

A large, dark gray, stylized graphic of the word 'MOVA' is positioned in the upper left and center of the page. The letters are thick and blocky, with a slight shadow effect, giving it a three-dimensional appearance. The 'M' and 'V' are particularly prominent, with the 'V' having a sharp, downward-pointing tip.

MOVA

MOVA ViAX 250/300 User Manual

The illustrations in this manual are for reference only.
Please refer to the actual product for accuracy.

EN	P04~P39
DE	P40~P75
FR	P76~P111
IT	P112~P147
ES	P148~P183
NL	P184~P219

Original Instructions

Table of Contents

1 Safety Instructions	P05
2 Product Introduction	P09
3 Installation	P11
4 Preparation for First Use	P14
5 Map Your Garden	P18
6 Operation	P25
7 MOVAhome App	P28
8 Maintenance.....	P31
9 Battery	P34
10 Winter Storage	P34
11 Transport	P34
12 Troubleshooting	P35
13 Specifications	P38

1 Safety Instructions

1.1 General Safety Instructions

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

1.2 Safety Instructions for Installation

- Avoid installing the charging station in areas where people may trip over it.
- Do not install the charging station in areas where there is a risk of standing water.
- Do not install the charging station, including any accessories, within 60 cm of any combustible material. Malfunctioning or overheating of the charging station and power supply can pose a fire hazard.

1.3 Safety Instructions for Operation

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

1.4 Safety Instructions for Maintenance

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

1.5 Battery Safety






Lithium-ion batteries can explode or cause a fire if disassembled, short-circuited, exposed to water, fire, or high temperatures. Handle them with care, do not dismantle or open the battery, and avoid any form of electrical/mechanical abuse. Store them away from direct sunlight.






1. Only use the battery charger and power supply provided by the Manufacturer. The use of an inappropriate charger and power supply can cause electric shocks and / or overheating.
2. DO NOT ATTEMPT TO REPAIR OR MODIFY BATTERIES! Repair attempts may result in severe personal injury, due to explosion or electrical shock. If a leak develops, released electrolytes are corrosive and toxic.
3. This appliance contains batteries that are only replaceable by skilled persons.

1.6 Residual Risks

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

1.7 Symbols and Decals

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

	This product conforms to the applicable EC Directives.
	Class III equipment
	Read operator's manual
	Direct current
	Class II equipment

INTENDED USE

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



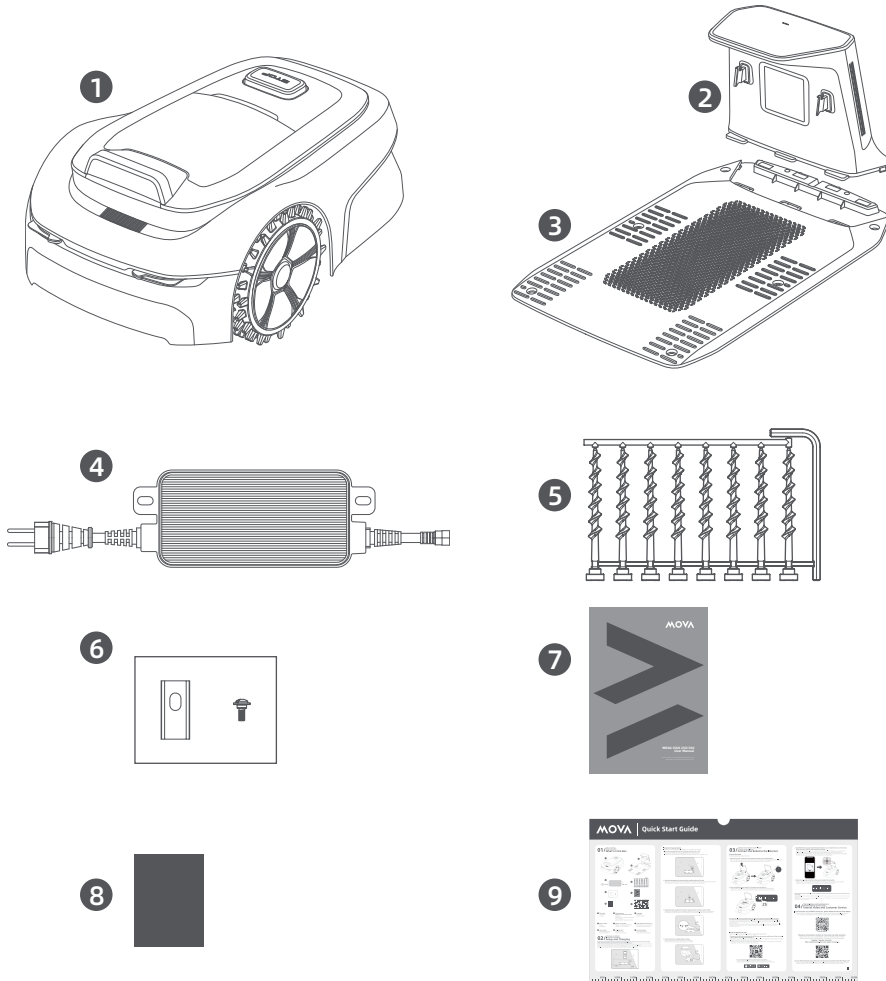
Hereby, Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. declares that the radio equipment models MOVA MVV1100/MVV1200 are in compliance with Directive 2014/53/EU. The full text of the EU declaration of conformity is available at the following internet address: <https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity>.

The product is in compliance with UK PSTI regulations, the full text of declaration of conformity is available at the following internet address: <https://www.mova.tech/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

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

2 Product Introduction

2.1 What's in the Box



1 The robot

2 Charging tower
(with a 10 m extension cable)

3 Baseplate

4 Power supply

5 Stakes × 8, Hex key

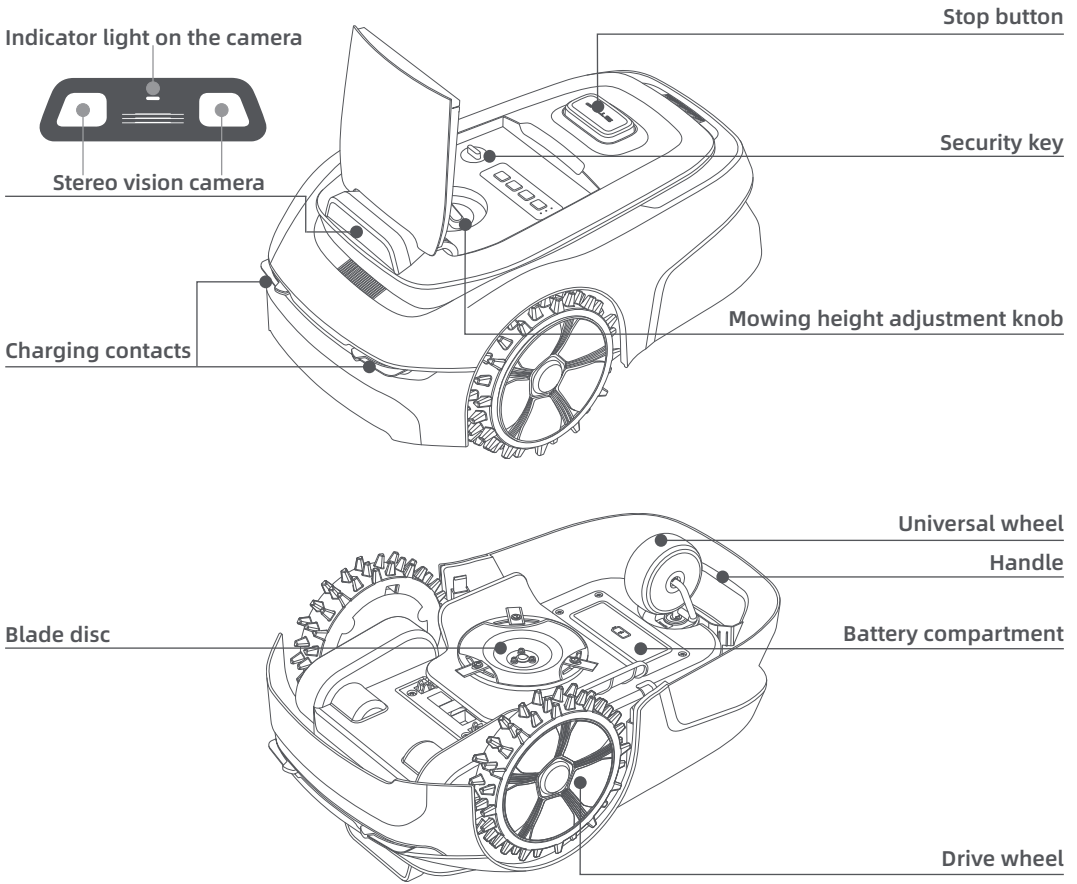
6 Spare blades and screws × 9

7 User manual

8 Lint-free cloth

9 Quick start guide

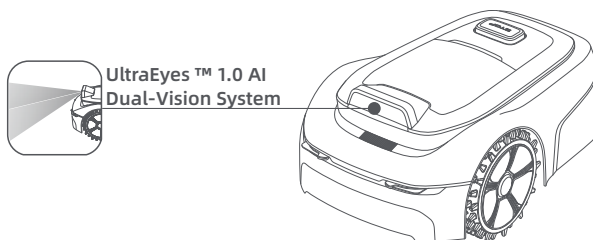
2.2 Product Overview



2.3 UltraEyes™ 1.0 AI Dual-Vision System

UltraEyes™ 1.0 is the core of the ViAX Series—a pioneering innovation that redefines smart lawn care with an AI-powered dual-vision system. This cutting-edge technology empowers the ViAX Series to navigate your landscape with unmatched clarity and precision.

Equipped with dual Ultra-HDR AI cameras and AI algorithms, it accurately differentiates between grass and non-grass areas while identifying various objects in the yard. Through advanced visual processing and intelligent decision-making, it ensures millimetre-level perception and positioning, truly understanding your yard in all directions.



2.4 Sensor

Name	Description
Stereo Vision Camera	Provides positioning and detects obstacles, lawn boundaries, and human presence. Angle of view: 110° (horizontal), 75° (vertical), 120° (diagonal) Resolution: 2 MP

3 Installation

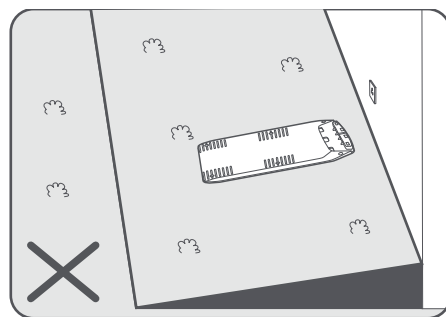
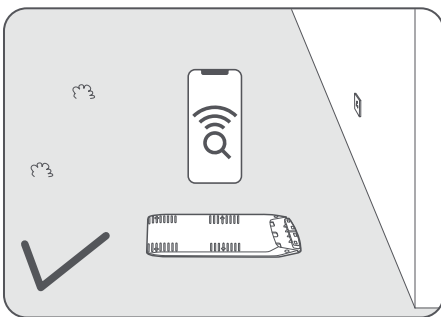
3.1 Select a Suitable Location

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

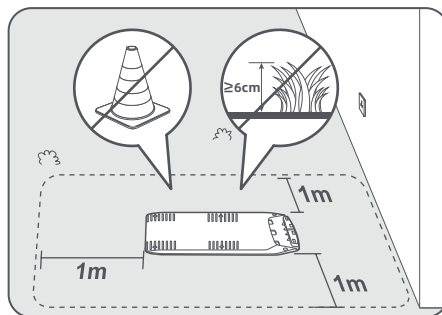
Note: Use your mobile device to help check the Wi-Fi signal strength of the location. A strong Wi-Fi signal ensures a stable connection between the robot and the app.

Important

- Make sure the ground is soft enough to allow stake installation.
- Place the charging station on level terrain. Any slope may cause the robot to roll backward and lose contact.

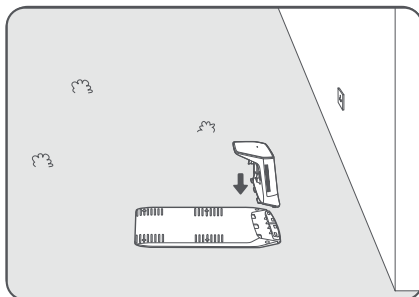


- Keep at least **1 m** of free space with no obstacles to the left, right and in front of the charging station. Make sure that the grass around the location is shorter than **6 cm**. If the grass is taller, please mow it with a push mower first. Tall grass may make it difficult for the robot to return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

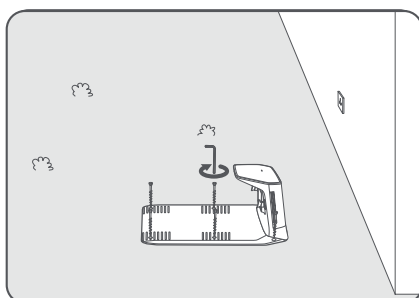


3.2 Install the Charging Station

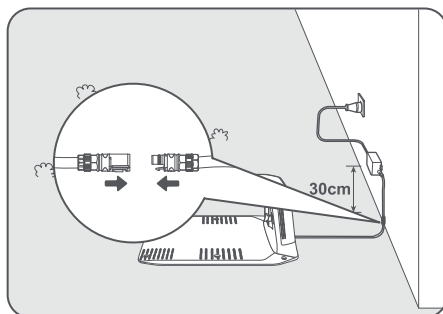
- 1 Insert the charging tower into the baseplate until you hear a click.



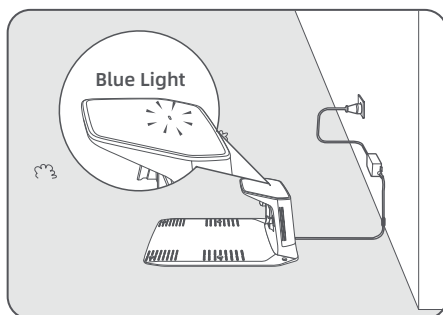
- 2 Secure the baseplate to the ground with the supplied stakes and hex key.



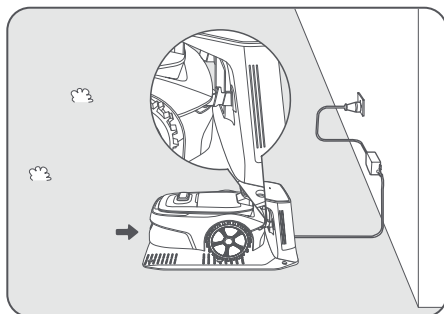
- 3 Connect the power supply to the extension cable and then connect to a power outlet. Please keep the power supply at least **30 cm** above the ground.



Note: The LED indicator on the charging station will be **constant blue** when there is power.

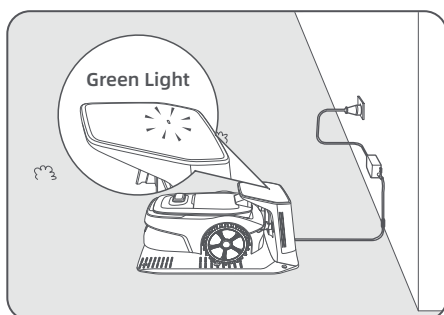


- 4 Put the robot in the charging station to charge. Make sure the charging contacts on the robot and the charging station are connected correctly.



Notes

- The indicator light on the charging station will **blink green** when the robot is charging successfully in the charging station.



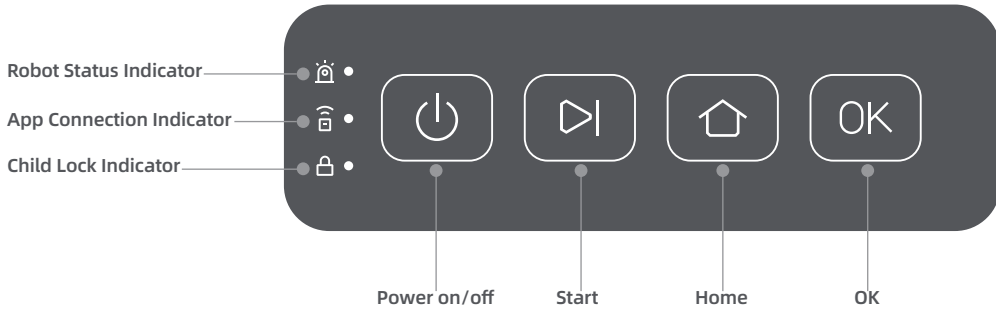
- If you're looking to add a garage for extra protection, please use the matching MOVA Garage available at local retailers or through online stores. Using a non-MOVA garage may cause issues during recharging.

LED Indicator on the Charging Station











LED Indicator Light Colour	Meaning
Blinking/solid red	1. There is an issue with the charging station (such as a problem with the charging current or voltage). 2. The robot docks in the charging station but the charging is abnormal (for example charging contacts have a short circuit).
Solid blue	The charging station has power. The robot is not in the charging station.
Blinking green	The robot is charging in the charging station.
Solid green	The robot is docked at the charging station and is either: 1. Fully charged, or 2. Not charging because the current time is outside the designated charging period.

4 Preparation for First Use

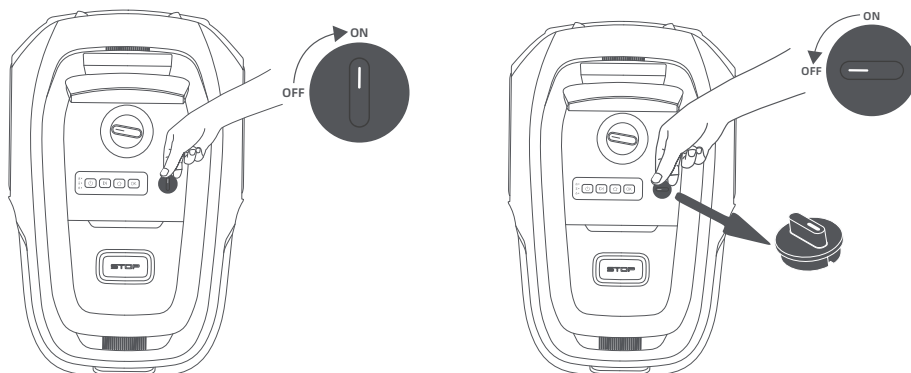
4.1 Get Familiar with the Control Panel



Controls

Button	Function
Power 	To turn the robot on, install the security key and turn it to the ON position. Press and hold the  button for 2 seconds to turn the robot on.
	To turn off the robot, ensure the robot is outside the charging station, press and hold the  button for 2 seconds, and rotate the security key to the OFF position.
Start 	To start all-area mowing or resume paused tasks, press the  button, then press the OK button in 5 seconds.
Home 	To send the robot back to the charging station to charge, press the  button, then press the OK button in 5 seconds.
OK	To deactivate the safety lock and enable app control, press the OK button twice.
	To enable Bluetooth pairing mode, press and hold the OK button for 3 seconds.
Start + OK	To factory reset the robot, press and hold  and the OK button together for 3 seconds.
Stop	Press the Stop button to stop the robot and activate the safety lock. App control will be disabled. Press the OK button twice to deactivate the safety lock.
Start + Home	To turn off Child Lock, press both the  and  buttons at the same time. The robot will announce: "Child Lock is turned off".




Security Key



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

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

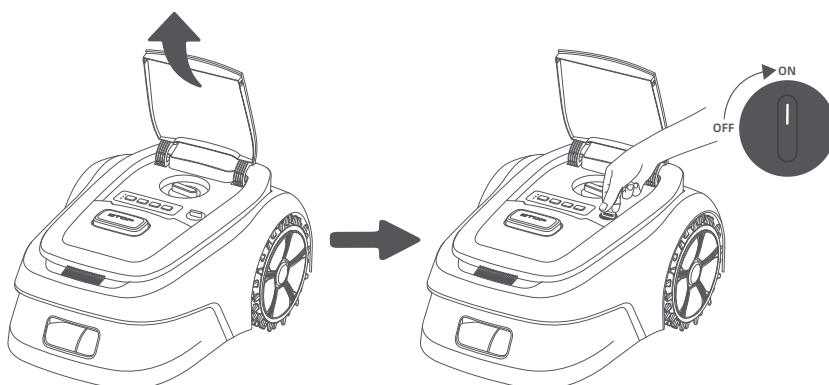
Indicator Lights on the Control Panel

Indicator	Colour	Meaning
Robot Status  •	Blinking green	The robot is charging in the charging station.
	Solid green	The battery is fully charged.
	Solid red	1. An error has occurred. 2. The emergency stop button is pressed.
	Blinking blue	1. The robot is performing a task or is paused. 2. The robot is initialising after power-on.
	Solid blue	The robot is on standby.
App Connection  •	Solid blue	The robot is connected to the app.
	Blinking blue	The robot is connecting to the app.
Child Lock  •	Solid blue	The control panel is locked via the app. (You can enable the "Child Lock" function in the app.)

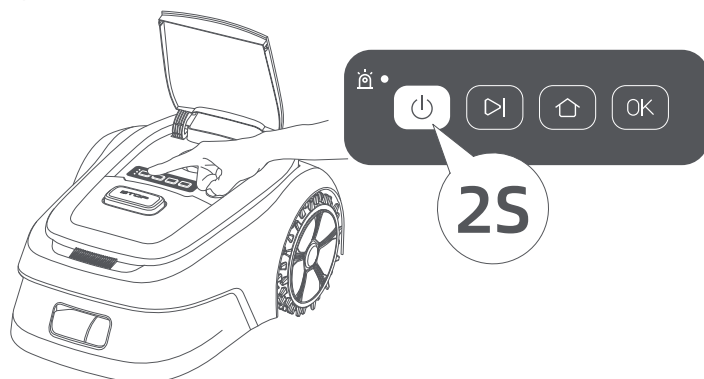
4.2 Initial Settings

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



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



2 Press and hold  on the control panel for 2 seconds to turn on the robot.



Notes

- After power-on, the robot will begin initialisation, indicated by a **blinking blue** status light  • on the control panel. When the startup sound plays and the status light  • turns **solid blue**, the initialisation process is complete.
- The robot will automatically turn on when it docks in the charging station.

Important: To turn on the robot, ensure the security key is installed and set to the **ON** position. If not, the robot cannot be powered on.

3 Connect the Robot to the Internet

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



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



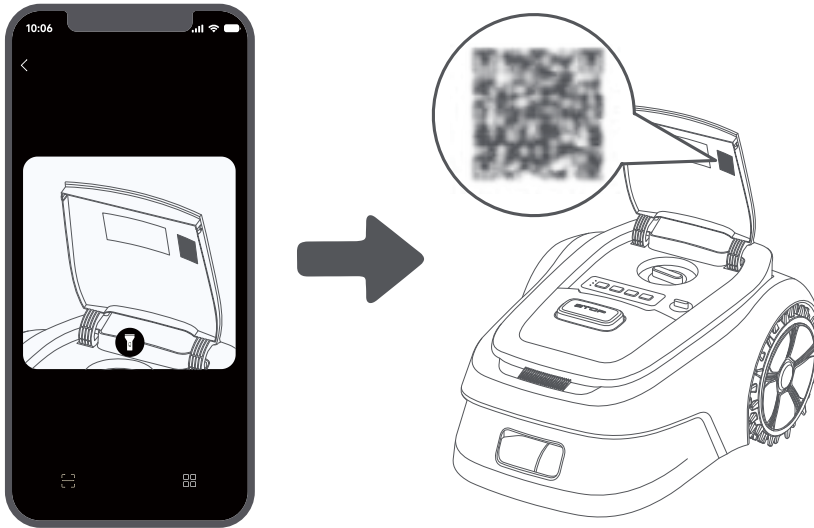
Before network setup:

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

1. Open the MOVAhome app.

2. You can connect via one of the following methods:

a. Scan the QR Code: Go to **Device** and tap **Scan QR code to connect**. Scan the QR code located inside the robot's top cover to connect.



b. Add Manually: Go to **Device** and tap **+ Add**. Then select your robot model to connect.

3. Please follow the in-app instructions to complete the Wi-Fi network connection.

Important

- Please use a single-band network of 2.4 GHz frequency or dual-band network of 2.4/5 GHz frequency.
- Make sure your Wi-Fi network doesn't have a firewall and isn't encrypted. Otherwise, the network setup may fail.

4. Press and hold the **OK** button on the control panel for 3 seconds. The robot will enter Bluetooth pairing mode.

Note: Ensure the robot has completed initialisation before pressing the **OK** button. Initialisation is complete when the startup sound plays and the status light **•** turns **solid blue**. Pairing cannot proceed until initialisation is complete.

5. Please follow the in-app instructions to complete the pairing.

Notes

- The App Connection indicator **•** on the control panel will show a **solid blue** light when the robot is successfully connected to the app.



- You can also purchase the Link Module to remotely control the robot without Wi-Fi connection.

How to unbind the robot?

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

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

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

Important: Once the robot is unbound, all user data from the robot will be permanently erased from the server.

How to share your robot?

1. Tap **▲** next to the robot's name.
2. Select **Device Sharing**.

Note: You can manage user access for specific functions in **Settings > Device Sharing**.

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

1. Go to **Me > Account**.
2. Select **Log Out** or **Delete Account**.

How to reset your robot?

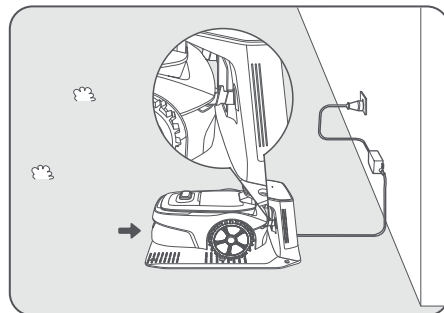
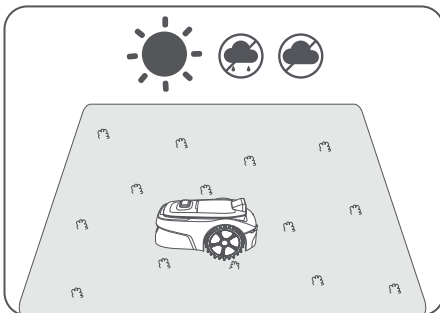
Press and hold **▶** and **OK** simultaneously for 3 seconds to factory reset the robot.

Important: All stored data on the robot will be permanently erased.

5 Map Your Garden

Before mapping, please ensure the following:

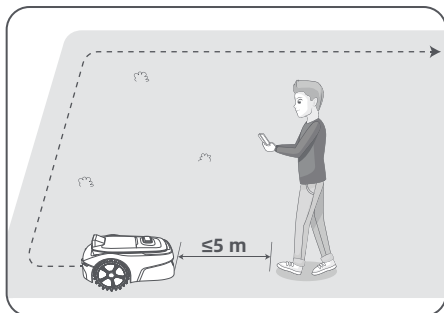
- The battery level of the robot is more than 50%.
- The weather is clear and dry, with sufficient light.
- The robot's front camera is clean and unobstructed.
- The robot correctly docks in the charging station.



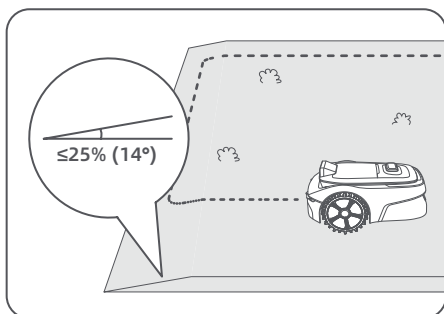
Important

- Do not manually move the robot when creating the boundary, as this may cause the mapping to fail.
- When the mapping begins, do not remotely dock the robot in the charging station until the mapping process is complete. Otherwise, the front camera may be blocked, which can cause the mapping to fail.

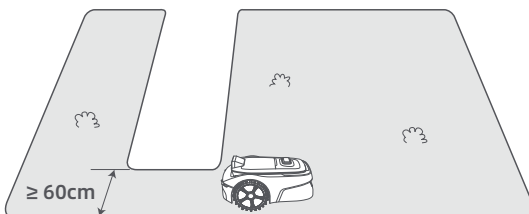
- Walk within **5 m** behind the robot during the mapping process.



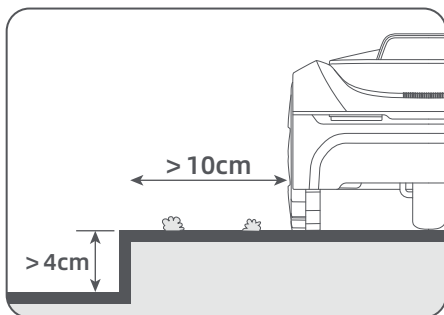
- The robot can navigate slopes with an incline up to **40% (22°)**. However, for better mowing results, it is recommended to keep the slopes of work areas below **25% (14°)**.



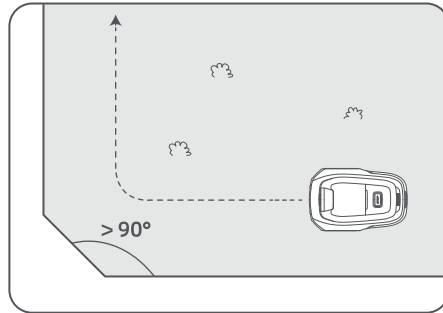
- For areas narrower than **60 cm**, please set them as paths to allow the robot to pass through (see section 5.4: *Set Path*).



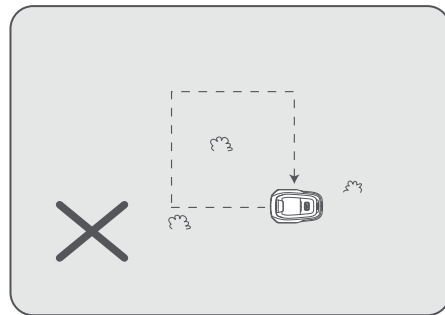
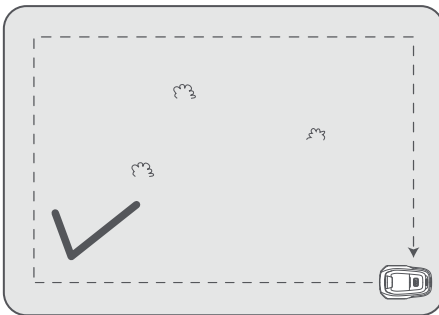
- If the lawn's perimeter is more than **4 cm** higher than the surrounding ground or has a steep slope, keep the robot at least **10 cm** away from the edge during mapping. If the perimeter is level with the surrounding ground, the robot can cross it for optimal edge mowing.



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

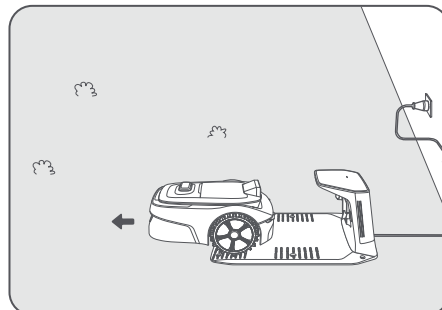
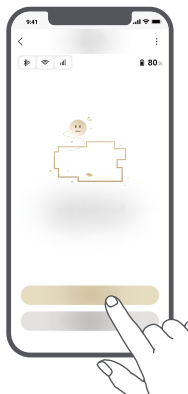


- To map the lawn boundaries correctly, always have the robot follow the outer edge of the lawn. Do not create zones in the middle of an open lawn area, as this can lead to positioning errors.

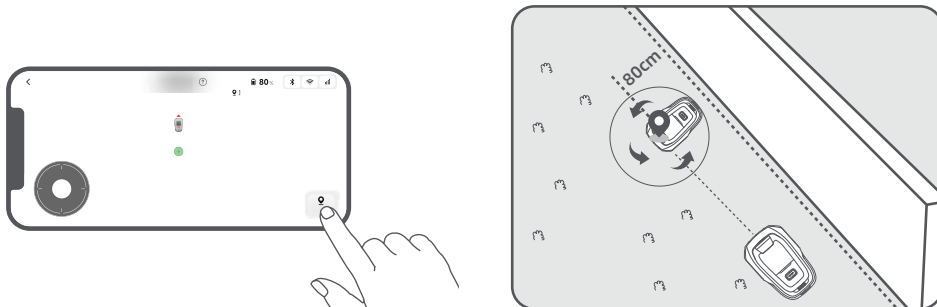


5.1 Create the Virtual Boundary

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



2 Guide the robot to the perimeter of your lawn using remote control. If the perimeter is elevated or has a steep slope, make sure to leave **80 cm** of clearance to allow space for calibration rotation. Then tap **Set Starting Point** to establish the starting point for the boundary. The robot will rotate in place to calibrate its position.



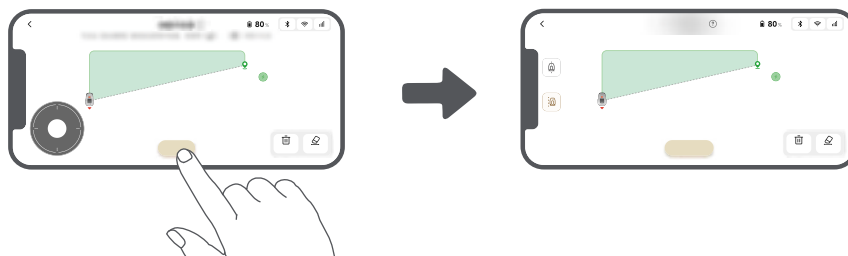
3 Guide the robot remotely to move along the perimeter of your lawn to map out the work area.

Auto Boundary Detection

Powered by an advanced AI algorithm, the robot uses its front camera to distinguish grass from non-grass areas under proper conditions, automatically mapping the lawn perimeter without manual guidance.

After guiding the robot remotely to the lawn edge and setting the starting point, you can use **Auto Boundary Detection** mode. You can choose whether the robot should cross the perimeter for cleaner edge cutting results or stay close to it to avoid getting stuck.

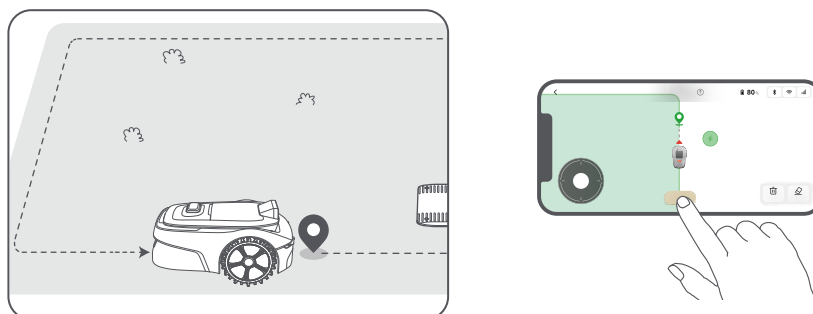
We recommend following the robot during this process. If the robot fails to accurately detect the boundaries, you can exit Auto Boundary Detection mode and switch to remote control at any time.




Important: Auto Boundary Detection works best on clearly defined lawn edges. Unclear boundaries may not be recognised successfully.

4 When the robot returns to within **1 m** of the starting point, you can tap **Close Boundary** and the boundary will automatically be completed. If the perimeter is elevated or has a steep slope, make sure to leave 80 cm of clearance to allow space for calibration rotation.

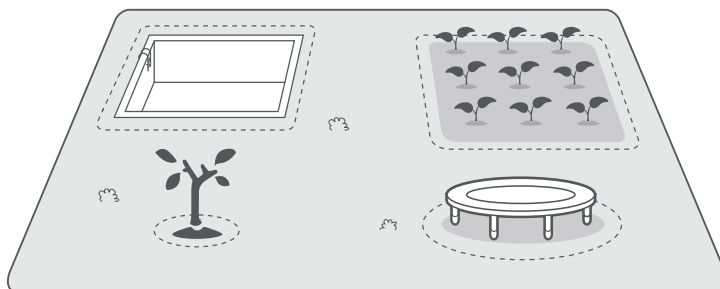
Note: If the boundary fails to close or you encounter an error, remotely guide the robot a short distance forward along the edge, then retry closing the boundary.



5.2 Set No-Go Zone


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

Note: Areas frequently visited by animals can be designated as "Animal-Active Area" to prevent the robot from entering and ensure the safety of the animals.



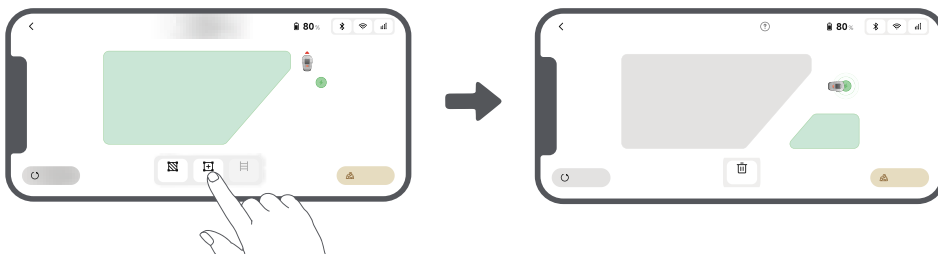
5.3 Create More Zones and Expand Existing Zones

• To Create More Zones


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

Note: If your garden has stone paths, designate them as separate zones. Then draw linking paths so the robot can navigate between zones.

Important: To map the lawn boundaries correctly, always have the robot follow the outer edge of the lawn. Do not create zones in the middle of an open lawn area, as this can lead to positioning errors.



• To Expand Existing Zones

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

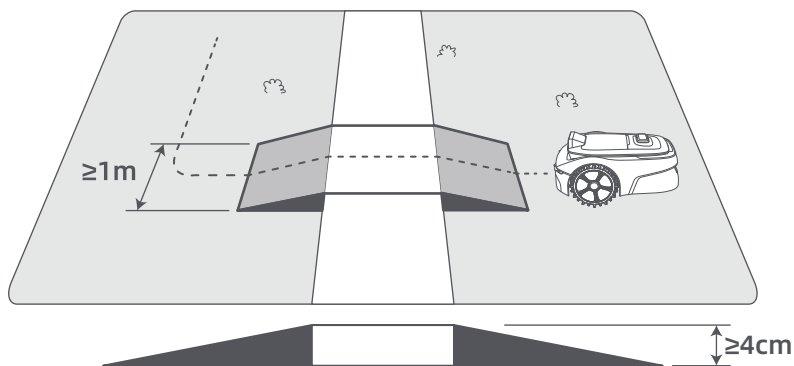


5.4 Set Path

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

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

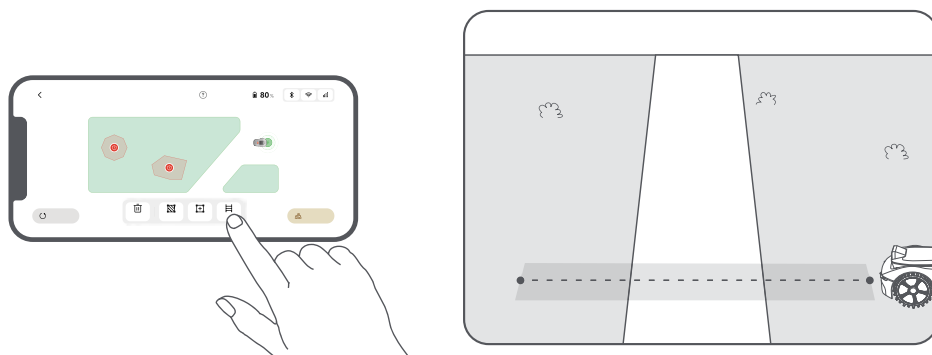
Important: If your lawn is divided by passages higher than **4 cm**, place an object with a slope equal in height to the passage (such as a ramp).



• To Connect Two Isolated Work Zones

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

Important: Ensure the path starts and ends on grass-covered surfaces within the work area. Do not set either endpoint on non-grass surfaces.

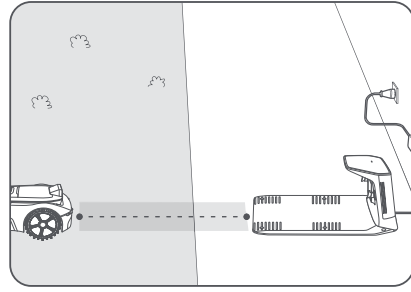
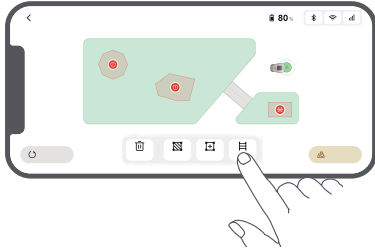


• To Connect the Work Area and the Charging Station

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

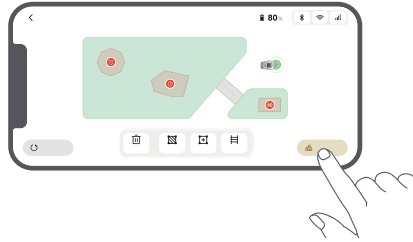
Important

- Ensure one end of the path is on a grass-covered surface within the work area, and the other is directly in front of the charging station. It's advisable to align the path with the charging station.
- When creating paths to connect the work area and the charging station, do not remotely dock the robot in the charging station. Otherwise, the front camera may be blocked, which can cause the mapping to fail.



5.5 Finish Map

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



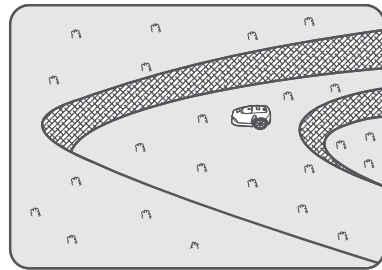
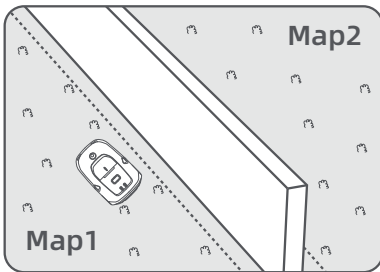
5.6 Add a Second Map

Dual Map Feature

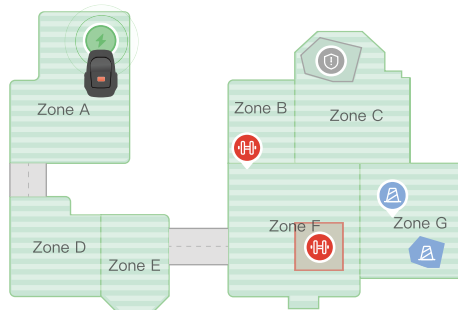
The Dual Map feature is designed for situations where the robot cannot autonomously travel between separate lawns or when multiple maps are necessary.

You may need to create a second map if:

- Your front and back lawns can't be connected.
- There's a significant elevation difference between lawn areas.
- You have multiple properties but only one robot.
- Your lawn area is too large for a single map.





Note: If your lawns are connected and within the robot's capacity, use a Multi-Zone setup instead.

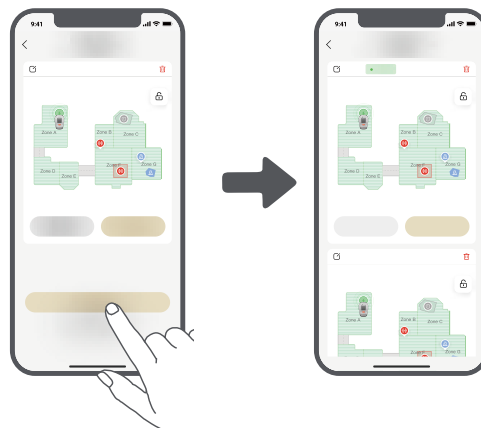


Before mapping the second lawn, please keep the following in mind:

- Always start mapping from the charging station for both maps.
- Second Charging Station (Optional):
 - If you have purchased a second charging station, install it on the second lawn.
 - If not, move the robot and its charging station manually to start mapping the second lawn.

Map the Second Lawn

After completing the first map, tap **Add Map** to continue creating the second one. Alternatively, you can navigate to  > **Map Editing** and tap **Add Map** after mapping is complete. Once you have finished the second map, you can switch between maps through  > **Map Editing**.



6 Operation

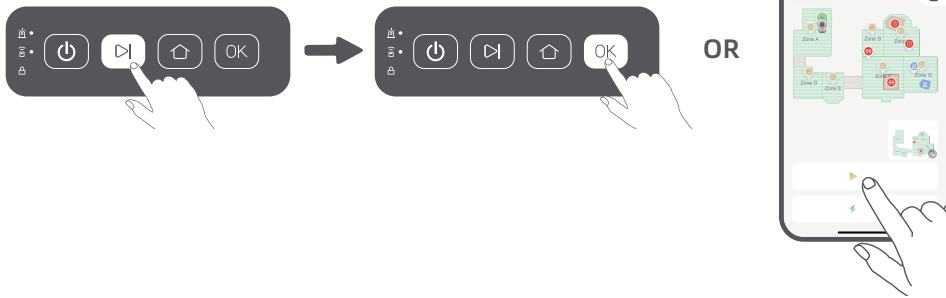
6.1 Start Mowing for the First Time

Tips before mowing:

- Use a push mower to mow the grass to a height of no more than **10 cm**.
- Clear the obstacles including debris, leaf piles, toys, wires and stones from the lawn. Make sure no children or pets are on the lawn when the robot is mowing.
- Level any depressions in the lawn.
- Set your mowing preferences in the app in advance (such as mowing efficiency).



1. Open the top cover to access the control panel.
2. Turn the knob on the robot to adjust the mowing height (20 mm-60 mm).
3. Press **▶**, then press the **OK** button in 5 seconds. The robot will leave the charging station and start all-area mowing. You can also tap **Start** in the app to start mowing.



4. Close the top cover.

Note: Before starting the mowing process, ensure that the weather is clear and dry, and that there is adequate lighting.

6.2 Mowing with Dual Maps

• With One Charging Station:

1. Always place the charging station exactly where it was during mapping. Manually move the robot to the map you want to mow.
2. Select the correct map in the app before beginning mowing tasks to ensure proper operation.

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

How to Handle Low Battery or Charging Issues?

If you don't manually relocate the charging station along with the robot to the second map, the robot might deplete its battery and prompt a charging failure since it can't locate the charging station. To resolve this issue, please follow these steps:

1. Manually move the robot to the map with the charging station for recharging.
2. After charging, return the robot to the original map. It will resume mowing automatically.

Important: Do not change the map in the app during this. This ensures the robot remembers its last position and can continue where it left off.

3. Repeat these steps as needed until the entire lawn is mowed.

• With Two Charging Stations:

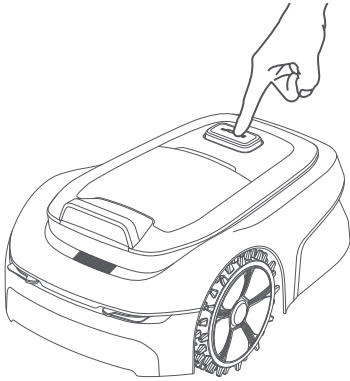
Relocation of the charging station is not necessary.

1. Manually move the robot to the map you want to mow.
2. Select the correct map in the app before beginning mowing tasks to ensure proper operation.

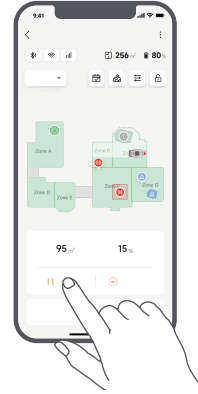
6.3 Pause

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

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



OR

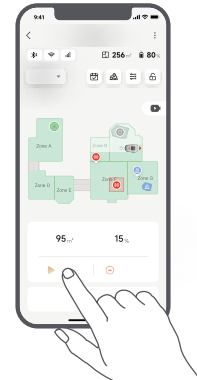


6.4 Resume

To resume a paused task, press **▶**, then press the **OK** button in 5 seconds. You can also tap **Continue** in the app to resume the mowing task.

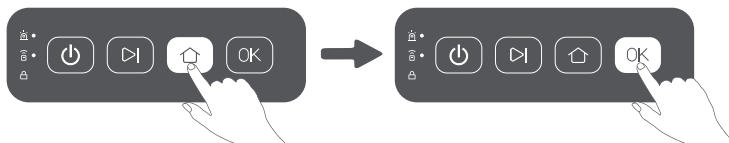


OR

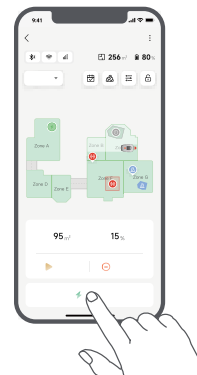


6.5 Return to the Charging Station

To stop the mowing task and send the robot back to the charging station, press the **Home** button, then press the **OK** button in 5 seconds on the control panel. You can also tap Recharge in the app to send the robot back to the charging station.



OR



7 MOVAhome App

Where You Can Explore More


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

7.1 Mowing Modes

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




7.2 Mowing Shapes

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



7.3 Schedule

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




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



Schedules with Dual Maps

Since each map has its own schedule, carefully plan and set up the scheduled tasks for each map to prevent overlaps or conflicts. This ensures that the robot operates efficiently and is available as needed for each map.

7.4 Child Lock

If you worry that children may operate the robot, navigate to **Settings** and enable the **Child Lock** function in the app. Alternatively, you can tap  on the mowing page. With this function enabled, the control panel will be locked. To deactivate it, press  and  simultaneously on the control panel.



7.5 Rain Protection

If you worry that adverse weather conditions may affect the mowing work, you can enable **Rain Protection** function in **Settings** in the app. When this function is enabled, the robot automatically pauses mowing and returns to the charging station if rain is forecast. You can set the rain delay time in the app.

Note: Mowing wet grass can damage your lawn. We recommend setting a rain delay time to keep the robot in the charging station for a period after the rain stops, allowing the grass to dry completely before mowing again.



7.6 Frost Protection

If the temperature drops below **6° C**, mowing can permanently damage the lawn. The battery will not charge as a safety measure. To prevent this, you can enable the **Frost Protection** feature in the **Settings** through the app. This will automatically pause mowing and send the robot back to the charging station when the temperature falls below **6° C**. The robot will resume mowing once the temperature rises above **11° C**.



7.7 Security Features

The robot supports multiple anti-theft features to ensure secure operation and protect against unauthorized use. Additionally, the stereo vision camera can detect human presence, making the robot an effective garden guardian.



7.7.1 Lift Alarm

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



7.7.2 Off-Map Alarm

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



7.7.3 Real-Time Location

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




7.7.4 Human Presence Detection Alert

When enabled, the robot will notify you upon detecting human presence.




7.7.5 Garden Guardian

Tap  to view a live video feed from the robot's front camera, allowing you to monitor your garden anytime, anywhere.



7.7.6 Patrol

While the robot is on standby, you can send it to patrol specific boundaries or spots in your garden via the app. To access this feature, go to  > **Patrol**.



Indicator Light on the Front Camera

LED Indicator Light Colour	Meaning
Blinking green	1. Live video from the front camera is being streamed to the app. 2. The robot is in patrol mode.

7.8 Custom Charging Period

To customise the robot's charging period to specific hours, you can enable the **Custom Charging Period** function through **Settings > Charging** in the app. When enabled, the robot keeps a safe battery level when idle and fully charges only during the designated charging period.



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

8 Maintenance

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

Part	Replacement Frequency
Blades	Every 6-8 weeks or sooner

Notes

- You can check the remaining time for blades by navigating to **Settings > Consumables & Maintenance** in the app. After replacing any consumables as prompted, go to the details page for the consumable and tap **I've Replaced It** to reset the timer.
- If you have designated areas in your garden for routine robot cleaning and servicing, you can set Maintenance Points on the map by navigating to **Settings > Head to Maintenance Point > Edit Point**. Once the maintenance points are set, you can simply tap **Go** and direct the robot to the designated locations for easy servicing.

8.1 Cleaning

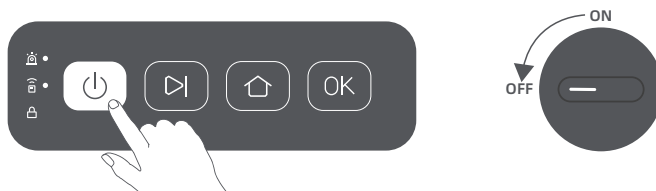
Regularly clean your robot to prevent grass clippings and dirt from accumulating and clogging the blade disc and drive wheels, which can affect its mowing, docking, and movement performance. We recommend using a cleaning kit, which can be purchased at local retailers or through online stores.

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

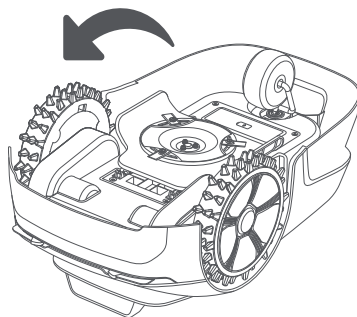
Caution: When turning the robot over, be careful not to scratch the camera lens.

• The Housing, Chassis and Blade Disc:

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

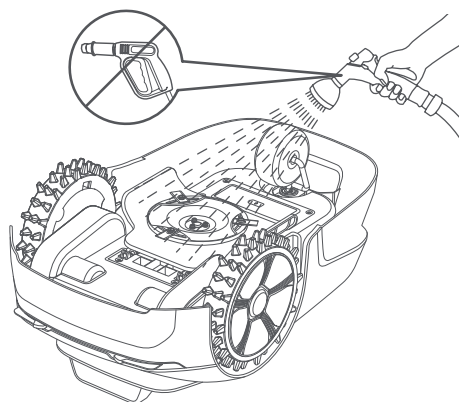


2. Put the robot on a soft surface and turn it upside down.



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

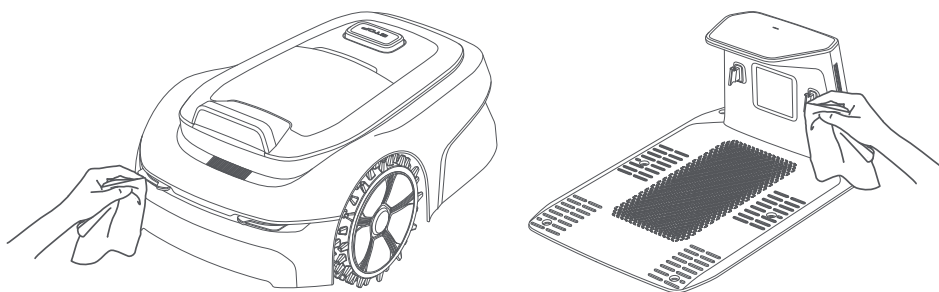
⚠ Warning: Do not touch the blades when cleaning the chassis. Please wear protective gloves when cleaning.
Caution: Please do not use a high-pressure washer for cleaning. Do not use detergents for cleaning.



• **Charging Contacts and Front Camera:**

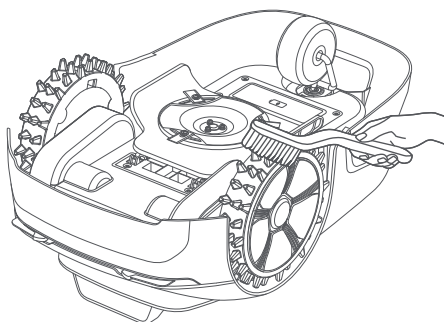
Use a clean cloth to wipe the charging contacts on the robot and charging station, and also clean the front camera. Keep the charging contacts and the front camera dry after cleaning.

Important: For optimal positioning and navigation, clean the front camera once every two weeks.



• **Drive Wheels:**

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



8.2 Replacing the Components

• Replacing the Blades

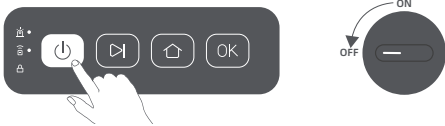
To keep the blades sharp, please replace the blades regularly. It is recommended to replace the blades every **6-8 weeks** or sooner. Please only use the MOVA genuine blades.

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

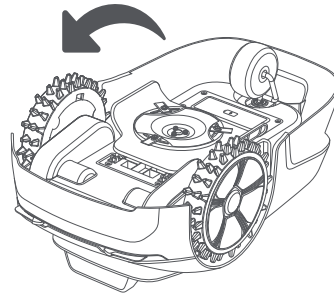
Note: Please replace all three blades at the same time to ensure a balanced cutting system.

Caution: When turning the robot over, be careful not to scratch the camera lens.

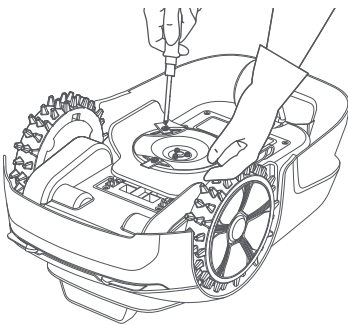
1. Turn off the robot and rotate the security key to the **OFF** position.



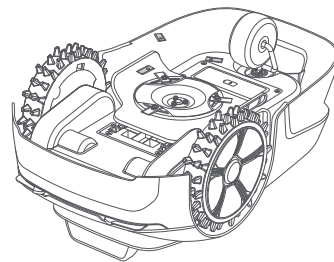
2. Put the robot on a soft surface and turn it upside down.



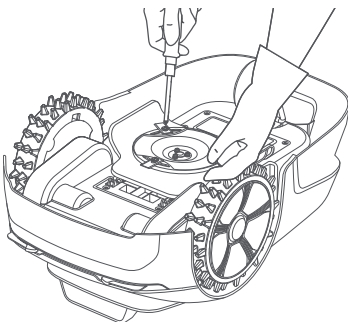
3. Loosen the screws using a Phillips screwdriver.



4. Remove the three blades and screws.



5. Align the new blades with the holes on the blade disc, then secure them with the screws.



6. Make sure the blades can rotate freely.



9 Battery

For long-term storage, charge the robot every 6 months to protect the battery. Battery damage caused by over-discharge is not covered by the limited warranty. Do not charge the battery at an ambient temperature **above 45° C** or **below 6° C**. The long-term storage temperature for the battery should be **between -10 and 35° C**. To minimise the damage, the recommended storage temperature for the battery is **between 0 and 25° C**.

Note: The lifespan of the robot's battery depends on frequency of usage and hours of operation. If the battery is damaged or cannot be charged, do not dispose of the obsolete or faulty battery arbitrarily. Please obey local recycling regulations.

Low-Power Charging Mode:

When the low-power charging mode is activated, functions unrelated to charging will be disabled (the network will be turned off).

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

10 Winter Storage

• The Robot

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

• Charging Station

Unplug the charging station and store it in a dry and cool place, away from direct sunlight.

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

11 Transport

For long distance transport, ensure that the robot is turned off. It is recommended to use the original packaging.

Warning

- Please turn the robot off and rotate the security key to the **OFF** position before transporting it.
- Lift the robot by the rear handle, keeping the blade disc away from your body.

12 Troubleshooting

Issue	Cause	Solution
The robot is not connected to the app.	<ol style="list-style-type: none"> The robot is not within Wi-Fi signal coverage or Bluetooth range. The robot is turned off or is restarting. 	<ol style="list-style-type: none"> Check if the robot has completed the process of turning on. Check if the router is working properly. Move closer to the robot to establish a Bluetooth connection.
Robot lifted.	The wheel is not on the ground.	<ol style="list-style-type: none"> Put the robot back on flat ground. Press the OK button twice to unlock the robot. The robot can't cross objects higher than 4 cm. Please keep the ground even where it is working.
Robot tilted.	The robot tilts more than 37° .	<ol style="list-style-type: none"> Put the robot back on flat ground. Press the OK button twice to unlock the robot. The robot cannot climb slopes greater than 40% (22°).
Robot trapped.	The robot is trapped and fails to get out.	<ol style="list-style-type: none"> Remove the surrounding obstacles and then retry. Manually move the robot to a flat and open place inside the map and try starting the task again. If you continue to encounter this problem, please retry after the robot is in the charging station. Check if there are holes in the ground. Fill in the holes before mowing to prevent the robot from being trapped. Check if the surrounding grass is taller than 10 cm. You can adjust the obstacle avoidance height or use a push mower to mow the lawn in advance to prevent the robot from being trapped. If the robot is often trapped in this location, you can set it as a no-go zone.
Left/right drive wheel error.	The wheel cannot rotate or the wheel motor has a problem.	<ol style="list-style-type: none"> Clean the drive wheels and then retry. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Blade disc can't rotate.	The blade disc cannot rotate normally or the cutting motor has a problem.	<ol style="list-style-type: none"> Clean the blade disc and then retry. Check if the surrounding grass is taller than 10 cm. You can use a push mower to mow the lawn in advance to prevent the blade disc from being blocked by tall grass. Check if there is water under the blade disc. If there is any, move the robot to a dry place and then retry. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Charging error.	The robot docks in the charging station, but the charging current or voltage has a problem.	<ol style="list-style-type: none"> Check if the charging station is correctly connected to power. Check if the charging contacts on the robot and charging station are clean. After checking is finished, try docking the robot in the charging station again. If the problem persists, please contact the after-sales service.

Issue	Cause	Solution
Battery temperature too high.	Battery temperature is $\geq 60^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Use the robot where ambient temperature is below 40°C . You can wait until the battery temperature decreases automatically. 2. You can turn off the robot and restart it after a while. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Battery temperature is high.	Battery temperature is $\geq 45^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Charging may fail when battery temperature is above 45°C . 2. Use the robot where ambient temperature is below 40°C .
Battery temperature is low.	Battery temperature is $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Charging may fail when battery temperature is below 6°C . 2. Use the robot where ambient temperature is above 6°C .
Robot is lost.	Positioning is lost.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Check if the front camera of the robot is dirty. Dirt will affect the positioning. 2. Manually move the robot to an open place inside the map and try starting the task again. 3. If the positioning is not recovered, remote control the robot back to the charging station via the app, and then start the mowing task.
Sensor error.	Sensor error.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Restart the robot and retry. 2. If the problem persists, please contact the after-sales service.
The robot is in the no-go zone.	The robot is in the no-go zone.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Manually move the robot out of the no-go zone and then retry. 2. Remotely control the robot through the app to move it out of the no-go zone, and then retry.
The robot is outside the map.	The robot is outside the map.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Manually move the robot inside the map, and then retry. 2. Remote control the robot back inside the map via the app, and then retry.
Emergency stop is activated.	The Stop button on the robot is pressed.	Press the OK button twice to unlock the robot.
Low battery. The robot will shut down soon.	Battery level is $\leq 10\%$.	Dock the robot in the charging station to charge.
The robot is away from the map. Risk of being stolen.	The robot is away from the map.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Manually move the robot back to the work area. 2. You can disable the Off-Map Alarm in Settings in the app.
Failed to return to the charging station.	The robot cannot find the charging station when returning to the charging station.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Check if there are obstacles blocking the robot. Remove the obstacles and retry. 2. Ensure there is adequate lighting and that the weather is clear (i.e., no rain or fog). Adverse weather may affect the robot's ability to return. 3. Confirm that the map currently in use in the app matches the robot's operating location. If it does not, switch to the appropriate map in the "Map Editing" section. 4. Ensure that a charging station is installed within the map currently in use. 5. Remote control the robot back to the charging station via the app.
Failed to dock in the charging station.	The robot finds the charging station but fails to dock.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ensure there is adequate lighting and that the weather is clear (i.e., no rain or fog). Adverse weather may affect the robot's ability to dock. 2. Check if the reflective film on the charging station is dirty or blocked. 3. Check if there are obstacles in front of the charging station.

Issue	Cause	Solution
Failed to dock in the charging station.	The robot finds the charging station but fails to dock.	<ol style="list-style-type: none"> 4. Check if the charging station is moved. 5. Check if the baseplate is covered with thick mud. 6. Check if the charging station is on a slope. 7. Check if the charging station has power. 8. Help the robot dock in the charging station using the remote control or manually.
Positioning failed.	Positioning fails when the robot tries to start a mowing task.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ensure there is adequate lighting and that the weather is clear (i.e., no rain or fog). Adverse weather may affect the robot's positioning. 2. Manually move the robot to a flat and open place inside the map and try starting the task again. 3. If you continue to encounter this error, please retry after the robot is docked in the charging station. 4. If the positioning failure continues, move the charging station to an open location and perform a remapping.
Insufficient space for turning in front of the station.	Insufficient space for turning in front of the station.	<ol style="list-style-type: none"> 1. If the station is placed at the edge of the map or within it, ensure there is at least 1 m of free space between the front area of the station's baseplate and the boundary of the map; otherwise, the robot may not be able to make turns. 2. Relocate the station, or change the map in Map Editing.
Path obstructed.	Path obstructed.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Check if a no-go zone is set in the path. 2. Check if there are obstacles blocking the robot. 3. If the robot still cannot pass, delete the path in Map Editing and set a new one.
There is an issue with the front camera.	There is an issue with the front camera.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Wipe the front camera with a clean cloth. 2. Try restarting the robot. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Front camera blocked.	Front camera blocked.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ensure the front camera is unobstructed before retrying. 2. If the camera is dirty, clean it with a soft cloth before retrying.
Weak positioning signal.	Weak positioning signal.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ensure that the weather is clear. Heavy rain or low light may interfere with the robot's positioning. The robot will resume operation once the positioning signal is restored. 2. If the issue persists, use remote control mode and guide the robot back to the charging station manually before starting tasks.
Boundary detection error occurs during Auto-Mapping.	Boundary detection error occurs during Auto-Mapping.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ensure that the lighting conditions are suitable, neither too bright nor too dim. 2. Confirm that the weather is clear, avoiding fog or rain. 3. Ensure that the front camera is clean and unobstructed. 4. Ensure that the ground surface is even, as bumps may affect detection. 5. If boundary detection continues to fail, switch to remote control mode for mapping.

13 Specifications

Basic information	Product name	MOVA ViAX Series	
	SKU	ViAX 250	ViAX 300
	Model	MVV1100	MVV1200
	Dimensions	595 × 380 × 272 mm	
	Robot weight (battery included)	9.4 kg	
Mowing	Recommended working capacity	250 m ²	300 m ²
	Mowing efficiency ¹	Standard: 300 m ² /day Efficient: 500 m ² /day	
	Mowing height	20-60 mm	
	Mowing width	20 cm	
	Charging time ²	45 min	
	Mowing time per charge ³	50 min	
Noise emissions	Sound power level LWA	57 dB(A)	
	Sound power uncertainties KWA	3 dB(A)	
	Sound pressure level LpA	49 dB(A)	
	Sound pressure uncertainties KpA	3 dB(A)	
Working condition	Operating temperature	0-50° C Recommended: 10-35° C	
	Long-term storage temperature	-10-35° C Recommended: 0-25° C	
	IP-classification	Robot: IPX6 Charging station: IPX4 Power supply: IP67	
	Maximum slope for mowing area	40% (22°)	
Connectivity	Bluetooth frequency range	2400.0-2483.5 MHz	
	Max. RF Power	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm	

Connectivity	Wi-Fi	Wi-Fi 2.4 GHz (2400-2483.5M)
	Link service (optional) ⁴	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS (optional) ⁵	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS
Cutting motor	Speed	2500/min
Battery (robot)	Battery model ⁶	MBPM10
	Battery type	Lithium-ion battery
	Rated capacity	2.5 Ah
	Rated voltage	18 V DC
Power supply	Charger model	MPAM10/MPAM20/MPAM20(c)
	Input voltage	100~240 V AC
	Output voltage	20 V DC
	Output current	1.5 A/3 A
Charging station	Charging station model	MCV20
	Input voltage	20 V DC
	Output voltage	20 V DC
	Input current	1.5 A/3 A
	Output current	1.5 A/3 A
Accessories	Spare blades and screws	9
	Blade model	MBKM10 (MOVA)
Drive wheels	Wheel type	Off-road

1. Based on testing by MOVA Laboratory.

2. Charging time applies when the robot automatically returns to the charging station at low battery.

3. Based on testing by MOVA Laboratory.

4. Requires the installation of Link module.

5. Requires the installation of Link module.

6. The ViAX 250 and ViAX 300 are compatible with both the MBPM10 (2.5 Ah) and MBPM20 (5 Ah) batteries.

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

Traduction de l'instruction originale

Sommaire

1 Consignes de sécurité.....	P77
2 Présentation du produit	P81
3 Installation	P83
4 Préparation à la première utilisation	P86
5 Cartographie de votre jardin	P90
6 Opération	P97
7 Application MOVAhome.....	P100
8 Entretien.....	P103
9 Batterie.....	P106
10 Stockage d'hiver.....	P106
11 Transport.....	P106
12 Résolution des pannes.....	P107
13 Caractéristiques	P110

1 Consignes de sécurité

1.1 Consignes générales de sécurité

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

1.2 Consignes de sécurité pour l'installation

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

1.3 Consignes de sécurité pour le fonctionnement

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

1.4 Consignes de sécurité pour l'entretien

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

1.5 Sécurité de la batterie

Si les batteries lithium-ion sont démontées, court-circuitées, exposées à l'eau, au feu ou à des températures élevées, elles peuvent exploser ou provoquer un incendie. Évitez toute forme d'abus électrique ou mécanique et manipulez-les avec précaution. Conservez-les à l'abri de la lumière directe du soleil.






1. Utilisez uniquement le chargeur de batterie et l'alimentation électrique fournis par le fabricant. L'utilisation d'un chargeur et d'une alimentation inappropriés peut provoquer des chocs électriques et/ou une surchauffe.
2. N'essayez pas de réparer ou de modifier les batteries! Les blessures graves causées par une explosion ou un choc électrique peuvent entraîner des tentatives de réparation. Les électrolytes libérés sont corrosifs et toxiques en cas de fuite.
3. Ces appareils ont des piles qui ne peuvent être remplacées que par des personnes qualifiées.

1.6 Risques résiduels

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

1.7 Symboles et autocollants

	<p>AVERTISSEMENT - Avant d'utiliser la machine, lisez attentivement les instructions d'utilisation.</p>
	<p>AVERTISSEMENT - Lors de l'utilisation, maintenez une distance de sécurité avec la machine.</p>
	<p>AVERTISSEMENT - Retirez le dispositif de mise hors service avant de travailler sur la machine ou de la soulever.</p>
	<p>AVERTISSEMENT - Évitez de monter sur la machine.</p>
	<p>AVERTISSEMENT - Ce produit ne doit pas être jeté avec les ordures ménagères ordinaires. Assurez-vous que le produit est recyclé en conformité avec les lois locales.</p>

	Ce produit est conforme aux directives CE applicables.
	Équipement de classe III
	Lire le manuel de l'opérateur
	Courant continu
	Équipement de classe II

UTILISATION PRÉVUE

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

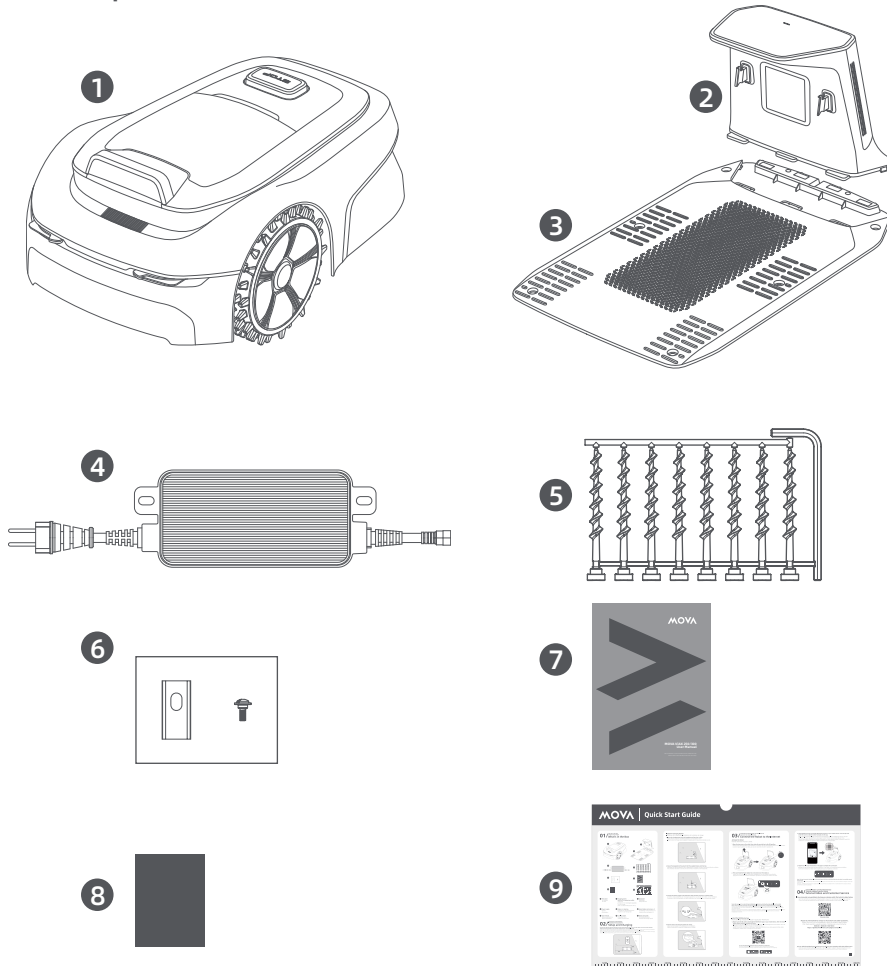


Par la présente, Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. déclare que les équipements radio modèles MOVA MVV1100/ MVV1200 sont conformes à la Directive 2014/53/UE. Le texte intégral de la déclaration de conformité de l'UE est disponible à l'adresse Internet suivante : <https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity>.

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

2 Présentation du produit

2.1 Qu'est-ce qui est dans la boîte



1 Le robot

2 Tour de charge
(avec un câble d'extension de 10 m)

3 Plaque de base

4 Alimentation

5 Piquets × 8, Clé hexagonale

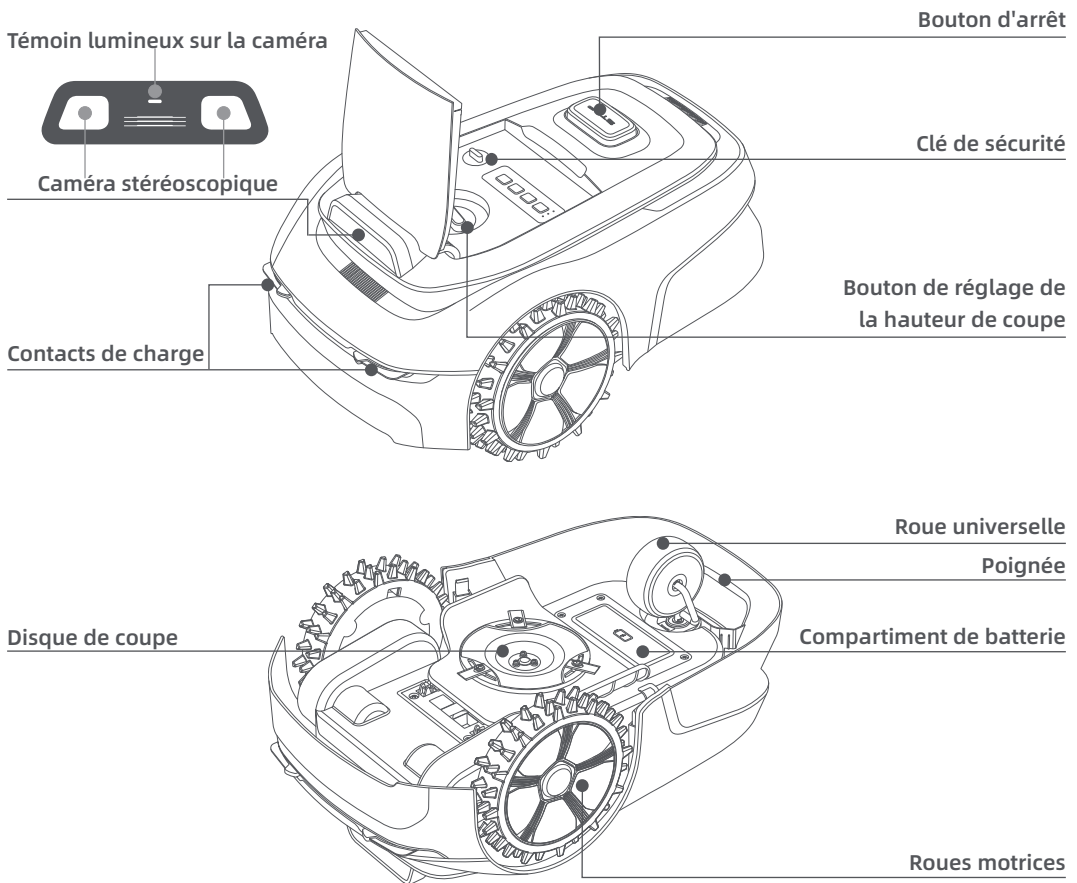
6 Lames et vis de rechange × 9

7 Manuel d'utilisation

8 Chiffon non pelucheux

9 Guide de démarrage rapide

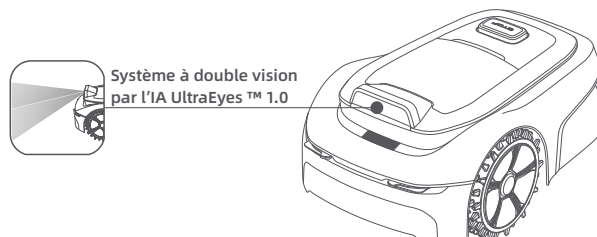
2.2 Présentation du produit



2.3 Système à double vision par l'IA UltraEyes™ 1.0

UltraEyes™ 1.0 est le cœur de la série ViAX, une innovation pionnière qui redéfinit l'entretien intelligent des pelouses avec un système à double vision piloté par IA. Cette technologie de pointe permet à la série ViAX de naviguer dans votre paysage avec une clarté et une précision inégalées.

Équipé de deux caméras IA Ultra-HDR et d'algorithmes d'IA, l'appareil différencie avec précision les zones herbeuses et non herbeuses tout en identifiant divers objets dans le terrain. Grâce à un traitement visuel de pointe et à une prise de décision intelligente, il garantit une perception et un positionnement au millimètre près, permettant de vraiment comprendre votre jardin dans toutes les directions.



2.4 Capteur

Nom	Description
Caméra stéréoscopique	Permet de se positionner et de détecter les obstacles, les limites de la pelouse et la présence humaine. Angle de vue : 110° (horizontal), 75° (vertical), 120° (diagonal) Résolution : 2 MP

3 Installation

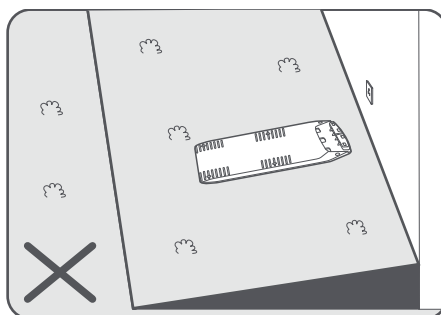
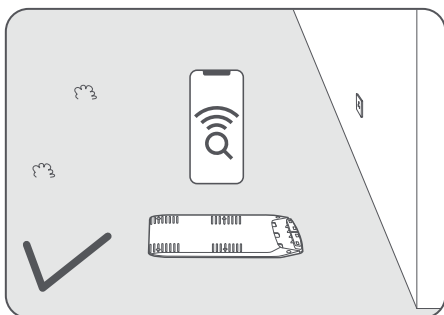
3.1 Sélectionner un emplacement approprié

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

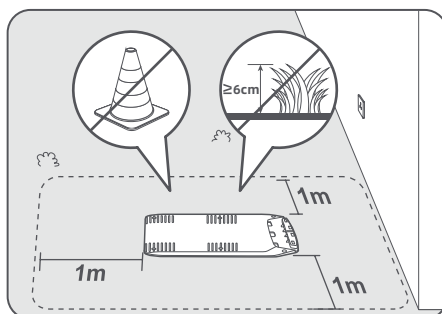
Remarque : Utilisez votre téléphone pour aider à contrôler la force du signal Wi-Fi de l'emplacement. Une bonne force du signal Wi-Fi améliore la stabilité de la connexion entre le robot et l'application.

Important

- Assurez-vous que le sol est suffisamment souple pour permettre la pose des vis.
- Placez la station de charge sur une surface plane. Toute pente peut faire glisser le robot en arrière et l'empêcher de s'arrimer.

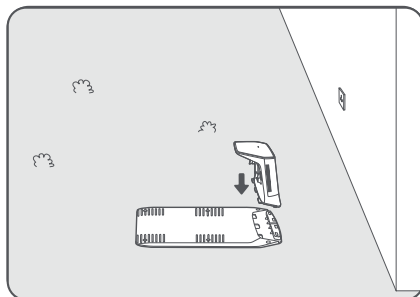


- Garder au moins **1 m** d'espace libre sans obstacle à gauche, à droite et devant la station de chargement. Assurez-vous que l'herbe autour de l'emplacement est inférieure à **6 cm**. Si l'herbe est plus haute, veuillez d'abord la tondre avec une tondeuse. Si l'herbe est haute, le robot pourrait avoir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

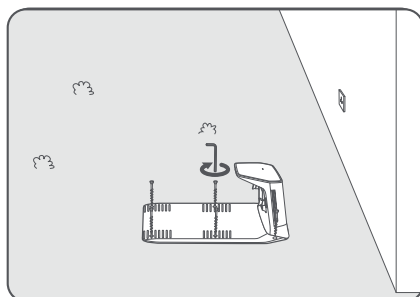


3.2 Installer la station de chargement

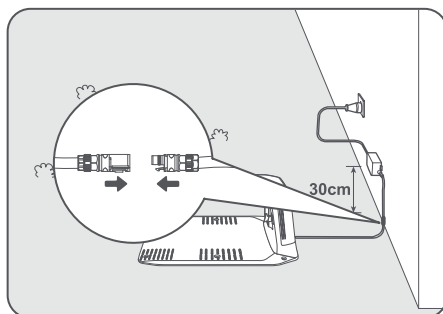
❶ Insérez la tour de chargement sur la plaque de base jusqu'à ce que vous entendiez le clic.



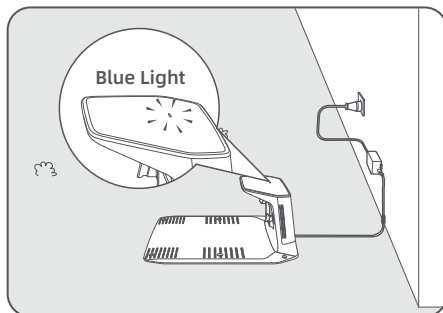
❷ Fixez la plaque de base au sol avec les piquets fournis en utilisant la clé hexagonale.



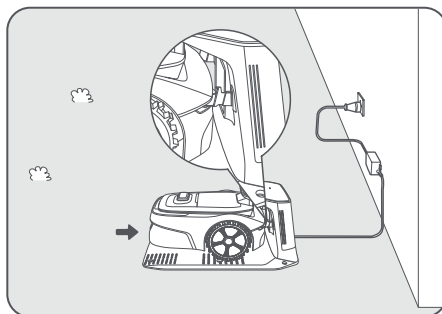
❸ Branchez l'alimentation à la rallonge, puis connectez-la à la prise d'alimentation. Gardez l'alimentation à au moins **30 cm** au-dessus du sol.



Remarque : Le voyant LED sur la station de charge sera **bleu fixe** lorsque la station est sous tension.

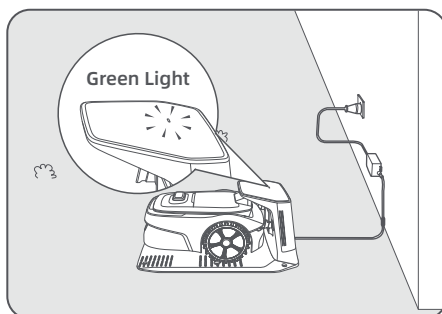


- 4 Mettez le robot dans la station de chargement pour le charger. Assurez-vous que les contacts de chargement sur le robot et la station de chargement sont correctement raccordés.



Remarques

- Le voyant lumineux **clignote en vert** lorsque le robot se charge correctement dans la station de chargement.



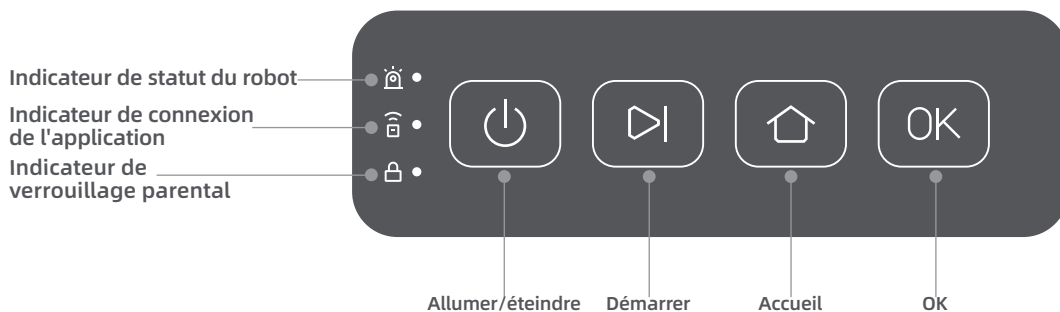
- Si vous souhaitez ajouter un garage pour une protection supplémentaire, veuillez utiliser le garage MOVA correspondant, disponible dans les magasins locaux ou en ligne. L'utilisation d'un garage non conçu par MOVA peut causer des problèmes lors de la recharge.

Voyant LED sur la station de chargement

Couleur de la lumière du voyant LED	Signification
Rouge clignotant/fixe	1. La station de chargement a un problème (par exemple, un problème d'intensité ou de tension de chargement). 2. Le robot est ancré dans la station de chargement, mais le chargement est anormal (par exemple, les contacts de chargement sont en court-circuit).
Bleu fixe	La station de chargement est sous alimentation. Le robot n'est pas dans la station de chargement.
Clignotant vert	Le robot est en cours de chargement dans la station de chargement.
Vert fixe	Le robot est amarré à la station de chargement et il est soit : 1. Complètement chargé, soit 2. Non en charge car l'heure actuelle est en dehors de la période de charge désignée.

4 Préparation à la première utilisation

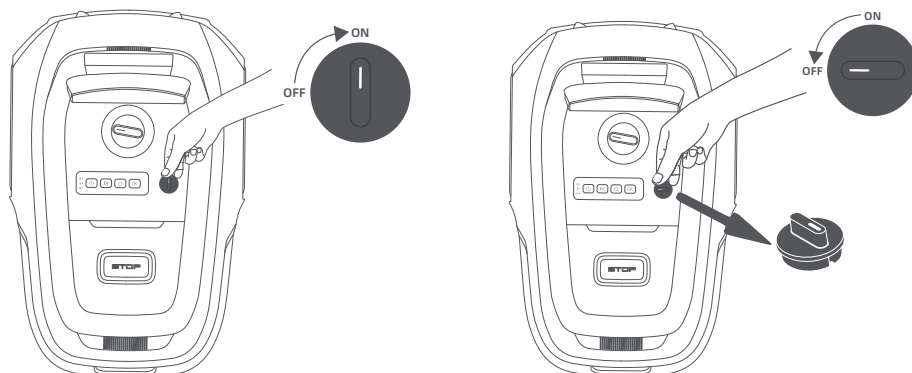
4.1 Familiarisez-vous avec le panneau de contrôle



Contrôles

Bouton	Fonction
Allumer/éteindre	Pour allumer le robot, installez la clé de sécurité et tournez-la en position ON . Appuyez sur et maintenez enfoncé pendant 2 secondes pour allumer le robot.
	Pour éteindre le robot, assurez-vous qu'il est en dehors de la station de chargement. Ensuite, appuyez sur et maintenez enfoncé pendant 2 secondes. Tourner la clé de sécurité en position OFF éteindra également le robot.
Démarrer	Pour démarrer la tonte de toute la zone ou reprendre les tâches en pause, appuyez sur , puis appuyez sur le bouton OK dans les 5 secondes.
Accueil	Pour envoyer le robot à la station de charge, appuyez sur , puis appuyez sur le bouton OK dans les 5 secondes.
OK	Pour désactiver le verrou de sécurité et activer le contrôle par application, appuyez deux fois sur le bouton OK .
	Pour activer le mode de couplage Bluetooth, appuyez et maintenez le bouton OK pendant 3 secondes.
Démarrer + OK	Pour réinitialiser le robot aux paramètres d'usine, appuyez sur et le bouton OK , et maintenez-les simultanément enfoncés pendant 3 secondes.
Arrêt	Appuyez sur le bouton Arrêt pour arrêter le robot et activer le verrou de sécurité. Le contrôle par application sera désactivé. Appuyez deux fois sur le bouton OK pour désactiver le verrou de sécurité.
Démarrer + Accueil	Pour désactiver le verrouillage parental, appuyez simultanément sur les touches et . Le robot annoncera : « Le verrouillage parental est désactivé ».




Clé de sécurité



- Tournez la clé de sécurité en position **ON** avant d'allumer le robot.
- Tournez la clé de sécurité en position **OFF** ; le robot s'éteindra automatiquement.
- Vous pouvez retirer la clé de sécurité lorsqu'elle est en position **OFF**. Le robot ne peut pas être allumé sans la clé.

Remarque : Si vous perdez la clé de sécurité, veuillez contacter l'équipe après-vente pour en obtenir une nouvelle.

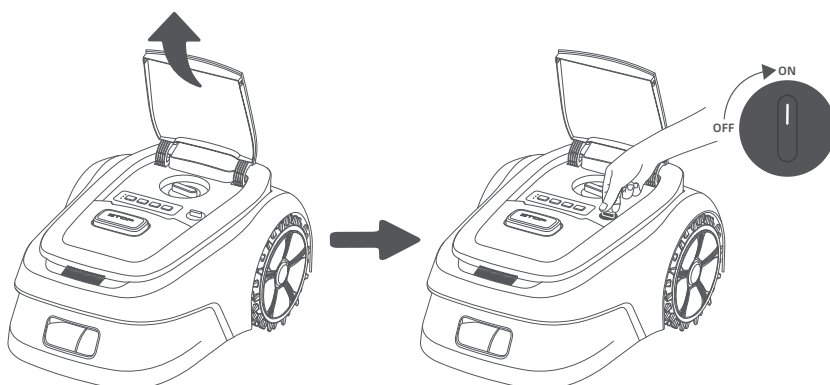
Voyants lumineux sur le panneau de contrôle

Indicateur	Couleur	Signification
Statut du robot  ●	Clignotant vert	Le robot se recharge dans la station de chargement.
	Vert fixe	La batterie est entièrement chargée.
	Rouge fixe	1. Une erreur s'est produite. 2. Le bouton d'arrêt d'urgence est enfoncé.
	Clignotant bleu	1. Le robot exécute une tâche ou est en pause. 2. Le robot s'initialise après la mise sous tension.
	Bleu fixe	Le robot est en veille.
Connexion à l'application  ●	Bleu fixe	Le robot est connecté à l'application.
	Bleu clignotant	Le robot se connecte à l'application.
Verrouillage parental  ●	Bleu fixe	Le panneau de contrôle est verrouillé via l'application. (Vous pouvez activer la fonction « Verrouillage parental » dans l'application.)

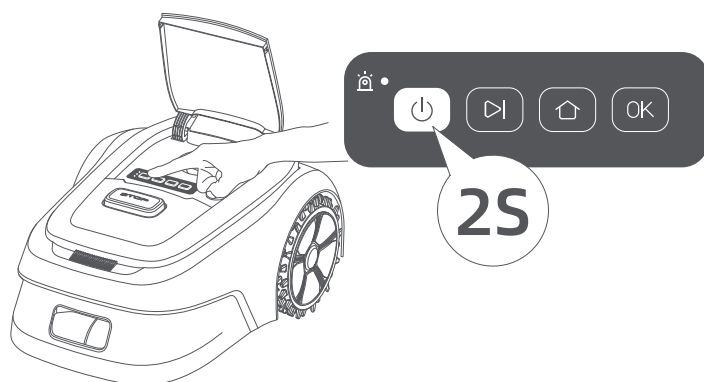
4.2 Paramètres initiaux

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



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



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



Remarques

- Après la mise sous tension, le robot commencera l'initialisation, indiquée par un indicateur d'état **bleu clignotant**  sur le panneau de commande. Lorsque le son de démarrage retentit et que le voyant d'état  devient **bleu fixe**, le processus d'initialisation est terminé.
- Le robot s'allumera automatiquement lorsqu'il s'amarrera à la station de charge.

Important : Pour allumer le robot, assurez-vous que la clé de sécurité est installée et réglée sur la position **ON**. Sinon, le robot ne peut pas être allumé.

3 Raccorder le robot à Internet

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



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



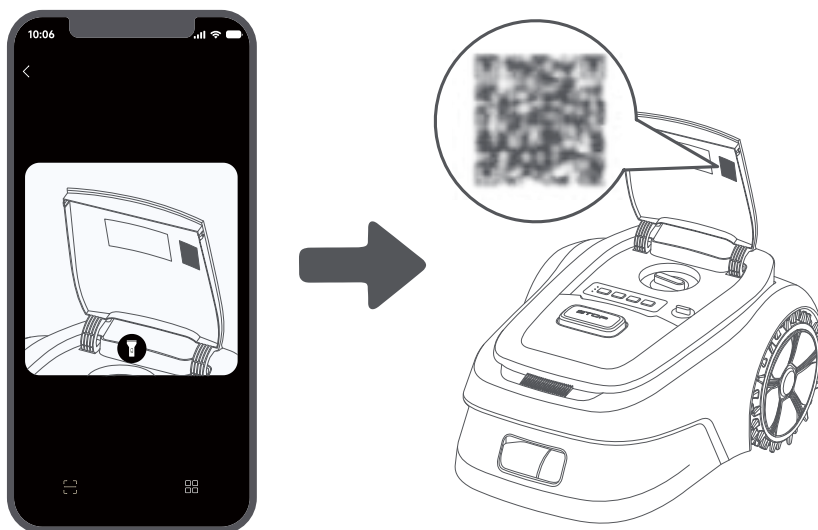
Avant la configuration du réseau :

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

1. Ouvrez l'application MOVAhome.

2. Vous pouvez vous connecter via l'une des méthodes suivantes :

a. Scanner le code QR : Allez dans **🏠 Appareil** et appuyez sur **📄 Scannez le code QR pour vous connecter**. Scannez le code QR situé à l'intérieur du couvercle supérieur du robot pour vous connecter.



b. Ajouter manuellement : Allez dans **🏠 Appareil** et appuyez sur **+ Ajouter**. Sélectionnez ensuite votre modèle de robot pour vous connecter.

3. Veuillez suivre les instructions dans l'application pour terminer la connexion au réseau Wi-Fi.

Important

- Utilisez un réseau à bande unique de 2,4 GHz ou un réseau à double bande de 2,4/5 GHz.
- Assurez-vous que votre réseau Wi-Fi n'a pas de pare-feu et n'est pas crypté. Sinon, la configuration du réseau peut échouer.

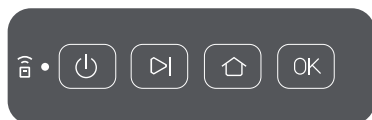
4. Appuyez et maintenez le bouton **OK** sur le panneau de contrôle pendant 3 secondes. Le robot passera en mode de couplage Bluetooth.

Remarque : Assurez-vous que le robot a terminé l'initialisation avant d'appuyer sur le bouton **OK**. L'initialisation est terminée lorsque le son de démarrage retentit et que l'indicateur d'état **📶** • devient **bleu fixe**. La connexion ne peut pas s'effectuer tant que l'initialisation n'est pas terminée.

5. Veuillez suivre les instructions dans l'application pour terminer le couplage.

Remarques

- L'indicateur de connexion de l'application **📶** • sur le panneau de contrôle affichera une lumière **bleu fixe** lorsque le robot sera connecté avec succès à l'application.



- Vous pouvez aussi acheter le module de liaison pour contrôler le robot à distance sans connexion Wi-Fi.

Comment dissocier le robot ?

Le robot est automatiquement associé au compte MOVAhome une fois l'association terminée. Chaque dispositif ne peut être associé qu'à un seul compte. Il ne peut pas être associé à un autre compte en même temps. Pour associer le robot à un nouveau compte, vous devez d'abord le dissocier. Pour le dissocier :

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

Important : Une fois que le robot est dissocié, toutes les données utilisateur associées au robot seront définitivement supprimées du serveur.

Comment partager votre robot ?

1. Appuyez sur **▲** à côté du nom du robot.
2. Sélectionnez **Partage d'appareil**.

Remarque : Vous pouvez gérer l'accès des utilisateurs à des fonctions spécifiques dans **Paramètres > Partage d'appareil**.

Comment vous déconnecter de votre compte MOVAhome ou le supprimer ?

1. Allez à **Moi > Compte**.
2. Sélectionnez **Se déconnecter** ou **Supprimer le compte**.

Comment réinitialiser votre robot ?

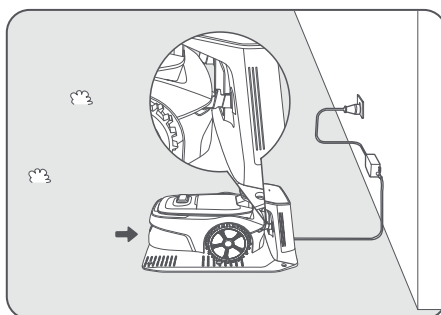
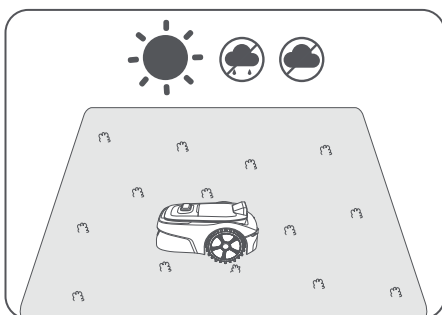
Appuyez simultanément sur **▷** et **OK** et maintenez-les enfoncés pendant 3 secondes pour réinitialiser le robot aux paramètres d'usine.

Important : Toutes les données stockées sur le robot seront définitivement effacées.

5 Cartographie de votre jardin

Avant le mappage, contrôler ce qui suit :

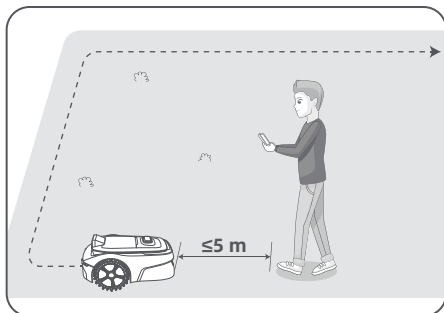
- Le niveau de batterie du robot dépasse les 50 %.
- Le temps est clair et sec, avec suffisamment de lumière.
- La caméra avant du robot est propre et dégagée.
- Le robot se connecte correctement à la station de chargement.



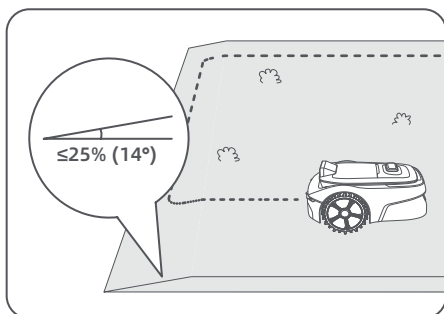
Important

- Ne déplacez pas manuellement le robot pendant la création de la limite, sans quoi le mappage pourrait échouer.
- Lorsque la cartographie commence, ne guidez pas le robot à distance jusqu'à la station de charge avant que le processus de cartographie ne soit terminé. Sinon, la caméra frontale pourrait être bloquée, ce qui pourrait entraîner un échec de la cartographie.

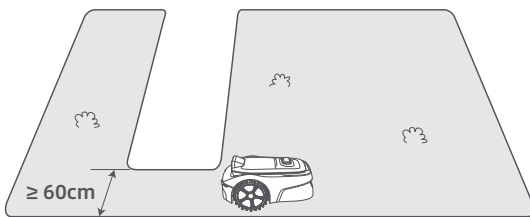
- Marchez à moins de **5 m** derrière le robot pendant le processus de cartographie.



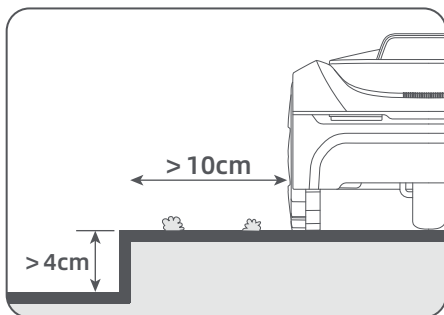
- Le robot peut naviguer sur des pentes avec une inclinaison allant jusqu'à **40 % (22°)**. Cependant, pour de meilleurs résultats de tonte, il est recommandé de maintenir les pentes des zones de travail en dessous de **25 % (14°)**.



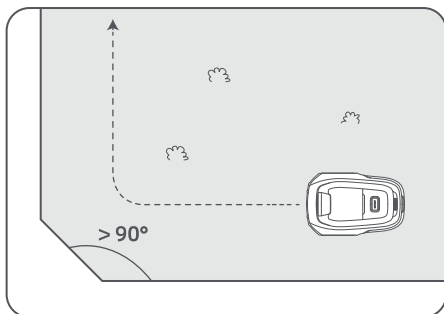
- Pour les zones de moins de **60 cm** de large, veuillez les définir comme des chemins pour permettre au robot de passer (voir section 5.4 : **Définir le chemin**).



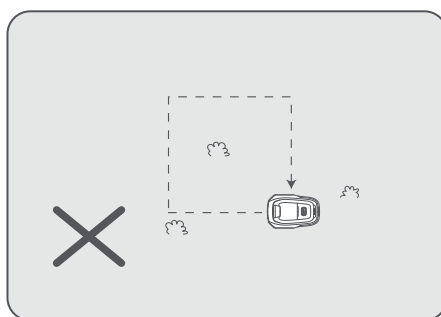
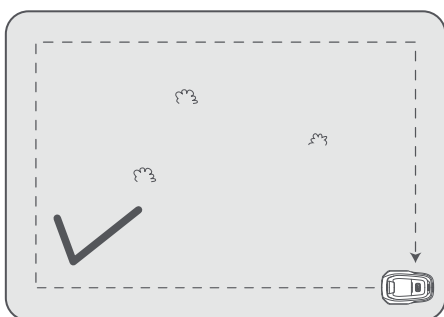
- Si le périmètre de la pelouse dépasse le sol environnant de plus de **4 cm** en hauteur ou s'il jouxte une pente raide, maintenez le robot à au moins **10 cm** du bord lors de la cartographie. Si le périmètre se situe au même niveau que le sol environnant, le robot peut le traverser pour une tonte optimale des bords.



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

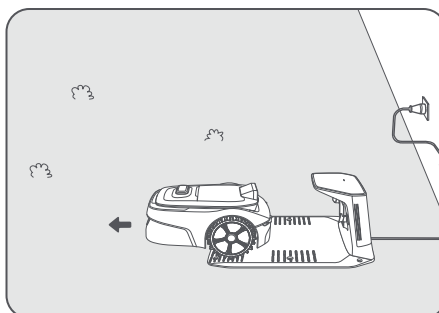
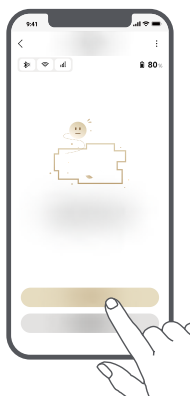


- Pour cartographier correctement les limites de la pelouse, demandez toujours au robot de suivre le bord extérieur de la pelouse. Ne créez pas de zones au milieu d'une pelouse ouverte, car cela peut entraîner des erreurs de positionnement.

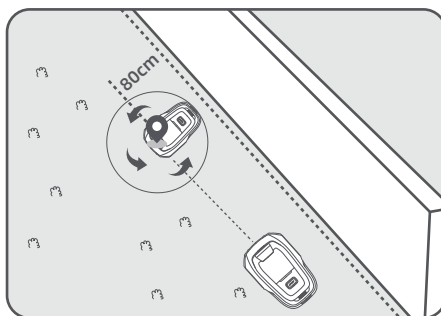
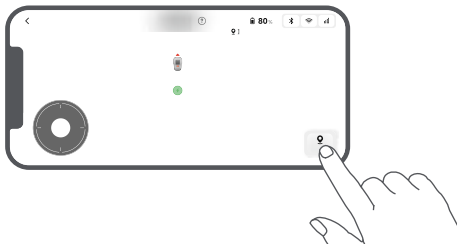


5.1 Créer la limite

- 1 Appuyez sur **Démarrer la cartographie** dans l'application. Le robot vérifiera son état et procédera à la calibration. Il quittera automatiquement la station de charge pour effectuer cette calibration. Veuillez faire preuve de prudence.



- 2 Guidez le robot vers le périmètre de votre pelouse à l'aide de la télécommande. Si le périmètre est surélevé ou présente une forte pente, veillez à laisser un espace de **80 cm** pour permettre la rotation lors de l'étalonnage. Appuyez ensuite sur **Définir le point de départ** pour définir le point de départ de la limite. Le robot tournera sur place pour calibrer sa position.

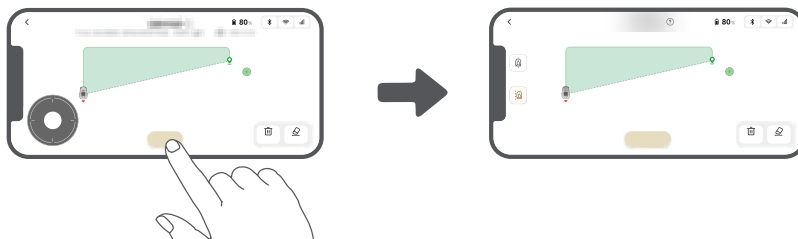


3 Télécommandez le robot pour se déplacer le long de la bordure de la pelouse pour créer la zone de travail.

Détection automatique des limites

Doté d'un algorithme d'intelligence artificielle avancé, le robot utilise sa caméra avant pour distinguer les zones herbeuses des zones non herbeuses dans des conditions appropriées, cartographiant automatiquement le périmètre de la pelouse sans guidage manuel.

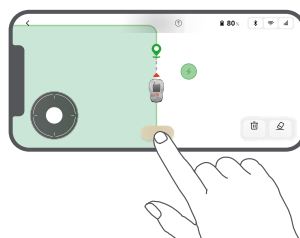
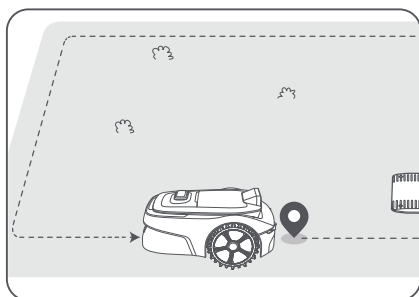
Après avoir guidé le robot à distance jusqu'au bord de la pelouse et défini le point de départ, vous pouvez utiliser le mode **Détection automatique des limites**. Vous pouvez choisir si le robot doit traverser le périmètre pour obtenir des résultats de coupe des bords plus nets ou rester à proximité pour éviter de se coincer. Nous vous recommandons de suivre le robot pendant ce processus. Si le robot ne parvient pas à détecter correctement les limites, vous pouvez quitter le mode Détection automatique des limites et passer à la télécommande à tout moment.




Important : La détection automatique des limites fonctionne mieux sur des bords de pelouse clairement définis. Des limites mal définies peuvent ne pas être correctement reconnues.

4 Lorsque le robot revient à moins de **1 m** du point de départ, vous pouvez appuyer sur **Fermer la délimitation** et la limite sera automatiquement définie. Si le périmètre est surélevé ou présente une forte pente, veillez à laisser un espace de 80 cm pour permettre la rotation lors de l'étalonnage.

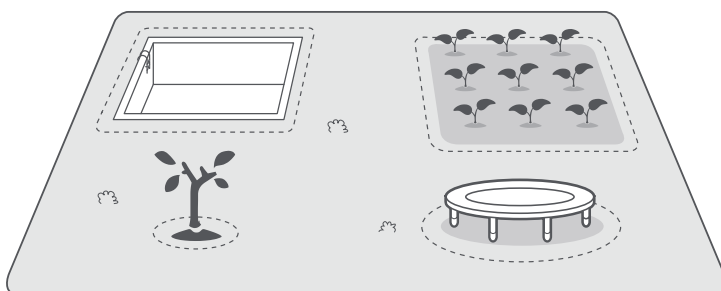
Remarque : Si la limite ne se ferme pas ou si vous rencontrez une erreur, guidez le robot à distance sur une courte distance le long du bord, puis essayez à nouveau de fermer la limite.



5.2 Définir la zone interdite


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

Remarque : Les zones que les animaux fréquentent souvent peuvent être désignées comme « Zone active pour les animaux » pour empêcher le robot d'entrer et assurer la sécurité des animaux.



5.3 Créer plus de zones et élargir les zones existantes

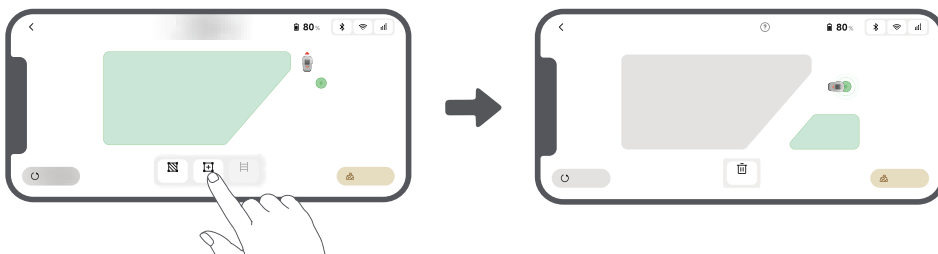
• Pour créer plus de zones

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

Remarque : Si votre jardin comporte des allées en pierre, délimitez-les comme des zones séparées.

Tracez ensuite des chemins de liaison pour que le robot puisse naviguer entre les zones.

Important : Pour cartographier correctement les limites de la pelouse, demandez toujours au robot de suivre le bord extérieur de la pelouse. Ne créez pas de zones au milieu d'une pelouse ouverte, car cela peut entraîner des erreurs de positionnement.



• Pour étendre les zones existantes

Pour étendre une zone existante, appuyez sur **Définir la zone** dans l'application pour créer la zone que vous souhaitez inclure. Si les deux zones se chevauchent, elles seront automatiquement fusionnées.

Alternativement, vous pouvez aller à  > **Édition de la carte** > **Définir la zone** après la cartographie pour étendre une zone existante.

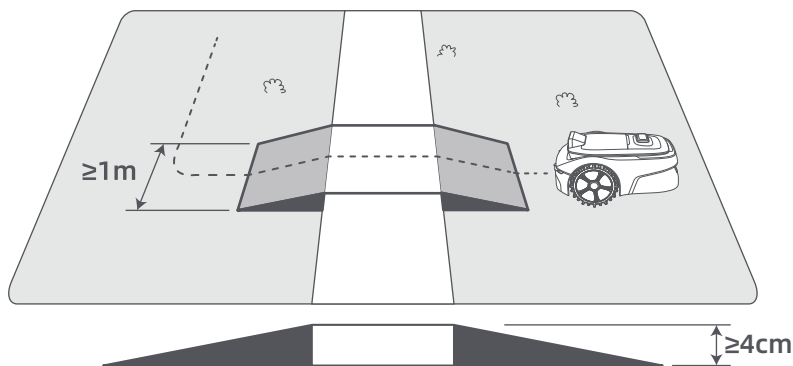


5.4 Définir le chemin

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

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

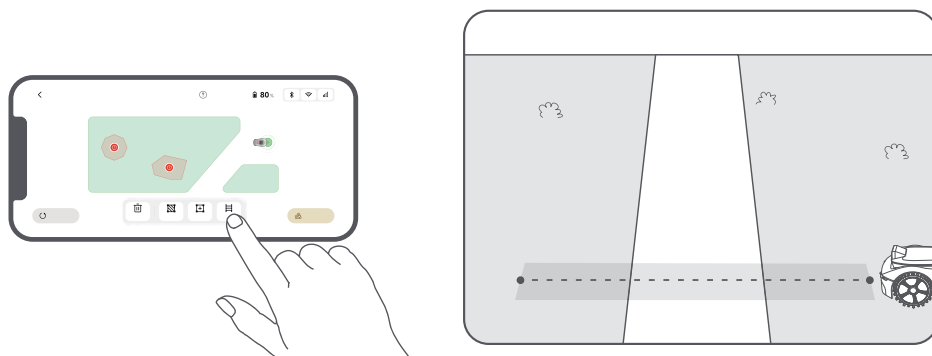
Important : Si votre pelouse est divisée par des passages de plus de **4 cm**, placez un objet avec une pente d'une hauteur égale à celle du passage (une rampe par exemple).



• Raccorder deux zones de travail isolées entre elles

Pour les zones isolées, veuillez créer des chemins pour les raccorder, sinon le robot ne pourra pas y accéder. Appuyez sur **Définir le chemin** pour créer un chemin.

Important : Assurez-vous que le chemin commence et se termine sur des surfaces recouvertes d'herbe à l'intérieur de la zone de travail. Ne définissez pas de point de limite sur les surfaces non herbeuses.



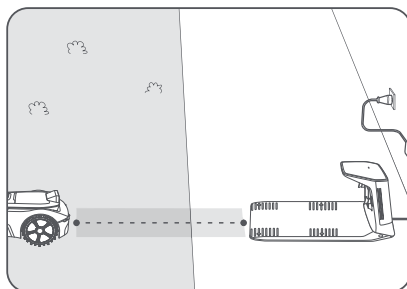
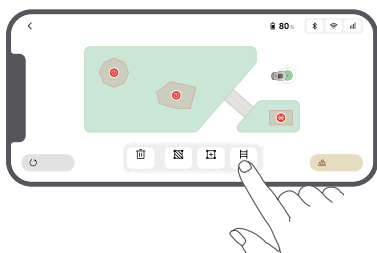
• Connecter la zone de travail et la station de chargement

Si votre station de charge n'est pas dans la zone de travail, un chemin doit être créé pour la raccorder à la zone de travail. Appuyez sur **Définir le chemin** pour créer un chemin permettant au robot de retourner à la station de charge.

Important

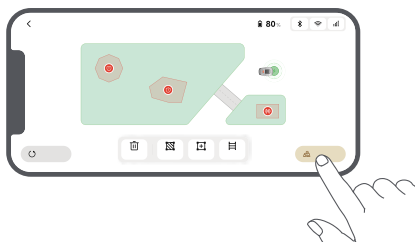
- Veillez à ce que l'une des extrémités du chemin se trouve sur une surface recouverte d'herbe à l'intérieur de la zone de travail, et l'autre directement devant la station de charge. Il est conseillé d'aligner le chemin sur la station de charge.

- Lorsque vous créez des trajets pour relier l'espace de travail à la station de chargement, ne guidez pas le robot à distance jusqu'à la station de chargement. Sinon, la caméra frontale pourrait être bloquée, ce qui pourrait empêcher le mappage.



5.5 Finir la carte

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



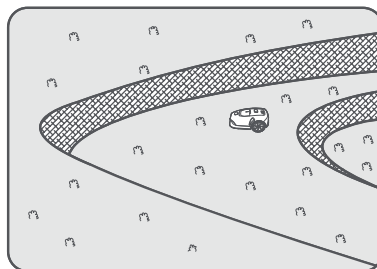
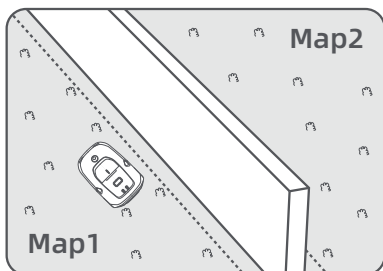
5.6 Ajouter une deuxième carte

Fonction de double carte

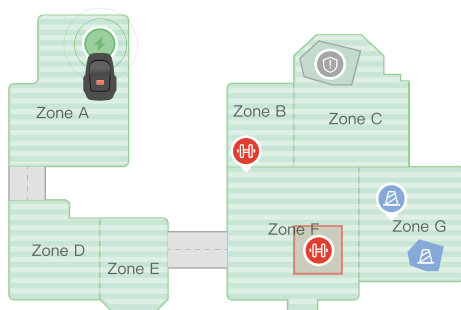
La fonction de double carte est conçue pour les situations où le robot ne peut pas se déplacer de manière autonome entre des pelouses séparées ou lorsque plusieurs cartes sont nécessaires.

Vous devrez peut-être créer une deuxième carte si :

- Vos pelouses devant et derrière ne peuvent pas être connectées.
- Il y a une différence d'altitude significative entre les zones de pelouse.
- Vous avez plusieurs propriétés mais un seul robot.
- Votre pelouse est trop grande pour une seule carte.



Remarque : Si vos pelouses sont connectées et accessibles par le robot, utilisez plutôt une configuration multi-zones.



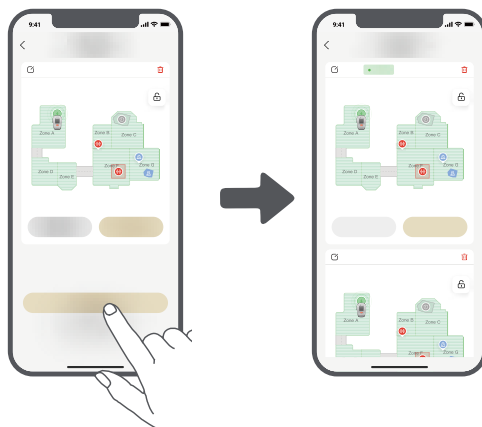
Avant de cartographier la deuxième pelouse, pensez à :

- Toujours commencer la cartographie à partir de la station de charge pour les deux cartes.
- Installer une deuxième station de charge (en option) :
 - Si vous avez acheté une deuxième station de charge, installez-la sur la deuxième pelouse.
 - Sinon, déplacez manuellement le robot et sa station de charge pour commencer à cartographier la deuxième pelouse.

Cartographie de la deuxième pelouse

Après avoir terminé la première carte, appuyez sur **Ajouter une carte** pour continuer à créer la deuxième.

Alternativement, vous pouvez naviguer vers  > **Édition de la carte** et appuyer sur **Ajouter une carte** après avoir terminé la cartographie. Une fois que vous avez terminé la deuxième carte, vous pouvez basculer entre les cartes via  > **Édition de la carte**.



6 Opération

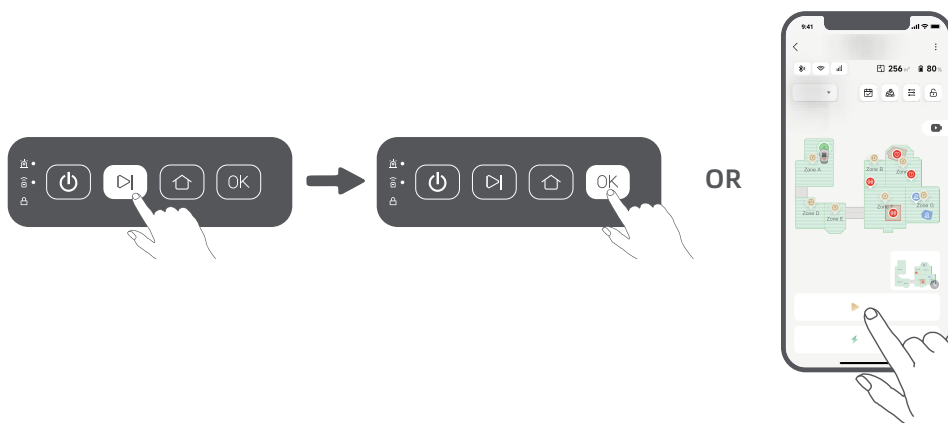
6.1 Commencer à tondre pour la première fois

Conseils avant la tonte :

- Utiliser une tondeuse à pousser pour tondre l'herbe à une hauteur non supérieure à **10 cm**.
- Éliminer les obstacles en incluant les débris, les piles de feuilles, les jouets, les câbles et les pierres et en les retirant de la pelouse. Assurez-vous qu'aucun enfant ou animal domestique ne soit sur la pelouse quand le robot est en train de tondre.
- Remplir les trous dans la pelouse.
- Définissez les préférences de tonte dans l'application à l'avance (par exemple, efficacité de tonte).



1. Ouvrez le couvercle supérieur pour accéder au panneau de contrôle.
2. Tournez la molette du robot pour régler la hauteur de tonte (20 mm - 60 mm).
3. Appuyez sur le bouton **▶**, puis appuyez sur le bouton **OK** dans les 5 secondes. Le robot quittera la station de chargement et commencera à tondre toute la zone. Vous pouvez également appuyer sur **Démarrer** dans l'application pour commencer la tonte.



4. Fermez le couvercle supérieur.

Remarque : Avant de commencer la tonte, assurez-vous que le temps est clair et sec et qu'il y a un éclairage adéquat.

6.2 Tonte avec deux cartes

• Avec une seule station de charge :

1. Placez toujours la station de charge exactement là où elle se trouvait pendant la cartographie. Déplacez manuellement le robot sur la carte que vous souhaitez tondre.
2. Sélectionnez la bonne carte dans l'application avant de commencer la tonte pour garantir un bon fonctionnement.

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

Que faire en cas de batterie faible ou d'échec de charge ?

Si vous ne déplacez pas manuellement la station de charge avec le robot sur la deuxième carte, le robot peut vider sa batterie et provoquer une panne de charge car il ne peut pas localiser la station de charge. Pour résoudre ce problème, veuillez suivre ces étapes :

1. Déplacez manuellement le robot sur la carte avec la station de charge pour le recharger.
2. Après la recharge, ramenez le robot sur la carte d'origine. Il reprendra la tonte automatiquement.

Important : Ne modifiez pas la carte dans l'application pendant cette période. Cela garantit que le robot se souviendra de sa dernière position et pourra reprendre là où il s'était arrêté.

3. Répétez ces étapes au besoin jusqu'à ce que toute la pelouse soit tondue.

• Avec deux stations de recharge :

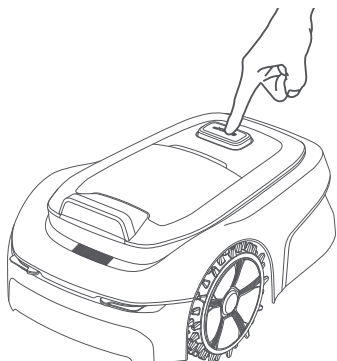
Le déplacement de la station de charge n'est pas nécessaire.

1. Déplacez manuellement le robot sur la carte que vous souhaitez tondre.
2. Sélectionnez la bonne carte dans l'application avant de commencer la tonte pour garantir un bon fonctionnement.

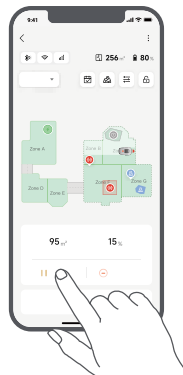
6.3 Pause

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

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

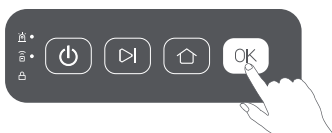


OR

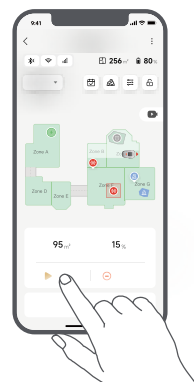


6.4 Reprendre

Pour reprendre une tâche mise en pause appuyez sur **▶**, puis appuyez sur le bouton **OK** dans les 5 secondes. Vous pouvez aussi appuyer sur **Continuer** dans l'application pour reprendre la tâche de tonte.

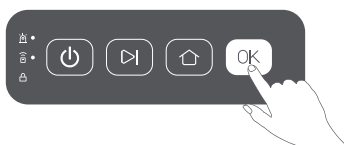
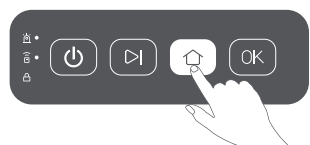


OR

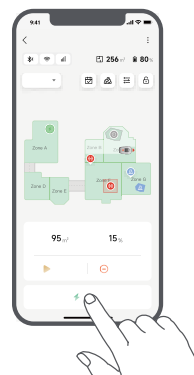


6.5 Retourner à la station de chargement

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



OR



7 Application MOVAhome

Où vous pouvez explorer davantage

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

7.1 Modes de tonte

Le robot offre divers modes de tonte. Vous pouvez passer d'un mode à l'autre via l'application, notamment la tonte de toute la zone, la tonte par zone, la tonte en bordure, la tonte localisée et le mode manuel.




7.2 Formes de tonte

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



7.3 Programme

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




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



Programmes avec deux cartes

Étant donné que chaque carte a son propre programme, planifiez et configurez soigneusement les tâches planifiées pour chaque carte afin d'éviter les chevauchements ou les conflits. Cela garantit que le robot fonctionnera efficacement et sera disponible au besoin pour chaque carte.

7.4 Verrouillage parental

Si vous craignez que des enfants puissent utiliser le robot, allez dans **Paramètres** et activez la fonction **Verrouillage parental** dans l'application. Vous pouvez également appuyer sur  sur la page de tonte. Avec cette fonction activée, le panneau de contrôle sera verrouillé. Pour la désactiver, appuyez sur les boutons  et  simultanément sur le panneau de contrôle.



7.5 Protection contre la pluie

Si vous avez peur que des conditions météorologiques graves ne puissent affecter le travail de tonte, vous pouvez activer la fonction de **Protection contre la pluie** dans les **Paramètres** de l'application. Lorsque cette fonction est activée, le robot interrompt automatiquement la tonte et retourne à la station de charge si de la pluie est prévue. Vous pouvez régler le délai de pluie dans l'application.

Remarque : Tondre de l'herbe mouillée peut endommager votre pelouse. Nous vous recommandons de définir un délai de pluie pour que le robot reste dans la station de charge pendant un certain temps après l'arrêt de la pluie, permettant à l'herbe de sécher complètement avant de tondre à nouveau.



7.6 Protection contre le gel

Si la température descend en dessous de **6° C**, la tonte peut endommager définitivement la pelouse. La batterie ne se chargera pas par mesure de sécurité. Pour éviter cela, vous pouvez activer la fonction **Protection contre le gel** dans les **Paramètres** via l'application. Cela mettra automatiquement la tonte en pause et renverra le robot à la station de charge lorsque la température descendra en dessous de **6° C**. Le robot reprendra la tonte une fois que la température dépassera **11° C**.



7.7 Caractéristiques de sécurité

Le robot prend en charge plusieurs fonctions anti-vol pour garantir un fonctionnement sécurisé et protéger contre toute utilisation non autorisée. De plus, la caméra avant peut détecter la présence humaine, faisant du robot un gardien de jardin utile.



7.7.1 Alarme de levage

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



7.7.2 Alarme hors carte

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



7.7.3 Localisation en temps réel

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




7.7.4 Alerte de détection de présence humaine

Lorsque cette fonction est activée, le robot vous avertira lors de la détection d'une présence humaine.




7.7.5 Vidéo en temps réel

Appuyez sur  pour afficher un flux vidéo en direct à partir de la caméra avant du robot, vous permettant de surveiller votre jardin en tout temps et en tout lieu.



7.7.6 Patrouille

Lorsque le robot est en veille, vous pouvez l'envoyer patrouiller le long de certaines limites ou endroits dans votre jardin via l'application. Pour accéder à cette fonction, allez dans  > **Patrouille**.



Témoin lumineux sur la caméra avant

Couleur du témoin lumineux LED	Signification
Vert clignotant	1. La vidéo en direct de la caméra avant est diffusée sur l'application. 2. Le robot est en mode patrouille.

7.8 Période de recharge personnalisée

Pour personnaliser la période de charge du robot à des heures spécifiques, vous pouvez activer la fonction **Période de recharge personnalisée** via **Paramètres > Chargement** dans l'application. Lorsque cette fonction est activée, le robot maintient un niveau de batterie sûr lorsqu'il est inactif et ne se charge complètement que pendant la période de chargement désignée.



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

8 Entretien

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

Composant	Fréquence de remplacement
Lames	Toutes les 6 à 8 semaines ou moins

Remarques

- Vous pouvez vérifier le temps restant pour les lames en accédant à **Paramètres > Consommables et entretien** dans l'application. Après avoir remplacé les consommables comme indiqué, allez sur la page de détails du consommable et appuyez sur **Je l'ai remplacé** pour réinitialiser le minuteur.
- Si vous avez désigné des zones dans votre jardin pour le nettoyage et l'entretien de routine du robot, vous pouvez définir des Points de Maintenance sur la carte en accédant à **Paramètres > Aller au Point de Maintenance > Modifier le Point**. Une fois les points de maintenance définis, vous pouvez simplement appuyer sur **Aller** pour diriger le robot vers les emplacements désignés pour un entretien facile.

8.1 Nettoyage

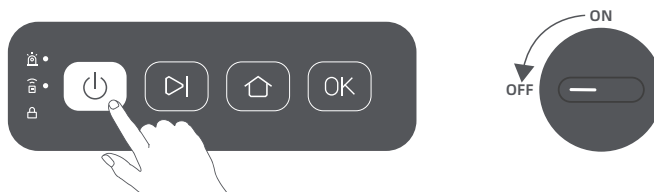
Nettoyez régulièrement votre robot pour éviter que les résidus d'herbe et la saleté ne s'accumulent et n'obstruent le disque de coupe et les roues motrices, ce qui pourrait affecter ses performances de tonte, d'amarrage et de mouvement. Nous recommandons l'utilisation d'un kit de nettoyage, disponible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

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

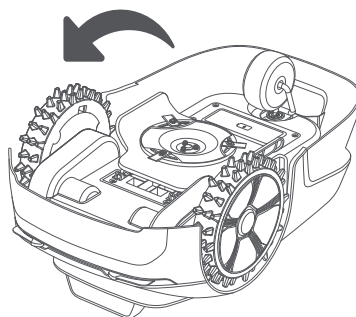
Prudence : Quand vous retournez le robot, veuillez à ne pas rayer l'objectif de la caméra.

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

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



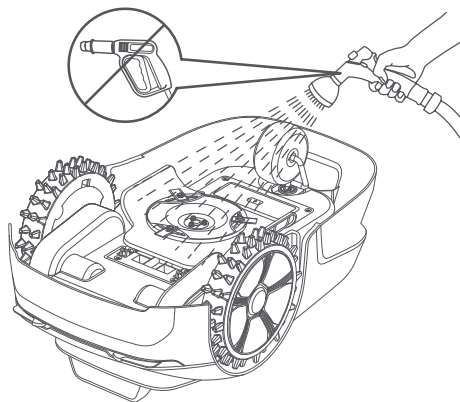
2. Placez le robot sur une surface souple et retournez-le.



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

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

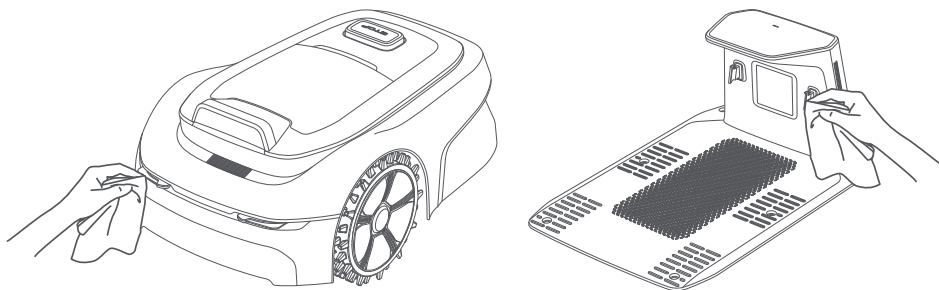
Prudence : Ne pas utiliser de nettoyage à pression. Ne pas utiliser de solution détergente pendant le nettoyage.



• **Contacts de charge et caméra avant :**

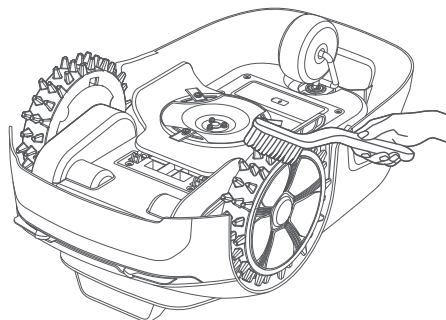
Utilisez un chiffon propre pour nettoyer les contacts de charge sur le robot et la station de recharge et nettoyez aussi la caméra avant. Séchez les contacts de charge et la caméra avant après le nettoyage.

Important : Pour des performances optimales de positionnement et de navigation, nettoyez la caméra avant une fois toutes les deux semaines.



• **Roues motrices :**

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



8.2 Remplacement des composants

• Remplacement des lames

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

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

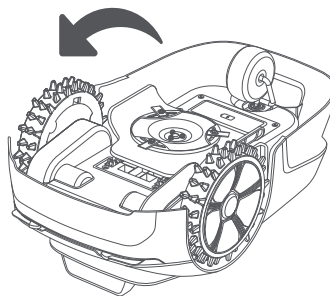
Remarque : Remplacer les trois lames en même temps pour assurer un système de coupe équilibré.

Prudence : Quand vous retournez le robot, veillez à ne pas rayer l'objectif de la caméra.

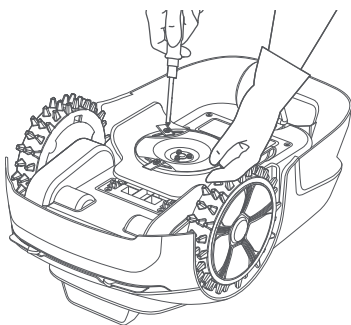
1. Éteignez le robot et tournez la clé de sécurité en position **OFF**.



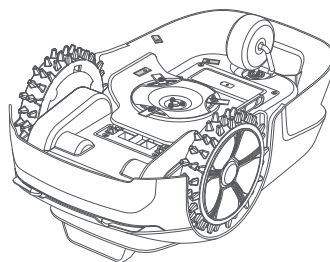
2. Placez le robot sur une surface souple et retournez-le.



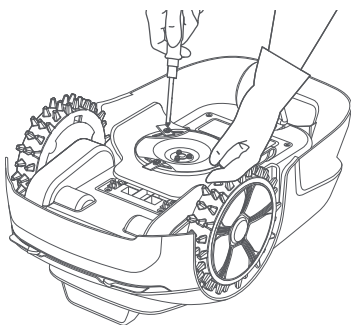
3. Desserrez les vis à l'aide d'un tournevis cruciforme.



4. Retirez les trois lames et les vis.



5. Alignez les nouvelles lames avec les trous sur le disque de coupe, puis fixez-les avec les vis.



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



9 Batterie

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

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

Mode de charge à faible puissance :

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

- Pour activer le mode de charge à faible puissance, maintenez simultanément enfoncés le bouton  et le bouton , puis appuyez rapidement 5 fois sur le bouton **OK**. Vous entendrez une invite vocale : mode de charge à faible puissance activé.
- Pour désactiver le mode de charge à faible puissance, redémarrez le robot.

10 Stockage d'hiver

• Le robot

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

• Station de chargement

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

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

11 Transport

Pour un transport sur de longues distances, assurez-vous que le robot est éteint. Il est recommandé d'utiliser l'emballage d'origine.

Avertissement

- Avant le transport, assurez-vous que le robot est éteint et que la clé de sécurité est en position **OFF**.
- Soulevez le robot par la poignée arrière, en gardant le disque de lame éloigné de votre corps.

12 Résolution des pannes

Problème	Causes	Solution
Le robot n'est pas connecté à l'application.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Le robot n'est pas en couverture Wi-Fi ou Bluetooth. 2. Le robot est éteint ou redémarre. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vérifiez si le robot a terminé le processus de mise sous tension. 2. Vérifiez si le routeur fonctionne correctement. 3. Rapprochez-vous du robot pour établir une connexion Bluetooth.
Robot soulevé.	Les roues ne touchent pas le sol.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Remettez le robot sur un sol plat. 2. Appuyez deux fois sur le bouton OK pour déverrouiller le robot. 3. Le robot ne peut pas traverser des objets de plus de 4 cm de haut. Gardez le sol à niveau là où il travaille.
Robot incliné.	Le robot est incliné à plus de 37°.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Remettez le robot sur un sol plat. 2. Appuyez deux fois sur le bouton OK pour déverrouiller le robot. 3. Le robot ne peut pas monter des pentes avec une inclinaison supérieure à 40% (22°).
Robot piégé.	Le robot est piégé et ne peut pas se libérer.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Réessayez après avoir éliminé les obstacles à proximité. 2. Déplacez manuellement le robot dans un endroit plat et ouvert à l'intérieur de la carte et essayer de recommencer la tâche. Si vous continuez de rencontrer des problèmes, réessayez après que le robot est dans la station de charge. 3. Vérifiez la présence de trous dans le sol. Comblez les trous avant de tondre pour éviter que le robot ne soit piégé. 4. Vérifiez que l'herbe environnante n'est pas d'une hauteur supérieure à 10 cm. Vous pouvez ajuster la hauteur d'évitement des obstacles ou utiliser une tondeuse à pousser pour tondre la pelouse à l'avance afin d'éviter que le robot ne soit piégé. 5. Si le robot est souvent pris dans cet endroit, vous pouvez définir cet emplacement comme une zone interdite.
Erreur de roue motrice gauche ou droite.	La roue ne tourne pas car le moteur de roue est en panne.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nettoyez les roues motrices, puis réessayez. 2. Essayez de redémarrer le robot si cette erreur persiste. 3. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
Le disque de coupe ne peut pas tourner.	Le disque de coupe ne peut pas tourner normalement ou le moteur de coupe a un problème.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nettoyez le disque de coupe avant d'essayer de nouveau. 2. Vérifiez que l'herbe environnante n'est pas d'une hauteur supérieure à 10 cm. Vous pouvez utiliser une tondeuse à pousser pour tondre la pelouse afin d'empêcher que le disque de coupe ne se bloque à cause de l'herbe haute. 3. Vérifiez si de l'eau se trouve sous le disque de coupe. Déplacez le robot dans un endroit sec et réessayez s'il y en a. 4. Essayez de redémarrer le robot si cette erreur persiste. 5. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
Erreur de chargement.	Le robot est ancré dans la station de chargement, mais l'intensité ou la tension de chargement a un problème.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vérifier que la station de chargement est correctement raccordée à l'alimentation. 2. Vérifier si les contacts de chargement sur le robot et la station de chargement sont propres. 3. Lorsque le contrôle est terminé, essayez d'ancrer de nouveau le robot dans la station de chargement. 4. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.

Problème	Causes	Solution
La température de la batterie est trop élevée.	La température de la batterie est $\geq 60^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> Utiliser le robot lorsque la température ambiante est inférieure à 40°C. Vous pouvez attendre que la température de la batterie diminue automatiquement. Vous pouvez éteindre le robot et le redémarrer après un certain temps. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
La température de la batterie est élevée.	La température de la batterie est $\geq 45^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> Le chargement peut échouer lorsque la température de la batterie dépasse 45°C. Utiliser le robot lorsque la température ambiante est inférieure à 40°C.
La température de la batterie est basse.	La température de la batterie est $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> Le chargement peut échouer lorsque la température de la batterie est inférieure à 6°C. Utiliser le robot lorsque la température ambiante est supérieure à 6°C.
Le robot est perdu.	Le positionnement est perdu.	<ol style="list-style-type: none"> Vérifiez si la caméra avant du robot est sale. La saleté affectera les performances de positionnement. Déplacer manuellement le robot pour le placer dans un espace ouvert dans la carte et essayer de reprendre la tâche. Si le positionnement n'est pas retrouvé, télécommander le robot pour le ramener à la station de chargement via l'application, puis commencer la tâche de tonte.
Erreur de capteur.	Erreur de capteur.	<ol style="list-style-type: none"> Redémarrer le robot et réessayer. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
Le robot est dans la zone interdite.	Le robot est dans la zone interdite.	<ol style="list-style-type: none"> Déplacez le robot manuellement de la zone interdite, puis réessayez. Utilisez l'application pour contrôler le robot à distance pour le déplacer hors de la zone interdite, puis réessayez.
Le robot est sorti de la carte.	Le robot est sorti de la carte.	<ol style="list-style-type: none"> Déplacez le robot à l'intérieur de la carte manuellement, puis réessayez. Utilisez l'application pour contrôler le robot à l'intérieur de la carte à distance, puis réessayez.
Le bouton d'arrêt d'urgence est activé.	Le bouton d'arrêt du robot est enfoncé.	Appuyez deux fois sur le bouton OK pour déverrouiller le robot.
Batterie faible. Le robot s'éteindra bientôt.	Le niveau de la batterie est $\leq 10\%$.	Déposez le robot dans la station de chargement pour le charger.
Le robot est hors de la carte. Risque de vol.	Le robot est hors de la carte.	<ol style="list-style-type: none"> Déplacez manuellement le robot vers la zone de tonte. Vous pouvez désactiver l'alarme Hors carte dans les paramètres ou dans l'application.
Impossible de retourner à la station de chargement.	Le robot ne peut pas trouver la station de chargement lorsqu'il retourne à la station de chargement.	<ol style="list-style-type: none"> Vérifier la présence d'obstacles bloquant le robot. Éliminer les obstacles et réessayer. Assurez-vous que l'éclairage est suffisant et que le temps est clair (c. -à- d. pas de pluie ni de brouillard). Des conditions météorologiques défavorables peuvent affecter la capacité du robot à revenir. Vérifiez que la carte actuellement utilisée dans l'application correspond au lieu de fonctionnement du robot. Si ce n'est pas le cas, sélectionnez la carte appropriée dans la section « Édition de la carte ». Assurez-vous qu'une station de charge est configurée sur la carte actuellement utilisée. Télécommander le robot pour le ramener à la station de chargement via l'application.

Problème	Causes	Solution
Échec de l'ancrage dans la station de chargement.	Le robot trouve la station de chargement, mais l'ancrage échoue.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Assurez-vous que l'éclairage est suffisant et que le temps est clair (c.-à-d. pas de pluie ni de brouillard). Des conditions météorologiques défavorables peuvent affecter la capacité du robot à s'amarrer. 2. Vérifiez si le film réfléchissant sur la station de charge est sale ou bloqué. 3. Vérifiez la présence d'obstacles devant la station de chargement. 4. Vérifier que la station de chargement est déplacée. 5. Vérifiez si la plaque de base est couverte de boue épaisse. 6. Vérifiez si la station est sur une pente. 7. Vérifiez si la station est alimentée. 8. Aidez le robot à se connecter à la station à l'aide de la télécommande ou manuellement.
Échec du positionnement.	Le positionnement échoue lorsque le robot essaie de commencer une tâche de tonte.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Assurez-vous que l'éclairage est suffisant et que le temps est clair (c. -à-d. pas de pluie ni de brouillard). Des conditions météorologiques défavorables peuvent affecter le positionnement du robot. 2. Déplacez manuellement le robot vers un endroit plat et ouvert à l'intérieur de la carte et essayez de recommencer la tâche. 3. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, veuillez réessayer après que le robot soit dans la station. 4. Si l'échec du positionnement persiste, déplacez la station de charge dans un endroit dégagé et effectuez une nouvelle cartographie.
Espace insuffisant pour tourner devant la station.	Espace insuffisant pour tourner devant la station.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Si la station est placée sur le bord ou à l'intérieur de la carte, assurez-vous qu'il y a au moins 1 m d'espace libre entre la zone avant de la plaque de base de la station et la limite de la carte ; sinon, le robot pourrait ne pas pouvoir tourner. 2. Déplacez la station, ou modifiez la carte dans Édition de la carte.
Chemin obstrué.	Chemin obstrué.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vérifiez si une zone interdite est définie dans le chemin. 2. Vérifiez s'il y a des obstacles bloquant le robot. 3. Si le robot ne peut toujours pas passer, supprimez le chemin dans l'édition de carte et définissez-en un nouveau.
Il y a un problème avec la caméra avant.	Il y a un problème avec la caméra avant.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Essuyez la caméra avant avec un chiffon non pelucheux. 2. Essayez de redémarrer le robot. 3. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Caméra avant bloquée.	Caméra avant bloquée.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Assurez-vous que la caméra avant n'est pas obstruée avant de réessayer. 2. Si la caméra est sale, nettoyez-la avec un chiffon doux avant de réessayer.
Signal de positionnement faible.	Signal de positionnement faible.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Assurez-vous que le temps est clair. Une forte pluie ou une faible luminosité peuvent interférer avec le positionnement du robot. Le robot reprendra son fonctionnement une fois le signal de positionnement restauré. 2. Si le problème persiste, utilisez le mode de contrôle à distance et guidez manuellement le robot jusqu'à la station de charge avant de commencer les tâches.
Une erreur de détection de limites se produit lors de la cartographie automatique.	Une erreur de détection de limites se produit lors de la cartographie automatique.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Assurez-vous que les conditions d'éclairage sont adéquates, ni trop lumineuses ni trop sombres. 2. Vérifiez que le temps est dégagé, en évitant le brouillard ou la pluie. 3. Assurez-vous que la caméra avant du robot est propre et dégagée. 4. Assurez-vous que la surface du sol est plane, car les bosses peuvent affecter la détection. 5. Si la détection de limites continue à échouer, passez en mode de contrôle à distance pour la cartographie.

13 Caractéristiques

Informations de base	Nom du produit	MOVA ViAX Série	
	SKU	ViAX 250	ViAX 300
	Modèle	MVW1100	MVW1200
	Dimensions	595 x 380 x 272 mm	
	Poids du robot (batterie incluse)	9,4 kg	
Tonte	Capacité de travail recommandée	250 m ²	300 m ²
	Efficacité de la tonte ¹	Norme : 300 m ² /jour Efficacité : 500 m ² /jour	
	Hauteur de tonte	20-60 mm	
	Largeur de tonte	20 cm	
	Temps de chargement ²	45 min	
	Temps de tonte par charge ³	50 min	
Émissions de bruit	Niveau d'intensité sonore LWA	57 dB(A)	
	Incertitude de puissance sonore KWA	3 dB(A)	
	Niveau de pression sonore LpA	49 dB(A)	
	Incertitudes de pression sonore KpA	3 dB(A)	
Condition de travail	Température de service	0-50 °C Recommandée : 10-35 °C	
	Température de stockage sur une période prolongée	-10-35 °C Recommandée : 0-25 °C	
	Classement IP	Tondeuse : IPX6 Station de chargement : IPX4 Alimentation : IP67	
	Pente maximale pour zone de tonte	40 % (22°)	
Connectivité	Fréquence Bluetooth	2 400,0-2 483,5 MHz	
	Puissance RF maximale	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm	

Connectivité	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2 400–2 483,5 M)
	Service de liaison (optionnel) ⁴	LTE-FDD : B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD : B38/40/41
	GNSS (optionnel) ⁵	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS
Moteur de coupe	Vitesse	2 500 tr/min
Batterie (tondeuse)	Modèle de batterie ⁶	MBPM10
	Type de batterie	Batterie lithium-ion
	Capacité nominale	2,5 Ah
	Tension nominale	18 V DC
Alimentation	Modèle de chargeur	MPAM10/MPAM20/MPAM20(c)
	Tension en entrée	100~240 V AC
	Tension en sortie	20 V DC
	Intensité en sortie	1,5 A/3 A
Station de chargement	Modèle de station de chargement	MCV20
	Tension en entrée	20 V DC
	Tension en sortie	20 V DC
	Intensité en entrée	1,5 A/3 A
	Intensité en sortie	1,5 A/3 A
Accessoires	Lames et vis de rechange	9
	Modèle de lame	MBKM10 (MOVA)
Roues motrices	Type de roue	Tout-terrain

1. Basé sur les tests du laboratoire MOVA.

2. Lorsque le robot revient automatiquement à la station de chargement avec une batterie faible, le temps de charge s'applique.

3. Basé sur les tests du laboratoire MOVA.

4. Nécessite l'installation du module de liaison.

5. Nécessite l'installation du module de liaison.

6. Les modèles ViAX 250 et ViAX 300 sont compatibles avec les batteries MBPM10 (2,5 Ah) et MBPM20 (5 Ah).

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

Vertaling van de oorspronkelijke gebruiksaanwijzing

Inhoudsopgave

1 Veiligheidsvoorschriften	P185
2 Productintroductie.....	P189
3 Installatie	P191
4 Voorbereiding voor eerste gebruik.....	P194
5 Uw tuin in kaart brengen.....	P198
6 Bediening.....	P205
7 MOVAhome-app	P208
8 Onderhoud.....	P211
9 Accu.....	P214
10 Winteropslag	P214
11 Transport.....	P214
12 Probleemoplossing	P215
13 Specificaties.....	P218

1 Veiligheidsvoorschriften

1.1 Algemene veiligheidsvoorschriften

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

1.2 Veiligheidsvoorschriften voor installatie

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

1.3 Veiligheidsvoorschriften voor bediening

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

1.4 Veiligheidsvoorschriften voor onderhoud

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

1.5 Accu veiligheid






Een lithium-ionaccu kan exploderen of brand veroorzaken bij demontage, kortsluiting, blootstelling aan water, vuur of hoge temperaturen. Ga er voorzichtig mee om, demonteer of open de accu niet en vermijd elke vorm van elektrisch/mechanisch misbruik. Bewaar de accu op een plek waar deze niet wordt blootgesteld aan direct zonlicht.

1. Gebruik alleen de acculader en voeding die door de fabrikant zijn meegeleverd. Als u een ongeschikte oplader en voeding gebruikt, kan dit leiden tot elektrische schokken en/of oververhitting.
2. **REPAREER OF PAS DE ACCU NOOIT ZELF AAN!** Reparatiepogingen kunnen leiden tot ernstig persoonlijk letsel als gevolg van explosie of elektrische schokken. Als er een lekkage ontstaat, zijn de vrijgekomen elektrolyten bijtend en giftig.
3. Dit apparaat bevat een accu die alleen door gekwalificeerde personen mag worden vervangen.

1.6 Overige risico's

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

1.7 Symbolen en stickers

	<p>WAARSCHUWING - Lees de gebruiksaanwijzing voordat u het apparaat gaat gebruiken.</p>
	<p>WAARSCHUWING - Blijf op een veilige afstand van het apparaat wanneer u het bedient.</p>
	<p>WAARSCHUWING - Verwijder de uitschakelvoorziening voordat u aan het apparaat werkt of het optilt.</p>
	<p>WAARSCHUWING - Rijd niet op het apparaat.</p>
	<p>WAARSCHUWING - Het is niet toegestaan dit product bij het reguliere huisvuil te deponeren. Zorg dat het product conform de lokale regelgeving wordt gerecycled.</p>

	Dit product voldoet aan de toepasselijke EG-richtlijnen.
	Apparaat van klasse III
	Lees de gebruikershandleiding
	Gelijkstroom
	Apparaat van klasse II

BEOOGD GEBRUIK

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

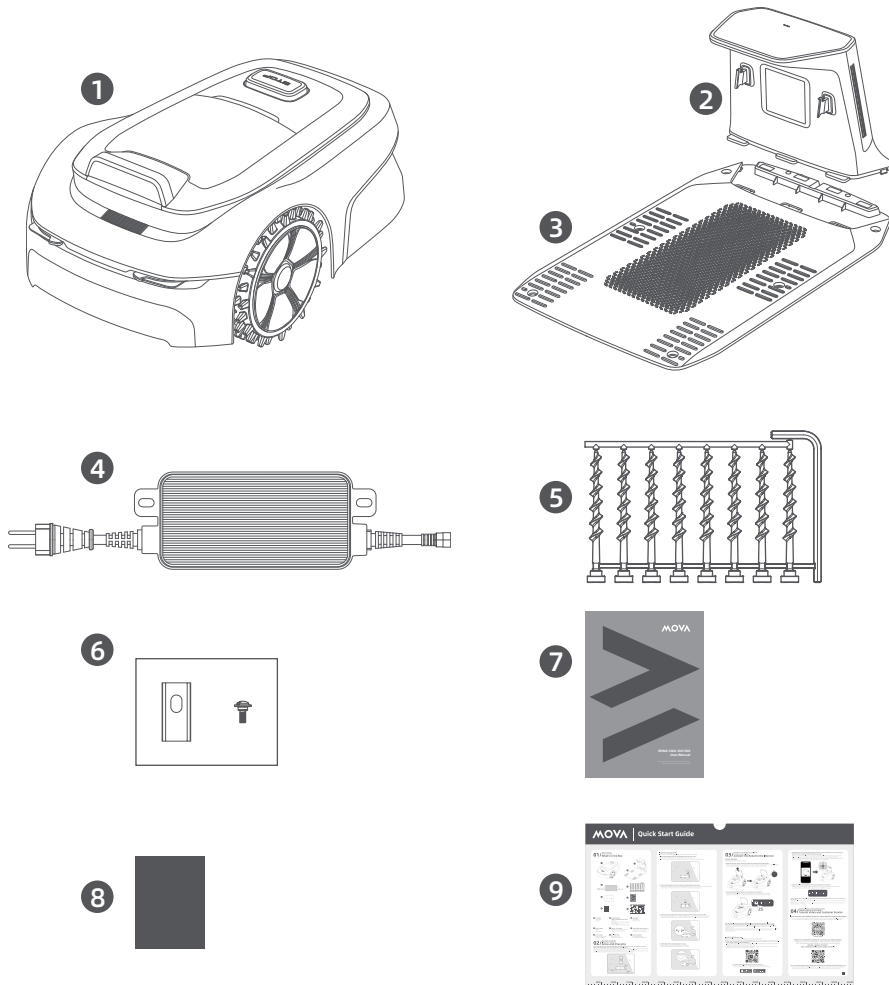


Hierbij verklaart Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. dat de radioapparatuur modellen MOVA MWV1100/ MWV1200 voldoen aan richtlijn 2014/53/EU. De volledige tekst van de EU-conformiteitsverklaring is beschikbaar op het volgende internetadres: <https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity>.

Ga voor een gedetailleerde elektronische handleiding naar <https://www.mova.tech/pages/user-manuals-and-faqs>.

2 Productintroductie

2.1 Inhoud van de doos



1 De robot

2 Oplaadtoren
(met 10 m verlengsnoer)

3 Grondplaat

4 Voeding

5 8 haringen, inbussleutel

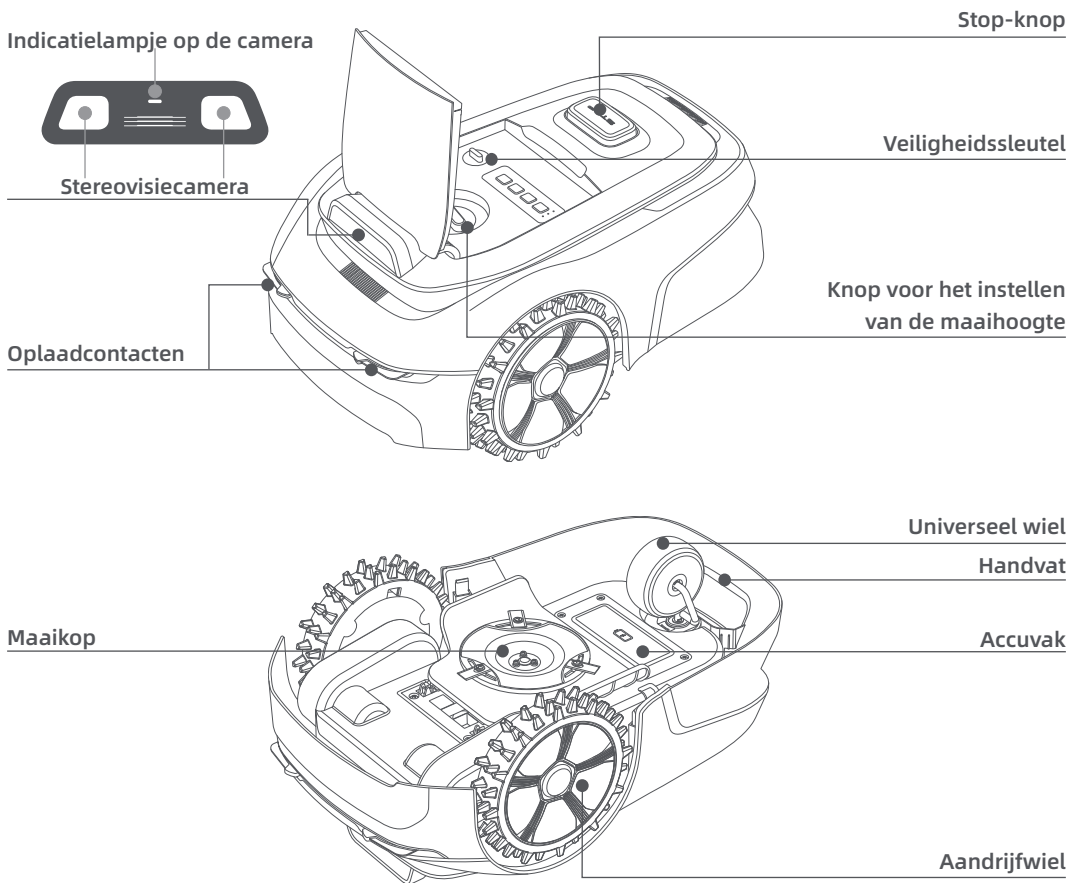
6 Reservebladen en -schroeven × 9

7 Gebruikershandleiding

8 Pluisvrije doek

9 Snelstartgids

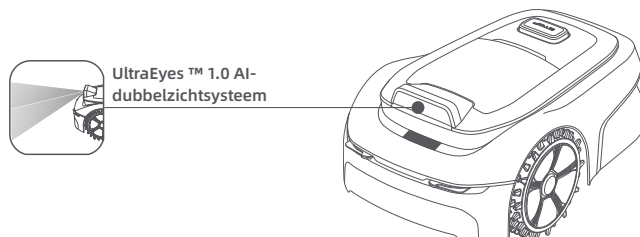
2.2 Productoverzicht



2.3 UltraEyes™ 1.0 AI-dubbelzichtsysteem

UltraEyes™ 1.0 vormt de kern van de ViAX-serie: een baanbrekende innovatie die slim gazononderhoud opnieuw definieert met een AI-gestuurd dubbelzichtsysteem. Dankzij deze geavanceerde technologie kan de ViAX-serie met ongeëvenaarde helderheid en precisie door uw landschap navigeren.

Uitgerust met dubbele Ultra-HDR AI-camera's en AI-algoritmes, maakt het nauwkeurig onderscheid tussen gras- en niet-grasgebieden en identificeert verschillende objecten in de tuin. Dankzij geavanceerde visuele verwerking en intelligente besluitvorming zorgt het voor perceptie en positionering op millimeterniveau, zodat u uw tuin in alle richtingen echt begrijpt.



2.4 Sensor

Naam	Omschrijving
Stereovisiecamera	Zorgt voor plaatsbepaling en detecteert obstakels, gazongrenzen en menselijke aanwezigheid. Kijkhoek: 110° (horizontaal), 75° (verticaal), 120° (diagonaal) Resolutie: 2 MP

3 Installatie

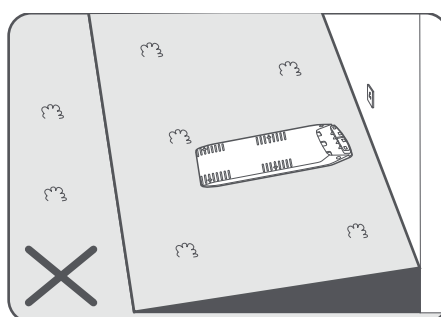
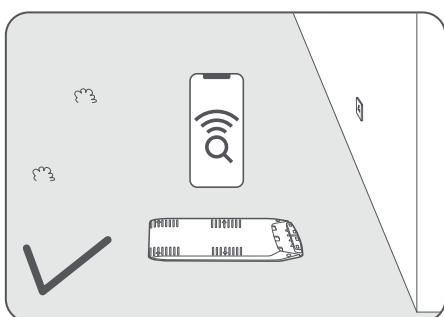
3.1 Een geschikte locatie kiezen

- Plaats het oplaadstation op een vlakke ondergrond vlakbij de rand van het gazon en een stopcontact. We raden aan om het oplaadstation te plaatsen op een plek waar het wifi-signaal sterk is.

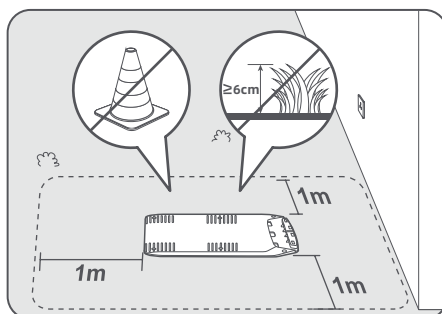
Opmerking: Controleer op uw mobiele apparaat of het wifi-signaal van de locatie sterk genoeg is. Als het wifi-signaal sterk is, is de verbinding tussen de robot en de app stabiel.

Belangrijk

- Zorg ervoor dat de grond zacht genoeg is om de schroeven erin te draaien.
- Plaats het oplaadstation op een horizontale ondergrond. Elke helling kan ertoe leiden dat de robot achteruit rolt en het contact wordt verbroken.

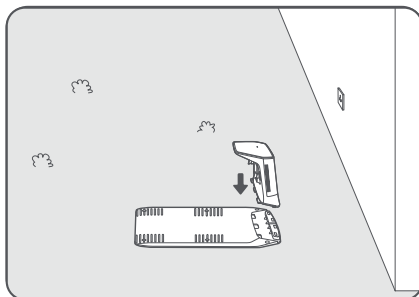


- Houd links, rechts en voor het oplaadstation minimaal **1 meter** vrij, dus zonder obstakels. Zorg ervoor dat het gras rondom de gekozen locatie korter is dan **6 cm**. Als het gras hoger is, maai het gazon dan eerst met een handmaaier. Als het gras te hoog is, wordt het voor de robot lastig om terug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

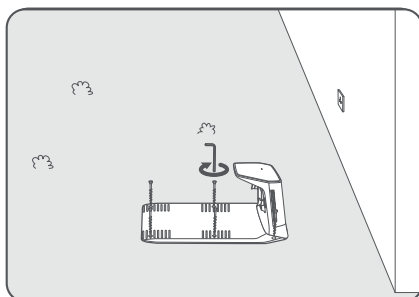


3.2 Het oplaadstation installeren

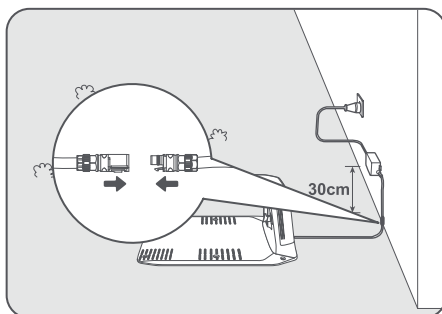
- 1 Schuif de oplaadtoren in de grondplaat totdat u een klik hoort.



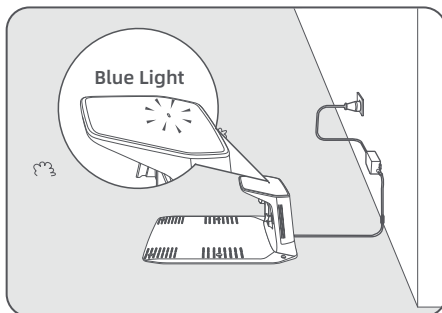
- 2 Bevestig de grondplaat aan de grond met de meegeleverde haringen en inbusleutel.



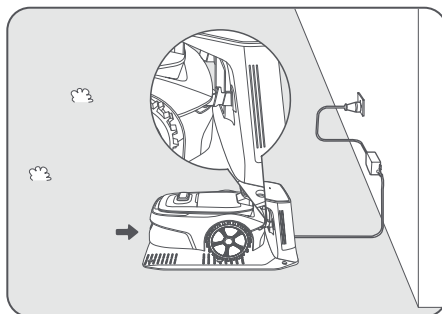
- 3 Sluit de voeding aan op het verlengsnoer en steek de stekker in het stopcontact. Zorg ervoor dat de voeding zich minimaal **30 cm** boven de grond bevindt.



Opmerking: Het led-lampje op het oplaadstation brandt **continu blauw** wanneer er stroom is.

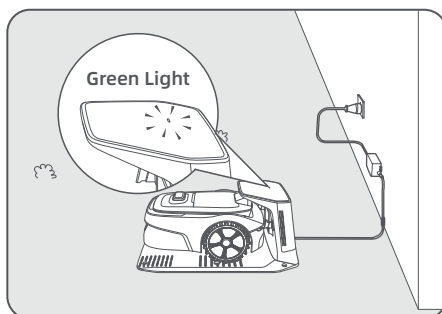


- 4 Plaats de robot in het oplaadstation om op te laden. Zorg ervoor dat de oplaadcontacten op de robot en het oplaadstation goed contact maken.



Opmerkingen

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



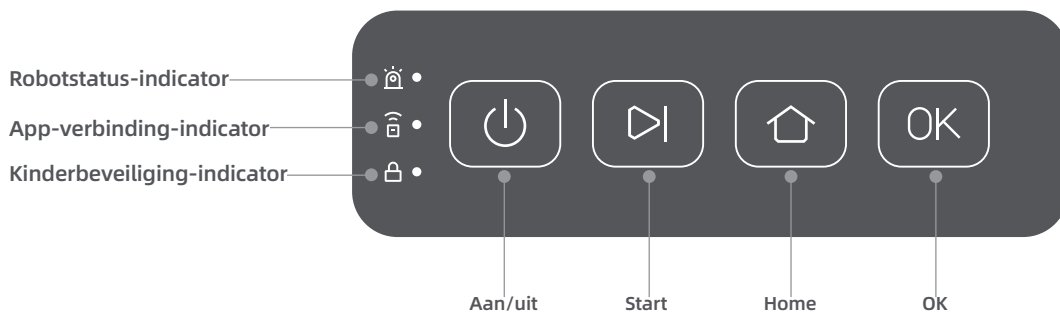
- Als u een garage wilt toevoegen voor extra bescherming, gebruik dan de bijpassende MOVA Garage die verkrijgbaar is in lokale winkels of online. Het gebruik van een niet-MOVA garage kan problemen veroorzaken tijdens het opladen.

Led-lampje op het oplaadstation











Kleur van led-indicatielampje	Betekenis
Knipperend/continu rood	1. Er is een probleem met het oplaadstation (er is bijvoorbeeld een probleem met de oplaadstroom of -spanning). 2. De robot is gedockt in het oplaadstation, maar het opladen verloopt niet naar behoren (er is bijvoorbeeld kortsluiting in de oplaadcontacten).
Continu blauw	Het oplaadstation heeft stroom. De robot bevindt zich niet in het oplaadstation.
Knipperend groen	De robot is aan het opladen in het oplaadstation.
Continu groen	De robot is gedockt bij het oplaadstation en is ofwel: 1. Volledig opgeladen, of 2. Laadt niet op omdat de huidige tijd buiten de aangegeven oplaadperiode valt.

4 Voorbereiding voor eerste gebruik

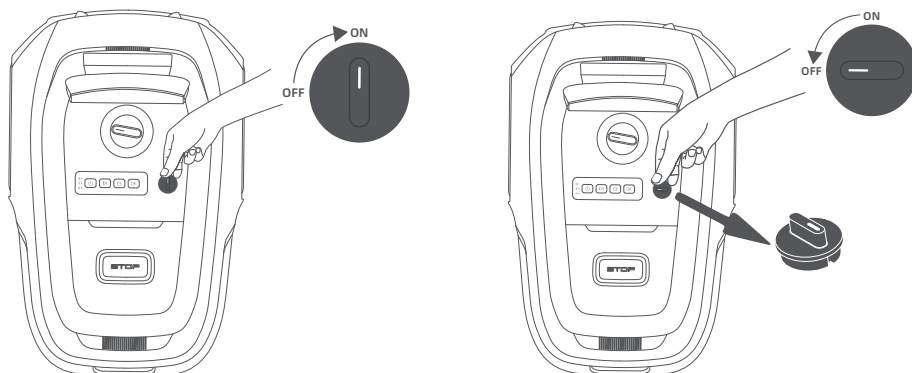
4.1 Het bedieningspaneel leren kennen



Bedieningselementen

Knop	Functie
Aan/uit 	Om de robot in te schakelen, installeer de veiligheidssleutel en draai deze naar de AAN -positie. Houd de  -knop 2 seconden ingedrukt om de robot in te schakelen.
	Om de robot uit te schakelen, zorg ervoor dat deze buiten het oplaadstation staat. Houd vervolgens de  -knop 2 seconden ingedrukt. Het draaien van de veiligheidssleutel naar de UIT -positie zal de robot ook uitschakelen.
Start 	Om het maaien van het hele gebied te starten of gepauzeerde taken te hervatten, drukt u op de  -knop en vervolgens binnen 5 seconden op de OK -knop.
Home 	Om de robot terug te sturen naar het oplaadstation, drukt u op de  -knop en vervolgens binnen 5 seconden op de OK -knop.
OK	Om de veiligheidsvergrendeling te deactiveren en app-bediening in te schakelen, drukt u twee keer op de OK -knop.
	Om de Bluetooth-koppelmodus in te schakelen, houdt u de OK -knop 3 seconden ingedrukt.
Start + OK	Om de robot terug te zetten naar de fabrieksinstellingen, houdt u de  -knop en de OK -knop samen 3 seconden ingedrukt.
Stop	Druk op de Stop -knop om de robot te stoppen en de veiligheidsvergrendeling te activeren. De app-bediening wordt uitgeschakeld. Druk twee keer op de OK -knop om de veiligheidsvergrendeling te deactiveren.
Start + Home	Om het kinderslot uit te schakelen, drukt u tegelijkertijd op de knoppen  en  . De robot zal melden: "Het kinderslot is uitgeschakeld".




Veiligheidsleutel



- Draai de veiligheidssleutel naar de **AAN**-positie voordat u de robot inschakelt.
- Draai de veiligheidssleutel naar de **UIT**-positie; de robot zal automatisch uitschakelen.
- U kunt de veiligheidssleutel verwijderen wanneer deze in de **UIT**-positie staat. De robot kan niet worden ingeschakeld zonder de sleutel.

Opmerking: Als u de veiligheidssleutel verliest, neem dan contact op met het klantenserviceteam voor een vervanging.

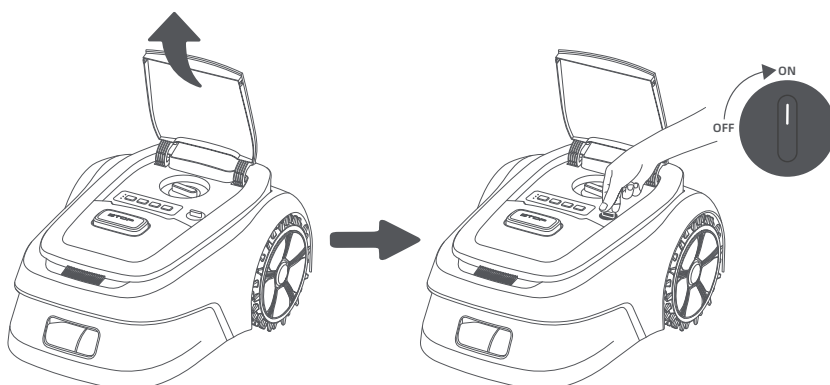
Indicatorlampjes op het bedieningspaneel

Indicator	Kleur	Betekenis
Robotstatus  ●	Knipperend groen	De robot is aan het opladen in het oplaadstation.
	Continu groen	De accu is volledig opgeladen.
	Continu rood	1. Er is een fout opgetreden. 2. De noodstopknop is ingedrukt.
	Knipperend blauw	1. De robot voert een taak uit of is gepauzeerd. 2. De robot initialiseert na het inschakelen.
	Continu blauw	De robot staat in de standby-modus.
App-verbinding  ●	Continu blauw	De robot is verbonden met de app.
	Knipperend blauw	De robot maakt verbinding met de app.
Kinderslot  ●	Continu blauw	Het bedieningspaneel is vergrendeld via de app. (U kunt de "kinderslot" -functie in de app inschakelen.)

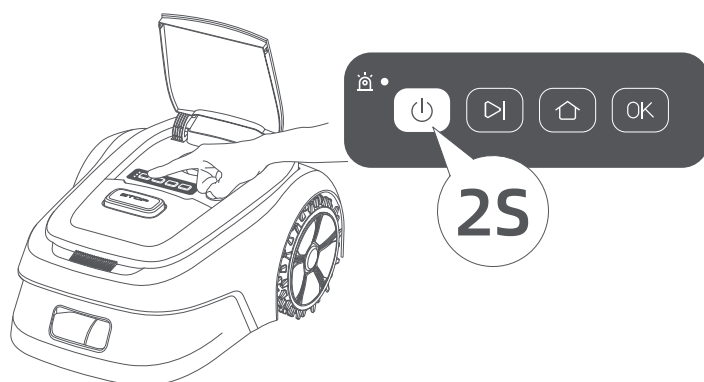
4.2 Initiële instellingen

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



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



2 Houd de -knop op het bedieningspaneel gedurende twee seconden ingedrukt om de robot in te schakelen.



Opmerkingen

- Na het inschakelen begint de robot met initialiseren, dit wordt aangegeven door een **knipperend blauw** statuslampje  op het bedieningspaneel. Wanneer het opstartgeluid afspeelt en het statuslampje  • **continu blauw** brandt, is het initialisatieproces voltooid.
- Wanneer de robot in het oplaadstation is gedockt, wordt hij automatisch ingeschakeld.

Belangrijk: Zorg ervoor dat de veiligheidssleutel is geïnstalleerd en op de **AAN**-positie staat om de robot in te schakelen. Anders kan de robot niet worden ingeschakeld.

3 De robot met internet verbinden

Scan de QR-code om de MOVAhome-app te downloaden op uw mobiele apparaat. Maak na de installatie een account aan en log in.



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



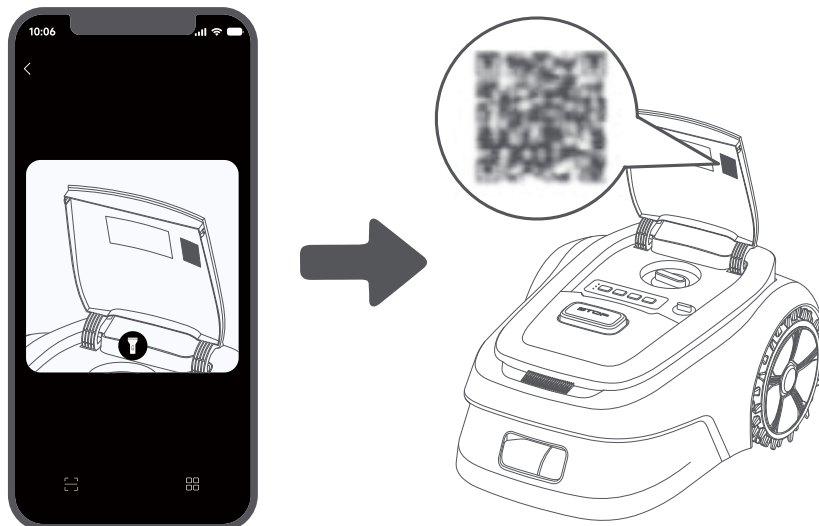
Vóór de netwerkconfiguratie:

- Zorg ervoor dat zowel de robot als uw mobiele apparaat zich binnen het bereik van hetzelfde wifi-netwerk bevinden.
- Zorg ervoor dat uw mobiele apparaat zich binnen 10 meter van de robot bevindt.
- Schakel Bluetooth in op uw mobiele apparaat.

1. Open de MOVAhome-app.

2. U kunt verbinding maken via een van de volgende methoden:

a. QR-code scannen: Ga naar **Apparaat** en tik op **Scan de QR-code om te verbinden**. Scan de QR-code aan de binnenkant van de bovenklep van de robot om verbinding te maken.



b. Handmatig toevoegen: Ga naar **Apparaat** en tik op **Toevoegen**. Selecteer vervolgens uw robotmodel om verbinding te maken.

3. Volg de instructies in de app om de verbinding met het wifi-netwerk te voltooien.

Belangrijk


- Gebruik een single-bandnetwerk met een frequentie van 2,4 GHz of een dual-bandnetwerk met een frequentie van 2,4/5 GHz.
- Zorg ervoor dat uw wifi-netwerk geen firewall heeft en niet versleuteld is. Anders kan de netwerkconfiguratie mislukken.

4. Houd de **OK**-knop op het bedieningspaneel 3 seconden ingedrukt. De robot gaat in de Bluetooth-koppelmodus.

Opmerking: Controleer of de robot de initialisatie heeft voltooid voordat u op de knop **OK** drukt. De initialisatie is voltooid wanneer het opstartgeluid afspeelt en het statuslampje  • **continu blauw** brandt. Het koppelen kan pas plaatsvinden als de initialisatie is voltooid.

5. Volg de instructies in de app om het koppelen te voltooien.

Opmerkingen

- De app-verbindingsindicator  • op het bedieningspaneel zal een **continu blauw licht** tonen wanneer de robot succesvol met de app is verbonden.



- U kunt ook de Link-module aanschaffen om de robot op afstand te bedienen zonder wifi-verbinding.

De robot ontkoppelen

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

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

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

Belangrijk: Zodra de robot is ontkoppeld, worden alle gebruikersgegevens van de robot permanent gewist van de server.

Uw robot delen

1. Tik op **naast de naam van de robot**.
2. Selecteer **Apparaat delen**.

Opmerking: U kunt de gebruikerstoegang voor specifieke functies beheren in **Instellingen > Apparaat delen**.

Uitloggen bij uw MOVAhome-account of het account verwijderen

1. Ga naar **Ik > Account**.
2. Selecteer **Uitloggen** of **Account verwijderen**.

Uw robot resetten

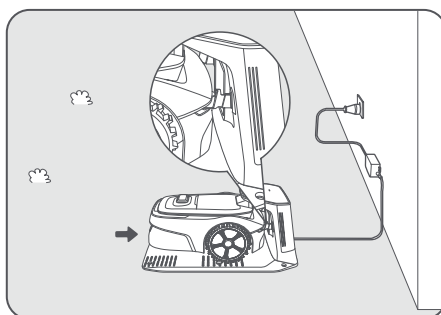
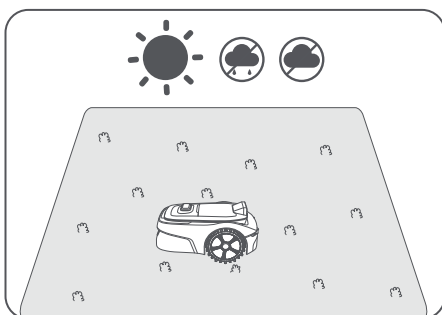
Houd de knoppen **en OK** tegelijkertijd 3 seconden ingedrukt om de robot te resetten.

Belangrijk: Alle opgeslagen gegevens op de robot worden permanent gewist.

5 Uw tuin in kaart brengen

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

- Het accuniveau van de robot is meer dan 50%.
- Het weer is helder en droog, met voldoende licht.
- De frontcamera van de robot is schoon en onbelemmerd.
- De robot koppelt correct in het oplaadstation.

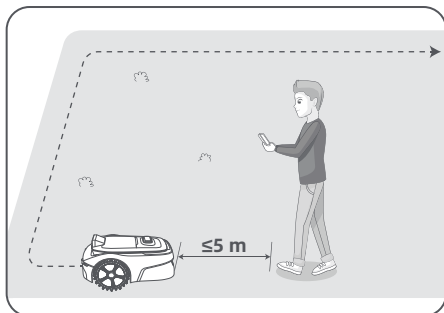


Belangrijk

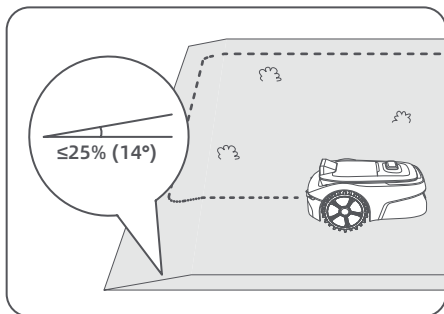
- Verplaats de robot niet handmatig tijdens het aanmaken van de grens. Het in kaart brengen van de grens kan dan mislukken.

- Wanneer het karteren begint, dock de robot dan niet op afstand in het oplaadstation voordat het karteringsproces is voltooid. Anders kan de frontcamera geblokkeerd raken, waardoor het karteren mogelijk mislukt.

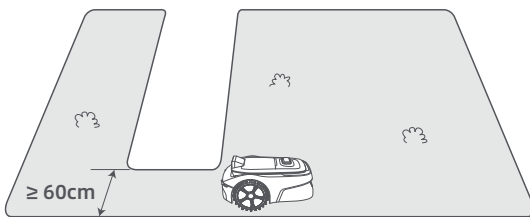
- Loop tijdens het karteringsproces binnen **5 m** achter de robot aan.



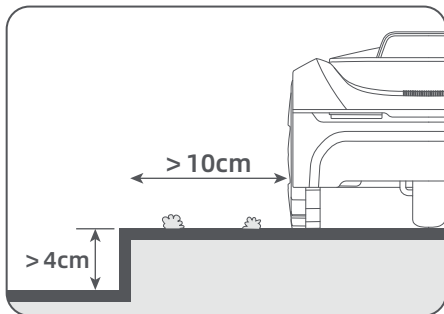
- De robot kan hellingen met een stijging tot **40 % (22°)** navigeren. Voor betere maairesultaten wordt echter aanbevolen om de hellingen van werkgebieden onder de **25 % (14°)** te houden.



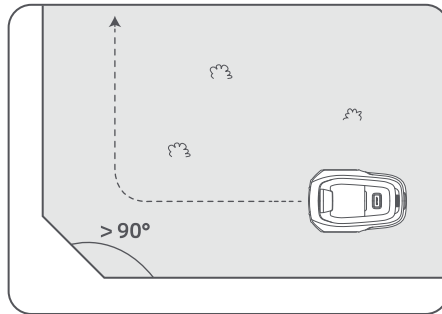
- Voor gebieden smaller dan **60 cm**, stel deze in als paden om de robot door te laten (zie sectie 5.4: *Pad instellen*).



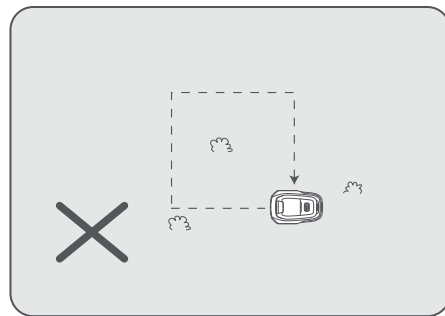
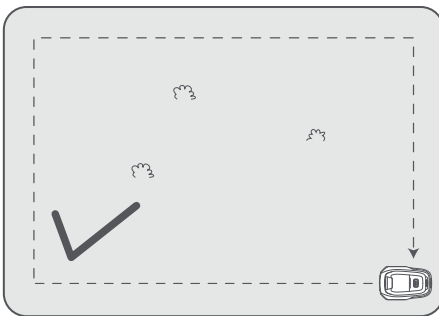
- Houd de robot minstens **10 cm** van de rand, tijdens het in kaart brengen, als de rand van het gazon meer dan **4 cm** boven het omliggende terrein ligt of steil afloopt. Is de rand op gelijke hoogte, dan mag de robot overheeren voor optimaal kantenmaaien.



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

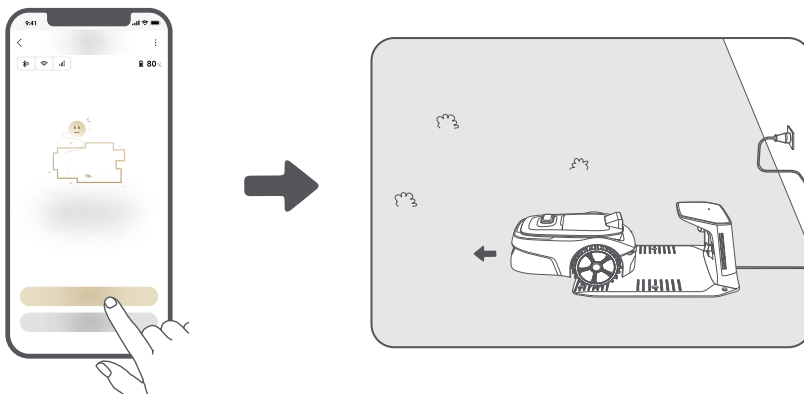


- Om de grenzen van het gazon correct in kaart te brengen, laat u de robot altijd de buitenste rand van het gazon volgen. Maak geen zones aan in het midden van een open gazongebied, omdat dit kan leiden tot lokalisatiefouten.

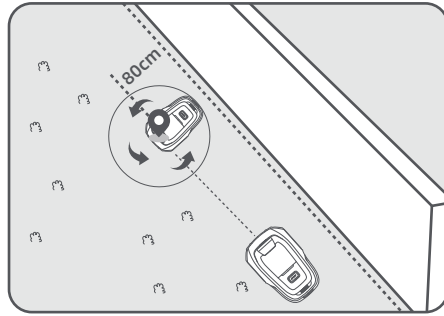
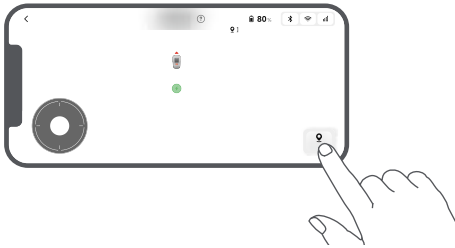


5.1 De virtuele grens aanmaken

- 1 Tik in de app op **Start in kaart brengen** en de robot controleert dan de status en begint met kalibreren. Deze verlaat automatisch het oplaadstation om de kalibratie uit te voeren. Let op.



- 2 Geleid de robot met behulp van de afstandsbediening naar de omtrek van uw gazon. Als de omtrek verhoogd is of een steile helling heeft, zorg dan voor **80 cm** vrije ruimte zodat de robot kan draaien voor de kalibratie. Tik daarna op **Startpunt instellen** om het beginpunt van de grens te bepalen. De robot draait op zijn plaats om zijn positie te kalibreren.



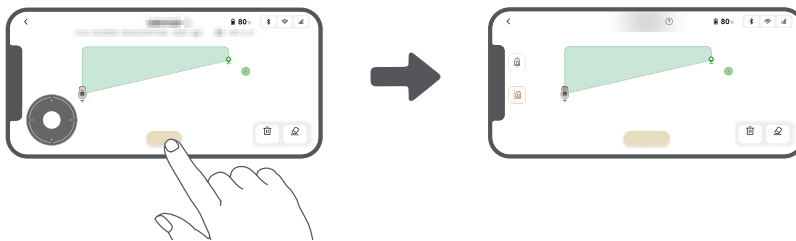
3 Bedien de robot op afstand om langs de omtrek van het gazon het werkgebied in kaart te brengen.

Automatische grensdetectie

De robot wordt aangestuurd door een geavanceerd AI-algoritme en gebruikt zijn camera aan de voorkant om onder goede omstandigheden grasgebieden te onderscheiden van niet-grasgebieden bij het automatisch in kaart brengen van de omtrek van het gazon zonder handmatige begeleiding.

Nadat u de robot op afstand naar de rand van het gazon hebt geleid en het startpunt hebt ingesteld, kunt u de modus **Automatische grensdetectie** gebruiken. U kunt kiezen of de robot over de omtrek moet rijden voor betere maairesultaten of dicht bij de omtrek moet blijven om niet vast te komen zitten.

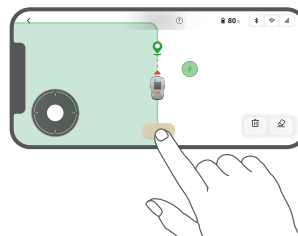
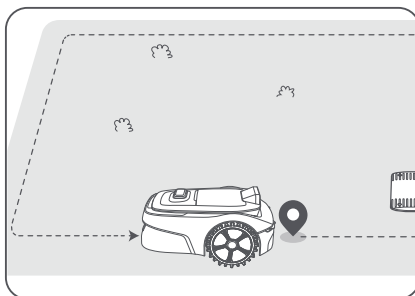
We raden aan om de robot tijdens dit proces te volgen. Als de robot de grenzen niet nauwkeurig detecteert, kunt u de modus Zelfstandige grensdetectie verlaten en op elk moment overschakelen naar bediening op afstand.



Belangrijk: Automatische grensdetectie werkt het beste op duidelijk gedefinieerde gazonranden. Onduidelijke grenzen worden mogelijk niet met succes herkend.


4 Wanneer de robot terugkeert binnen **1 meter** van het startpunt, kunt u tikken op **Grens sluiten** waarna de grens automatisch wordt voltooid. Als de omtrek verhoogd is of een steile helling heeft, zorgt u ervoor dat u 80 cm vrije ruimte overlaat om kalibratie van het omkeren mogelijk te maken.

Opmerking: Als de grens niet wordt gesloten of als er een fout optreedt, begeleidt u de robot op afstand een klein stukje langs de rand vooruit, en probeert u daarna opnieuw de grens te sluiten.

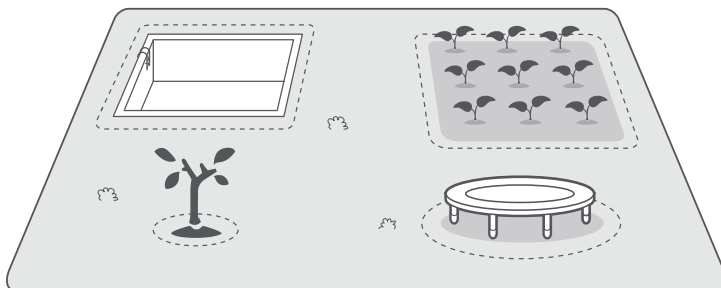


5.2 Verboden zone instellen

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

U kunt ook naar  > **Kaart bewerken** gaan om de verboden zones aan te maken of te verwijderen nadat de kaart is voltooid.

Opmerking: Gebieden die vaak worden bezocht door dieren kunnen worden aangewezen als “Dieractief gebied” om te voorkomen dat de robot het gebied betreedt en om de veiligheid van de dieren te garanderen.



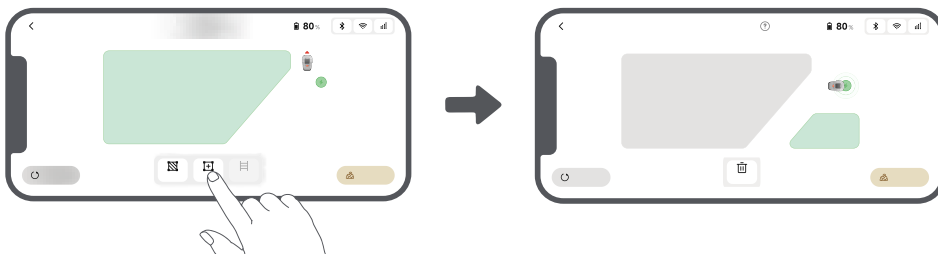
5.3 Meer zones aanmaken en bestaande zones uitbreiden

• Om meer zones aan te maken

Als uw gazon door paden is gescheiden of u meerdere afzonderlijke gazons heeft, kunt u in de app op **Zone instellen** tikken om door te gaan met het maken van werkzones. Wanneer de kaart is voltooid, kunt u ook zones toevoegen, verwijderen of wijzigen in  > **Kaart bewerken**.

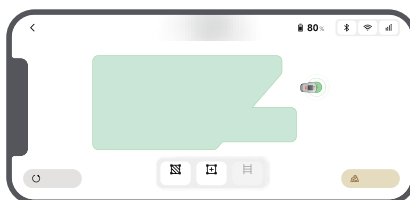
Opmerking: Als uw tuin een verhard pad heeft, wijst u deze aan als een aparte zone. Voeg vervolgens verbindingspaden toe zodat de robot tussen de zones kan navigeren.

Belangrijk: Om de grenzen van het gazon correct in kaart te brengen, laat u de robot altijd de buitenste rand van het gazon volgen. Maak geen zones aan in het midden van een open gazongebied, omdat dit kan leiden tot lokalisatiefouten.



• Om bestaande zones uit te breiden

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

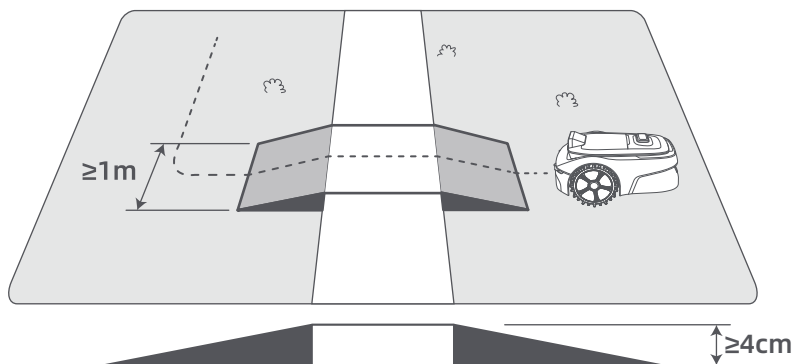


5.4 Pad instellen

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

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

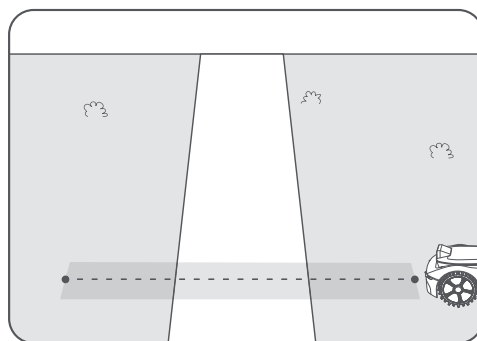
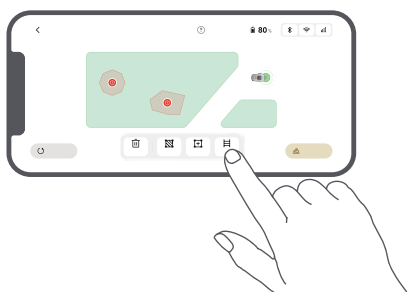
Belangrijk: Als uw gazon wordt gescheiden door doorgangen die hoger zijn dan **4 cm**, plaats dan een object dat even hoog is als de doorgang (zoals een oprijplaat).



• Twee afzonderlijke maaizones verbinden

Voeg voor afzonderlijke zones paden toe om ze te verbinden, anders zijn ze niet bereikbaar voor de robot. Tik op **Pad instellen** om een pad toe te voegen.

Belangrijk: Verzekert u ervan dat het pad begint en eindigt op een met gras bedekte ondergrond binnen het werkgebied. Stel geen van beide punten in op een ondergrond die niet met gras is bedekt.



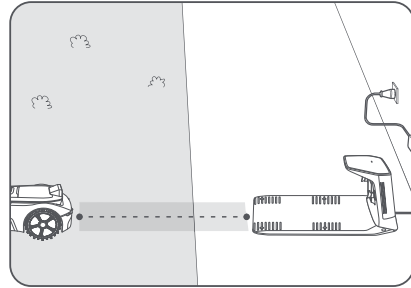
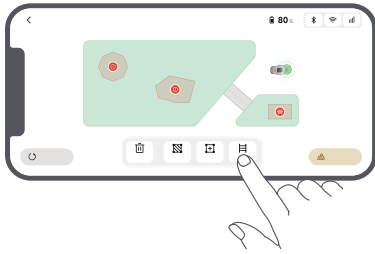
• Het maaigebied en het oplaadstation verbinden

Als het oplaadstation zich niet in het maaigebied bevindt, moet er een pad worden toegevoegd om het met het maaigebied te verbinden. Tik op **Pad instellen** om een pad toe te voegen waardoor de robot terug kan keren naar het oplaadstation.

Belangrijk

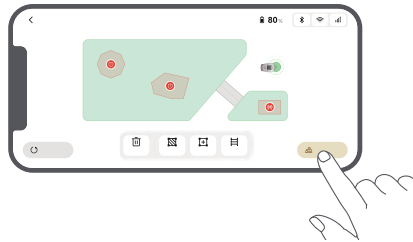
- Verzekert u ervan dat één uiteinde van het pad op een met gras bedekte ondergrond binnen het werkgebied ligt en dat het andere uiteinde recht vóór het oplaadstation ligt. Wij adviseren u het pad uit te lijnen met het oplaadstation.

- Dock de robot niet op afstand in het oplaadstation op het moment dat u paden aanmaakt om het maaigebied en het oplaadstation met elkaar te verbinden. Anders kan de frontcamera geblokkeerd worden, waardoor het in kaart brengen mogelijk mislukt.



5.5 Kaart voltooien

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



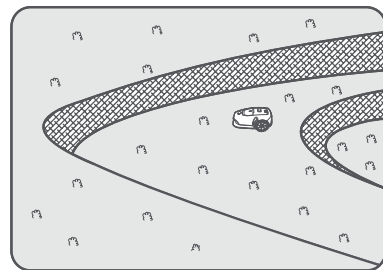
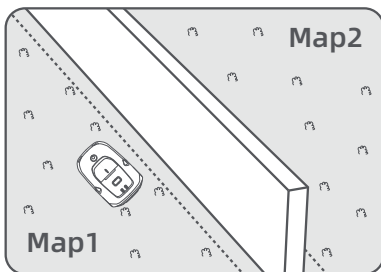
5.6 Voeg een tweede kaart toe

Dubbele kaartfunctie

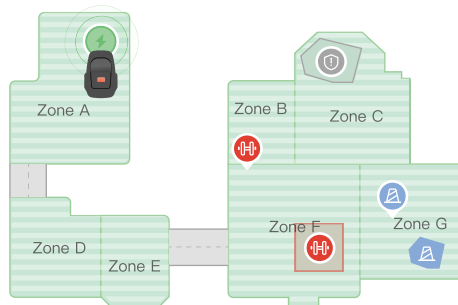
De dubbele kaartfunctie is ontworpen voor situaties waarin de robot niet autonoom tussen verschillende gazons kan rijden of wanneer meerdere kaarten nodig zijn.

Mogelijk moet u een tweede kaart aanmaken als:

- Uw voor- en achtergazon niet kunnen worden verbonden.
- Er is een aanzienlijk hoogteverschil tussen de gazons.
- U meerdere woningen heeft maar slechts één robot.
- Uw gazonoppervlak te groot is voor een enkele kaart.





Opmerking: Als uw gazons met elkaar verbonden zijn en binnen de capaciteit van de robot vallen, gebruik dan een opzet met meerdere zones.

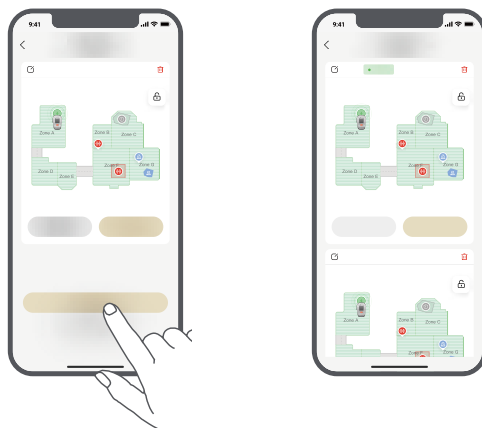


Houd rekening met het volgende voordat u het tweede gazon in kaart brengt:

- Start het in kaart brengen altijd vanaf het oplaadstation voor beide kaarten.
- Tweede oplaadstation (optioneel):
 - Als u een tweede oplaadstation hebt gekocht, installeert u dit op het tweede gazon.
 - Als dat niet het geval is, verplaatst de robot en het oplaadstation dan handmatig om te beginnen met het in kaart brengen van het tweede gazon.

De tweede gazon in kaart brengen

Nadat u de eerste kaart hebt voltooid, tikt u op **Kaart toevoegen** om door te gaan met het aanmaken van de tweede kaart. U kunt ook navigeren naar  > **Kaart bewerken** en na het voltooiën van de kaart op **Kaart toevoegen** tikken. Zodra u de tweede kaart hebt voltooid, kunt u schakelen tussen kaarten via  > **Kaart bewerken**.

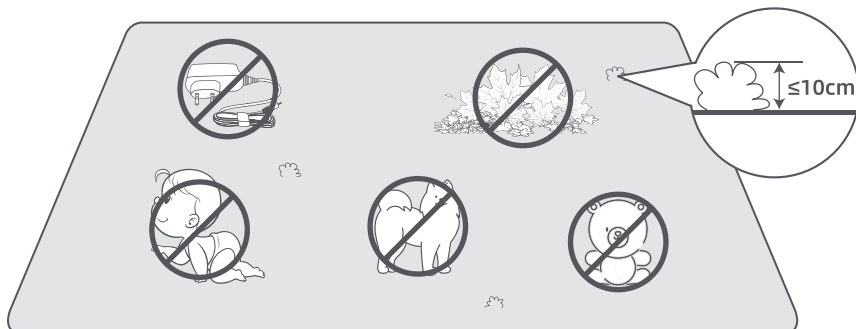


6 Bediening

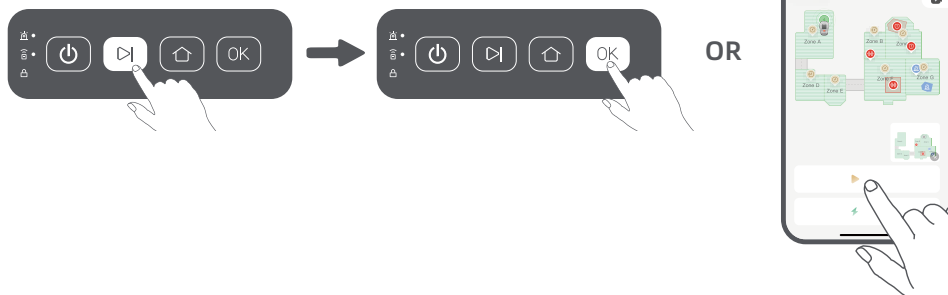
6.1 Voor het eerst beginnen met maaien

Tips vóór het maaien:

- Gebruik een handmaaier om het gras te maaien tot een hoogte van maximaal **10 cm**.
- Haal obstakels zoals afval, hopen bladeren, speelgoed, kabels en stenen van het gazon. Zorg ervoor dat er geen kinderen of huisdieren op het gazon zijn wanneer de robot aan het maaien is.
- Vul de gaten in het gazon op.
- Stel vooraf uw maaivoorkeuren in via de app (zoals maai-efficiëntie).



1. Open de bovenklep om toegang te krijgen tot het bedieningspaneel.
2. Draai de draaiknop op de robot om de maaihoogte in te stellen (20 mm–60 mm).
3. Druk op de ▶-knop en vervolgens binnen 5 seconden op de **OK**-knop. De robot verlaat het oplaadstation en begint met het maaien van het hele gebied. U kunt ook tikken op **Start** in de app om te beginnen met maaien.



4. Sluit de bovenklep.

Opmerking: Controleer voordat u begint met maaien of het helder en droog weer is en of er voldoende verlichting is.

6.2 Maaien met dubbele kaarten

• Met één oplaadstation:

1. Plaats het oplaadstation altijd precies op de plek waar het stond tijdens het in kaart brengen. Verplaats de robot handmatig naar de kaart die u wilt maaien.
2. Selecteer de juiste kaart in de app voordat u met maaiwerk taken begint, zodat u zeker bent van een goede werking.

Opmerking: Nadat u de kaart hebt gewisseld, worden de schema's en maai-instellingen van de huidige kaart toegepast.

Wat te doen bij een bijna lege accu of laadproblemen?

Als u het oplaadstation niet handmatig samen met de robot verplaatst naar de tweede kaart, kan de accu van de robot leeg raken en een oplaadstoring veroorzaken omdat hij het oplaadstation niet kan vinden. Volg deze stappen om dit probleem op te lossen:

1. Verplaats de robot handmatig naar de kaart met het oplaadstation om op te laden.
2. Nadat de robot is opgeladen, zet u hem terug op de oorspronkelijke kaart. Het maaien zal automatisch worden hervat.

Belangrijk: Verander de kaart in de app niet tijdens deze stappen. Dit zorgt ervoor dat de robot zijn laatste positie onthoudt en verder kan gaan waar hij gebleven was.

3. Herhaal deze stappen indien nodig totdat het hele gazon gemaaid is.

• Met twee oplaadstations:

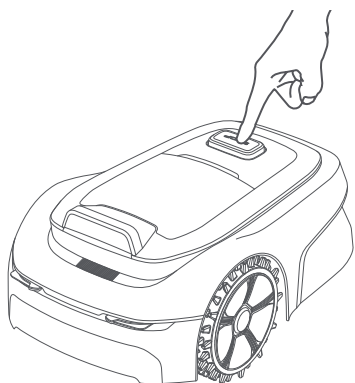
Verplaatsing van het oplaadstation is niet nodig.

1. Verplaats de robot handmatig naar de kaart die u wilt maaien.
2. Selecteer de juiste kaart in de app voordat u met maaiwerk taken begint, zodat u zeker bent van een goede werking.

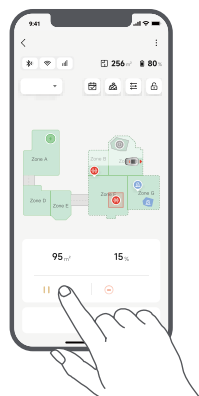
6.3 Pauze

Druk op de **Stop**-knop op de robot of tik op **Pauze** in de app om de huidige maataak te pauzeren.

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

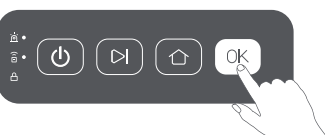
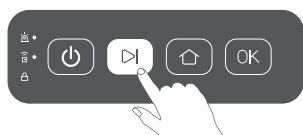


OR

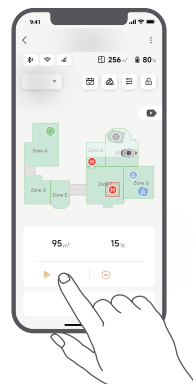


6.4 Hervatten

Om een gepauzeerde taak te hervatten, drukt u op de **▶**, en vervolgens binnen 5 seconden op de **OK**-knop. U kunt ook in de app op **Ga verder** tikken om de maataak te hervatten.

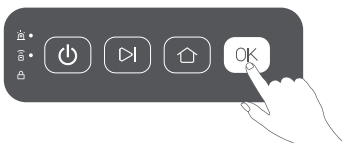


OR

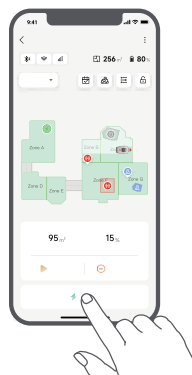


6.5 Terugkeren naar het oplaadstation

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



OR



7 MOVHome-app

Ontdek meer


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

7.1 Maaimodi

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




7.2 Maaivormen

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



7.3 Schema

Nadat de eerste kaart is voltooid, maakt de robot automatisch twee wekelijkse maaischema's, namelijk "**Lente & zomer-schema**" en "**Herfst & winter-schema**". U kunt tikken op  in de app voor gedetailleerde schema-instellingen. Dankzij de functie Schema kunt u het dagelijkse maaiwerk volledig aan de robot overlaten. Het enige wat u hoeft te doen is de robot regelmatig onderhouden.

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



Schema's met dubbele kaarten

Aangezien elke kaart zijn eigen schema heeft, moet u de geplande taken voor elke kaart zorgvuldig plannen en instellen om overlappingen of conflicten te voorkomen. Dit zorgt ervoor dat de robot efficiënt werkt en beschikbaar is wanneer nodig voor elke kaart.

7.4 Kinderslot

Als u zich zorgen maakt dat kinderen de robot kunnen bedienen, navigeer dan naar **Instellingen** en schakel de **Kinderslot** in de app in. Of u kunt op het  tikken op de maaipagina. Om de functie uit te schakelen, drukt u tegelijkertijd op de Start- en Home-knoppen op het bedieningspaneel.



7.5 Regenbescherming

Bent u bang dat slechte weersomstandigheden het maaiwerk zullen verstoren? Schakel dan de functie **Regenbescherming** in onder **Instellingen** in de app. Wanneer deze functie is ingeschakeld, stopt de robot automatisch met maaien en keert terug naar het laadstation als er regen wordt voorspeld. U kunt de regenvertragingstijd instellen in de app.

Opmerking: Het maaien van nat gras kan uw gazon beschadigen. We raden aan om een regenvertragingstijd in te stellen zodat de robot in het oplaadstation blijft gedurende een periode nadat de regen is gestopt, zodat het gras volledig kan drogen voordat er opnieuw wordt gemaaid.



7.6 Vorstbescherming

Als de temperatuur onder de **6° C** komt, kan maaien het gazon permanent beschadigen. De batterij wordt om veiligheidsredenen niet opgeladen. Om dit te voorkomen, kunt u de functie **Vorstbescherming** inschakelen in de **Instellingen** via de app. Dit zal het maaien automatisch pauzeren en de robot terugsturen naar het oplaadstation wanneer de temperatuur onder de **6° C** daalt. De robot zal het maaien hervatten zodra de temperatuur boven de **11° C** stijgt.



7.7 Veiligheidsfuncties

De robot ondersteunt meerdere antidiefstalvoorzieningen om een veilige werking te garanderen en ongeoorloofd gebruik te voorkomen. Bovendien kan de frontcamera menselijke aanwezigheid detecteren, waardoor de robot een nuttige tuinwachter wordt.



7.7.1 Optilalarm

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



7.7.2 Alarm voor buiten de kaart

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



7.7.3 Locatie in realtime

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




7.7.4 Waarschuwing voor detectie van menselijke aanwezigheid

Wanneer ingeschakeld, zal de robot u notificeren bij het detecteren van menselijke aanwezigheid.




7.7.5 Live video

Tik op  om een live videofeed van de frontcamera van de robot te bekijken, waardoor u altijd en overal uw tuin in realtime kunt controleren.



7.7.6 Patrouille

Terwijl de robot stand-by staat, kunt u deze via de app langs bepaalde grenzen of plekken in uw tuin laten patrouilleren door te navigeren naar  > **Patrouille**.



Indicatielampje op de voorcamera

Kleur van LED-indicatielampje	Betekenis
Groen knipperend	1. Live video van de voorcamera wordt naar de app gestreamd. 2. De robot staat in patrouillemodus.

7.8 Aangepaste oplaadperiode

Om de oplaadperiode van de robot aan specifieke uren aan te passen, kunt u de functie **Aangepaste oplaadperiode** inschakelen via **Instellingen > Opladen** in de app. Indien ingeschakeld, houdt de robot een veilig accuniveau aan wanneer hij niet wordt gebruikt en wordt hij alleen volledig opgeladen tijdens de aangegeven oplaadperiode.



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

8 Onderhoud

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

Onderdeel	Vervangingsfrequentie
Bladen	Elke 6-8 weken of vaker

Opmerkingen

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

8.1 Reiniging

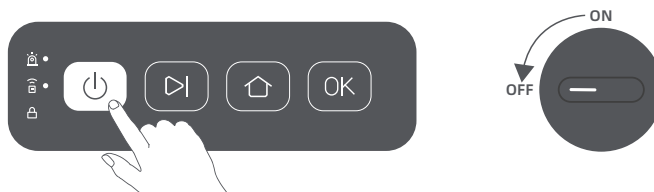
Reinig uw robot regelmatig om te voorkomen dat grasresten en vuil zich ophopen en de maaikop en aandrijfwielen verstoppert, wat de maaiprestaties, het docken en de bewegingsprestaties kan beïnvloeden. We raden aan een reinigungsset te gebruiken, verkrijgbaar in lokale winkels of online.

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

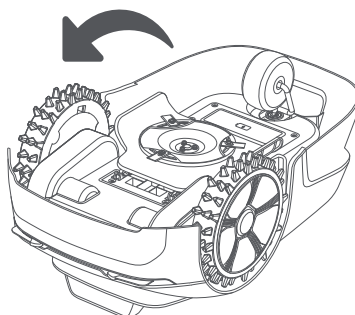
Voorzichtig: Zorg ervoor dat u geen krassen maakt op de cameralens wanneer u de robot omdraait.

• De behuizing, onderstel en maaikop:

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



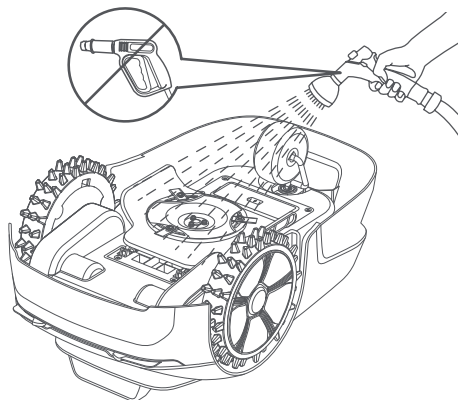
2. Plaats de robot op een zachte ondergrond en keer deze ondersteboven.



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

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

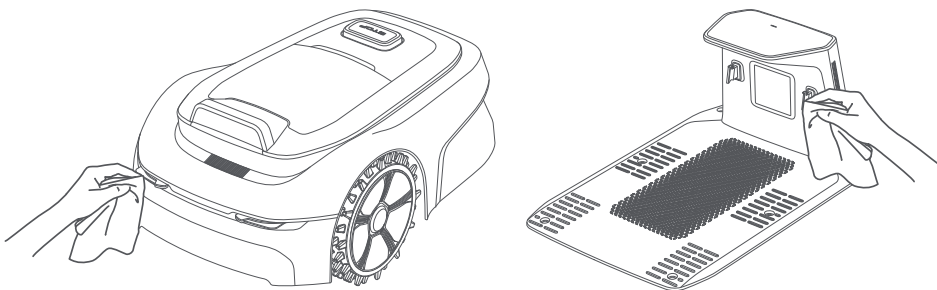
Voorzichtig: Gebruik geen hogedrukspuit voor het reinigen. Gebruik geen schoonmaakmiddelen voor het reinigen.



• **Oplaadcontacten en frontcamera:**

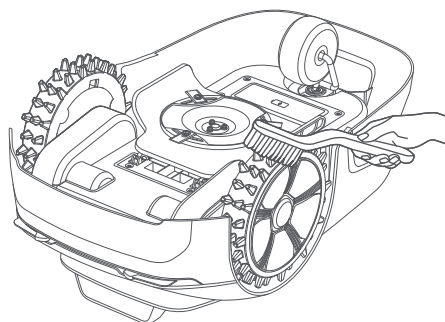
Gebruik een schone doek om de oplaadcontacten op de robot, het oplaadstation en ook de frontcamera te reinigen. Zorg ervoor dat de oplaadcontacten en de frontcamera droog blijven na het reinigen.

Belangrijk: Voor een optimale positionering en navigatie reinigt u de frontcamera eens in de twee weken.



• **Aandrijfwielen:**

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



8.2 Onderdelen vervangen

• Bladen vervangen

Vervang de bladen regelmatig om ze scherp te houden. We raden aan om de bladen elke **6-8 weken** of vaker te vervangen. Gebruik alleen originele MOVA-bladen.

⚠ Waarschuwing: Schakel de robot uit en draai de veiligheidsleutel naar de **UIT**-positie. Draag beschermende handschoenen voordat u de bladen vervangt.

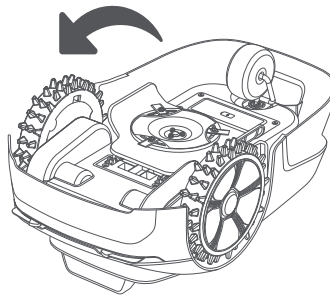
Opmerking: Vervang alle drie de bladen tegelijkertijd voor een gelijkmatig maaieresultaat.

Voorzichtig: Zorg ervoor dat u geen krassen maakt op de cameralens wanneer u de robot omdraait.

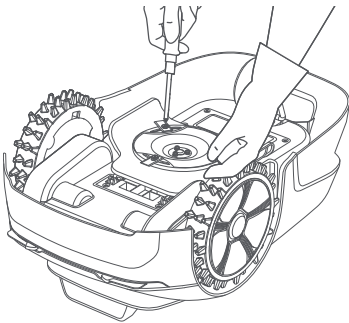
1. Schakel de robot uit en draai de veiligheidsleutel naar de **UIT**-positie.



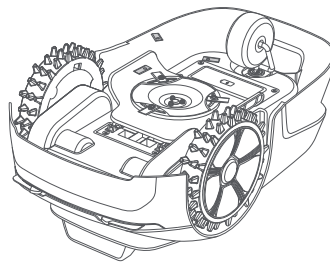
2. Plaats de robot op een zachte ondergrond en keer deze ondersteboven.



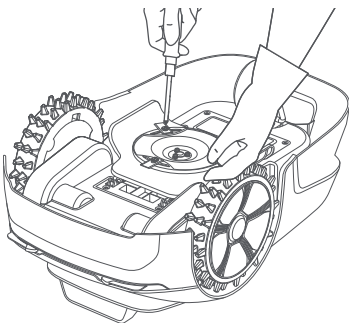
3. Draai de schroeven los met een kruiskopschroevendraaier.



4. Verwijder de drie bladen en schroeven.



5. Lijn de nieuwe bladen uit met de gaten op de bladschijf en zet ze vervolgens vast met de schroeven.



6. Zorg ervoor dat de bladen ongehinderd kunnen draaien.



9 Accu

Als u de robot lange tijd niet gebruikt, laad de accu dan om de **6 maanden** op om een goede staat van de accu te waarborgen. Accuschade als gevolg van overmatige ontlading wordt niet gedekt door de beperkte garantie. Laad de accu niet op bij een omgevingstemperatuur **hoger dan 45 ° C** of **lager dan 6 ° C**. Als u de accu langdurig opslaat, zorg er dan voor dat de omgevingstemperatuur **tussen de -10 en 35 ° C** ligt. Om schade te beperken, raden we aan om de accu op te slaan bij een omgevingstemperatuur **tussen de 0 en 25 ° C**.

Opmerking: De levensduur van de accu van de robot hangt af van de mate van gebruik en het aantal maaiuren. Als de accu is beschadigd of niet kan worden opgeladen, gooi de verouderde of defecte accu dan niet zomaar weg. Houd u aan de lokale recyclingvoorschriften.

Oplaadmodus voor bijna lege accu:

Als de spaarstand is ingeschakeld, worden alle functies die niet met opladen te maken hebben uitgeschakeld (het netwerk wordt uitgeschakeld).

- Om de oplaadmodus voor bijna lege accu in te schakelen, houdt u de -knop en de -knop tegelijkertijd ingedrukt en drukt u tegelijkertijd 5 keer snel op de **OK**-knop. Er klinkt een spraakmelding: oplaadmodus voor bijna lege accu is ingeschakeld.
- Om de oplaadmodus voor bijna lege accu uit te schakelen, start u de robot opnieuw op.

10 Winteropslag

• De robot

1. Laad de accu volledig op. Schakel de robot uit en draai de veiligheidssleutel naar de **UIT**-positie.
2. Reinig de robot grondig voordat u de robot opslaat tijdens de winter.
3. Sla de robot binnen en op een droge plek op, bij een temperatuur **hoger dan 0 ° C**.

• Oplaadstation

Haal de stekker van het oplaadstation uit het stopcontact en sla het station op een droge en koele plek op, waar het niet wordt blootgesteld aan direct zonlicht.

Opmerking: Na winteropslag installeert u het oplaadstation opnieuw en plaatst u de robot erin om op te laden. Als u het oplaadstation op een andere locatie installeert, zal de robot automatisch de locatie van het station bijwerken zodra de robot oplaadt en het station verlaat. Bij positioneringsfouten door grote veranderingen in uw tuin, wordt aanbevolen om het gebied opnieuw in kaart te brengen.

11 Transport

Zorg ervoor dat de robot voor langdurig transport is uitgeschakeld. Het wordt aanbevolen om de originele verpakking te gebruiken.

Waarschuwing

- Schakel de robot uit en draai de veiligheidssleutel naar de **UIT**-positie voordat u de robot transporteert.
- Til de robot op aan de achterste handgreep en houd de maaikop uit de buurt van uw lichaam.

12 Probleemoplossing

Probleem	Oorzaak	Oplossing
De robot is niet verbonden met de app.	<ol style="list-style-type: none"> 1. De robot bevindt zich niet binnen het signaalbereik van de wifi of Bluetooth. 2. De robot is uitgeschakeld of start opnieuw op. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Controleer of de robot het inschakelproces heeft doorlopen. 2. Controleer of de router goed werkt. 3. Ga dicht bij de robot staan om te verbinden met Bluetooth.
De robot is opgetild.	Het wiel staat niet op de grond.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zet de robot terug op een vlakke ondergrond. 2. Druk tweemaal op de OK-knop om de robot te ontgrendelen. 3. De robot kan niet over voorwerpen heen die hoger zijn dan 4 cm. Zorg ervoor dat de grond waar de robot maait vlak is.
De robot is gekanteld.	De robot is meer dan 37° gekanteld.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zet de robot terug op een vlakke ondergrond. 2. Druk tweemaal op de OK-knop om de robot te ontgrendelen. 3. De robot kan geen hellingen beklimmen die meer dan 40% (22°) zijn.
De robot zit vast.	De robot zit vast en kan niet loskomen.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Haal de obstakels in de omgeving weg en probeer het opnieuw. 2. Breng de robot handmatig naar een vlakke en open plek op de kaart en voer de taak opnieuw uit. Als dit probleem zich blijft voordoen, probeer het dan opnieuw nadat de robot in het oplaadstation is geplaatst. 3. Controleer of er gaten in de grond zitten. Vul de gaten op voordat de robot gaat maaien om te voorkomen dat deze vast komt te zitten. 4. Controleer of het omringende gras hoger is dan 10 cm. U kunt de obstakelvermijdingshoogte aanpassen of een handmaaier gebruiken om het gazon van tevoren te maaien om te voorkomen dat de robot vast komt te zitten. 5. Als de robot vaak vast komt te zitten op deze locatie, kunt u dit gebied instellen als verboden zone.
Fout in linker/rechter aandrijf wiel.	Het wiel kan niet draaien of de wielmotor heeft een probleem.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Reinig de aandrijfwielen en probeer het opnieuw. 2. Als dit probleem zich blijft voordoen, probeer de robot dan opnieuw op te starten. 3. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
Maaikop kan niet draaien.	De maaikop kan niet normaal draaien of er is een probleem met de motor van de maaikop.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Reinig de maaikop en probeer het opnieuw. 2. Controleer of het omringende gras hoger is dan 10 cm. U kunt een handmaaier gebruiken om het gazon van tevoren te maaien om te voorkomen dat de maaikop wordt geblokkeerd door hoog gras. 3. Kijk of er water onder de maaikop staat. Als dit het geval is, breng de robot dan naar een droge plek en probeer het opnieuw. 4. Als dit probleem zich blijft voordoen, probeer de robot dan opnieuw op te starten. 5. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
Fout bij opladen.	De robot is gedockt in het oplaadstation, maar er is een probleem met de oplaadstroom of -spanning.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Controleer of het oplaadstation correct op de stroomvoorziening is aangesloten. 2. Controleer of de oplaadcontacten op de robot en het oplaadstation schoon zijn. 3. Probeer de robot opnieuw in het oplaadstation te docken nadat u alles gecontroleerd hebt. 4. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.

Probleem	Oorzaak	Oplossing
De accutemperatuur is te hoog.	De accutemperatuur is hoger dan 60°C .	<ol style="list-style-type: none"> 1. Gebruik de robot bij een omgevingstemperatuur lager dan 40 ° C. Wacht tot de accutemperatuur automatisch daalt. 2. Schakel de robot uit en start na een tijdje opnieuw op. 3. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
De accutemperatuur is hoog.	De accutemperatuur is hoger dan 45 ° C .	<ol style="list-style-type: none"> 1. Als de accutemperatuur hoger is dan 45 ° C, kan het opladen mislukken. 2. Gebruik de robot bij een omgevingstemperatuur lager dan 40 ° C.
De accutemperatuur is laag.	De accutemperatuur is lager dan 6 ° C .	<ol style="list-style-type: none"> 1. Als de accutemperatuur lager is dan 6 ° C, kan het opladen mislukken. 2. Gebruik de robot bij een omgevingstemperatuur hoger dan 6 ° C.
De robot is verdwaald.	Positionering werkt niet.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Controleer of de camera aan de voorkant van de robot vuil is. Vuil beïnvloedt de positionering. 2. Breng de robot handmatig naar een open plek op de kaart en voer de taak opnieuw uit. 3. Als de positionering nog steeds niet goed gaat, stuur de robot dan op afstand via de app terug naar het oplaadstation en start vervolgens de maaitaak.
Sensorstoring.	Sensorstoring.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Start de robot opnieuw op en probeer het opnieuw. 2. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
De robot bevindt zich in de verboden zone.	De robot bevindt zich in de verboden zone.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Verplaats de robot handmatig uit de verboden zone en probeer het opnieuw. 2. Bestuur de robot op afstand via de app om deze uit de verboden zone te halen en probeer het opnieuw.
De robot bevindt zich buiten de plattegrond.	De robot bevindt zich buiten de plattegrond.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Breng de robot handmatig binnen de kaart en probeer het opnieuw. 2. Stuur de robot op afstand via de app terug binnen de kaart en probeer het opnieuw.
De noodstop is geactiveerd.	De Stop-knop op de robot is ingedrukt.	Druk tweemaal op de OK-knop om de robot te ontgrendelen.
De accu is bijna leeg. De robot wordt zo uitgeschakeld.	Accuniveau is minder dan 10%.	Dock de robot in het oplaadstation om op te laden.
De robot is buiten de kaart. Risico op diefstal.	De robot bevindt zich buiten de kaart.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Verplaats de robot handmatig terug naar het werkgebied. 2. U kunt het Alarm voor buiten de plattegrond uitschakelen in de app bij Instellingen.
Terugkeren naar het oplaadstation mislukt.	De robot wil terugkeren naar het oplaadstation, maar kan het oplaadstation niet vinden.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Controleer of er obstakels zijn die de robot blokkeren. Haal de obstakels weg en probeer het opnieuw. 2. Zorg ervoor dat er voldoende verlichting is en dat het weer helder is (geen regen of mist). Slecht weer kan het vermogen van de robot om terug te keren beïnvloeden. 3. Controleer of de kaart die momenteel in gebruik is in de app overeenkomt met de werklocatie van de robot. Als dit niet het geval is, schakel dan over naar de juiste kaart in het gedeelte "Kaart bewerken" . 4. Controleer of er een oplaadstation is geïnstalleerd binnen de kaart die momenteel in gebruik is. 5. Stuur de robot op afstand via de app terug naar het oplaadstation.

Probleem	Oorzaak	Oplossing
Docken in het oplaadstation mislukt.	De robot heeft het oplaadstation gevonden, maar kan niet docken.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zorg ervoor dat er voldoende verlichting is en dat het weer helder is (geen regen of mist). Slecht weer kan het vermogen van de robot om te docken beïnvloeden. 2. Controleer of de reflecterende folie op het oplaadstation vuil of geblokkeerd is. 3. Controleer of er obstakels vóór het oplaadstation liggen. 4. Controleer of het oplaadstation is verplaatst. 5. Controleer of de grondplaat bedekt is met dikke modder. 6. Controleer of het station op een helling staat. 7. Controleer of het station stroom heeft. 8. Help de robot handmatig of met de afstandsbediening te docken in het station.
Positioneren mislukt.	Positioneren mislukt wanneer de robot een maataak probeert te starten.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zorg ervoor dat er voldoende verlichting is en dat het weer helder is (geen regen of mist). Slecht weer kan het vermogen van de robot om zich te positioneren beïnvloeden. 2. Breng de robot handmatig naar een vlakke en open plek op de kaart en voer de taak opnieuw uit. 3. Als u deze fout blijft tegenkomen, probeer het dan opnieuw nadat de robot is gedockt in het station. 4. Als het probleem met positioneren zich blijft voordoen, verplaats dan het oplaadstation naar een open locatie en voer het in kaart brengen opnieuw uit.
Onvoldoende ruimte om voor het station te keren.	Onvoldoende ruimte om voor het station te keren.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Als het station aan de rand van de kaart of daarbinnen is geplaatst, zorg er dan voor dat er ten minste 1 m vrije ruimte is tussen het voorste gebied van de grondplaat van het station en de grens van de kaart; anders kan de robot mogelijk niet keren. 2. Verplaats het station of wijzig de plattegrond in Kaart bewerken.
Pad geblokkeerd.	Pad geblokkeerd.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Controleer of er een verboden zone is ingesteld op het pad. 2. Controleer of er obstakels zijn die de robot blokkeren. 3. Als de robot nog steeds niet kan passeren, verwijder dan het pad in Kaart bewerken en stel een nieuw pad in.
Er is een probleem met de voorcamera.	Er is een probleem met de voorcamera.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Veeg de voorcamera schoon met een schone doek. 2. Probeer de robot opnieuw te starten. 3. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
Voorcamera geblokkeerd.	Voorcamera geblokkeerd.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Controleer of de voorcamera niet geblokkeerd wordt voordat u het opnieuw probeert. 2. Als de camera vuil is, reinigt u deze met een zachte doek voordat u het opnieuw probeert.
Zwak positioneringssignaal.	Zwak positioneringssignaal.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Controleer of het weer helder is. Zware regen en weinig licht kunnen de positionering van de robot beïnvloeden. De robot hervat zijn werkzaamheden zodra het positioneringssignaal is hersteld. 2. Als het probleem zich blijft voordoen, gebruik dan de afstandsbedieningsmodus en leid de robot handmatig terug naar het oplaadstation voordat met de taken wordt begonnen.
Fout bij grensdetectie tijdens automatisch in kaart brengen.	Fout bij grensdetectie tijdens automatisch in kaart brengen.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zorg ervoor dat de lichtomstandigheden geschikt zijn, niet te fel en niet te donker. 2. Controleer of het helder weer is en vermijd mist of regen. 3. Zorg ervoor dat de voorcamera van de robot schoon en vrij is. 4. Zorg ervoor dat het grondoppervlak vlak is, aangezien oneffenheden de detectie kunnen beïnvloeden. 5. Als de grensdetectie blijft mislukken, schakel dan over naar de afstandsbedieningsmodus voor het in kaart brengen.

13 Specificaties

Basisgegevens	Productnaam	MOVA ViAX-serie	
	SKU	ViAX 250	ViAX 300
	Model	MVV1100	MVV1200
	Afmetingen	595 × 380 × 272 mm	
	Gewicht van de robot (inclusief accu)	9,4 kg	
Maaien	Aanbevolen werkvermogen	250 m ²	300 m ²
	Maaiefficiëntie ¹	Standaard: 300 m ² /dag Efficiënt: 500 m ² /dag	
	Maaihogte	20-60 mm	
	Maaibreedte	20 cm	
	Oplaadtijd ²	45 min.	
	Maaitijd per opgeladen batterij ³	50 min.	
Geluidsniveaus	Geluidsvermogensniveau LWA	57 dB(A)	
	Geluidsvermogenonzekerheden KWA	3 dB(A)	
	Geluidsdruk niveau LpA	49 dB(A)	
	Geluidsdrukonzekerheden KpA	3 dB(A)	
Werkomstandigheden	Werktemperatuur	0-50 °C Aanbevolen: 10-35 °C	
	Temperatuur voor langdurige opslag	-10-35 °C Aanbevolen: 0-25 °C	
	IP-classificatie	Robot: IPX6 Oplaadstation: IPX4 Voeding: IP67	
	Maximale helling voor maaigebied	40% (22°)	
Connectiviteit	Frequentiebereik Bluetooth	2400,0-2483,5 MHz	
	Maximale RF-vermogen	802.11b: 16 ±2 dBm (bij 11 Mbps) 802.11g: 14 ±2 dBm (bij 54 Mbps) 802.11n: 13 ±2 dBm (bij HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm	

Connectiviteit	Wifi	Wifi 2,4 Ghz (2400 - 2483,5 MHz)
	Link-service (optioneel) ⁴	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS (optioneel) ⁵	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS
Maaimotor	Snelheid	2500 omw/min
Accu (robot)	Accumodel ⁶	MBPM10
	Type accu	Lithium-ionaccu
	Nominaal vermogen	2,5 Ah
	Nominale spanning	18 V DC
Voeding	Opladermodel	MPAM10/MPAM20/MPAM20(c)
	Ingangsspanning	100~240 V AC
	Uitgangsspanning	20 V DC
	Uitgangsstroom	1,5 A/3 A
Oplaadstation	Model van oplaadstation	MCV20
	Ingangsspanning	20 V DC
	Uitgangsspanning	20 V DC
	Ingangsstroom	1,5 A/3 A
	Uitgangsstroom	1,5 A/3 A
Accessoires	Reservebladen en -schroeven	9
	Mesmodel	MBKM10 (MOVA)
Aandrijfwielen	Wieltype	Offroad

1. Gebaseerd op tests in het MOVA-laboratorium.

2. Oplaadtijd wordt berekend wanneer de robot automatisch terugkeert naar het oplaadstation als de accu bijna leeg is.

3. Gebaseerd op tests in het MOVA-laboratorium.

4. Hiervoor moet de Link-module worden geïnstalleerd.

5. Hiervoor moet de Link-module worden geïnstalleerd.

6. De modellen ViAX 250 en ViAX 300 zijn compatibel met de MBPM10 (2,5 Ah) en MBPM20 (5 Ah) accu's.

Opmerking: De specificaties zijn onderhevig aan wijzigingen, omdat we ons product voortdurend verbeteren. Ga voor de meest recente informatie naar onze website <https://www.mova.tech>.