcję obsługi przed przystąpieniem do obsługi urządzenia.
	OSTRZEŻENIE - Zachowaj bezpieczną odległość od urządzenia podczas jego pracy.
	OSTRZEŻENIE - Usuń urządzenie blokujące przed rozpoczęciem pracy przy urządzeniu lub jego podnoszeniu.
	OSTRZEŻENIE - Nie jeździj na urządzeniu.
	OSTRZEŻENIE - Wyrzucanie tego produktu jako zwykły odpad domowy jest zabronione. Upewnij się, że produkt został poddany recyklingowi zgodnie z lokalnymi wymogami prawnymi.

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

ZAMIERZONE UŻYCIE

Produkt ogrodowy jest przeznaczony do koszenia trawnika domowego. Jest zaprojektowany do częstego koszenia, co pozwala utrzymać zdrowszy i lepiej wyglądający trawnik niż kiedykolwiek wcześniej. W zależności od wielkości trawnika, kosiarka może być zaprogramowana do pracy w dowolnym czasie lub z dowolną częstotliwością. Nie nadaje się do kopania, zmiatania ani odśnieżania.

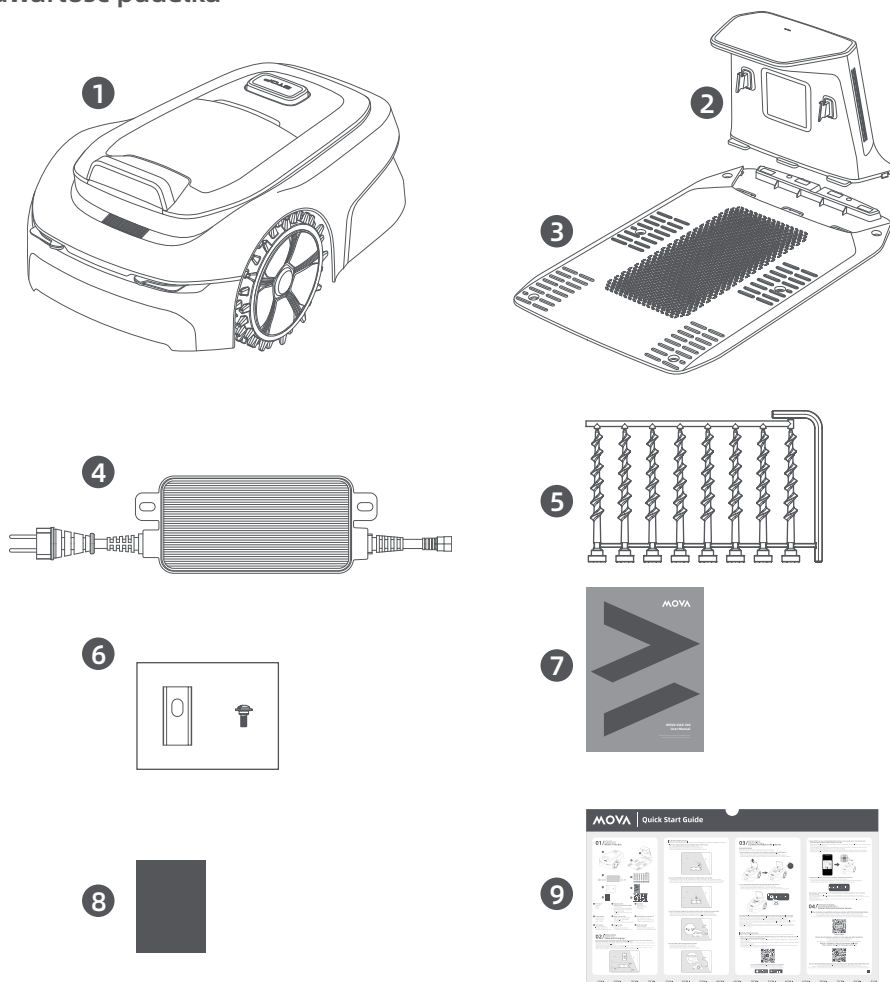


Niniejszym Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. deklaruje, że sprzęt radiowy modelu MOVA MWW1200 jest zgodny z Dyrektywą 2014/53/UE. Pełny tekst deklaracji zgodności UE jest dostępny pod poniższym adresem internetowym: <https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity>.

Szczegółowa e-instrukcja znajduje się na stronie <https://www.mova.tech/pages/user-manuals-and-faqs>.

2 Wprowadzenie do produktu

2.1 Zawartość pudełka



1 Robot

2 Wieża ładowania
(z 10 m kablem)

3 Płyta podstawowa

4 Źródło zasilania

5 Paliki × 8, klucz sześciokątny

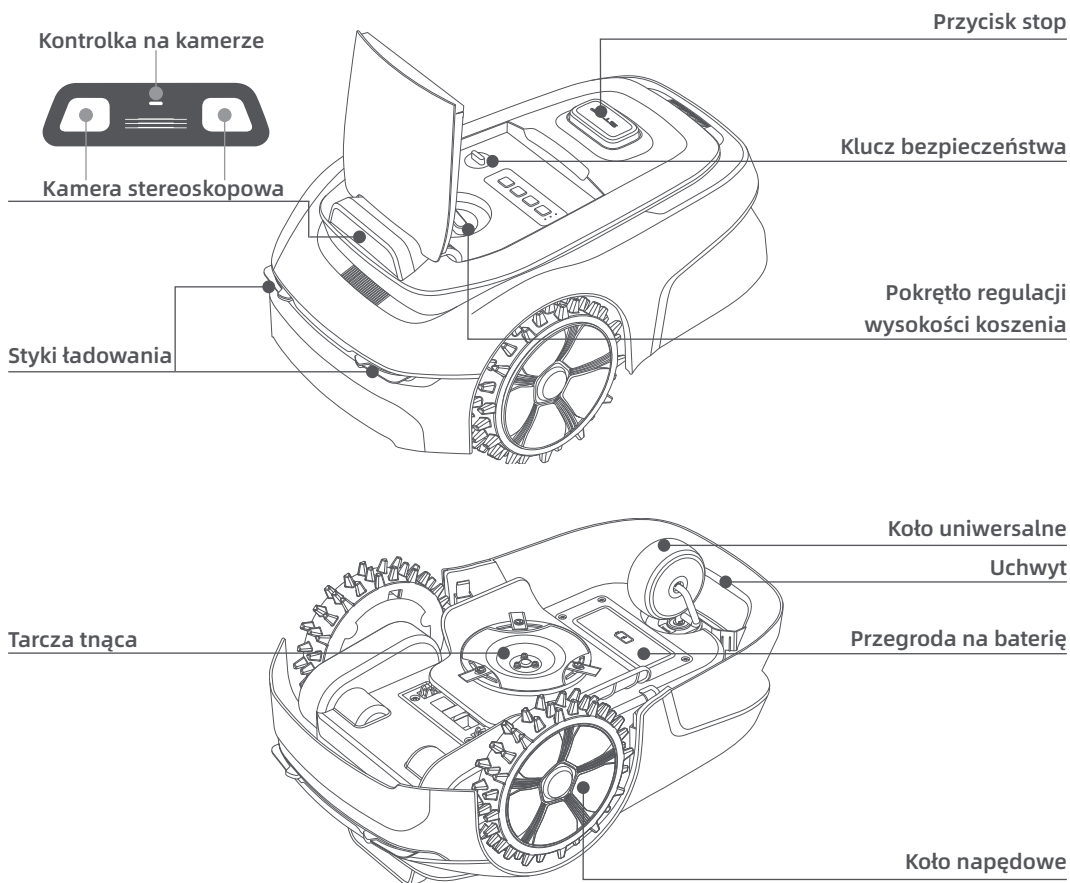
6 Zapasowe noże i śruby (9 szt.)

7 Instrukcja użytkownika

8 Niestrzępiąca się szmatka

9 Skrócona instrukcja użytkownika

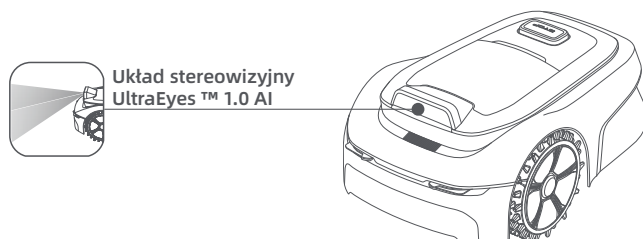
2.2 Przegląd produktów



2.3 Układ stereowizyjny UltraEyes™ 1.0 AI

UltraEyes™ 1.0 jest rdzeniem serii ViAX — pionierską innowacją, która redefiniuje inteligentną pielęgnację trawnika dzięki stereoskopowemu systemowi wizyjnemu napędzanemu sztuczną inteligencją. Ta zaawansowana technologia umożliwia urządzeniom z serii ViAX poruszanie się po ogrodzie z niezrównaną klarownością i precyzją.

Wyposażone w podwójne kamery Ultra HDR i algorytmy wykorzystujące sztuczną inteligencję, urządzenie precyzyjnie odróżnia obszary porośnięte trawą od pozostałych, jednocześnie rozpoznając różne przedmioty. Zaawansowany algorytm przetwarzania obrazu i inteligentnego podejmowania decyzji umożliwia rozpoznawanie i pozycjonowanie z milimetrową precyzją, co pozwala na prawdziwe rozumienie przestrzeni podwórka we wszystkich kierunkach.



2.4 Czujnik

Nazwa	Opis
Kamera stereoskopowa	Zapewnia pozycjonowanie i wykrywa przeszkody, granice trawników i obecność ludzi. Kąt widzenia: 110° (poziomy), 75° (pionowy), 120° (przekątna) Rozdzielczość: 2 MP

3 Montaż

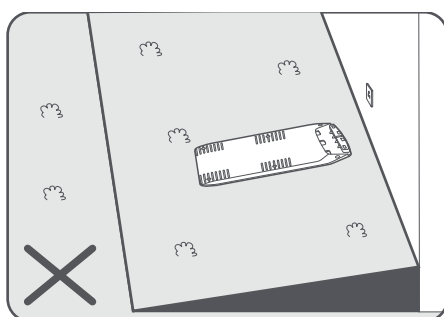
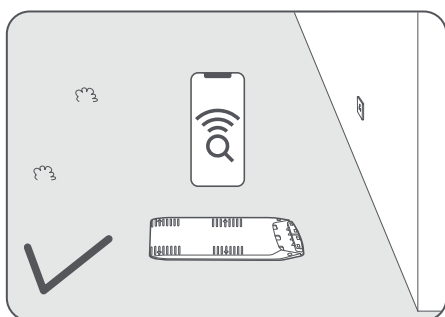
3.1 Wybierz odpowiednie miejsce

- Umieść stację ładowania na równej powierzchni blisko krawędzi trawnika i gniazdka zasilania. Zaleca się umieścić stację ładowania w miejscu z silnym sygnałem Wi-Fi.

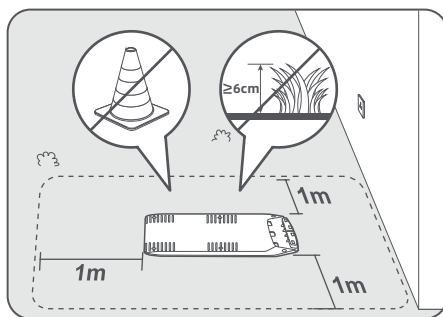
Uwaga: Siłę sygnału Wi-Fi możesz sprawdzić przy pomocy urządzenia mobilnego. Duża siła sygnału Wi-Fi zwiększa stabilność połączenia między robotem a aplikacją.

Ważne

- Upewnij się, że grunt jest dość miękki, aby zapewnić możliwość bezpiecznego wkręcenia śrubek.
- Umieść stację ładowania na równym terenie. Każde nachylenie może spowodować, że robot stoczy się do tyłu i utraci połączenie.

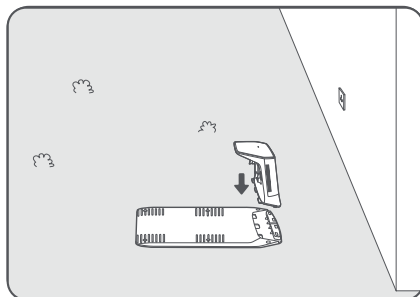


- Przestrzeń w obrębie **1 m** po lewej, prawej i naprzeciw stacji powinna być pusta i pozbawiona przeszkód. Upewnij się, że trawa wokół miejsca, w którym znajduje się robot, jest krótsza niż **6 cm**. Jeżeli trawa jest wyższa, najpierw skoś ją przy pomocy konwencjonalnej kosiarki. Wysoka trawa utrudnia robotowi powrót do stacji ładowania.

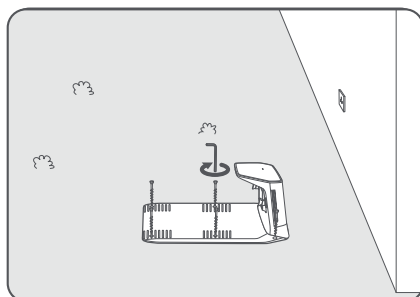


3.2 Zmontuj stację ładowania

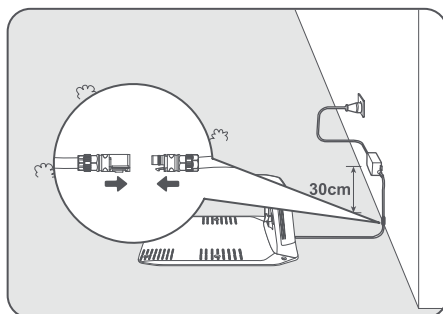
❶ Wsuń wieżę ładowania w odpowiednie miejsce płyty podstawowej, aż usłyszysz kliknięcie.



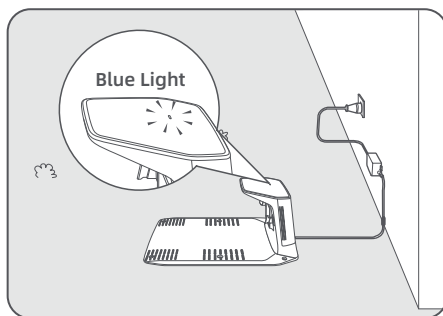
❷ Przymocuj płytę bazową do podłoża za pomocą palików wchodzących w skład wyposażenia i klucza sześciokątnego.



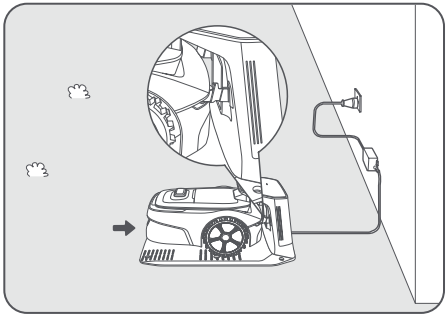
❸ Podłącz kabel do źródła zasilania. Następnie włoż kabel do gniazdka. Upewnij się, że źródło zasilania znajduje się zawsze przynajmniej 30 cm nad ziemią.



Uwaga: Jeżeli wszystko zostanie podłączone poprawnie, dioda LED zacznie świecić stałym światłem niebieskim, gdy będzie zasilanie.

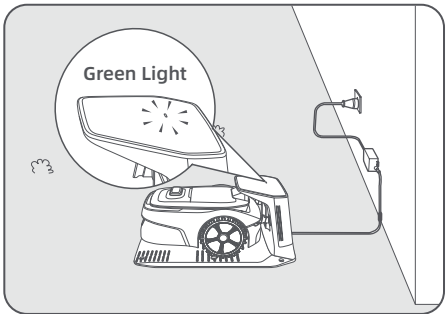


4 Umieść robota w stacji ładowania, aby go naładować. Upewnij się, że robot został poprawnie podłączony do stacji ładowania.



Uwagi

- Lampka kontrolna będzie migać na **zielono**, gdy robot będzie pomyślnie się ładować w stacji ładowania.



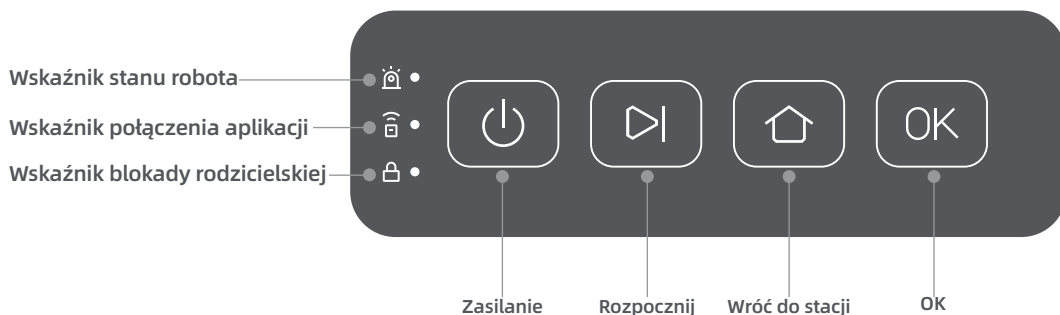
- Jeśli chcesz dodać garaż dla dodatkowej ochrony, użyj odpowiedniego garażu MOVA, dostępnego w lokalnych sklepach lub online. Używanie garażu innego niż MOVA może powodować problemy podczas ładowania.

Dioda LED na stacji ładowania

Kolory diody LED	Znaczenie
Czerwony; dioda świeci nieprzerwanie/ mruga	1. Stacja ładowania ma problem (na przykład z przepływem prądu bądź napięciem). 2. Robot dokuje w stacji ładowania, ale ładowanie nie przebiega poprawnie (na przykład w przypadku zwarcia na stykach ładowania).
Niebieski; dioda świeci nieprzerwanie.	Stacja ładowania jest zasilana. Robot nie znajduje się w stacji ładowania.
Zielony; dioda mruga.	Robot ładuje się w stacji ładowania.
Zielony; dioda świeci nieprzerwanie	Robot jest zadokowany w stacji ładującej i mają miejsce następujące scenariusze, w których robot: 1. W pełni naładowany lub 2. Nie ładuje się, ponieważ aktualny czas jest poza wyznaczonym okresem ładowania.

4 Przed pierwszym użyciem

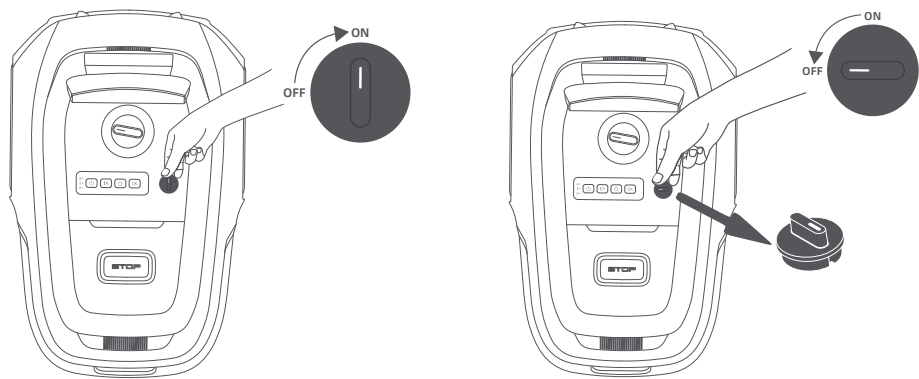
4.1 Zapoznaj się z panelem sterowania



Sterowanie

Przycisk	Funkcja
Zasilanie	Aby włączyć robota, zainstaluj klucz bezpieczeństwa i przekręć go w pozycję ON . Przytrzymaj przycisk przez 2 sekundy, aby włączyć robota.
	Aby wyłączyć robota, upewnij się, że znajduje się on poza stacją ładującą. Następnie przytrzymaj przycisk przez 2 sekundy. Przekręcenie klucza bezpieczeństwa w pozycję OFF również wyłączy robota.
Rozpocznij	Aby rozpocząć koszenie całego obszaru lub wznowić wstrzymane zadania, naciśnij przycisk , a następnie naciśnij przycisk OK w ciągu 5 sekund.
Wróć do stacji	Aby wysłać robota z powrotem do stacji ładującej, naciśnij przycisk , a następnie naciśnij przycisk OK w ciągu 5 sekund.
OK	Aby dezaktywować blokadę bezpieczeństwa i umożliwić sterowanie aplikacją, naciśnij dwukrotnie przycisk OK .
	Aby włączyć tryb parowania Bluetooth, przytrzymaj przycisk OK przez 3 sekundy.
Rozpocznij + OK	Aby przywrócić robota do ustawień fabrycznych, przytrzymaj przycisk i przycisk OK razem przez 3 sekundy.
Stop	Naciśnij przycisk Stop , aby zatrzymać robota i aktywować blokadę bezpieczeństwa. Sterowanie aplikacją zostanie wyłączone. Aby dezaktywować blokadę bezpieczeństwa, naciśnij dwukrotnie przycisk OK .
Rozpocznij + Wróć do stacji	Chcąc wyłączyć blokadę rodzicielską naciśnij jednocześnie przyciski i . Robot wyda komunikat: „Blokada rodzicielska jest wyłączona”.

Klucz bezpieczeństwa



- Przekręć klucz bezpieczeństwa w pozycję **ON** przed włączeniem robota.
 - Przekręć klucz bezpieczeństwa w pozycję **OFF**; robot wyłączy się automatycznie.
 - Możesz wyjąć klucz bezpieczeństwa, gdy jest w pozycji **OFF**. Robota nie można włączyć bez klucza.
- Uwaga:** Jeśli zgubisz klucz bezpieczeństwa, skontaktuj się z zespołem obsługi posprzedażowej, aby uzyskać zamiennik.

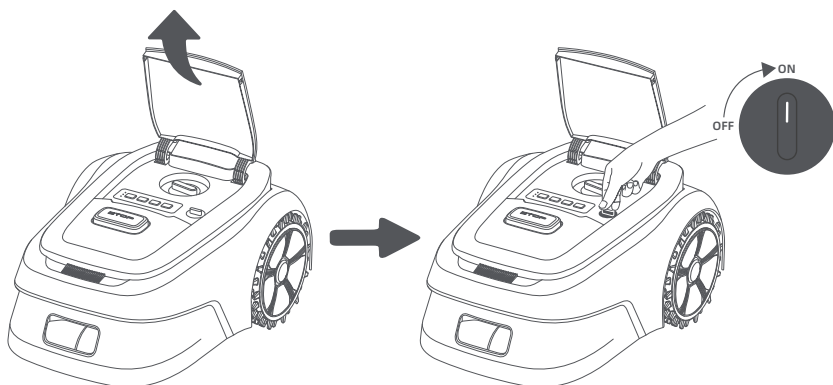
Wskaźniki na panelu sterowania

Wskaźnik	Kolor	Znaczenie
Status robota  •	Migający zielony	Robot ładuje się w stacji ładującej.
	Stały zielony	Bateria jest w pełni naładowana.
	Stały czerwony	1. Wystąpił błąd. 2. Naciśnięto przycisk zatrzymania awaryjnego.
	Migający niebieski	1. Robot wykonuje zadanie lub jest w trybie pauzy. 2. Robot inicjalizuje się po włączeniu.
	Stały niebieski	Robot jest w trybie gotowości.
Połączenie z aplikacją  •	Stały niebieski	Robot jest połączony z aplikacją.
	Migające niebieskie	Robot łączy się z aplikacją.
Blokada rodzicielska  •	Stały niebieski	Panel sterowania został zablokowany w aplikacji. (Funkcję „Blokady rodzicielskiej” można włączyć w aplikacji).

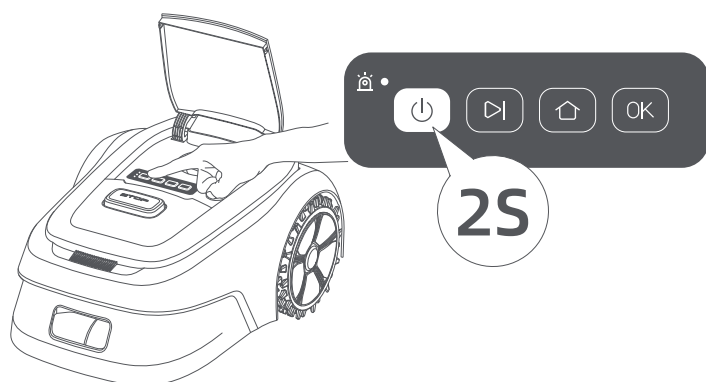
4.2 Ustawienia początkowe

Przed włączeniem robota po raz pierwszy, należy wykonać kilka podstawowych czynności, aby przygotować go do użytku.

❶ Otwórz pokrywę górną i obróć klucz bezpieczeństwa do pozycji **ON**.



❷ Aby włączyć robota, wciśnij i przytrzymaj przycisk  na panelu sterowania przez 2 sekundy.



Uwagi

- Po włączeniu zasilania robot rozpoczyna proces inicjalizacji, co sygnalizowane jest miganiem niebieskiej kontrolki stanu  na panelu sterowania. Po wyemitowaniu dźwiękowego sygnału uruchomienia i przejściu kontrolki stanu  w ciągłe niebieskie światło, proces inicjalizacji zostaje zakończony.
- Robot włączy się automatycznie po zadokowaniu w stacji ładowania.

Ważne: Aby włączyć robota, upewnij się, że klucz bezpieczeństwa jest zainstalowany i ustawiony w pozycji ON. W przeciwnym razie robota nie można włączyć.

❸ Połącz robota z Internetem

Zeskanuj kod QR, aby pobrać aplikację MOVAhome na urządzenie mobilne. Po instalacji, utwórz konto i zaloguj się.



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



Przed konfiguracją sieci:

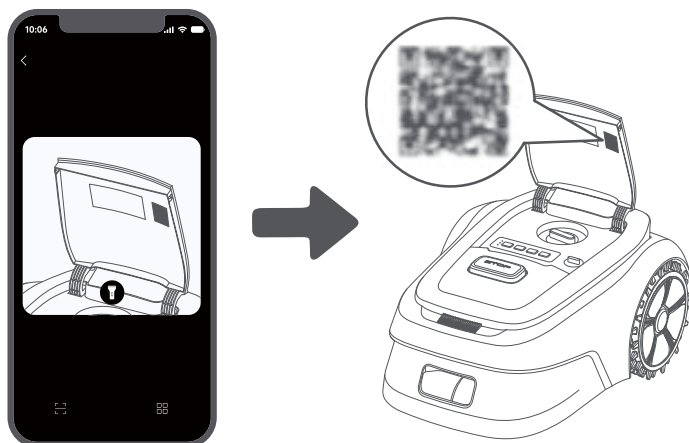
- Sprawdź, czy zarówno robot, jak i urządzenie mobilne znajdują się w zasięgu tej samej sieci Wi-Fi.
- Upewnij się, że Twoje urządzenie mobilne znajduje się w odległości nie większej niż **10 m** od robota.
- Włącz Bluetooth na urządzeniu mobilnym.

1. Otwórz aplikację MOVAhome.

2. Możesz połączyć się za pomocą jednej z następujących metod:

a. Skanowanie kodu QR: Przejdź do **🏠 Urządzenie** i stuknij **📱 Zeskanuj kod QR, aby się połączyć**.

Zeskanuj kod QR znajdujący się wewnątrz górnej pokrywy robota, aby nawiązać połączenie.



b. Dodaj ręcznie: Przejdź do **🏠 Urządzenie** i stuknij **+ Dodaj**. Następnie wybierz model swojego robota, aby nawiązać połączenie.

3. Postępuj zgodnie z instrukcjami w aplikacji, aby zakończyć połączenie z siecią Wi-Fi.

Ważne

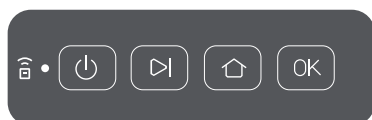
- Wykorzystaj częstotliwość 2.4 GHz lub umożliwiającą łączność dwupasmową 2.4/5 GHz.
 - Upewnij się, że Twoja sieć Wi-Fi nie ma zapory ogniowej i nie jest zaszyfrowana. W przeciwnym razie konfiguracja sieci może się nie powieść.
4. Naciśnij i przytrzymaj przycisk **OK** na panelu sterowania przez 3 sekundy. Robot przejdzie w tryb parowania Bluetooth.

Uwaga: Przed naciśnięciem przycisku **OK** upewnij się, że proces inicjalizacji został zakończony. Inicjalizacja jest zakończona, gdy zostanie odtworzony sygnał dźwiękowy uruchomienia i kontrolka stanu **📶** • zaświeci się **ciągłym niebieskim światłem**. Parowanie urządzeń nie może być przeprowadzone, dopóki proces inicjalizacji nie zostanie ukończony.

5. Postępuj zgodnie z instrukcjami w aplikacji, aby zakończyć parowanie.

Uwagi

- Wskaźnik połączenia z aplikacją **📶** • na panelu sterowania będzie świecić **stałym niebieskim światłem**, gdy robot zostanie pomyślnie połączony z aplikacją.



- Aby sterować robotem zdalnie bez łączenia się z siecią Wi-Fi, możesz również kupić moduł do łączenia się z Internetem.

Jak anulować parowanie robota?

Po zakończeniu parowania robota zostanie automatycznie powiązany z kontem MOVAhome. Każde urządzenie może być powiązane tylko z jednym kontem w danym czasie. Nie może zostać powiązane z innym kontem w tym samym czasie.

Aby sparować robota z nowym kontem, musisz go najpierw rozłączyć. Aby go rozłączyć:

1. Otwórz aplikację MOVAhome. Przejdź do 🏠 **Urządzenie**.
2. Znajdź nazwę swojego robota. Jeśli masz wiele robotów powiązanych z kontem MOVAhome, przesuwaj palcem w lewo lub w prawo, aby uzyskać dostęp do strony robota, którego chcesz edytować.
3. Stuknij 🗑️ obok nazwy robota.
4. Wybierz **Usuń**.

Ważne: Po anulowaniu powiązania robota z kontem wszystkie dane użytkownika zapisane w pamięci robota zostaną trwale usunięte z serwera.

Jak udostępnić robota?

1. Stuknij 🗑️ obok nazwy robota.
2. Wybierz **Udostępnianie urządzenia**.

Ważne: Po anulowaniu powiązania robota z kontem wszystkie dane użytkownika zapisane w pamięci robota zostaną trwale usunięte z serwera.

Jak wylogować się z konta MOVAhome lub usunąć konto?

1. Przejdź do 👤 **Ja > Konto**.
2. Wybierz **Wyloguj się** lub **Usuń konto**.

Jak zresetować robota?

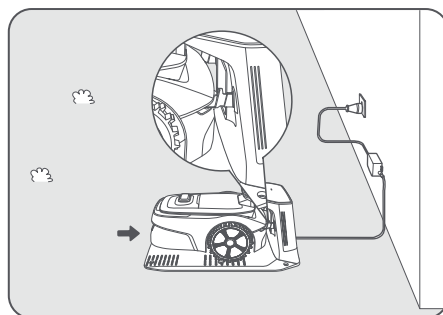
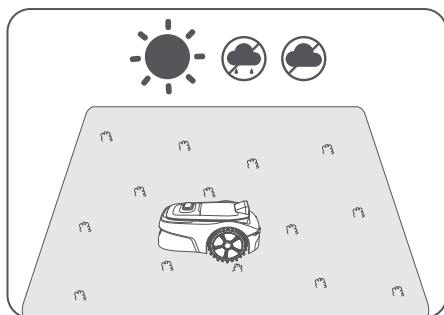
Wciśnij jednocześnie przyciski 🔊 i OK na 3 sekundy, co spowoduje przywrócenie ustawień fabrycznych robota.

Ważne: Wszystkie dane zapisane w pamięci robota zostaną trwale usunięte.

5 Wygeneruj mapę ogrodu

Przed mapowaniem, wykonaj następujące kroki:

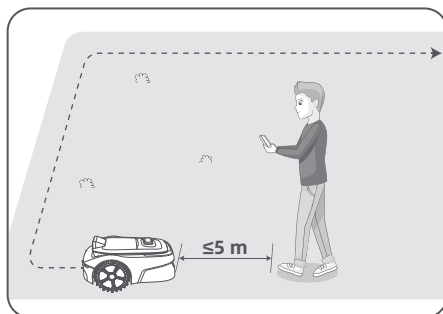
- Poziom baterii robota jest wyższy niż 50%.
- Musi być pogodnie i sucho, z wystarczającą ilością światła.
- Obiektyw przedniej kamery musi być czysty i nie może być niczym zasłonięty.
- Robot prawidłowo zadokuje się w stacji ładowania.



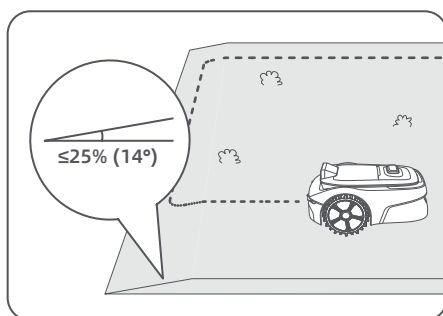
Ważne

- Nie przesuwaj robota ręcznie podczas generowania granicy, ponieważ może się to zakończyć niepowodzeniem.
- Gdy rozpoczyna się mapowanie, nie dokuj robota zdalnie w stacji ładowania, zanim proces mapowania nie zostanie ukończony. W przeciwnym razie kamera przednia może zostać zablokowana, co spowoduje niepowodzenie mapowania.

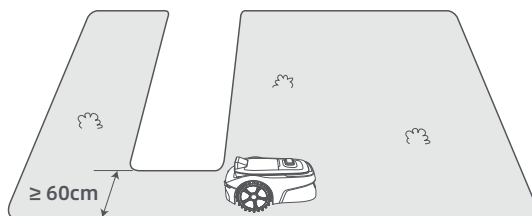
- W trakcie tworzenia mapy idź za robotem w odległości nie większej niż **5 m**.



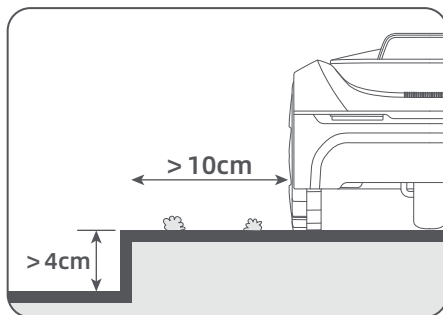
- Robot może poruszać się po stokach o nachyleniu do **40 % (22°)**. Jednak dla lepszych wyników koszenia zaleca się utrzymywanie nachyleń obszarów roboczych poniżej **25 % (14°)**.



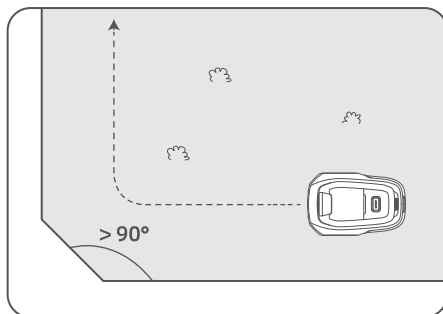
- Dla obszarów węższych niż 60 cm, ustaw je jako ścieżki, aby umożliwić robotowi przejście (patrz sekcja 5.4: *Ustaw ścieżkę*).



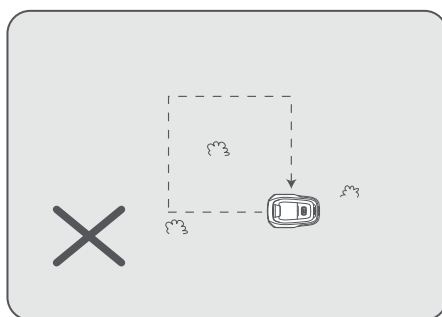
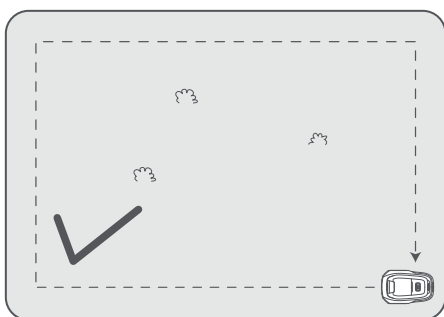
- Jeśli krawędź trawnika znajduje się ponad **4 cm** powyżej otaczającego terenu lub ma strome nachylenie, trzymaj robota w odległości co najmniej **10 cm** od krawędzi podczas mapowania. Jeśli krawędź jest na tym samym poziomie co teren, robot może ją przekroczyć, aby optymalnie przyciąć brzegi.



- Upewnij się, że kąty skrętu są większe niż **90°**. Kąty mniejsze niż 90° mogą utrudniać robotowi uzyskanie czystego cięcia.

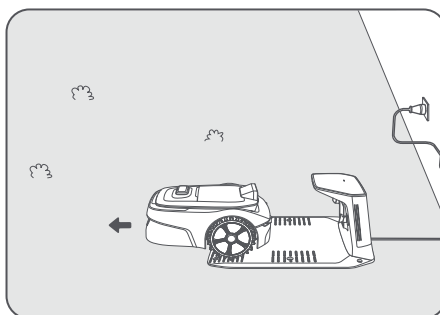
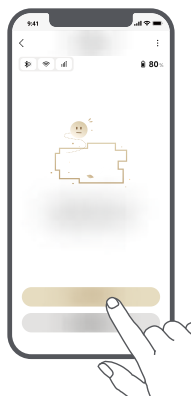


- Aby prawidłowo odwzorować krawędzie trawnika, robot powinien zawsze podążać po zewnętrznej krawędzi trawnika. Nie należy tworzyć stref na środku otwartego obszaru trawnika, ponieważ może to prowadzić do błędów pozycjonowania.

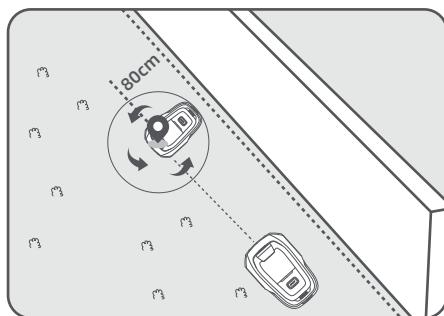
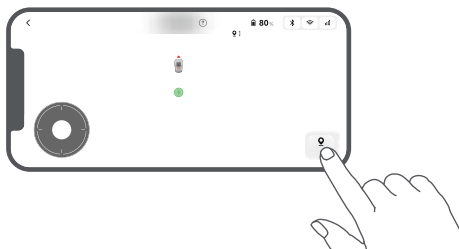


5.1 Wygeneruj granicę

- 1 Dotknij **Rozpocznij mapowanie** w aplikacji. Robot sprawdzi status i przeprowadzi kalibrację. Robot automatycznie opuści stację, aby przeprowadzić kalibrację. Zachowaj ostrożność.



- 2 Zdalnie poprowadź robota na krawędź trawnika. Jeśli obwód trawnika jest podwyższony lub ma strome nachylenie, pozostaw **80 cm** wolnej przestrzeni na obrót kalibracyjny. Następnie dotknij **Ustaw punkt początkowy**, aby ustalić punkt początkowy granicy. Robot obróci się w miejscu, aby skalibrować swoją pozycję.



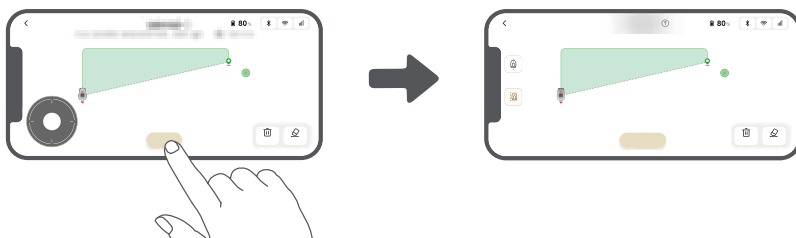
- 3 Zdalnie skieruj robota wzdłuż krawędzi trawnika, aby wygenerować strefę działania.

Automatyczne wykrywanie granicy

Zaawansowany algorytm sztucznej inteligencji pozwala robotowi rozróżniać trawę od innych rodzajów nawierzchni w odpowiednich warunkach i automatycznie mapować granice trawnika bez konieczności korzystania z funkcji prowadzenia ręcznego.

Po zdalnym skierowaniu robota na krawędź trawnika i ustawieniu punktu początkowego można użyć trybu **automatycznego wykrywania granic**. Możesz wybrać, czy robot ma przekroczyć obwód uzyskując lepsze efekty koszenia, czy też pozostać blisko niego, aby nie utknąć.

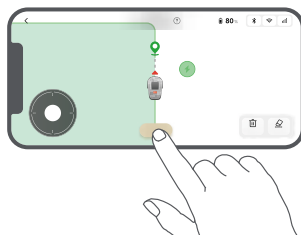
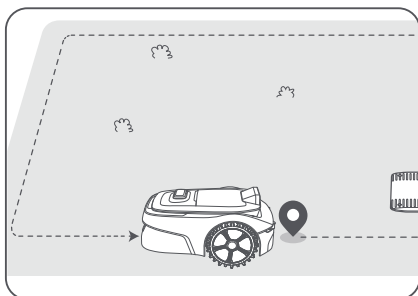
Zalecamy, by podczas tworzenia mapy iść za robotem. Jeśli robot nie wykryje prawidłowo granic, możesz w każdej chwili opuścić tryb automatycznego wykrywania granic i przełączyć się na tryb sterowania zdalnego.



Ważne: Funkcja automatycznego wykrywania granic wymaga wyraźnie określonych krawędzi trawnika. Niewyraźne granice mogą nie zostać prawidłowo rozpoznane.

- 4 Gdy robot znajdzie się w odległości **1 m** od punktu początkowego, możesz dotknąć **Domknij granicę** i generowanie granicy zostanie automatycznie zakończone. Jeśli obwód trawnika jest podwyższony lub ma strome nachylenie, pozostaw 80 cm wolnej przestrzeni na obrót kalibracyjny.

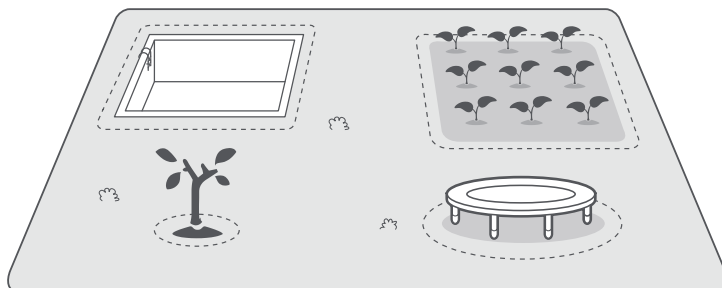
Uwaga: Jeśli granica nie zostanie zamknięta lub wystąpi błąd, zdalnie poprowadź robota na niewielką odległość do przodu wzdłuż krawędzi, a następnie spróbuj ponownie zamknąć granicę.



5.2 Ustaw strefę wyłączoną

Choć robot potrafi automatycznie omijać przeszkody, nadal należy ustawić strefy zagrożenia upadkiem, takie jak baseny i piaskownice, jako obszary, do których nie może wjeżdżać. Jeżeli chcesz chronić pewne przedmioty przed działaniem robota (takie jak kwietnik, trampolina, grządka warzywna czy odstępiony korzeń drzewa), ustaw wokół nich strefy wyłączone. Możesz dotknąć opcji **Ustaw strefę wyłączoną** w aplikacji, aby kontynuować tworzenie stref zakazu. Alternatywnie, możesz przejść do  > **Edycja mapy**, aby tworzyć lub usuwać strefy zakazu po zakończeniu mapy.

Uwaga: Obszary często odwiedzane przez zwierzęta można oznaczyć jako „Obszar aktywności zwierząt”, co uniemożliwi robotowi wjazd w te obszary i zapewni bezpieczeństwo zwierząt.



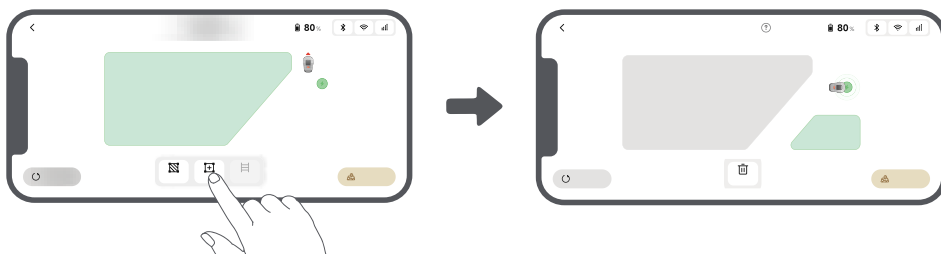
5.3 Tworzenie więcej stref i rozszerzanie istniejących stref

• Aby utworzyć więcej stref

Jeśli twój trawnik jest oddzielony drogami lub masz kilka odizolowanych trawników, możesz w aplikacji stuknąć **Ustaw strefę**, aby kontynuować tworzenie obszarów roboczych. Możesz również dodawać, usuwać i modyfikować strefy w  > **Edycji mapy** po zakończeniu mapowania.

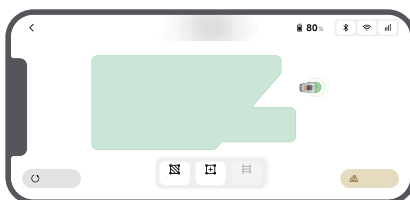
Uwaga: Jeśli w ogrodzie są kamienne ścieżki, wyznacz je jako oddzielne strefy. Następnie narysuj ścieżki łączące, aby robot mógł poruszać się między strefami.

Ważne: Aby prawidłowo odwzorować krawędzie trawnika, robot powinien zawsze podążać po zewnętrznej krawędzi trawnika. Nie należy tworzyć stref na środku otwartego obszaru trawnika, ponieważ może to prowadzić do błędów pozycjonowania.



• Aby rozszerzyć istniejące strefy

Aby rozszerzyć istniejącą strefę, dotknij **Ustaw strefę** w aplikacji, aby utworzyć obszar, który chcesz uwzględnić. Jeśli dwa obszary nakładają się, zostaną automatycznie połączone. Alternatywnie możesz przejść do  > **Edycja mapy** > **Ustaw strefę** po zakończeniu mapowania, aby rozszerzyć istniejącą strefę.

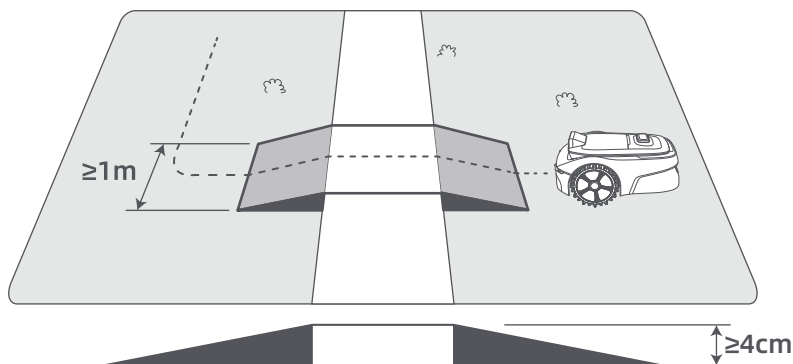


5.4 Ustaw ścieżkę

Dla oddzielnych stref wygeneruj ścieżkę, aby je połączyć. Oddzielne strefy, które nie są połączone ścieżką, będą niedostępne dla robota.

Uwaga: Robot domyślnie może poruszać się po ścieżce, ale bez koszenia trawy.

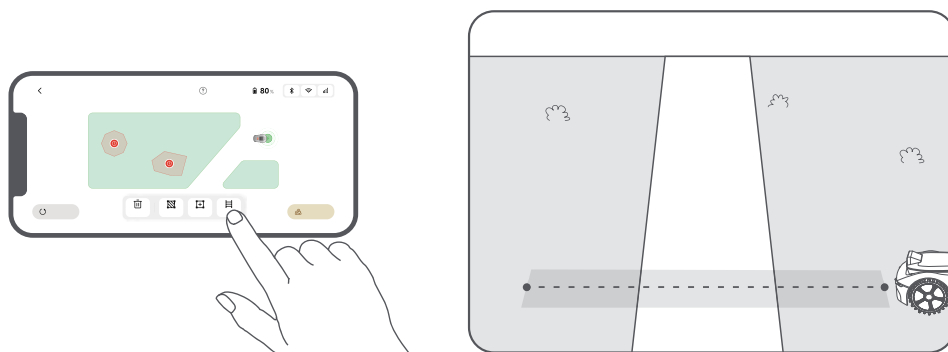
Ważne: Jeżeli przez twój trawnik przechodzą ścieżki wyższe niż **4 cm**, umieść na nich przedmiot z pochyłą powierzchnią o wysokości równej wysokości ścieżki (taki jak pomost).



• Aby połączyć dwie oddzielne strefy działania

W przypadku oddzielnych stref, wygeneruj ścieżkę, aby je połączyć. W innym przypadku będą dla robota niedostępne. Aby wygenerować ścieżkę, dotknij **Ustaw ścieżkę**.

Ważne: Sprawdź, czy ścieżka zaczyna się i kończy na powierzchniach trawnika wewnątrz obszaru roboczego. Nie ustawiaj żadnego z punktów końcowych na powierzchniach bez trawnika.

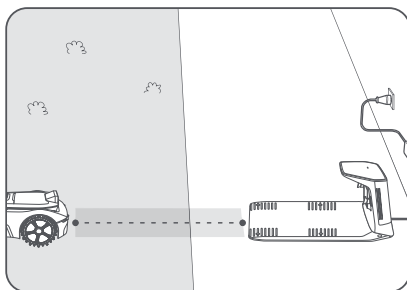
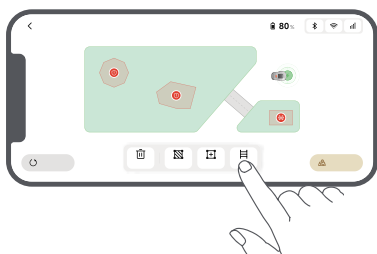


• Aby połączyć strefę działania i stację ładowania

Jeżeli stacja ładowania znajduje się poza strefą działania, aby połączyć ją ze strefą działania, należy wygenerować ścieżkę. Aby wygenerować ścieżkę, która pozwoli robotowi wrócić do stacji, dotknij **Ustaw ścieżkę**.

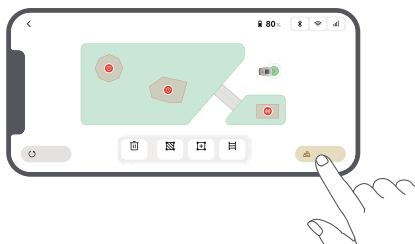
Ważne

- Jeden koniec ścieżki musi znajdować się na powierzchni trawnika wewnątrz obszaru roboczego, a drugi bezpośrednio przed stacją ładowania. Zaleca się wyrównanie ścieżki ze stacją ładowania.
- Podczas tworzenia ścieżek łączących strefę działania i stację ładowania nie dokuj robota zdalnie w stacji ładowania. W przeciwnym razie kamera przednia może zostać zablokowana, co spowoduje niepowodzenie mapowania.



5.5 Ukończ mapę

Po wygenerowaniu stref działania, ścieżek i stref wyłączonych, stuknij **Ukończ mapę**.



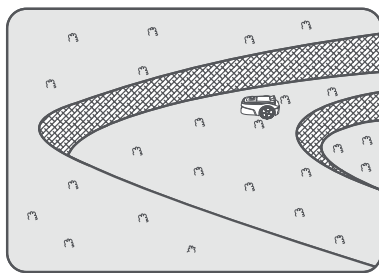
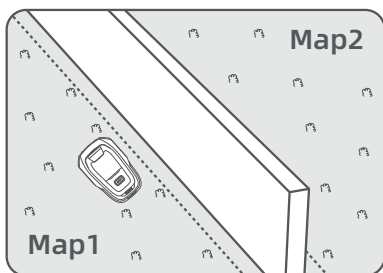
5.6 Dodaj drugą mapę

Podwójna mapa

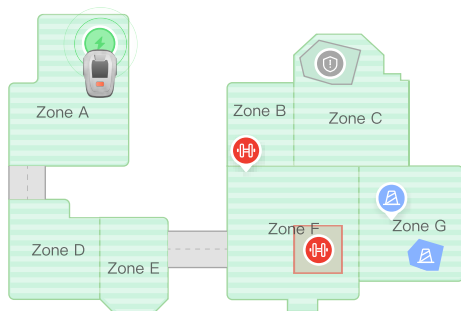
Funkcja podwójnej mapy jest przydatna w sytuacjach, gdy robot nie może autonomicznie przemieszczać się między rozdzielonymi trawnikami lub gdy potrzebnych jest kilka map.

Utworzenie drugiej mapy może być konieczne w następujących sytuacjach:

- Nie ma możliwości połączenia trawnika przedniego z tylnym.
- Występują duże różnice wysokości między obszarami trawnika.
- Masz kilka nieruchomości, ale masz tylko jednego robota.
- Trawnik jest zbyt duży, aby objąć go jedną mapą.



Uwaga: Jeśli trawniki są połączone i nie przekraczają możliwości robota, zastosuj konfigurację wielostrefową.

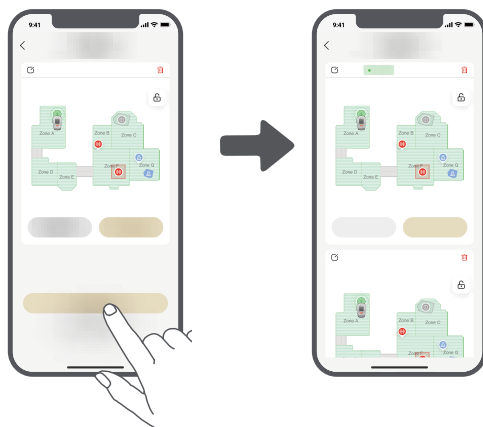


Przed zmapowaniem drugiego trawnika pamiętaj o następujących kwestiach:

- W przypadku obu map zawsze rozpoczynaj mapowanie od stacji ładowania.
- Druga stacja ładowania (opcjonalna):
 - Jeśli kupiłeś drugą stację ładowania, zainstaluj ją na drugim trawniku.
 - Jeśli nie, przenieś robota i stację ładowania, aby zmapować drugi trawnik.

Mapowanie drugiego trawnika

Po ukończeniu pierwszej mapy, stuknij **Dodaj mapę**, aby kontynuować tworzenie drugiej. Alternatywnie możesz przejść do  > **Edycja mapy** i stuknąć **Dodaj mapę** po zakończeniu mapowania. Po zakończeniu drugiej mapy możesz przetaczać się między mapami przez  > **Edycja mapy**.

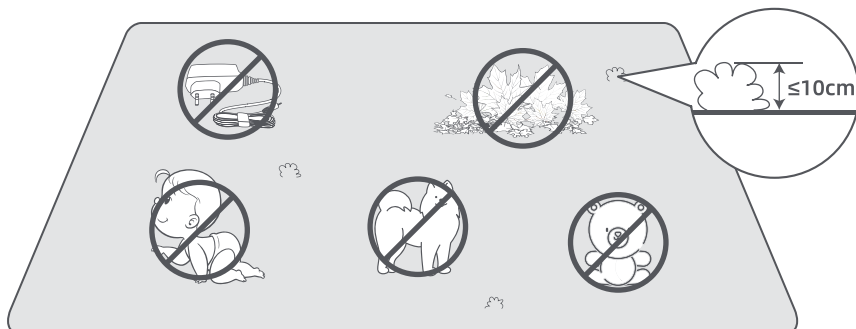


6 Sposób działania

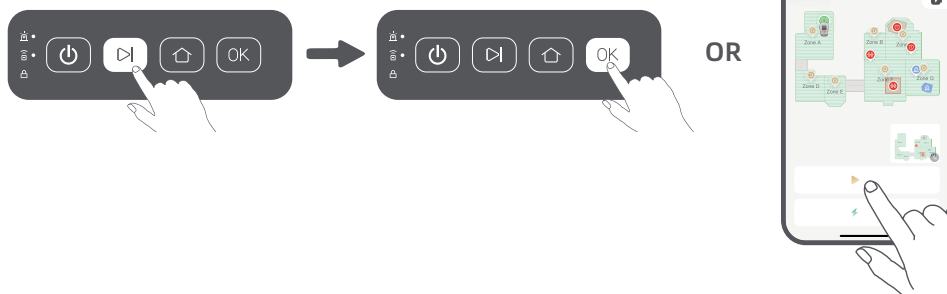
6.1 Rozpocznij pierwsze koszenie

Wskazówki przed koszeniem:

- Użyj konwencjonalnej kosiarki, aby skrócić trawę do wysokości nie większej niż **10 cm**.
- Usuń z trawnika wszelkie przeszkody, takie jak gruz, liście, zabawki, przewody i kamienie. Upewnij się, że podczas koszenia na trawniku nie przebywają dzieci i zwierzęta.
- Wyrównaj nierówności trawnika.
- Z wyprzedzeniem ustaw w aplikacji preferencje koszenia (takie jak skuteczność koszenia).



1. Otwórz górną pokrywę, aby uzyskać dostęp do panelu sterowania.
2. Przekręć gałkę robota, aby ustawić wysokość koszenia (20 mm–60 mm).
3. Naciśnij przycisk **▶**, a następnie naciśnij przycisk **OK** w ciągu 5 sekund. Robot opuści stację ładowującą i rozpocznie koszenie całego obszaru. Możesz także stuknąć **Rozpocznij** w aplikacji, aby rozpocząć koszenie.



4. Zamknij górną pokrywę.

Uwaga: Przed rozpoczęciem koszenia sprawdź, czy jest pogodnie i sucho, oraz czy jest odpowiednia ilość światła.

6.2 Koszenie przy użyciu dwóch map

• Z jedną stacją ładowania:

1. Zawsze ustawiaj stację ładowania dokładnie w tym samym miejscu, w którym znajdowała się podczas mapowania. Ręcznie poprowadź robota do mapy, którą chcesz skosić.
2. Aby prawidłowo przeprowadzić operację, wybierz odpowiednią mapę w aplikacji przed rozpoczęciem koszenia.

Uwaga: po zmianie mapy zostaną zastosowane ustawienia planów i koszenia obecnej mapy.

Co zrobić przy niskim poziomie baterii lub problemach z ładowaniem?

Jeśli nie przeniesiesz ręcznie stacji ładowania razem z robotem do drugiej mapy, robot może wyczerpać akumulator i zgłosić nieudane ładowanie, ponieważ nie będzie mógł znaleźć stacji ładowania. Aby rozwiązać ten problem, wykonaj następujące czynności:

1. Ręcznie przemieść robota z powrotem do mapy, na której znajduje się stacja ładowania.
2. Po naładowaniu przenieś robota z powrotem do poprzedniej mapy. Robot automatycznie wznowi koszenie.

Ważne: w tym czasie nie zmieniaj mapy w aplikacji. Dzięki temu robot zapamięta swoją ostatnią pozycję i będzie kontynuować od miejsca, w którym skończył.

3. Powtórz te czynności tyle razy, ile trzeba, aby skosić cały trawnik.

• Z dwiema stacjami ładowania:

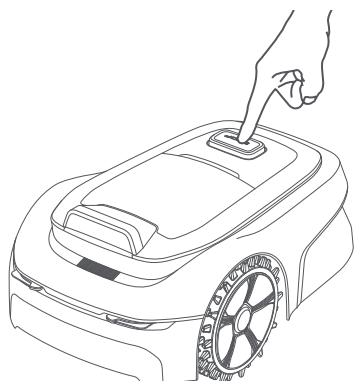
Nie trzeba przenosić stacji ładowania.

1. Ręcznie poprowadź robota do mapy, którą chcesz skosić.
2. Aby prawidłowo przeprowadzić operację, wybierz odpowiednią mapę w aplikacji przed rozpoczęciem koszenia.

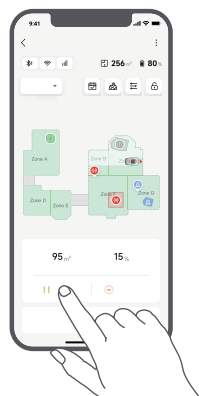
6.3 Wstrzymaj

Aby wstrzymać obecne zadanie, naciśnij przycisk **Stop** na robocie lub dotknij **Wstrzymaj** w aplikacji.

Uwaga: Robot nie można uruchomić bezpośrednio przez aplikację po naciśnięciu przycisku **Stop**. Aby wznowić sterowanie za pomocą aplikacji, najpierw naciśnij dwukrotnie przycisk **OK** na panelu sterowania, aby dezaktywować blokadę bezpieczeństwa.

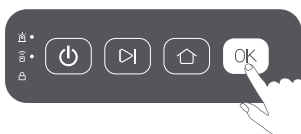


LUB

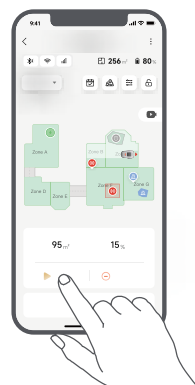


6.4 Wznów

Celem wznowienia wstrzymanego zadania naciśnij przycisk **▶**, a następnie, w ciągu 5 sekund, naciśnij przycisk **OK**. Aby wznowić koszenie możesz również nacisnąć przycisk **Kontynuuj** w aplikacji.

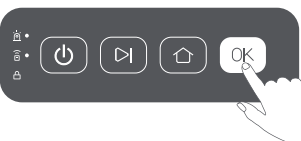


OR

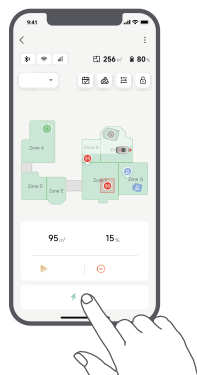


6.5 Wróć do stacji ładowania

Aby zatrzymać zadanie koszenia i odesłać robota do stacji ładującej, naciśnij przycisk **🏠**, a następnie naciśnij przycisk **OK** w ciągu 5 sekund na panelu sterowania. Robot automatycznie wróci do stacji ładującej, aby się naładować. Możesz także stuknąć **Naładować** w aplikacji, aby odesłać robota do stacji ładującej.



OR



7 Aplikacja MOVAhome

Aplikacja, która daje Ci więcej możliwości

MOVAhome to coś znacznie więcej, niż program do zdalnego sterowania robotem. W aplikacji możesz robić wiele rzeczy: wprowadzać zdalnie ustawienia, eksperymentować z różnymi trybami koszenia, swobodnie edytować mapę i plan koszenia.

7.1 Tryby koszenia

Robot oferuje różne tryby koszenia. W aplikacji można wybierać różne tryby koszenia: koszenie całego obszaru, koszenie strefy, koszenie krawędzi, koszenie miejscowe i tryb ręczny.



7.2 Kształty koszenia

Dostosuj swój trawnik, dodając kształty przez  > **Edycja mapy** > **Kształty** w aplikacji. Zdefiniowane kształty będą wyłączone z koszenia we wszystkich trybach koszenia. Możesz zmienić ich pozycję, rozmiar lub usunąć je w **Kształty**.



7.3 Plan

Po ukończeniu pierwszej mapy, robot automatycznie generuje dwa tygodniowe plany koszenia: „**Plan wiosenno-letni**” i „**Plan jesienno-zimowy**”. Możesz dotknąć  w aplikacji, aby wprowadzić szczegółowe ustawienia planu. Gdy funkcja planu jest włączona, jeśli chodzi o codzienne koszenie, możesz w pełni zdać się na robota. Jedyne, co musisz robić, to regularnie dbać o właściwą konserwację robota.

Uwaga: Jeżeli obawiasz się, że podczas autonomicznego działania w pewnych godzinach robot może zakłócać spokój sąsiadów, możesz przejść do zakładki **Ustawienia** > **Nie przeszkadzać** i ustawić czas trybu **Nie przeszkadzać** w aplikacji.



Plany z dwiema mapami

Jako że każda mapa ma własny plan, starannie zaplanuj i skonfiguruj dla nich zadania, aby uniknąć konfliktów i kolizji. Dzięki temu robot będzie pracował sprawnie i będzie odpowiednio dostępny dla każdej mapy.

7.4 Blokada rodzicielska

W razie obaw, że dzieci mogą uruchomić robota bez nadzoru, przejdź do **Ustawień** w aplikacji i włącz funkcję **Blokady rodzicielskiej**. Możesz również dotknąć  na stronie koszenia. Po włączeniu tej funkcji panel sterowania będzie zablokowany. Chcąc ją wyłączyć, naciśnij jednocześnie  i  na panelu sterowania.



7.5 Ochrona przed deszczem

Jeżeli obawiasz się, że na koszenie mogą wywrzeć negatywny wpływ niekorzystne warunki pogodowe, możesz włączyć funkcję **Ochrona przed deszczem** w **Ustawieniach** aplikacji. Po włączeniu tej funkcji, jeśli prognozowane są opady deszczu, robot automatycznie wstrzyma koszenie i powróci do stacji ładowania. W aplikacji można ustawić czas **opóźnienia** reakcji na koniec opadów deszczu.

Uwaga: Koszenie mokrej trawy może uszkodzić trawnik. Zalecamy ustawienie opóźnienia reakcji na koniec opadów deszczu, aby robot pozostał w stacji ładowania przez pewien czas po ustaniu deszczu, co umożliwi całkowite wyschnięcie trawy przed kolejnym koszeniem.



7.6 Ochrona przed mrozem

Jeśli temperatura spadnie poniżej **6° C**, koszenie może trwale uszkodzić trawniki. Bateria nie będzie się ładować z powodu mechanizmu ochrony. Aby temu zapobiec, możesz włączyć funkcję **Ochrona przed mrozem** w **Ustawieniach** za pomocą aplikacji. Funkcja ta automatycznie wstrzyma koszenie i wyśle robota z powrotem na stację ładującą, gdy temperatura spadnie poniżej **6° C**. Robot wznowi koszenie, gdy temperatura przekroczy **11° C**.



7.7 Funkcje bezpieczeństwa

Robot obsługuje wiele funkcji antykradzieżowych, aby zapewnić bezpieczną pracę i chronić przed nieautoryzowanym użyciem. Dodatkowo, kamera przednia wykrywa obecność ludzi, co sprawia, że robot jest pomocnym strażnikiem ogrodu.



7.7.1 Alarm w przypadku utraty kontaktu z podłożem

Gdy ta funkcja jest włączona, natychmiast włączy się alarm, gdy robot zostanie podniesiony, a sterowanie aplikacją zostanie wyłączone. Aby wznowić sterowanie aplikacją, naciśnij dwukrotnie przycisk **OK** na panelu sterowania, aby najpierw dezaktywować blokadę bezpieczeństwa.



7.7.2 Alarm w przypadku wyjechania poza obręb mapy

Jeżeli ta funkcja jest włączona, robot zostanie zablokowany i alarm włączy się natychmiast po wyjechaniu poza obręb mapy. **(Włączenie tej funkcji wymaga założenia modułu do łączenia się z Internetem.)**



7.7.3 Lokalizacja w czasie rzeczywistym

Dzięki modułowi do łączenia się z Internetem, możesz zobaczyć obecną lokalizację robota w Mapach Google.



7.7.4 Ostrzeżenie o wykryciu obecności ludzi

Po włączeniu robot powiadomi Cię o wykryciu obecności ludzi.



7.7.5 Obraz w czasie rzeczywistym

Chcąc monitorować postępy koszenia ogrodu w czasie rzeczywistym, z dowolnego miejsca i w każdej chwili, dotknij .



7.7.6 Patrol

Gdy robot znajduje się w trybie czuwania, korzystając z aplikacji można go wysłać na patrol wzdłuż wyznaczonych granic lub do określonych miejsc w ogrodzie. Funkcja jest dostępna po włączeniu  > **Patrolowanie**.



Kontrolka na przedniej kamerze

Kolor kontrolki LED	Znaczenie
Miga na zielono	1. Wideo na żywo z przedniej kamery jest przesyłane strumieniowo do aplikacji. 2. Robot znajduje się w trybie patrolowania.

7.8 Niestandardowy okres ładowania

Aby dostosować okres ładowania robota do określonych godzin, możesz włączyć funkcję **Niestandardowy okres ładowania** przez **Ustawienia** > **Ładowanie** w aplikacji. Po włączeniu tej funkcji, w stanie bezczynności robot utrzymuje bezpieczny poziom naładowania akumulatora, natomiast w pełni ładuje akumulator wyłącznie w wyznaczonym czasie ładowania.



Uwaga: Zespół techniczny MOVA będzie prowadził zdalne aktualizacje i przeglądy oprogramowania firmowego i aplikacji. Aby upewnić się, że posiadasz najnowszą wersję aplikacji i oprogramowania firmowego i cieszyć się największą ilością funkcji, regularnie sprawdzaj powiadomienia lub włącz funkcję **Automatycznie pobieraj aktualizacje**.

8 Konserwacja

Aby zapewnić sobie najlepsze działanie i największą żywotność robota, czyść robota regularnie i wymieniaj zużyte części zgodnie z następującym harmonogramem:

Część	Częstotliwość wymiany
Ostrza	Co 6-8 tygodni lub wcześniej

Uwagi

- Możesz sprawdzić pozostały czas dla ostrzy, przechodząc do **Ustawienia > Części zużywalne i konserwacja** w aplikacji. Po wymianie materiałów eksploatacyjnych zgodnie z instrukcjami przejdź do strony szczegółów materiału i stuknij **Wymieniłem to**, aby zresetować licznik.
- Jeśli wyznaczyłeś obszary w swoim ogrodzie do rutynowego czyszczenia i serwisowania robota, możesz ustawić Punkty Konserwacji na mapie, przechodząc do **Ustawienia > Przejdź do Punktu Konserwacji > Edytuj Punkt**. Po ustawieniu punktów konserwacji możesz po prostu stuknąć **Idź**, aby skierować robota do wyznaczonych miejsc w celu łatwej obsługi.

8.1 Czyszczenie

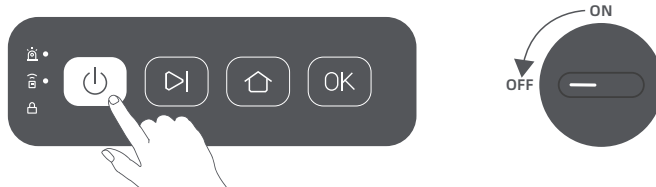
Regularnie czyść swojego robota, aby zapobiec gromadzeniu się ścinków trawy i brudu, które mogą zatykać tarczę tnącą i koła napędowe, co może wpływać na wydajność koszenia, dokowania i poruszania się. Zalecamy użycie zestawu do czyszczenia, dostępnego w lokalnych sklepach lub online.

⚠ Ostrzeżenie: Przed czyszczeniem wyłącz robota i obróć klucz bezpieczeństwa do pozycji **OFF**. Odłącz stację ładującą.

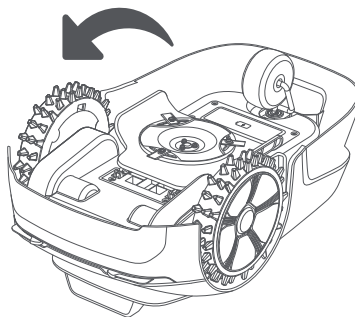
Uwaga: Odwracając robota należy zachować ostrożność, aby nie porysować obiektywu kamery.

• Korpus robota, podwozie i tarcza tnąca:

- Wyłącz robota i obróć klucz bezpieczeństwa do pozycji **OFF**.



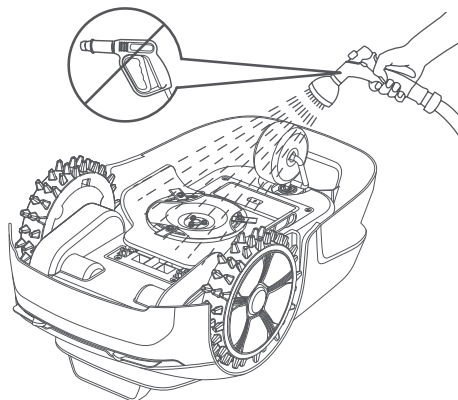
- Umieść robota na miękkim podłożu i odwróć go do góry nogami.



3. Wyczyść korpus robota, tarczę tnącą i podwozie za pomocą węża.

⚠ Ostrzeżenie: Podczas czyszczenia podwozia, nie dotykaj ostrzy. Przed czyszczeniem załóż rękawice.

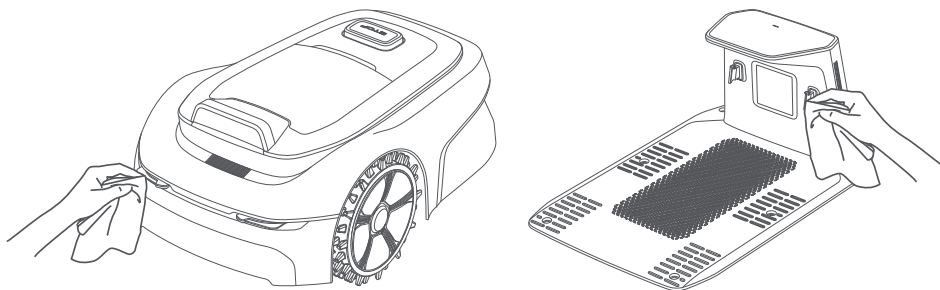
Uwaga: Nie używaj do mycia myjki wysokociśnieniowej. Nie używaj detergentów.



• **Styki ładowania i przednia kamera:**

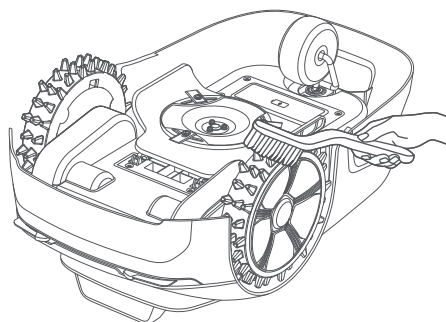
Styki ładowania robota i stacji ładowania oraz przednią kamerę czyść czystą ściereczką. Po czyszczeniu upewnij się, że styki ładowania i przednia kamera są całkowicie suche.

Ważne: Obiektyw przedniej kamery należy przeczyszczyć raz na dwa tygodnie, co zapewni optymalne pozycjonowanie i nawigację.



• **Koła napędowe:**

Użyj szczotki, aby usunąć błoto z kół, zapewniając dobrą przyczepność.



8.2 Wymiana części

• Wymiana ostrzy

Aby zachować odpowiednią ostrość ostrzy, wymieniaj je regularnie. Zaleca się wymieniać ostrza co **6-8 tygodni** lub wcześniej. Używaj tylko oryginalnych ostrzy MOVA.

⚠ Ostrzeżenie: Wyłącz robota i obróć klucz bezpieczeństwa do pozycji **OFF**. Załóż rękawice ochronne przed wymianą ostrzy.

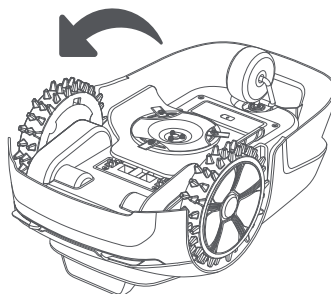
Uwaga: Aby zapewnić stabilny system koszenia, zawsze wymieniaj wszystkie trzy ostrza naraz.

Uwaga: Odwracając robota należy zachować ostrożność, aby nie porysować obiektywu kamery.

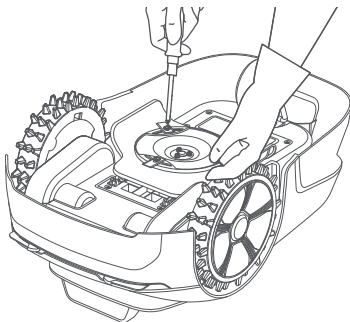
1. Wyłącz robota i obróć klucz bezpieczeństwa do pozycji **OFF**.



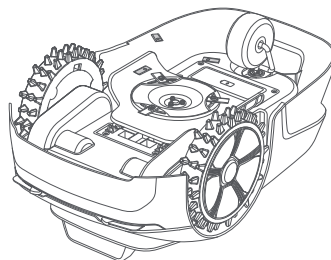
2. Umieść robota na miękkim podłożu i odwróć go do góry nogami.



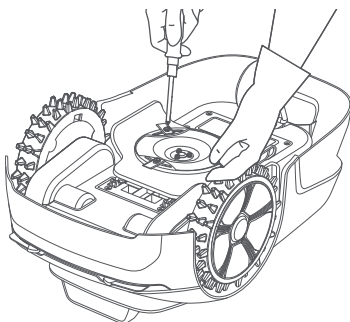
3. Odkręć śruby za pomocą śrubokręta krzyżakowego.



4. Zdemontuj trzy noże i śruby.



5. Wyrównaj nowe noże z otworami na tarczy noży, a następnie przymocuj je śrubami.



6. Upewnij się, że ostrza swobodnie się obracają.

9 Bateria

Aby zapewnić sobie najdłuższą żywotność baterii, ładuj robota co **6 miesięcy**. Gwarancja nie pokrywa uszkodzeń baterii spowodowanych jej całkowitym rozładowaniem. Nie ładuj baterii, gdy temperatura otoczenia jest **wyższa niż 45° C** lub **niższa niż 6° C**. Temperatura przechowywania długoterminowego dla baterii powinna wynosić **między -10° C a 35° C**. Aby zminimalizować ryzyko uszkodzeń, zaleca się przechowywać baterię w temperaturze **między 0° C a 25° C**.

Uwaga: Żywotność baterii robota zależy od częstotliwości używania i długości działania. Jeżeli bateria jest uszkodzona i nie może zostać naładowana, nie wyrzucaj jej wraz ze zwykłymi śmieciami. Przestrzegaj przepisów dotyczących recyklingu.

Tryb ładowania przy niskim poziomie baterii:

Jeżeli tryb ładowania przy niskim poborze jest włączony, funkcje niezwiązane z ładowaniem zostaną wyłączone (zostanie wyłączona sieć).

- Aby włączyć tryb ładowania niskiej mocy, przytrzymaj jednocześnie przycisk  i przycisk , a następnie szybko naciśnij przycisk **OK** 5 razy. Usłyszysz powiadomienie: tryb ładowania przy niskim poziomie baterii włączony.
- Aby wyłączyć tryb ładowania niskiej mocy, uruchom ponownie robota.

10 Przechowywanie w okresie zimowym

• Robot

1. Naładuj baterię do pełna. Wyłącz robota i obróć klucz zabezpieczający do pozycji **OFF**.
2. Zanim odłożysz robota na zimę, wyczyść go dokładnie.
3. Robot powinien być przechowywany w suchym miejscu, w temperaturze **powyżej 0° C**.

• Stacja ładowania

Odłącz stację ładowania od prądu i umieść ją w suchym i chłodnym miejscu, bez bezpośredniego działania promieni słonecznych.

Uwaga: Po zimowym przechowywaniu proszę ponownie zainstalować stację ładującą i umieścić w niej robota do ładowania. Jeśli ponownie zainstalujesz stację ładującą w innym miejscu, robot automatycznie zaktualizuje lokalizację stacji, gdy tylko się naładuje i opuści stację. W przypadku błędów pozycjonowania z powodu dużych zmian w ogrodzie, zaleca się ponowne mapowanie obszaru.

11 Transport

Do transportu na długie odległości upewnij się, że robot jest wyłączony. Zaleca się użycie oryginalnego opakowania.

Ostrzeżenie

- Wyłącz robota i obróć klucz zabezpieczający do pozycji **OFF** przed transportem.
- 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 znajduje się poza sygnałem WiFi lub zasięgiem Bluetooth. 2. Robot jest wyłączony lub ponownie się uruchamia.	1. Sprawdź, czy robot zakończył proces włączania. 2. Sprawdź, czy router działa poprawnie. 3. Przybliż się do robota, aby nawiązać połączenie Bluetooth.
Robot utracił kontakt z podłożem.	Koło nie dotyka ziemi.	1. Połóż robota z powrotem na równej powierzchni. 2. Naciśnij przycisk OK dwa razy, aby odblokować robota. 3. Robot nie potrafi pokonać przeszkód wyższych niż 4 cm. Upewnij się, że grunt na obszarze działania robota jest równy.
Robot jest przechylony.	Przechył robota jest większy niż 37°.	1. Połóż robota z powrotem na równej powierzchni. 2. Naciśnij przycisk OK dwa razy, aby odblokować robota. 3. Robot nie potrafi pokonać przeszkód o stopniu nachylenia większym niż 40% (22°).
Robot jest unieruchomiony.	Robot jest unieruchomiony i nie może się wydostać.	1. Usuń przeszkodę znajdującą 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 po tym, jak robot wróci do stacji ładowania. 3. Sprawdź, czy w podłożu są dziury. Wypełnij nierówności podłoża przed koszeniem, aby uchronić robota przed unieruchomieniem. 4. Sprawdź, czy trawa w pobliżu jest wyższa niż 10 cm. Możesz regulować wysokość omijania przeszkód bądź skosić trawnik przy użyciu konwencjonalnej kosiarki, aby uchronić robota przed unieruchomieniem. 5. Jeżeli w danej lokalizacji robot często zostaje unieruchomiony, możesz ustawić w niej strefę wyłączoną.
Błąd lewego/prawego koła napędowego.	Koło nie może się obracać lub występuje problem z jego silnikiem.	1. Wyczyść koła napędowe, po czym ponów próbę. 2. Jeżeli ten błąd będzie nadal występował, spróbuj zrestartować robota. 3. Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.
Tarcza tnąca nie może się obracać.	Tarcza tnąca nie może się obracać lub zachodzi problem z napędem.	1. Wyczyść tarczę tnącą i spróbuj ponownie. 2. Sprawdź, czy trawa w pobliżu jest wyższa niż 10 cm. Aby uchronić tarczę tnącą przed zablokowaniem się w trawie, możesz wstępnie skosić trawnik przy użyciu konwencjonalnej kosiarki. 3. Sprawdź, czy pod tarczą tnącą znajduje się woda. Jeżeli tak, przenieś robota w suche miejsce i spróbuj ponownie. 4. Jeżeli ten błąd będzie nadal występował, spróbuj zrestartować robota. 5. Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.
Błąd ładowania.	Robot jest zadokowany w stacji ładowania, ale występuje problem z przepływem prądu lub napięciem.	1. Sprawdź, czy stacja ładowania jest poprawnie podłączona do prądu. 2. Sprawdź, czy styki ładowania na robocie i stacja ładowania są czyste. 3. Po zakończeniu sprawdzania, spróbuj ponownie zadokować robota w stacji ładowania. 4. Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Zbyt wysoka temperatura baterii.	Temperatura baterii $\geq 60^{\circ}\text{C}$.	1. Używaj robota tylko w miejscach, w których temperatura nie przekracza poziomu 40°C. Możesz poczekać, aż temperatura spadnie automatycznie. 2. Możesz wyłączyć robota i spróbować uruchomić go ponownie za chwilę. 3. Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.
Wysoka temperatura baterii.	Temperatura baterii wynosi $\geq 45^{\circ}\text{C}$.	1. Ładowanie może zakończyć się niepowodzeniem, jeżeli temperatura baterii wynosi więcej niż 45°C. 2. Używaj robota tylko w miejscach, w których temperatura nie przekracza poziomu 40°C.
Niska temperatura baterii.	Temperatura baterii wynosi $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	1. Ładowanie może zakończyć się niepowodzeniem, jeżeli temperatura baterii wynosi mniej niż 6°C. 2. Używaj robota tylko w miejscach, w których temperatura wynosi więcej niż 6°C.
Robot stracił orientację.	Ustalanie lokalizacji przerwane.	1. Sprawdź, czy obiektyw przedniej kamery robota nie jest zabrudzony. Brud może mieć negatywny wpływ na pozycjonowanie. 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 za pośrednictwem aplikacji i rozpocznij koszenie.
Błąd czujnika.	Błąd czujnika.	1. Uruchom ponownie robota i spróbuj ponownie. 2. Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.
Robot znajduje się w strefie wyłączzonej.	Robot znajduje się w strefie wyłączzonej.	1. Ręcznie przenieś robota ze strefy wyłączonych i spróbuj ponownie. 2. Zdalnie kontroluj robota przez aplikację, aby przenieść go ze strefy wyłączzonej i spróbuj ponownie.
Robot znajduje się poza obrębem mapy.	Robot znajduje się poza obrębem mapy.	1. Ręcznie przenieś robota na obszar mapy i spróbuj ponownie. 2. Zdalnie, za pomocą aplikacji przywróć robota na obszar mapy i spróbuj ponownie.
Zatrzymanie awaryjne aktywowane.	Przycisk Stop na robocie jest wciśnięty.	Naciśnij przycisk OK dwa razy, aby odblokować robota.
Niski poziom baterii. Robot wyłączy się niedługo.	Poziom baterii wynosi $\leq 10\%$.	Zadokuj robota w stacji, aby naładować baterię.
Robot jest poza mapą. Ryzyko kradzieży.	Robot jest poza mapą.	1. Ręcznie przeprowadź robota z powrotem do obszaru roboczego. 2. Możesz wyłączyć Alarm w przypadku wyjechania poza obręb mapy w aplikacji (Ustawienia).
Powrót do stacji zakończony niepowodzeniem.	Wracając do stacji ładowania, robot nie może jej odnaleźć.	1. Sprawdź, czy robot nie jest blokowany przez przeszkody. Po ich usunięciu spróbuj ponownie. 2. Oświetlenie powinno być odpowiednie, a pogoda bezchmurna (tj. nie ma deszczu ani mgły). Niekorzystne warunki pogodowe mogą mieć negatywny wpływ na możliwość powrotu robota. 3. Sprawdź, czy mapa aktualnie używana w aplikacji pokrywa się z lokalizacją działania robota. Jeśli tak nie jest, włącz odpowiednią mapę w części „Edycja mapy”. 4. Sprawdź, czy stacja ładowania znajduje się w obrębie aktualnie używanej mapy. 5. Zdalnie skieruj robota z powrotem do stacji ładowania za pośrednictwem aplikacji.

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Dokowanie w stacji ładowania zakończone niepowodzeniem.	Robot znajduje stację ładowania, ale nie potrafi się zadokować.	1. Oświetlenie powinno być odpowiednie, a pogoda bezchmurna (tj. nie ma deszczu ani mgły). Niekorzystne warunki pogodowe mogą mieć negatywny wpływ na zdolność robota do dokowania. 2. Sprawdź, czy folia odbłaskowa na stacji ładującej jest brudna lub zablokowana. 3. Sprawdź, czy naprzeciw stacji nie znajdują się przeszkody. 4. Sprawdź, czy stacja nie zmieniła położenia. 5. Sprawdź, czy płyta podstawowa jest pokryta grubym błotem. 6. Sprawdź, czy stacja znajduje się na zboczu. 7. Sprawdź, czy stacja ma zasilanie. 8. Pomóż robotowi zadokować na stacji za pomocą pilota lub manualnie.
Ustalanie lokalizacji zakończone niepowodzeniem.	Ustalanie lokalizacji jest niemożliwe, gdy robot próbuje rozpocząć zadanie.	1. Oświetlenie powinno być odpowiednie, a pogoda bezchmurna (tj. nie ma deszczu ani mgły). Niekorzystne warunki pogodowe mogą mieć negatywny wpływ na określenie własnej pozycji przez robota. 2. Ręcznie przenieś robota na płaskie i otwarte miejsce w obrębie mapy i spróbuj rozpocząć zadanie ponownie. 3. Jeżeli problem będzie się powtarzał, spróbuj ponownie, gdy robot znajdzie się w stacji. 4. W razie utrzymywania się problemu z pozycjonowaniem przenieś stację ładowania w otwarty teren i ponownie przeprowadź proces tworzenia mapy.
Niewystarczająca przestrzeń do skrętu przed stacją.	Niewystarczająca przestrzeń do skrętu przed stacją.	1. Jeśli stacja jest umieszczona na krawędzi mapy lub wewnątrz niej, upewnij się, że istnieje co najmniej 1 m 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 zablokowana.	Ścieżka zablokowana.	1. Sprawdź, czy na ścieżce ustawiono strefę zakazu. 2. Sprawdź, czy na drodze robota nie ma przeszkód. 3. Jeśli robot nadal nie może przejść, usuń ścieżkę w edytorze mapy i ustaw nową.
Wystąpił problem z przednią kamerą.	Wystąpił problem z przednią kamerą.	1. Wyczyść kamerę przednią czystą szmatką. 2. Uruchom robota ponownie. 3. Jeśli problem nadal występuje, skontaktuj się z serwisem posprzedażowym.
Przednia kamera jest zablokowana.	Przednia kamera jest zablokowana.	1. Przed ponowieniem próby sprawdź, czy przednia kamera nie jest niczym zasłonięta. 2. Jeśli obiektyw kamery jest zabrudzony, przed ponowieniem próby przetrzyj go miękką ściereczką.
Słaby sygnał pozycjonowania.	Słaby sygnał pozycjonowania.	1. Musi być bezchmurnie. Rzęsisty deszcz lub półmrok mogą mieć negatywny wpływ na określenie własnej pozycji przez robota. Robot wznowi pracę po przywróceniu sygnału pozycjonowania. 2. W razie utrzymywania się problemu, przed rozpoczęciem zadań użyj trybu zdalnego sterowania i ręcznie poprowadź robota z powrotem do stacji ładowania.
Podczas automatycznego tworzenia mapy pojawia się błąd wykrywania granic.	Podczas automatycznego tworzenia mapy pojawia się błąd wykrywania granic.	1. Oświetlenie musi być odpowiednie – nie może być zbyt jasno, ani zbyt ciemno. 2. Ustawień dokonuj bezchmurny dzień, nie może być mgły, ani deszczu. 3. Obiektyw przedniej kamery robota musi być czysty, nie wolno jej niczym przestaniać. 4. Podłoże musi być równe, gdyż nierówności mogą utrudniać wykrywanie. 5. Jeśli wykrywanie granic nadal nie działa, włącz tryb zdalnego sterowania, co umożliwi utworzenie mapy.

13 Specyfikacja

Informacje podstawowe	Nazwa produktu	Seria MOVA ViAX
	SKU	ViAX 300
	Model	MWW1200
	Wymiary	595 × 380 × 272 mm
	Waga robota (z akumulatorem)	9,4 kg
Koszenie	Zalecana wydajność pracy	300 m ²
	Skuteczność koszenia ¹	Standardowa: 300 m ² /dzień Wysoka: 500 m ² /dzień
	Wysokość koszenia	20-60 mm
	Szerokość koszenia	20 cm
	Czas ładowania ²	45 min
	Czas koszenia na jednym ładowaniu ³	50 min
Emisja dźwięku	Poziom mocy akustycznej LWA	57 dB(A)
	Niepewności pomiarowe KWA	3 dB(A)
	Poziom ciśnienia akustycznego LpA	49 dB(A)
	Niepewności pomiarowe KpA	3 dB(A)
Stan pracy	Temperatura działania	0-50° C Zalecana: 10-35° C
	Temperatura przechowywania długoterminowego	-10-35° C Zalecana: 0-25° C
	Klasyfikacja IP	Kosiarka: IPX6 Stacja ładowania: IPX4 Źródło zasilania: IP67
	Maksymalny stopień nachylenia obszaru koszenia	40% (22°)
Łączność	Zakres częstotliwości Bluetooth	2400,0-2483,5 MHz
	Maksymalna Moc RF	802.11b:16±2dBm (11 Mb/s) 802.11g:14±2dBm (54 Mb/s) 802.11n:13±2dBm (HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm

Łączność	Wi-Fi	Wi-Fi 2.4 GHz (2400-2483.5M)
	Usługa połączenia z Internetem (opcjonalnie) ⁴	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS (opcjonalnie) ⁵	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS
Silnik koszenia	Prędkość	2500 obr./min
Akumulator (kosiarka)	Model akumulatora ⁶	MBPM10
	Typ akumulatora	Akumulator litowo-jonowy
	Pojemność znamionowa	2,5 Ah
	Napięcie znamionowe	18 V DC
Źródło zasilania	Model ładowarki	MPAM10/MPAM20/MPAM20(c)
	Napięcie wejściowe	100~240 V AC
	Napięcie wyjściowe	20 V DC
	Prąd wyjściowy	1,5 A/3 A
Stacja ładowania	Model stacji ładującej	MCV20
	Napięcie wejściowe	20 V DC
	Napięcie wyjściowe	20 V DC
	Prąd wejściowy	1,5 A/3 A
	Prąd wyjściowy	1,5 A/3 A
Akcesoria	Zapasowe noże i śruby	9
	Model noża	MBKM10 (MOVA)
Koła napędowe	Typ kół	Terenowe

1. Na podstawie testów w laboratorium MOVA.

2. Czas ładowania ma zastosowanie, gdy robot automatycznie powraca do stacji ładowania przy niskim poziomie baterii.

3. Na podstawie testów w laboratorium MOVA.

4. Wymagana instalacja modułu łącza.

5. Wymagana instalacja modułu łącza.

6. ViAX 300 jest kompatybilny zarówno z akumulatorami MBPM10 (2,5 Ah), jak i MBPM20 (5 Ah).

Uwaga: Ze względu na to, że nieustannie pracujemy nad udoskonaleniem naszego produktu, jego specyfikacja może ulec zmianie. Aby uzyskać najnowsze informacje, odwiedź naszą stronę internetową: <https://www.mova.tech>.

UPROSZCZONA DEKLARACJA ZGODNOŚCI UE

SpaceWalker Technology Hong Kong CO., Limited niniejszym oświadcza, że typ urządzenia radiowego Robot koszący MOVA ViAX 300 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: ROOM 01, 26TH FLOOR, WORKING VIEW COMMERCIAL BUILDING, 21 YIU WAH STREET, CAUSEWAY BAY HK

Częstotliwość radiowa: Bluetooth & Wi-Fi: 2400,0-2483,5 MHz
Maksymalna moc częstotliwości radiowej: <20 dBm

Specyfikacje baterii produktu

Cecha	Wartość
Kategoria baterii	Wbudowana bateria litowa
Typ baterii	Akumulator litowo-jonowy
Zawiera Kadm/Ołów (>0.002% Cd, >0.004% Pb)	Nie
Waga netto (kg)	287±5g
Pojemność (mAh)	Pojemność : 2500 mAh

Ostrzeżenia i informacje dotyczące bezpieczeństwa

Wszelkie informacje dotyczące obsługi urządzenia 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

1. Bezpieczeństwo dzieci i zwierząt:

- Produkty takie jak roboty koszące i moduły zmiatające nie są przeznaczone do obsługi przez dzieci. Trzymaj dzieci i zwierzęta z dala od urządzeń podczas ich pracy, aby uniknąć obrażeń.
- Akcesoria, takie jak noże do robotów koszących, powinny być przechowywane w miejscu niedostępnym dla dzieci ze względu na ostre krawędzie.

2. Bezpieczeństwo elektryczne:

- Akumulatory, klimatyzatory przenośne oraz mikroinwertery** należy używać zgodnie z instrukcją obsługi. Podłączaj je wyłącznie do gniazd i złączy zgodnych ze specyfikacją techniczną producenta.

•Unikaj kontaktu elektrycznych części urządzeń z wodą, chyba że są one oznaczone jako wodoodporne.

- Nie używaj uszkodzonych kabli, złączy ani akumulatorów. W przypadku zauważenia uszkodzeń natychmiast przerwij użytkowanie i skontaktuj się z serwisem.

3. Wodoodporność i ochrona przed wilgocią:

•Produkty oznaczone jako wodoodporne należy używać zgodnie z ich specyfikacją. Nie zanurzaj ich głęboko ani nie ekspozuj na działanie wody przez długi czas, jeśli producent tego nie zaleca.

- Akumulatory i mikroinwertery powinny być zabezpieczone przed wilgocią, chyba że posiadają odpowiednią klasę ochrony (np. IP65/IP67).

4. Bezpieczeństwo pracy urządzeń automatycznych:

•**Roboty koszące i akcesoria do nich** powinny być używane na terenie wolnym od przeszkód, kamieni, kabli i innych przedmiotów, które mogą zakłócić pracę lub spowodować uszkodzenia.

- Przed uruchomieniem robota koszącego upewnij się, że obszar pracy jest odpowiednio oznaczony, aby uniknąć kolizji z osobami lub zwierzętami.

5. Bezpieczeństwo transportu i przechowywania:

•**Walizki i torby ochronne** do urządzeń elektronicznych lub bagażu powinny być odpowiednio zamknięte i zabezpieczone, aby uniknąć uszkodzenia zawartości podczas transportu.

- Przechowuj akumulatory i urządzenia elektryczne w suchym, chłodnym miejscu, z dala od źródeł ciepła i światła słonecznego.

6. Ryzyko mechaniczne:

•Akcesoria z ostrymi elementami, takie jak **noże do robotów koszących**, mogą powodować obrażenia. Zakładaj je zgodnie z instrukcją i używaj odpowiednich rękawic ochronnych podczas wymiany.

- Upewnij się, że wszystkie ruchome elementy urządzeń są odpowiednio zamocowane przed uruchomieniem.

Informacje dotyczące prawidłowego użytkowania

1. Przygotowanie urządzeń do pracy:

•Przed pierwszym użyciem zapoznaj się z instrukcją obsługi, aby prawidłowo skonfigurować urządzenie. Sprawdź, czy wszystkie elementy są odpowiednio zamocowane.

- W przypadku robotów koszących i klimatyzatorów przenośnych upewnij się, że obszar pracy jest odpowiednio przygotowany (usunięte przeszkody, stabilne podłoże).

2. Eksploatacja urządzeń elektrycznych:

•W przypadku **klimatyzatorów przenośnych i mikroinwerterów** używaj urządzeń w dobrze wentylowanych miejscach, aby zapobiec przegrzaniu.

- Akumulatory i baterie** należy ładować zgodnie z zaleceniami producenta, unikając przeładowania i całkowitego rozładowania.

3. Konserwacja i czyszczenie:

•Regularnie czyść urządzenia, takie jak roboty koszące, z trawy, kurzu i innych zanieczyszczeń, aby zapewnić ich efektywne działanie.

- W przypadku akcesoriów elektronicznych używaj miękkiej, suchej ściereczki. Nie używaj agresywnych środków chemicznych ani wody do czyszczenia elementów elektrycznych.

4. Przechowywanie:

•Urządzenia przechowuj w suchym i bezpiecznym miejscu, z dala od wilgoci, skrajnych temperatur oraz źródeł ciepła.

- Akumulatory i baterie** przechowuj w stanie częściowego naładowania, aby wydłużyć ich żywotność.

Dodatkowe środki ostrożności

•Ochrona środowiska:

•Zużyte akumulatory i urządzenia elektroniczne należy utylizować zgodnie z lokalnymi przepisami dotyczącymi odpadów elektronicznych. Nie wyrzucaj ich do zwykłych pojemników na śmieci.

- W przypadku robotów koszących i klimatyzatorów regularnie sprawdzaj stan techniczny urządzenia, aby uniknąć wycieków oleju, płynów chłodniczych lub innych substancji.

•Efektywność energetyczna:

•Korzystaj z energooszczędnych trybów pracy, jeśli są dostępne, aby zmniejszyć zużycie energii.

- Przechowuj urządzenia w stanie gotowości do pracy (np. z naładowanym akumulatorem) w przypadku planowanych działań outdoorowych.

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 odmiennność stanu 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

Autoryzowany przedstawiciel w UE:
EUREP GmbH
Unterlettenweg 1a, 85051 Ingolstadt, Niemcy
Email: eurep@eurep-gmbh.com

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.

MOVA

