

MOVA

MOVA LiDAX Ultra 1000/2000 User Manual

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

Notice d'origine

1 Consignes de sécurité	P03
2 Présentation du produit	P07
3 Installation	P12
4 Préparation à la première utilisation.....	P15
5 Cartographiez votre jardin	P20
6 Fonctionnement	P26
7 Application MOVAhome	P29
8 Entretien.....	P31
9 Batterie	P35
10 Entreposage hivernal	P35
11 Transports	P35
12 Dépannage.....	P36
13 Spécifications	P40

**Vertaling van de oorspronkelijke
gebruiksaanwijzing**



1 Consignes de sécurité

1.1 Consignes générales de sécurité

- Lisez attentivement et comprenez le manuel d'utilisation avant d'utiliser le produit.
- N'utilisez que l'équipement recommandé par MOVA avec le produit. Toute autre utilisation est incorrecte.
- Ne laissez pas les enfants se trouver à proximité ou jouer avec la machine lorsqu'elle fonctionne.
- N'utilisez pas le produit dans des endroits où les gens ne sont pas conscients de sa présence.
- Lorsque vous utilisez le produit manuellement avec l'application MOVAhome, ne courez pas. Marchez toujours, surveillez vos pas sur les pentes et maintenez l'équilibre en tout temps.
- Évitez d'utiliser le produit lorsqu'il y a des personnes, en particulier des enfants ou des animaux, dans l'aire de travail.
- Si vous utilisez le produit dans des espaces publics, placez des panneaux d'avertissement autour de la zone de travail avec le texte suivant : « Avertissement ! Tondeuse à gazon automatique ! Tenir à l'écart de la machine ! Surveillez les enfants ! »
- Portez des chaussures solides et des pantalons longs lorsque vous utilisez le produit.
- Pour éviter d'endommager le produit et de causer des accidents impliquant des véhicules et des personnes, ne définissez pas de zones de travail ou de trajets de transport traversant des voies publiques.
- Ne touchez pas les pièces mobiles dangereuses, telles que le disque de coupe, avant qu'elles ne soient complètement immobilisées.
- Demandez de l'aide médicale en cas de blessure ou d'accident.
- Mettez le produit hors tension avant de dégager des obstructions, d'effectuer l'entretien ou d'examiner le produit. Si le produit vibre anormalement, inspectez-le avant de redémarrer. N'utilisez pas le produit si des pièces sont défectueuses.
- N'installez pas le câble principal dans des zones où le produit pourrait le couper. Suivez les instructions fournies pour l'installation des câbles.
- Utilisez uniquement la station de charge fournie dans l'emballage pour recharger le produit. Une mauvaise utilisation peut entraîner un choc électrique, une surchauffe ou une fuite de liquide corrosif de la batterie. En cas de fuite d'électrolyte, rincez à l'eau/à l'agent neutralisant et consultez un médecin si le liquide corrosif entre en contact avec les yeux.
- Lors du raccordement du câble principal à la prise de courant, utilisez un appareil différentiel résiduel (RCD) avec un courant de déclenchement maximal de 30 mA.
- Utilisez uniquement des batteries d'origine recommandées par MOVA. La sécurité du produit ne peut être garantie avec des batteries non d'origine. N'utilisez pas de batteries non rechargeables.
- Gardez les rallonges loin des pièces dangereuses en mouvement afin d'éviter tout endommagement des cordons pouvant entraîner un contact avec des pièces sous tension.
- Les illustrations utilisées dans ce document sont fournies à titre indicatif seulement. Veuillez vous référer aux produits réels.
- Ne permettez jamais aux enfants, aux personnes ayant des capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites ou manquant d'expérience et de connaissances ou aux personnes qui ne connaissent pas ces instructions d'utiliser la machine. Les réglementations locales peuvent restreindre l'âge de l'opérateur.
- Ne connectez pas ou ne touchez pas un câble endommagé tant qu'il n'est pas déconnecté de la prise de courant. Si le câble est endommagé pendant le fonctionnement, débranchez la fiche de la prise de courant. Un câble usé ou endommagé augmente le risque de choc électrique et doit être remplacé par le personnel de service.
- Ne poussez pas le produit avec force ou rapidement, car cela pourrait l'endommager.
- Afin de respecter les exigences en matière d'exposition aux radiofréquences, une distance de 35 cm (13.8") doit être maintenue entre l'appareil et les personnes.
- Pour recharger la batterie, n'utilisez que l'unité d'alimentation détachable fournie avec cet appareil.

1.2 Consignes de sécurité pour l'installation

- Évitez d'installer la station de charge là où des personnes pourraient trébucher dessus.
- N'installez pas la station de charge dans des endroits où il y a un risque d'accumulation d'eau.
- N'installez pas la station de charge, y compris ses accessoires, à moins de 60 cm (23.6") de tout matériau combustible. Un dysfonctionnement ou une surchauffe de la station de charge et de l'alimentation électrique peut présenter un risque d'incendie.

1.3 Consignes de sécurité pour l'utilisation

- Gardez vos mains et vos pieds loin des lames rotatives. Ne placez pas vos mains ou vos pieds près ou sous le produit lorsqu'il est allumé.
- Ne soulevez pas ou ne déplacez pas le produit lorsqu'il est allumé.
- Garez le robot sur la station de charge ou mettez-le hors tension lorsque des personnes, en particulier des enfants ou des animaux, se trouvent dans la zone de travail.
- Assurez-vous qu'il n'y a pas d'objets tels que des pierres, des branches, des outils ou des jouets sur la pelouse. Sinon, les lames peuvent être endommagées lorsqu'elles entrent en contact avec un objet.
- Ne placez pas d'objets sur le produit ou la station de charge.
- 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 robot immédiatement.
- Mettez toujours le produit hors tension lorsqu'il n'est pas utilisé.
- N'utilisez pas le produit simultanément avec un arroseur escamotable. Utilisez la fonction Programme pour vous assurer que le produit et l'arroseur escamotable ne fonctionnent pas en même temps.
- Évitez de placer un canal de connexion à l'endroit où des gicleurs escamotables sont installés.
- N'utilisez pas le produit en présence d'eau stagnante dans la zone de travail, par exemple en cas de fortes pluies ou d'accumulations d'eau.

1.4 Consignes de sécurité pour la maintenance

- Éteignez le produit lors de l'entretien.
- Après le lavage, assurez-vous que le produit est placé sur le sol dans son orientation normale, et non à l'envers.
- Ne retournez pas le produit pour nettoyer le châssis. Si vous le retournez pour le nettoyer, veillez à le remettre ensuite dans le bon sens. Cette précaution est nécessaire pour empêcher l'eau de pénétrer dans le moteur et d'affecter le fonctionnement normal.
- Débranchez la fiche de la station de charge ou actionnez le appareil de désactivation avant de nettoyer ou d'effectuer l'entretien de la station de charge.
- N'utilisez pas de nettoyeur haute pression ou de solvants pour nettoyer le produit.

1.5 Sécurité de la batterie

Les batteries lithium-ion peuvent exploser ou provoquer un incendie si elles sont démontées, court-circuitées, exposées à l'eau, au feu ou à des températures élevées. Manipulez-les avec précaution, ne démontez pas et n'ouvrez pas la batterie, et évitez toute forme d'abus électrique/mécanique. Conservez-les à l'abri de la lumière directe du soleil.

- N'utilisez que le chargeur de batterie et le bloc d'alimentation fournis par le fabricant. L'utilisation d'un chargeur et d'une alimentation inappropriés peut causer des chocs électriques et/ou une surchauffe.
- NE TENTEZ PAS DE RÉPARER OU DE MODIFIER LES BATTERIES ! Toute tentative de réparation peut entraîner des blessures corporelles graves, voire mortelles, en raison d'une explosion ou d'un choc électrique. En cas de fuite, les électrolytes libérés sont corrosifs et toxiques.
- Cet appareil contient des batteries qui ne peuvent être remplacées que par des personnes qualifiées.

1.6 Risques résiduels

Pour éviter les blessures, portez des gants de protection lorsque vous remplacez les lames.



1.7 Déclaration de conformité FCC

Cet appareil est conforme à la partie 15 des règles de la FCC. L'utilisation est soumise aux deux conditions suivantes :

- (1) Cet appareil ne peut pas causer d'interférence nuisible, et
- (2) Cet appareil doit accepter toute interférence reçue, y compris toute interférence pouvant entraîner un fonctionnement indésirable.

Des changements ou modifications non expressément approuvés par la partie responsable de la conformité peuvent annuler le droit de l'utilisateur d'utiliser l'équipement.

Cet équipement a été testé et jugé conforme aux limites pour un appareil numérique de classe B, conformément à la partie 15 des règles de la FCC. Ces limites sont conçues pour offrir une protection raisonnable contre les interférences nuisibles dans une installation résidentielle. Cet équipement génère, utilise et peut émettre de l'énergie des fréquences radio et, s'il n'est pas installé et utilisé conformément aux instructions, peut causer des interférences nuisibles aux communications radio. Cependant, rien ne garantit qu'aucune interférence ne se produira dans une installation particulière.









Si cet équipement cause une interférence nuisible à la réception radio ou à la réception de programmes de télévision, ce qui peut être déterminé en l'éteignant et en le rallumant, l'utilisateur est encouragé à essayer de supprimer l'interférence au moyen de l'une ou de plusieurs mesures, parmi les suivantes :

- Réorienter ou déplacer l'antenne réceptrice.
- Augmenter la distance entre l'équipement et le récepteur.
- Connecter l'équipement à une prise d'un circuit différent de celui auquel le récepteur est connecté.
- Consulter le concessionnaire ou un technicien de radio/télévision expérimenté pour obtenir de l'aide.

Pour respecter les exigences en matière de conformité de l'exposition aux fréquences radio IC de la FCC, une distance de 20 cm (7,9"), ou plus, doit être maintenue entre l'antenne de cet appareil et les personnes pendant le fonctionnement de l'appareil.

Pour assurer la conformité, l'utilisation à une distance inférieure n'est pas recommandée.

1.8 Symboles et décalcomanies

	<p>AVERTISSEMENT - Lisez le mode d'emploi avant d'utiliser le robot.</p>
	<p>AVERTISSEMENT - Gardez une distance de sécurité avec le robot pendant son fonctionnement.</p>
	<p>AVERTISSEMENT - Utilisez l'appareil de désactivation avant de travailler ou de soulever la machine.</p>
	<p>AVERTISSEMENT - Ne montez pas sur la machine.</p>
	<p>Classe III</p>
	<p>Avant de charger, lisez les instructions.</p>
	<p>Courant continu</p>
	<p>Classe II</p>

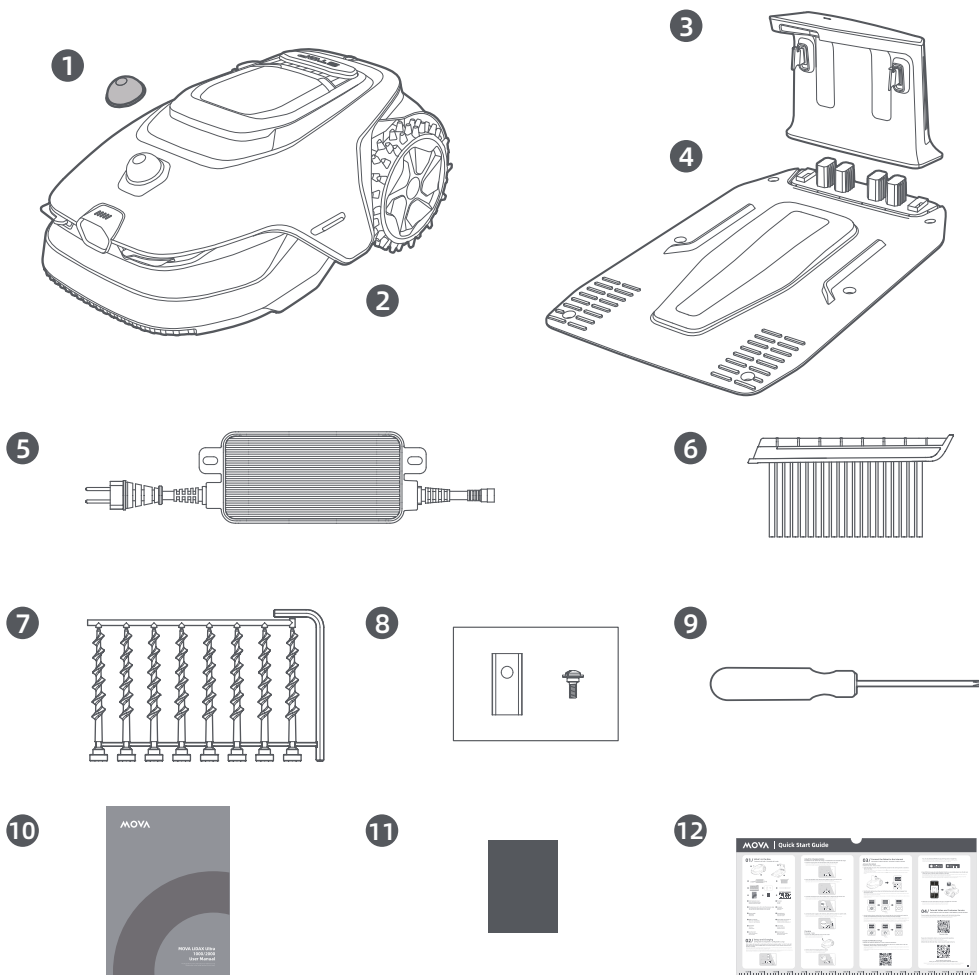
UTILISATION PRÉVUE

Le robot est destiné à la tonte de pelouse domestique. Il est conçu pour tondre souvent, maintenant une pelouse plus saine et plus belle que jamais. Selon la taille de votre pelouse, votre tondeuse peut être programmée pour fonctionner à tout moment ou à toute fréquence. Il est impossible de creuser, de balayer ou de nettoyer la neige.



2 Présentation du produit

2.1 Contenu de la boîte



1 Couverture de protection LiDAR

2 Le robot

3 Tour de charge avec câble d'extension de 10 m (32.8 ft)

4 Plaque de base

5 Alimentation

6 Brosse de nettoyage

7 Piquets x 8, clé hexagonale

8 Lames et vis de rechange x 9

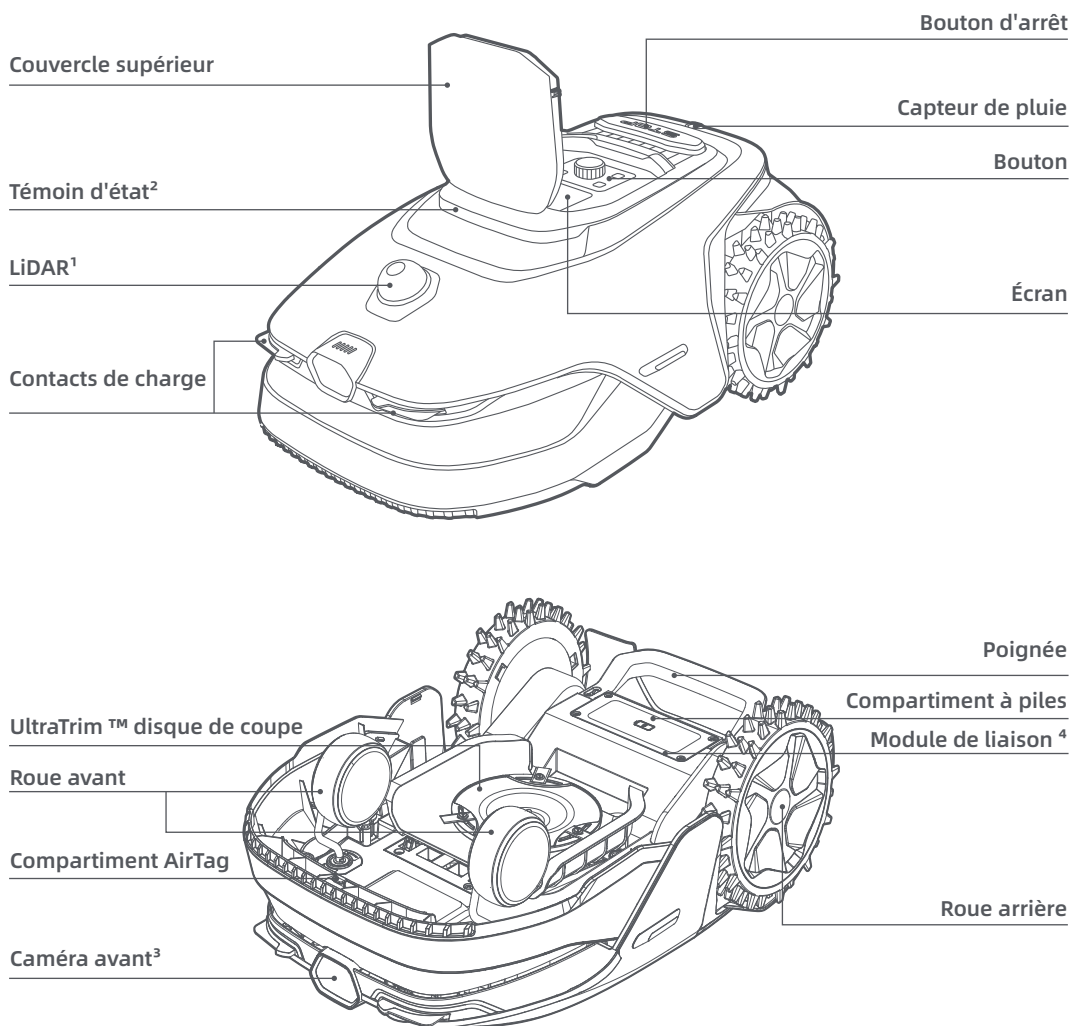
9 Tournevis

10 Manuel d'utilisation

11 Chiffon non pelucheux

12 Guide de démarrage rapide

2.2 Aperçu du produit



1 : Le LiDAR aide à obtenir des informations environnementales et facilite le positionnement du robot, l'évitement des obstacles et la détection de l'eau et de la saleté. La portée de détection (à 100 klx) est de 40 m (131.2 ft) à 10% de réflectivité et de 70 m (229.7 ft) à 80% de réflectivité. Le champ de vision est de 360°.

2 : Seul le modèle LiDAX Ultra 2000 est équipé du témoin d'état.

3 : La caméra frontale détecte les obstacles, les limites de la pelouse et la présence humaine. L'angle de vue est de 89° (horizontale), 58° (verticale), 97° (diagonale). La résolution est de 2 MP.

4 : Seul le modèle LiDAX Ultra 2000 est équipé du module de liaison.



Témoin d'état

Couleur	Signification
Rouge fixe	Une erreur s'est produite.
Bleu uni	Le robot est en attente.
Bleu clignotant	Le robot effectue une tâche ou est en pause.
Vert clignotant	Le robot est en charge dans la station de charge.
Vert uni	La batterie est complètement chargée.
Jaune clignotant	<ul style="list-style-type: none">Le robot est en patrouille.La vidéo en temps réel de la caméra frontale est affichée via l'application.


Remarque : vous pouvez personnaliser la période d'activation et les scénarios du témoin d'état dans **Page Appareil > ⋮ > Lumière**.

2.3 Introduction au module de liaison

Le module Link offre une connectivité au réseau cellulaire 4G et un service GPS.

- La connectivité réseau 4G vous permet de surveiller à distance l'état de votre robot et d'initier des tâches de tonte sans connexion Wi-Fi.
- Le GPS intégré vous permet de suivre la localisation en temps réel du robot dans Google Maps via l'application et de recevoir des notifications s'il se déplace à l'extérieur de la zone cartographique désignée.

2.3.1 Activation du service de liaison

Le service de liaison s'active automatiquement lorsque vous mettez votre robot sous tension. Vous verrez l'icône  s'allumer sur l'écran du robot et dans l'application, confirmant la réussite de l'activation. Pour vérifier l'état et la date d'expiration du service de liaison, allez sur la **page de l'appareil > ⋮ > Connexions > Module de liaison**.

Le service de liaison est offert gratuitement pendant la première année à compter du moment de l'activation. Pour prolonger le service à l'expiration, veuillez contacter l'équipe du service après-vente de MOVA.

Remarque :

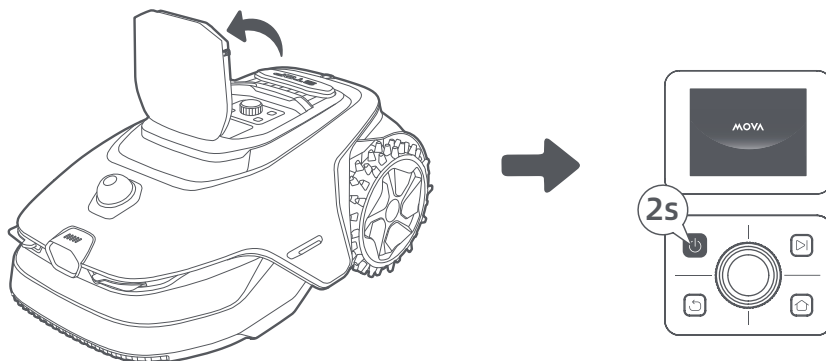
- Le module de liaison sera verrouillé si le service de liaison n'est pas renouvelé dans les trois mois suivant l'expiration. Pour réactiver le service, apportez le module à un centre de service MOVA – la réactivation peut entraîner des frais.
- Le module de liaison est conçu exclusivement pour être utilisé avec les tondeuses à gazon MOVA. Tout état anormal détecté dans le service de liaison peut entraîner la suspension du service. Si cela se produit, veuillez contacter l'équipe du service après-vente de MOVA pour vous aider à rétablir le service.

2.3.2 Suppression du module de liaison

Mise en garde :

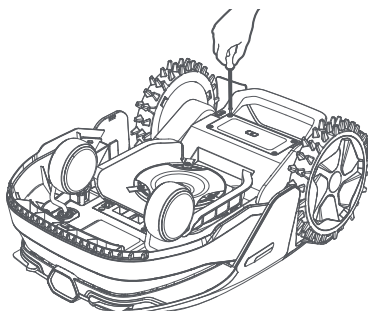
- Veuillez porter des gants de protection pour éviter les blessures.
- Assurez-vous que le couvercle de protection est sur le LiDAR avant de retourner le robot.

1 Éteignez le robot.

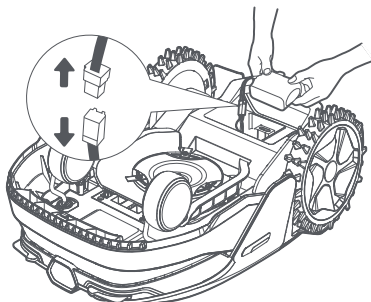


2 Placez le robot sur une surface meuble et retournez-le.

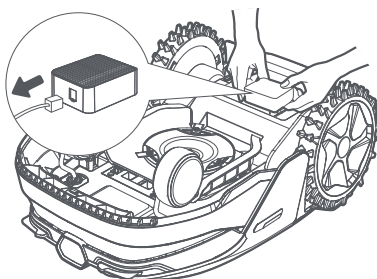
3 Desserrez 4 vis pour retirer le couvercle à l'aide d'un tournevis.



4 Retirez la batterie et débranchez le connecteur de la batterie.



5 Débranchez le connecteur du module et retirez délicatement le module de liaison de son emplacement.



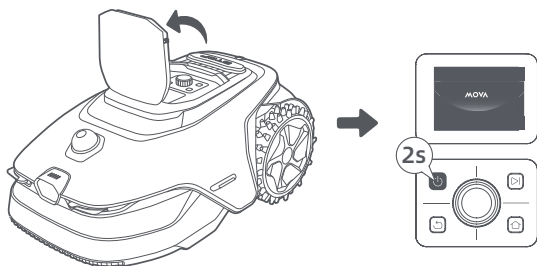
2.4 Introduction au compartiment AirTag

Le compartiment AirTag prend en charge l'AirTag ou d'autres dispositifs de suivi qui vous aident à localiser et suivre votre robot.

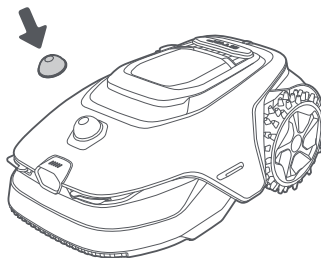
Remarque : l'AirTag n'est pas inclus. Veuillez préparer le vôtre.

Pour installer ou retirer des AirTags :

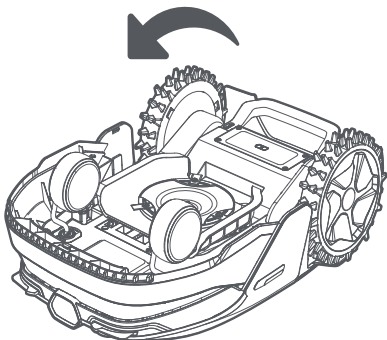
❶ Éteignez le robot.



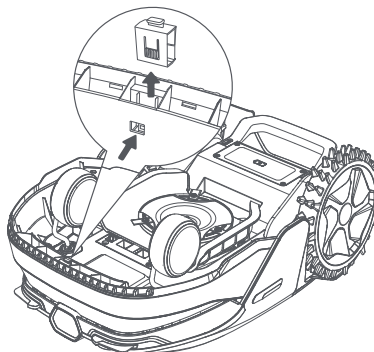
❷ Recouvrez le LiDAR de son couvercle de protection.



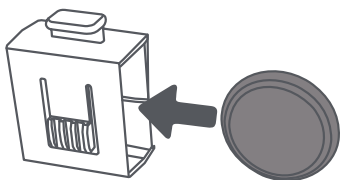
❸ Placez le robot sur une surface meuble et retournez-le.



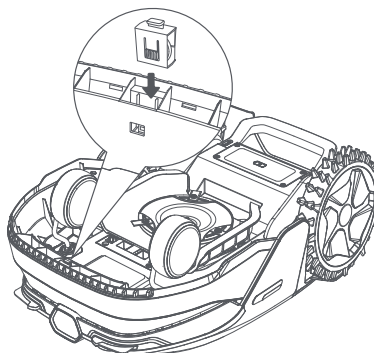
❹ Appuyez sur la boucle pour retirer le support d'AirTag.



❺ Insérez l'AirTag dans le support ou retirez-le du support.



❻ Réinstallez le support.



3 Installation

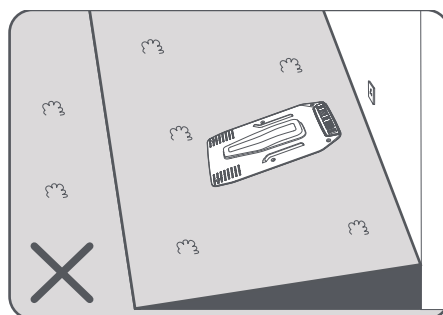
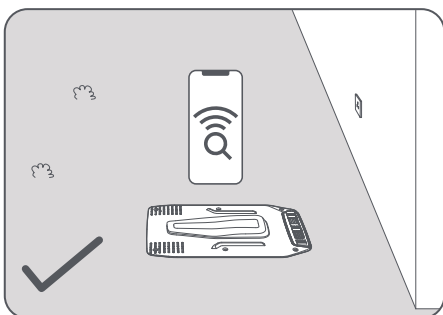
3.1 Choisir un emplacement approprié

Placez la station de charge sur une surface plane près du bord de la pelouse et à proximité d'une prise de courant. Assurez-vous que l'emplacement répond aux exigences suivantes :

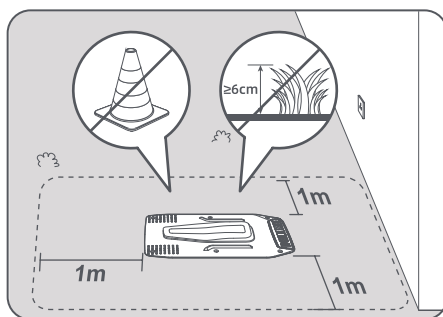
- La zone dispose d'un signal Wi-Fi puissant.

Remarque : utilisez votre appareil mobile pour vérifier la puissance du signal Wi-Fi de l'emplacement. Un signal Wi-Fi puissant assure une connexion stable entre le robot et l'application.

- Le sol est suffisamment mou pour permettre l'installation de piquets.
- Le sol est sur un terrain plat. Une pente peut faire glisser le robot en arrière et le relâcher.

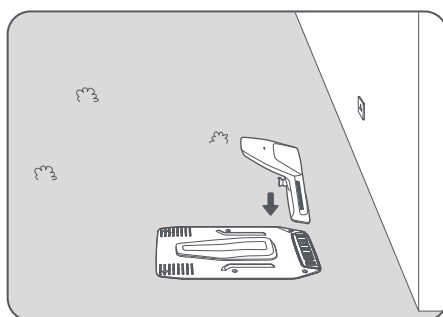


- Gardez au moins **1 m (39.4")** d'espace libre sans obstacles à gauche, à droite et devant la station de charge.
- L'herbe alentour est inférieure à **6 cm (2.4")**.
- Si l'herbe est plus haute, veuillez d'abord la tondre avec une tondeuse manuelle. Les herbes hautes peuvent rendre difficile le retour du robot à la station de charge.

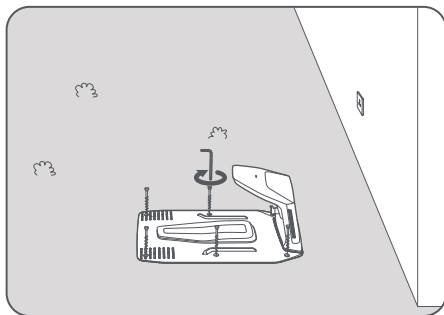


3.2 Installation de la station de charge

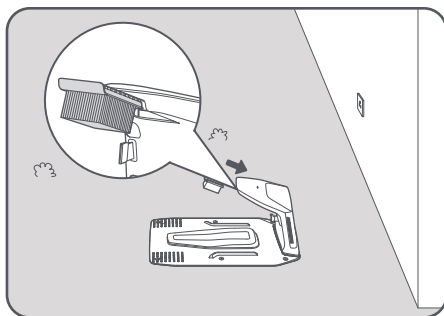
- 1 Insérez la tour de charge dans la plaque de base jusqu'à ce que vous entendiez un clic.



- 2 Fixez la plaque de base au sol avec les piquets et la clé hexagonale fournis.

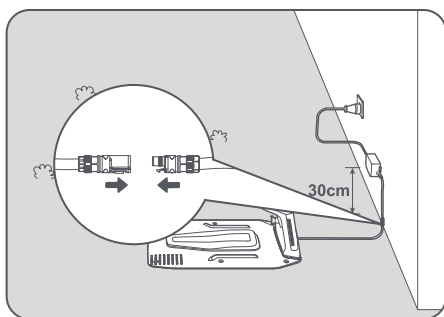


- 3 Insérez la brosse de nettoyage dans la tour de charge en alignant la languette sur la fente.

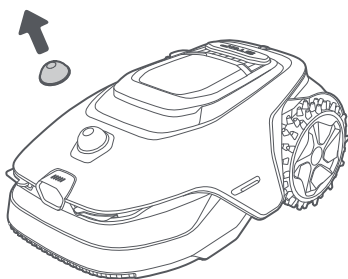


- 4 Connectez l'alimentation au câble d'extension, puis connectez-le à une prise de courant. Veuillez maintenir l'alimentation électrique à au moins **30 cm (11.8")** au-dessus du sol.

Remarque : l'indicateur LED de la station de charge est **constamment bleu** lorsque l'appareil est sous tension.



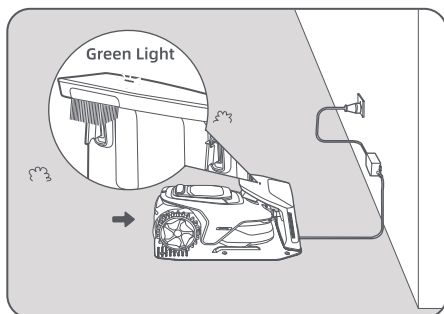
5 Retirez le couvercle de protection LiDAR.



6 Placez le robot dans la station de charge pour le recharger. Assurez-vous que les contacts de charge du robot et de la station de charge sont correctement connectés.

Remarque :

- La lampe indicatrice **clignote en vert** lorsque le robot se charge correctement dans la station de charge.
- Si vous souhaitez ajouter un garage pour une protection supplémentaire, utilisez le garage MOVA assorti, disponible dans les magasins locaux ou en ligne. L'utilisation d'un garage non-MOVA peut causer des problèmes lors de la recharge.



Indicateur LED sur la station de charge

Couleur de la lampe indicatrice LED	Signification
Rouge clignotant/fixe	1. Problème avec la station de charge (par exemple, avec le courant ou la tension de charge).
	2. Le robot s'amorce dans la station de charge, mais la charge est anormale (par exemple, les contacts de charge ont un court-circuit).
Bleu uni	La station de charge est alimentée. Le robot n'est pas dans la station de charge.
Vert clignotant	Le robot est en charge dans la station de charge.
Vert uni	Le robot est dans la station de charge et complètement chargé.



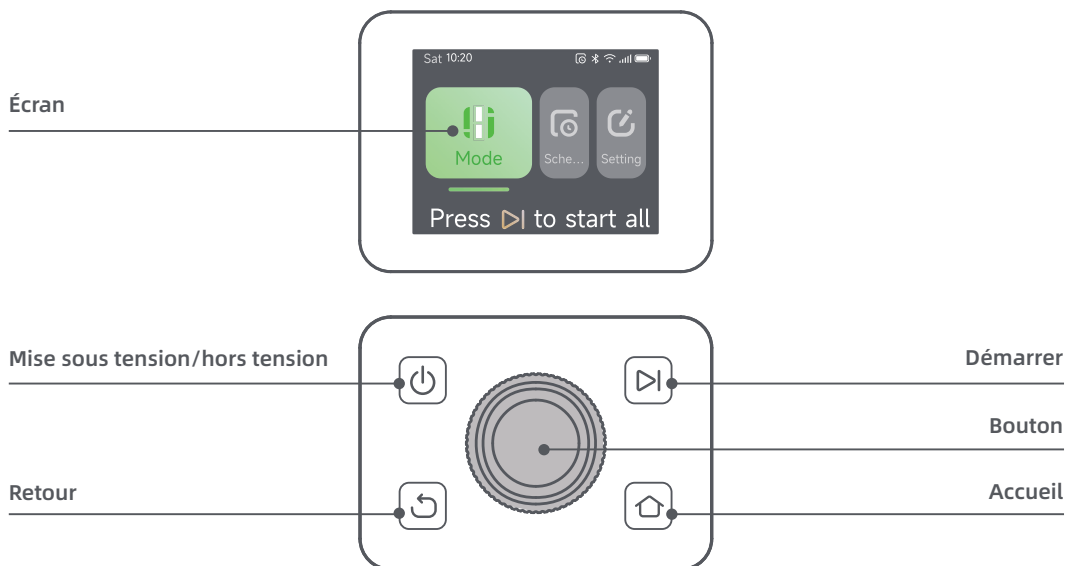
4 Préparation à la première utilisation

4.1 Familiarisez-vous avec le panneau de commande

Le panneau de commande à l'intérieur du couvercle supérieur offre les caractéristiques suivantes.

- **Modes** : basculez entre la tonte de toute la surface et la tonte en bordure.
- **Programme** : affichez et activez/désactivez les programmes « Programme Pr & été » et « Programme Aut & Hiv ».
- **Paramètres** : accédez aux configurations de tonte telles que Efficacité de la tonte, Hauteur de la tonte, Hauteur d'évitement des obstacles et Protection contre la pluie/le gel. Vous pouvez également gérer les configurations du robot, y compris le code PIN, le volume, la langue, etc.














Remarque : les fonctionnalités peuvent être mises à jour en fonction de la version du logiciel.



Écran

Icône	Statut
	Niveau de la batterie (affiche le niveau actuel de la batterie.)
	Chargement (le robot s'amarre correctement à la station de charge)
	Bluetooth (le robot est connecté à l'application via Bluetooth.)
	Wi-Fi (le robot est connecté à l'application via un réseau Wi-Fi)
	Service de liaison (le service de liaison est activé.)
	Programme (une tâche est programmée aujourd'hui et n'a pas encore commencé)

Boutons

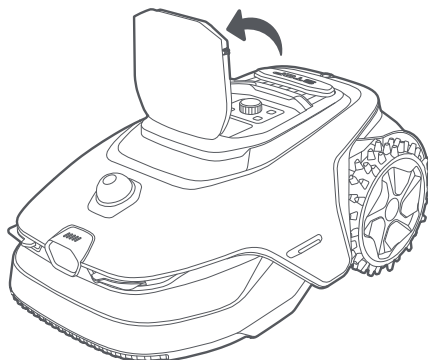
Bouton	Fonction
Alimentation 	Pour allumer ou éteindre le robot, appuyez sur le bouton et maintenez-le enfoncé  pendant 2 secondes. Assurez-vous qu'il se trouve à l'extérieur de la station de charge.
Démarrer 	Pour commencer la tonte de toute la surface ou reprendre les tâches en pause, appuyez sur le bouton  et fermez le couvercle supérieur du robot pour confirmer.
Accueil 	Pour renvoyer le robot à la station de charge pour le charger, appuyez sur le bouton  et fermez le couvercle supérieur du robot pour confirmer.
Retour 	Pour monter d'un niveau dans le menu, appuyez sur le bouton  .
Bouton	Pour confirmer la sélection dans les menus, appuyez sur le bouton.
	Pour activer le mode de jumelage Bluetooth, appuyez sur le bouton et maintenez-le enfoncé pendant 3 secondes.
	Pour naviguer dans le menu, faites pivoter le bouton dans le sens horaire/antihoraire.
Démarrer + Retour	Pour réinitialiser les paramètres d'usine du robot, appuyez sur le bouton  et le bouton  pendant 3 secondes.
Accueil + Retour	Appuyez et maintenez enfoncés les boutons  et  pendant 3 secondes pour entrer dans la page À propos dans les paramètres. La page À propos disparaîtra après 5 secondes.
Bouton + Retour	Pour réinitialiser le code NIP, maintenez enfoncés le bouton et le bouton  pendant 3 secondes.
Arrêt	Appuyez sur le bouton Arrêter pour arrêter le robot. Le code NIP doit être saisi sur le panneau de commande pour reprendre l'opération.

4.2 Paramètres initiaux

Terminez les réglages de base avant que le robot ne soit prêt à commencer à travailler.

4.2.1 Réglage de la langue et du code PIN

- 1 Ouvrez le couvercle supérieur du robot.



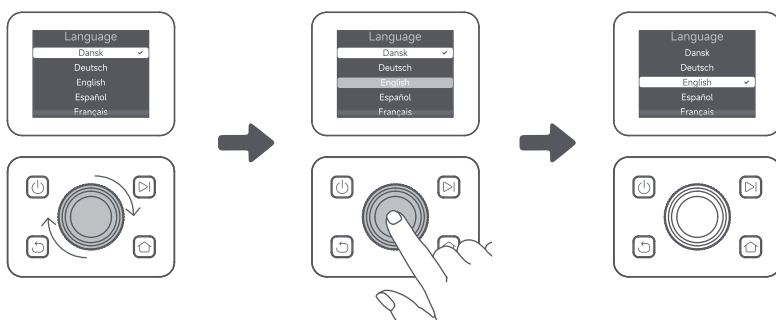
2 Appuyez sur le bouton  du panneau de commande et maintenez-le enfoncé pendant 2 secondes pour allumer le robot.

Remarque : le robot s'allume automatiquement lorsqu'il s'amarre à la station de charge.



3 Sélectionnez la langue que vous préférez

Faites pivoter le bouton dans le sens horaire pour descendre et dans le sens antihoraire pour monter afin de sélectionner votre langue. Appuyez sur le bouton pour confirmer.



4 Réglage du code PIN

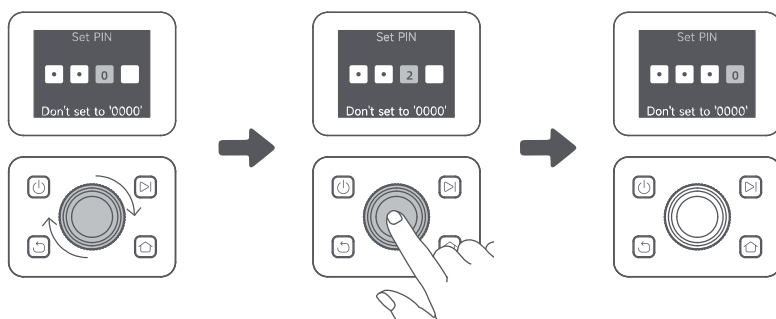
1. Faites pivoter le bouton pour sélectionner un chiffre de 0 à 9.

Faites pivoter dans le sens horaire pour augmenter le chiffre et dans le sens antihoraire pour le diminuer.

2. Appuyez sur le bouton pour confirmer et régler le chiffre suivant.

3. (facultatif) Pour modifier le chiffre précédent, faites pivoter le bouton dans le sens inverse des aiguilles d'une montre jusqu'à ce que le chiffre devienne 0 et continuez à le faire pivoter une fois de plus.

Important : Veuillez ne pas régler le code PIN à « 0000 ».



4. Saisissez à nouveau le code PIN pour terminer le réglage du code PIN.

Remarque : une fois votre code PIN défini, vous pouvez le mettre à jour à tout moment en accédant à **Réglages > Modification du code PIN** dans l'application ou en sélectionnant **Paramètres > Modifier le code PIN** sur l'écran.

4.2.2 Connecter le robot à Internet


Avant la configuration du réseau :

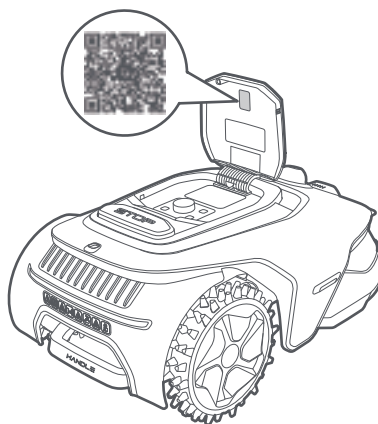
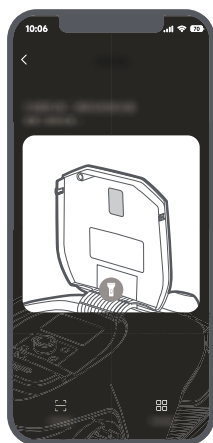
- Assurez-vous que le robot et votre appareil mobile sont connectés au même réseau Wi-Fi.
 - Assurez-vous que votre appareil mobile se trouve à moins de 10 m (32.8 ft) du robot.
 - Activez la fonction Bluetooth sur votre appareil mobile.
- ❶ Scannez le code QR pour télécharger l'application MOVAhome sur votre appareil mobile.
Vous pouvez également télécharger l'application MOVAhome à partir de l'App Store ou de Google Play.



OR



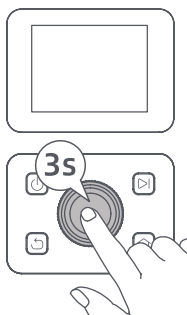
- ❷ Ouvrez l'application MOVAhome, créez un compte et connectez-vous.
- ❸ Connectez-vous par l'une des méthodes suivantes :
- **Scannez le code QR** : accédez à **Appareil** et appuyez sur  Scanner le code QR, pour vous connecter. Scannez le code QR situé à l'intérieur du couvercle supérieur du robot pour vous connecter.



- Ajoutez manuellement : accédez à **Appareil** et appuyez sur **+ Ajouter**. Sélectionnez ensuite votre modèle de robot à connecter.
 - Découverte automatique : le robot recherchera les appareils à proximité. Appuyez sur votre robot dans la liste des appareils découverts à connecter.
- ❹ Suivez les instructions de l'application pour terminer la connexion au réseau Wi-Fi.
- Important :**
- Veuillez utiliser un réseau monobande de fréquence 2,4 GHz ou un réseau b bande de fréquence 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 pourrait échouer.



5 Appuyez sur le bouton du panneau de commande et maintenez-le enfoncé pendant 3 secondes. Le robot passera en mode jumelage Bluetooth.



6 Suivez les instructions de l'application pour terminer le jumelage.

4.2.3 Autres paramètres

Dissociation du robot

Le robot est automatiquement associé au compte MOVAhome une fois le jumelage réussi. Chaque appareil ne peut être associé qu'à un seul compte. Il ne peut pas être associé à un autre compte en même temps.

Pour jumeler le robot avec un nouveau compte, vous devez d'abord le dissocier. Pour le dissocier :

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

Remarque : une fois qu'un robot est retiré du compte MOVAhome, toutes les données utilisateur acquises par le robot seront effacées du serveur.

Partagez votre robot

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

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

Se déconnecter et supprimer votre compte

1. Appuyez sur **Moi > Compte**.
2. Sélectionnez **Se déconnecter** ou **Supprimer le compte**.

Réinitialisation de votre robot

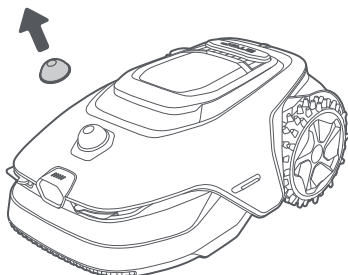
Une fois que vous avez réinitialisé les paramètres d'usine du robot, toutes les données du robot seront effacées. Vous pouvez réinitialiser votre robot de l'une des façons suivantes :

- Appuyez simultanément sur les boutons **Démarrer** et **Retour** et maintenez-les enfoncés simultanément pendant 3 secondes sur le panneau de commande.
- Allez dans **Paramètres** et sélectionnez **Réinitialiser le robot**, via l'écran.

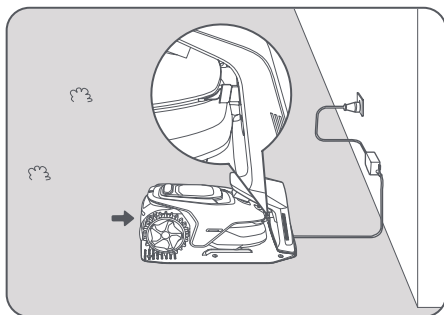
5 Cartographiez votre jardin

Important : avant de cartographier, veuillez vérifier ce qui suit :

- Le niveau de la batterie du robot est supérieur à 50%.
- Le couvercle de protection du LiDAR est retiré.



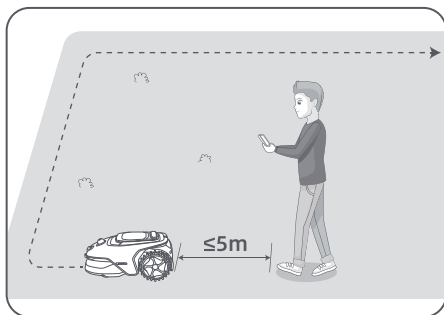
- Le couvercle supérieur est fermé.
- Le robot s'amarré correctement à la station de charge.



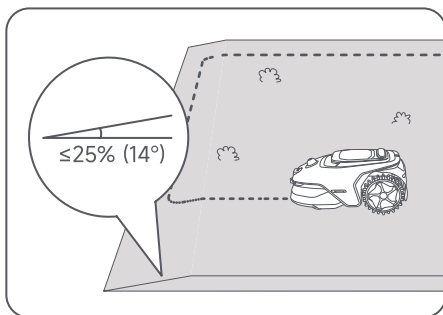
5.1 Création de périmètre virtuel

Avant d'entamer le processus de cartographie, veuillez garder à l'esprit ce qui suit :

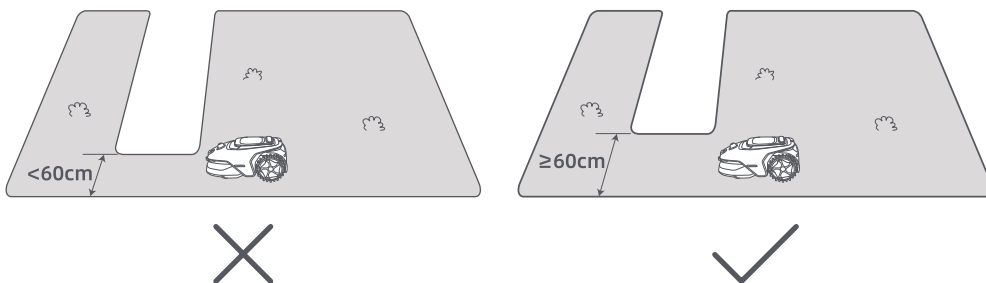
- Marchez à moins de 5 m (16.4 ft) derrière le robot pendant le processus de cartographie.



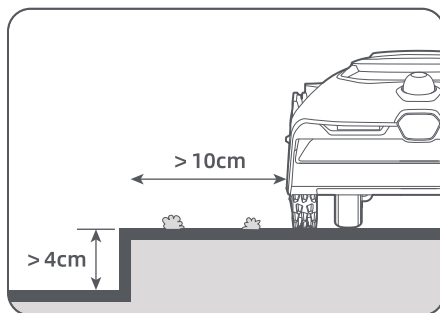
- Le robot peut naviguer sur des pentes avec une inclinaison allant jusqu'à **45 % (24°)**. Cependant, pour de meilleurs résultats de tonte, il est recommandé de maintenir les pentes des aires de travail en dessous de **25 % (14°)**.



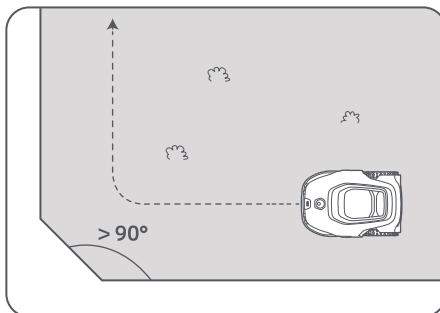
- Pour les zones plus étroites que **60 cm (23.6")**, veuillez les placer comme chemins pour permettre au robot de passer. Pour plus de détails, voir 7.1.3 : **Chemin**.



- Si votre pelouse est plus haute de **4 cm (1.6")** que le sol adjacent, gardez le robot à au moins **10 cm (3.9")** du bord. Si votre pelouse est au niveau du sol adjacent, le robot peut traverser le périmètre pour des résultats de tonte optimaux le long des bords.

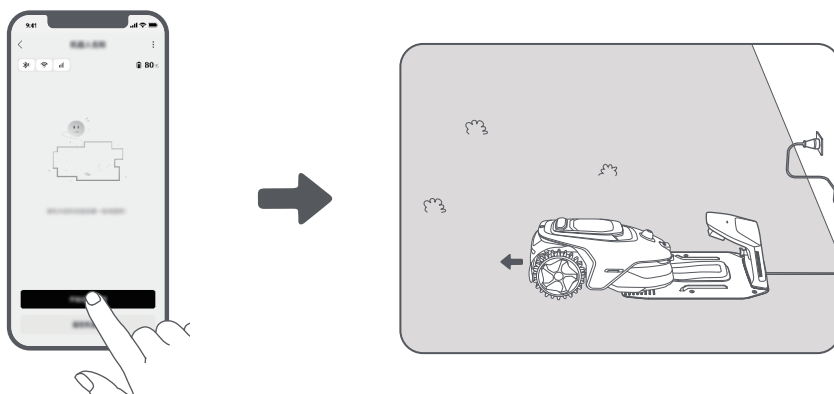


- Assurez-vous que les angles de braquage sont supérieurs à **90°**. Des angles inférieurs à 90° peuvent rendre difficile pour le robot d'obtenir une coupe nette.



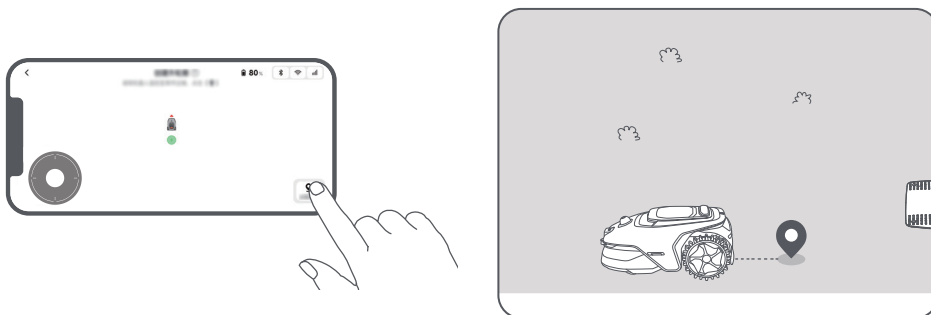
Commencer à créer :

1. Appuyez sur Commencer à créer via l'application, et le robot vérifiera son état et calibrera.



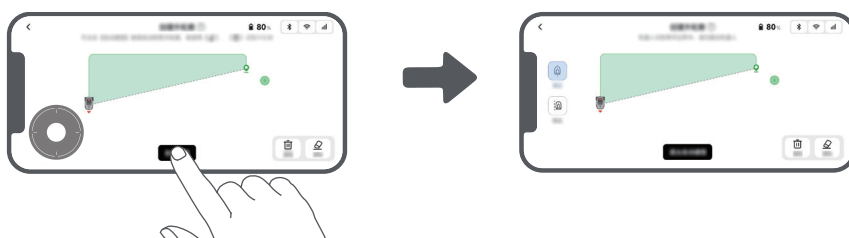
Attention : Il quittera automatiquement la station de charge pour effectuer l'étalonnage. Soyez prudent.

2. Guidez le robot à distance jusqu'au bord de votre pelouse et appuyez sur Définir le point de départ, pour établir le point de départ du périmètre.



3. Cartographie de la zone de travail. Les deux méthodes suivantes sont prises en charge.

- Contrôlez à distance le robot pour qu'il se déplace le long du périmètre de votre pelouse afin de cartographier la zone de travail.
- Activez le mode de détection automatique du périmètre pour cartographier la zone de travail. Alimenté par un algorithme d'IA avancé, le robot peut identifier le périmètre sans guidage manuel.

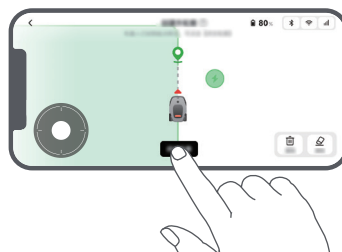
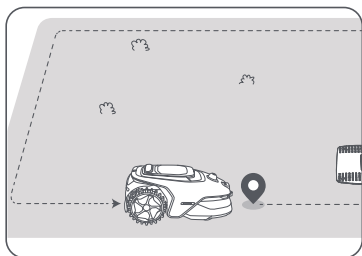


Important :

- Le mode de **détection automatique de périmètre** nécessite des limites de pelouse claires et doit être utilisé à la lumière du jour pour assurer une bonne visibilité. Évitez d'utiliser cette fonction dans des conditions de faible luminosité ou de pluie.
- Nous vous recommandons de suivre le robot lorsque vous utilisez le mode de détection automatique de périmètre. Si le robot ne parvient pas à détecter avec précision le périmètre, vous pouvez quitter le mode de détection automatique de périmètre et passer à la télécommande à tout moment.
- Assurez-vous que la caméra frontale du robot est propre et dégagée.



4. Lorsque le robot revient à moins de 1 m (39.4") du point de départ, vous pouvez appuyer sur Fermer la délimitation, pour terminer le réglage de périmètre.

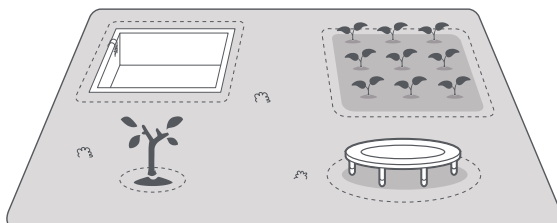


5. (optionnel) Modification de la carte.

Vous pouvez également aller à **Page de l'appareil** >  > **Modifier** pour ajuster la carte une fois la cartographie terminée.

1 Définition d'une zone interdite

Bien que le robot puisse éviter automatiquement les obstacles, il est tout de même nécessaire de définir les zones à risque de chute, comme les piscines et les bacs à sable, comme zones interdites. Pour les objets que vous souhaitez protéger (tels qu'un parterre de fleurs, un trampoline, un potager ou une racine d'arbre exposée), veuillez les définir comme zones interdites.

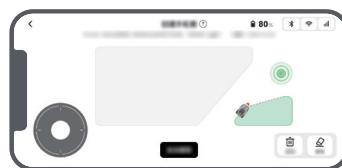
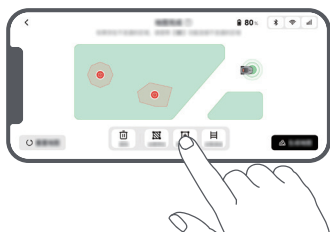


2 Ajout ou extension des zones

• Pour créer plus de zones

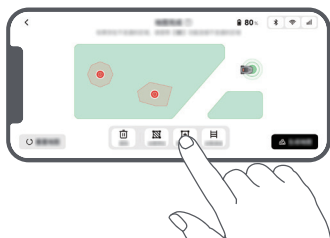
Si votre pelouse est séparée par des routes ou si vous avez plusieurs pelouses isolées, vous pouvez continuer à créer des zones de travail.

Remarque : Si votre jardin a des sentiers en pierre, désignez-les comme zones distinctes. Ensuite, tracez des chemins de liaison pour que le robot puisse naviguer entre les zones.



• Pour agrandir des zones existantes

Vous pouvez agrandir une zone existante en créant la zone que vous souhaitez inclure. Si les deux zones se chevauchent, elles seront automatiquement fusionnées.

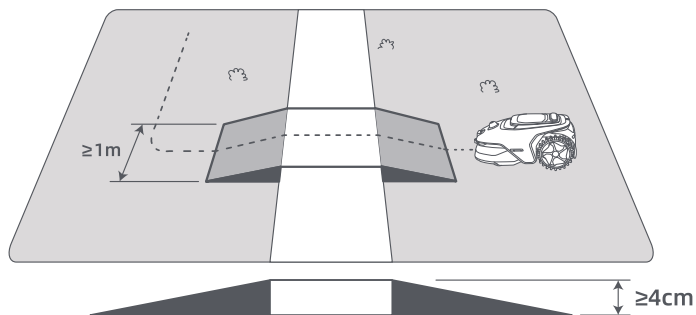


3 Chemin

Pour les zones isolées, veuillez créer un chemin pour les relier. Les zones isolées sans chemin seront inaccessibles au robot.

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

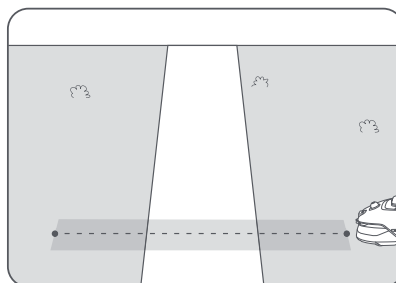
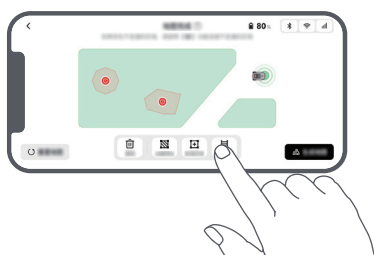
Important : Si votre pelouse est divisée par des passages plus élevés que **4 cm (1.6")**, placez un objet dont la pente est égale à celle du passage (comme une rampe).



• Pour relier deux zones de travail isolées

Pour les zones isolées, veuillez créer des chemins pour les relier. Sinon, ils seront inaccessibles au robot.

Important : assurez-vous que le début et la fin du chemin se trouvent dans la zone de travail.

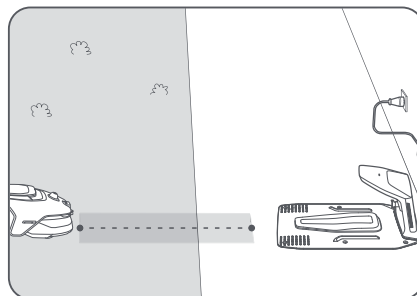
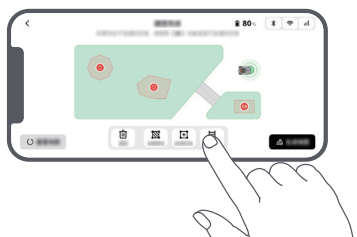


• Pour connecter la zone de travail et la station de charge

Si votre station de charge ne se trouve pas dans la zone de travail, vous devez créer un chemin pour la relier à la zone de travail.

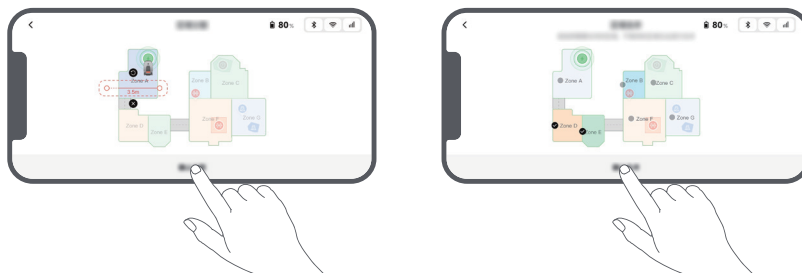
Important :

- Assurez-vous qu'une extrémité se trouve à l'intérieur de la zone de travail et que l'autre extrémité se trouve juste devant la station de charge. Il est conseillé d'aligner le chemin sur la station de charge.
- Lorsque vous créez des chemins pour relier la zone de travail et la station de charge, n'amarrez pas le robot à distance dans la station de charge. Sinon, le LiDAR peut être bloqué, ce qui peut entraîner l'échec de la cartographie.



4 Zones séparées et combinées

Divisez une zone en zones plus petites ou fusionnez des zones qui ont été divisées en une zone plus grande.



6. Appuyez sur Terminer la carte.

Important :

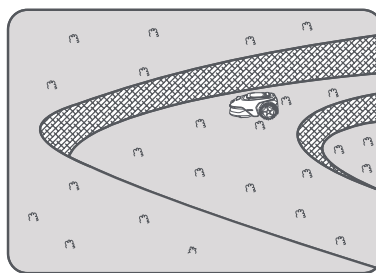
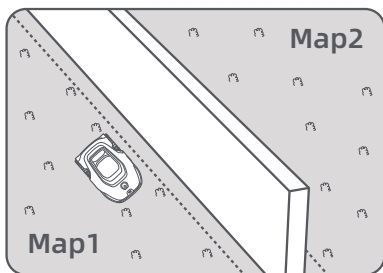
- Ne déplacez pas manuellement le robot lors de la création du périmètre, car cela pourrait entraîner l'échec de la cartographie.
- Lorsque la cartographie commence, n'amarrez pas le robot à distance dans la station de charge tant que le processus de cartographie n'est pas terminé. Sinon, le LiDAR peut être bloqué, ce qui peut entraîner l'échec de la cartographie.

5.2 Ajout d'une deuxième carte

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

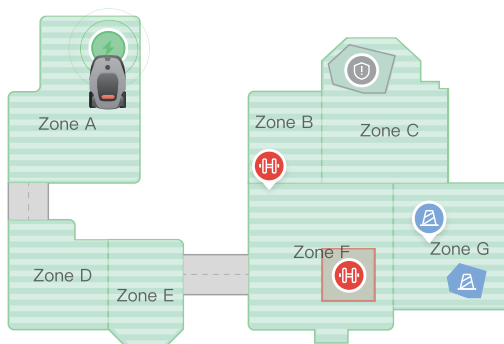
Vous devrez peut-être créer une deuxième carte si :



- Vos pelouses avant et arrière ne peuvent être connectées.
- Il existe une différence de hauteur importante entre les zones de pelouse.
- Vous avez plusieurs propriétés, mais un seul robot.
- Votre pelouse est trop grande pour une seule carte.

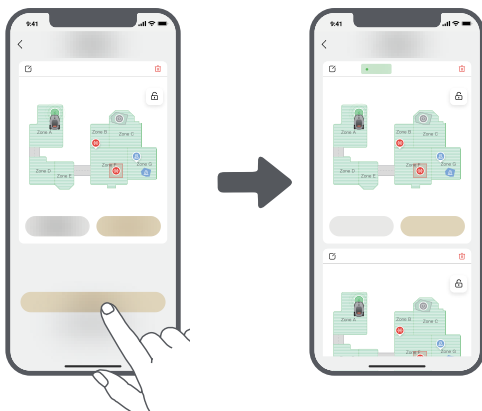


Remarque : si vos pelouses sont connectées et dans les limites de la capacité du robot, utilisez plutôt une configuration multizone.

Pour cartographier la deuxième pelouse :



1. Préparez station de charge.
 - Si vous avez acheté une deuxième station de charge, installez-la sur la deuxième pelouse.
 - Si ce n'est pas le cas, déplacez manuellement le robot et sa station de charge pour commencer à créer la deuxième pelouse.
2. Accédez à la page **Appareil** >  et appuyez sur **Ajouter une carte**, dans MOVAhome pour créer la deuxième carte.
3. Une fois la deuxième carte terminée, vous pouvez basculer entre les cartes via  > **Utiliser**.



Remarque :

- Après avoir changé de carte, les programmes et les paramètres de tonte de la carte actuelle seront appliqués.
- Vous pouvez acheter une station de charge supplémentaire à installer sur la deuxième carte pour plus de commodité. Avec une station de charge séparée installée dans la deuxième carte, il vous suffit de déplacer manuellement le robot entre les deux cartes.

6 Fonctionnement

6.1 Tonte pour la première fois

Conseils avant de tondre :

- Utilisez une tondeuse manuelle pour tondre l'herbe à une hauteur maximale de **10 cm (3.9")**.
- Dégagez les obstacles, y compris les débris, les tas de feuilles, les jouets, les fils et les pierres de la pelouse. Assurez-vous qu'il n'y a pas d'enfants ou d'animaux domestiques sur la pelouse lorsque le robot tond.
- Remplissez les trous dans la pelouse.
- Définissez à l'avance vos préférences de tonte dans l'application (comme l'efficacité de la tonte, la hauteur de la tonte et la direction de la tonte).

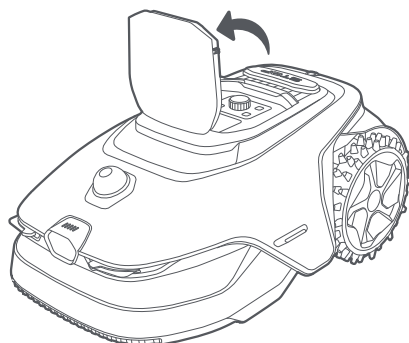


Vous pouvez choisir l'une des deux méthodes suivantes pour commencer à tondre.



a) Démarrage via le panneau de commande

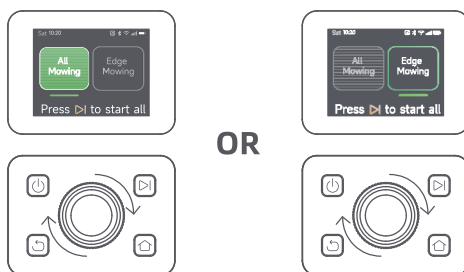
1. Ouvrez le couvercle supérieur du robot.



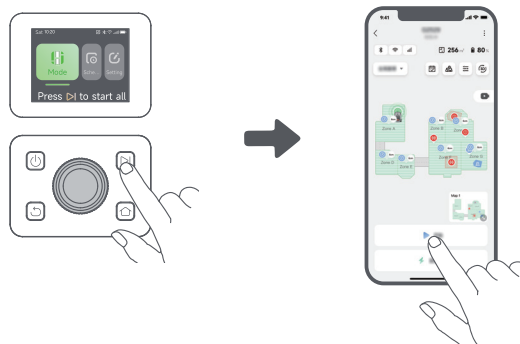
2. Sélectionnez **Modes** à l'écran et appuyez sur le bouton.



3. Faites pivoter le bouton pour sélectionner le mode de tonte.



4. Appuyez sur le bouton ► et fermez le couvercle supérieur du robot pour confirmer. Le robot quittera la station de charge et commencera la tonte de toute la surface.



b) Démarrage via l'application

1. Ouvrez l'application.
2. Sélectionnez un mode de tonte et appuyez sur **Démarrer**, pour commencer à tondre.

6.2 Tonte avec deux cartes

1. Déplacez manuellement le robot sur la carte que vous voulez tondre.
2. Sélectionnez la bonne carte dans l'application avant de commencer les tâches de tonte.

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

Comment gérer les problèmes de batterie faible ou de chargement ?

Pour les tâches avec une seule station de charge, si vous ne déplacez pas manuellement la station de charge avec le robot vers la deuxième carte, le robot risque d'épuiser sa batterie et d'afficher un message d'échec de chargement, car il ne pourra pas localiser la station de charge. Pour résoudre ce problème, veuillez suivre les étapes suivantes :

1. Déplacez manuellement le robot vers la carte où se trouve la station de charge pour le recharger.
2. Après le chargement, remplacez le robot sur la carte d'origine. Il reprendra la tonte automatiquement.

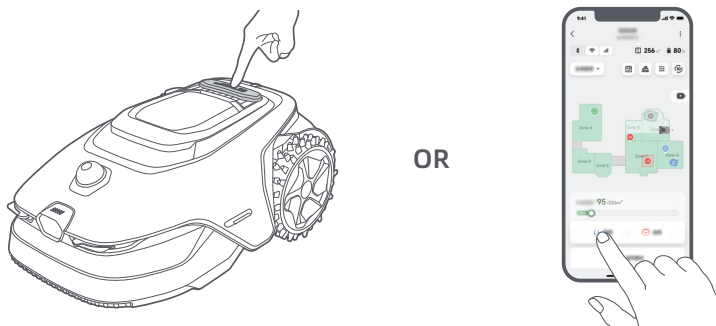
Important : Ne modifiez pas la carte dans l'application pendant ce processus. Cela permet au robot de se souvenir de sa dernière position et de pouvoir continuer là où il s'était arrêté.

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

6.3 Pause

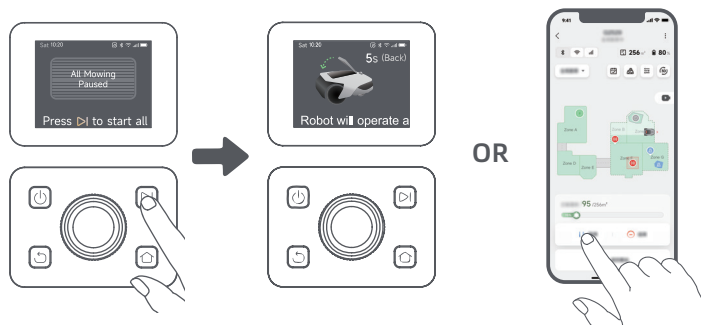
Pour mettre en pause la tâche de tonte en cours, vous pouvez appuyer sur le bouton **Arrêter** sur le robot ou appuyer sur **Pause** dans l'application.

Remarque : le robot ne peut pas être démarré directement via l'application après avoir appuyé sur le bouton **Arrêter**. Pour reprendre le fonctionnement, saisissez votre code PIN sur le panneau de commande.




6.4 Reprise

Pour reprendre la tâche lorsque le robot est en pause, appuyez sur le bouton **▶**, puis fermez le couvercle supérieur du robot pour confirmer. Le robot reprendra la tâche de tonte précédente. Vous pouvez également appuyer sur **Continuer** dans l'application pour reprendre la tâche de tonte.

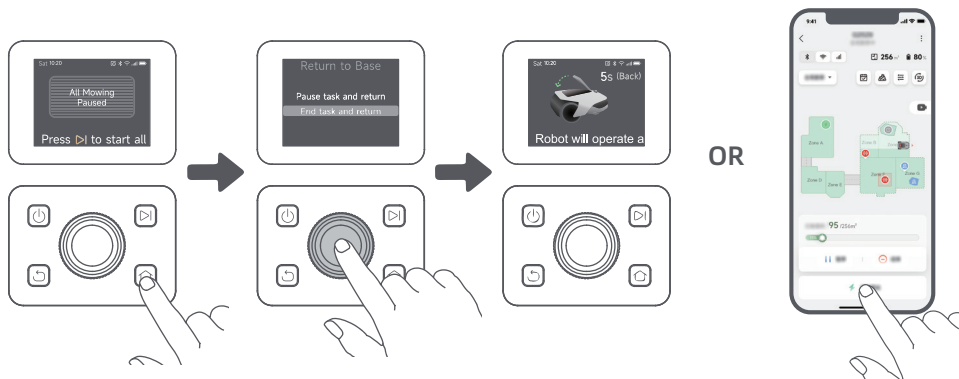


6.5 Retour à la station de charge

Pour renvoyer le robot à sa station de charge :

1. Appuyez sur  sur le panneau de commande.
2. Confirmez la mise en pause ou l'annulation de la tâche en cours.
3. Fermez le couvercle supérieur du robot pour confirmer. Le robot retournera automatiquement à la station de charge pour se recharger.

Vous pouvez également sélectionner **Commencez à retourner à la station** dans l'application pour renvoyer le robot.







7 Application MOVAhome


Où vous pouvez en savoir plus

L'application MOVAhome est plus qu'une télécommande. Il y a beaucoup de choses que vous pouvez faire via l'application : effectuer divers réglages à distance, expérimenter différents modes de tonte et ajuster les programmes de tonte.

7.1 Paramètres de tonte

Caractéristique	Emplacement dans l'application	Description
Modes de tonte	Page de l'appareil > Boîte de sélection de mode dans le coin supérieur gauche	Le robot offre différents modes de tonte. Vous pouvez passer d'un mode à l'autre par l'intermédiaire de l'application, y compris la tonte de toute la surface, la tonte par zone, la tonte en bordure, la tonte par endroits et le mode manuel.
Programme	Page de l'appareil > 	Une fois la première carte établie, le robot crée automatiquement deux programmes de tonte hebdomadaire en fonction de la taille de la pelouse, à savoir « Programme Pr & été » et « Programme Aut & Hiv ». Avec la fonction Programme, vous pouvez laisser le travail de tonte quotidien au robot. Vous n'avez qu'à entretenir le robot régulièrement. Remarque : si vous craignez que le robot puisse vous déranger ou déranger vos voisins lorsqu'il fonctionne de manière autonome pendant certaines heures, vous pouvez vous aller à Paramètres > Ne pas déranger et régler Ne pas déranger dans l'application.
Formes de tonte	Page de l'appareil >  > Modifier > Formes	Personnalisez votre pelouse en ajoutant des formes. Les formes définies seront exclues de la tonte dans tous les modes de tonte. Vous pouvez modifier leur position, leur taille ou les enlever dans Formes .
UltraTrim™ disque de coupe	Page de l'appareil >  > UltraTrim™	Le disque de coupe UltraTrim™ est conçu pour se déplacer sur le côté lorsqu'il atteint les bords de la pelouse, ce qui garantit une coupe plus nette. Remarque : vous pouvez configurer d'autres préférences de tonte via l'icône  . Utilisez le mode général pour appliquer les paramètres à toutes les zones de tonte, ou passez au mode personnalisé pour définir des préférences de tonte individuelles pour chaque zone.

7.2 Caractéristiques de protection contre les intempéries

Si vous craignez que des conditions météorologiques défavorables n'affectent le travail de tonte, vous pouvez activer les fonctions de protection contre les intempéries suivantes dans **Page de l'appareil** >  dans l'application.

Caractéristique	Description
Protection contre la pluie	Lorsque cette fonction est activée, le robot suspend automatiquement la tonte et retourne à la station de charge lorsqu'il pleut. Vous pouvez définir le temps de protection contre la pluie dans l'application. Remarque : tondre l'herbe mouillée peut endommager votre pelouse. Il est conseillé de prolonger la durée de protection pour permettre à l'herbe de sécher avant de tondre à nouveau.
Protection contre le gel	La tonte à des températures inférieures à 6 ° C (43° F) peut causer des dommages permanents à la pelouse. La batterie ne se chargera pas par mesure de sécurité. Pour protéger votre pelouse et votre robot, vous pouvez activer la fonction de protection contre le gel. Lorsqu'il est activé, le robot met automatiquement en pause la tonte et retourne à la station de charge lorsque la température descend en dessous de 6 ° C (43° F) , et reprend la tonte une fois que la température monte au-dessus 11 ° C (52° F) .

7.3 Caractéristiques antivol et de sécurité

Cette section couvre les caractéristiques antivol et de sécurité du robot, y compris les alarmes de levage ou de déplacement hors de la carte, le suivi de la localisation en temps réel, les alertes de présence humaine et un verrouillage parental pour éviter toute utilisation involontaire.

Pour activer les fonctions de sécurité et d'antivol, allez sur la page de l'appareil >  dans l'application.

Caractéristique	Description
Alarme de levage	Lorsque cette fonction est activée, une alarme se déclenche immédiatement lorsque le robot est soulevé et le robot est verrouillé. Pour reprendre le fonctionnement, saisissez d'abord le code PIN sur le robot.
Alarme hors carte	Lorsque cette fonction est activée, le robot sera verrouillé et l'alarme se déclenchera immédiatement s'il est éloigné de la carte.
Localisation en temps réel	Lorsque cette fonction est activée, vous pouvez afficher l'emplacement actuel du robot dans Google Maps.
Alerte de détection de présence humaine	Lorsqu'il est activé, le robot vous avertira en cas de détection de présence humaine.
Verrouillage parental	Lorsqu'il est activé, le robot sera verrouillé si aucune opération n'est effectuée pendant 5 minutes lorsque le couvercle est ouvert. Activez cette fonction lorsque vous craignez que des enfants puissent utiliser le robot.

Remarque : les fonctions d'alarme hors carte et de localisation en temps réel ne sont disponibles que lorsque le service de liaison est activé.



7.4 Caractéristiques de TrueGuard

Ce robot vous permet de garder un œil sur votre jardin grâce à des vidéos en temps réel et à des patrouilles pour des endroits spécifiques via l'application.

Caractéristique	Description
Vidéo en temps réel	Appuyez sur  pour afficher un flux vidéo en direct de la caméra avant du robot, ce qui vous permet de surveiller votre jardin à tout moment, où que vous soyez.
Patrouille	Pendant que le robot est en veille, vous pouvez l'envoyer patrouiller des périmètres ou des endroits spécifiques de votre jardin via l'application. Pour accéder à cette fonctionnalité, allez sur  > Patrouille .

7.5 Chargement

Vous pouvez régler les paramètres de chargement via **Page de l'appareil** >  > **Chargement** dans l'application.

7.5.1 Période de chargement personnalisée

La **Période de chargement personnalisée** vous permet de personnaliser le chargement du robot à des heures spécifiques. Lorsqu'il est activé, le robot se charge à un niveau de batterie sûr lorsque le niveau de la batterie est faible, lorsqu'il n'y a pas de tâches de tonte, et ne complète une charge complète que pendant la période de chargement désignée.

7.5.2 Contrôle du niveau de la batterie

- **Niveau de batterie pour la recharge automatique** : définissez les niveaux de batterie auxquels le robot retourne automatiquement à la station de charge.
- **Niveau de batterie pour la reprise des tâches** : définissez les niveaux de batterie auxquels le robot reprend automatiquement les tâches de tonte inachevées.



Remarque : l'équipe de développement de MOVA effectuera continuellement des mises à jour **OTA (en ligne)** et de la maintenance sur le micrologiciel et l'application. Veuillez vérifier les notifications de mise à jour ou activer la **mise à jour automatique** pour maintenir le micrologiciel et l'application à jour et profiter de plus de fonctionnalités.

8 Entretien

Pour une meilleure performance et une meilleure durée de vie du robot, veuillez le nettoyer régulièrement et remplacer les pièces usées selon la fréquence ci-dessous :

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

Remarque :

- Vous pouvez vérifier le temps restant pour les lames et la brosse de nettoyage en naviguant vers **Page de l'appareil** >  > **Consommables & Entretien** dans l'application. Après avoir remplacé les consommables comme demandé, accédez à la page de détails du consommable et appuyez sur « Je l'ai remplacé » pour réinitialiser la minuterie.
- Si vous avez désigné des zones de votre jardin pour le nettoyage et l'entretien réguliers du robot, vous pouvez définir des points d'entretien sur la carte en accédant à la page **Appareil** >  > **Aller au point d'entretien** > **Modifier le point**. Une fois les points d'entretien définis, vous pouvez simplement appuyer sur **Aller**, et diriger le robot vers les emplacements désignés pour faciliter l'entretien.

8.1 Nettoyage

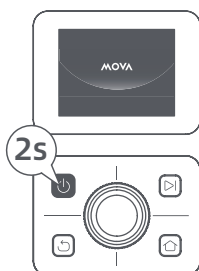
Nettoyez régulièrement votre robot pour éviter que l'herbe coupée et la saleté ne s'accumulent et obstruent le disque de coupe et les roues motrices, ce qui peut affecter ses performances de tonte, d'amarrage et de mouvement. Nous vous recommandons d'utiliser une trousse de nettoyage, disponible dans les magasins locaux ou en ligne.

⚠ Avertissement : avant de procéder au nettoyage, veuillez éteindre le robot et débrancher la station de charge.

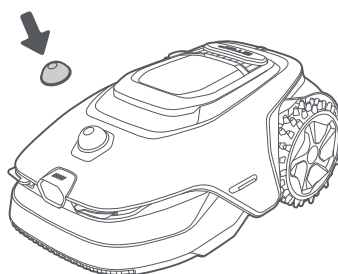
Mise en garde : veuillez vous assurer que le couvercle de protection LiDAR est sur le LiDAR avant de retourner le robot pour éviter d'endommager le LiDAR.

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

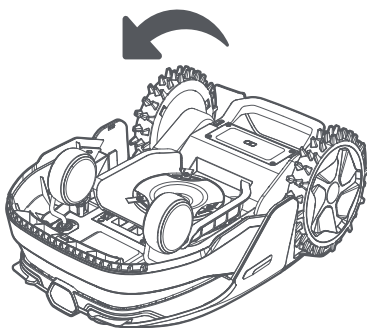
1. Éteignez le robot.



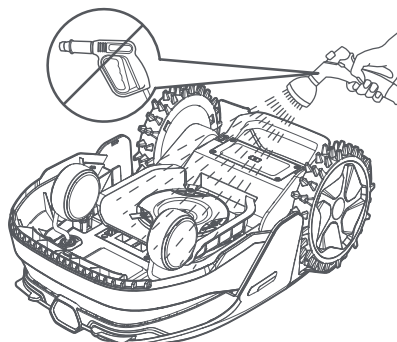
2. Couvrez le LiDAR avec son couvercle de protection.



3. Retournez le robot.



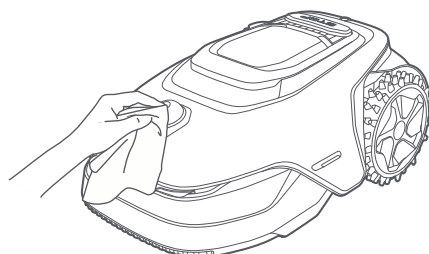
4. Nettoyez le boîtier, le disque de coupe et le châssis avec un tuyau d'arrosage.



⚠ Avertissement : ne touchez pas les lames lors du nettoyage du châssis. Veuillez porter des gants lors du nettoyage.

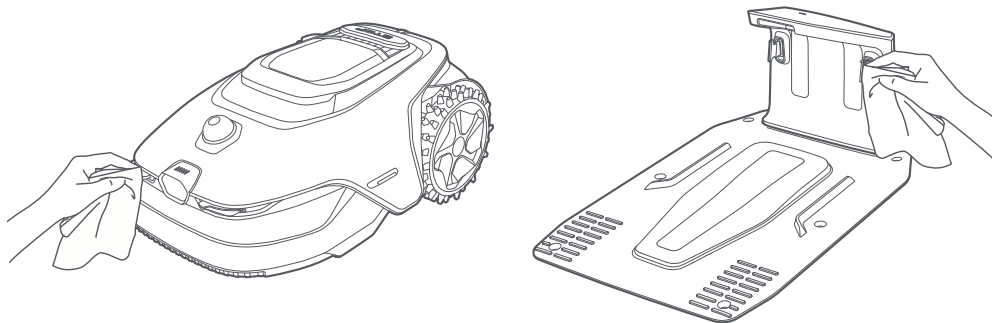
Mise en garde : veuillez ne pas utiliser de nettoyeur haute pression pour le nettoyage. N'utilisez pas de détergents pour le nettoyage.

5. Utilisez un chiffon non pelucheux pour nettoyer soigneusement le capteur LiDAR.



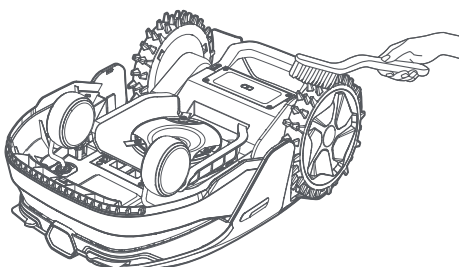
- **Contacts de charge et caméra frontale :**

Utilisez un chiffon propre pour essuyer les contacts de charge du robot et de la station de charge, et nettoyer également la caméra avant. Gardez les contacts de charge et la caméra avant au sec après le nettoyage.



- **Roues motrices :**

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



8.2 Remplacement des composants

- **Remplacez les lames**

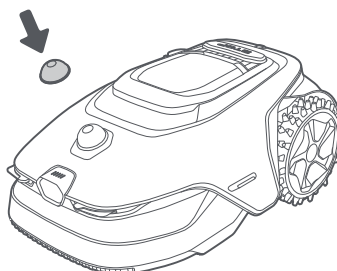
Pour garder les lames affûtées, veuillez les remplacer régulièrement. Il est recommandé de remplacer les lames toutes les **6 à 8 semaines** ou plus tôt. Veuillez utiliser uniquement les lames d'origine MOVA.

⚠ Avertissement : veuillez éteindre le robot. Portez des gants de protection avant de remplacer les lames.

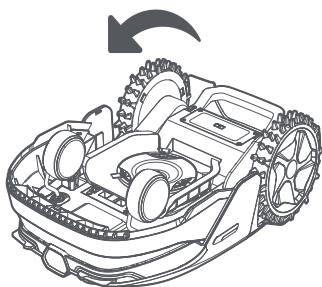
Remarque : veuillez remplacer les trois lames en même temps pour assurer un système de coupe équilibré.

1. Éteignez le robot.

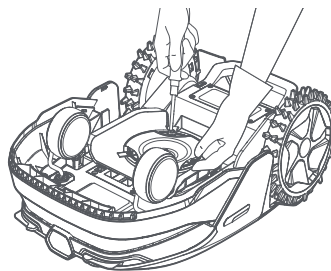
2. Recouvrez le LiDAR de son couvercle de protection.



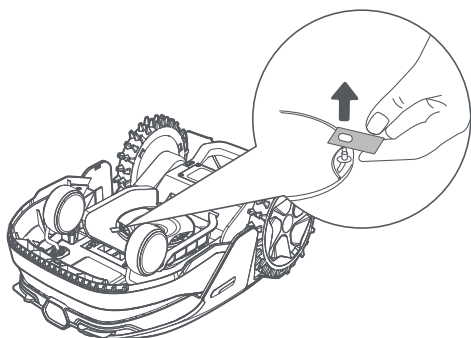
3. Placez le robot sur une surface meuble et retournez-le.



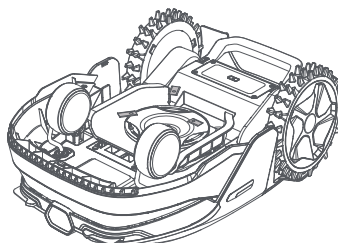
4. Desserrez les vis à l'aide d'un tournevis cruciforme.



5. Retirez les trois lames et les vis.

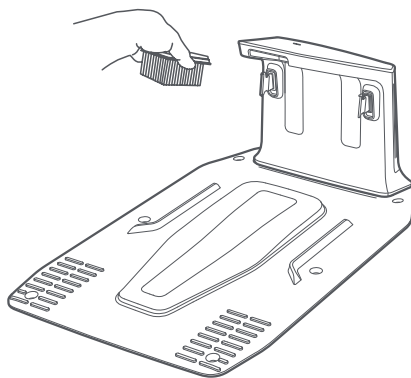


6. Alignez les nouvelles lames sur les trous du disque de coupe, puis fixez-les avec les vis.



• **Remplacez la brosse de nettoyage.**

Lorsque la brosse de nettoyage du capteur LiDAR s'use, ses poils peuvent s'effiloer ou se détériorer, ce qui affecte ses performances de nettoyage. Veuillez remplacer la brosse de nettoyage régulièrement pour conserver un bon résultat de nettoyage. Il est recommandé de remplacer la brosse de nettoyage tous les **12 mois** ou plus tôt.







9 Batterie

Pour un stockage à long terme, chargez le robot tous les 6 mois pour protéger la batterie. Les dommages causés par une décharge excessive ne sont pas couverts par la garantie limitée. Ne chargez pas la batterie à une température ambiante **supérieure à 40° C (104° F)** ou **inférieure à 10° C (50° F)**. La température de stockage à long terme de la batterie doit être comprise entre **-10° C (14° F)** et **35° C (95° F)**. Pour minimiser les dommages, la température de stockage recommandée pour la batterie est comprise entre **0° C (32° F)** et **25° C (77° F)**.

Remarque : la durée de vie de la batterie du robot dépend de la fréquence d'utilisation et des heures de fonctionnement. Si la batterie est endommagée ou ne peut pas être chargée, ne vous débarrassez pas sans précaution de la batterie obsolète ou défectueuse. Veuillez respecter les réglementations locales en matière de recyclage.

Mode de charge à faible puissance :

Lorsque le mode de charge à faible puissance est activé, les fonctions non liées à la charge sont désactivées (l'écran et le réseau sont éteints).

- Pour activer le mode de charge à faible puissance, appuyez simultanément sur le bouton  et le bouton , puis appuyez rapidement 5 fois sur le bouton . Vous entendrez un message vocal : le mode de charge à faible puissance est activé.
- Pour désactiver le mode de charge à faible puissance, redémarrez le robot ou appuyez 5 fois rapidement sur le bouton .

10 Entreposage hivernal

• Le robot

1. Chargez complètement la batterie avant d'éteindre le robot.
2. Nettoyez soigneusement le robot avant de le ranger en hiver.
3. Mettez le couvercle de protection LiDAR.
4. Rangez le robot à l'intérieur dans un endroit sec, à une température au-dessus de **0° C (32° F)**.

• Station de charge

Débranchez la station de charge et rangez-la dans un endroit sec et frais, à l'abri de la lumière directe du soleil.

Remarque : après l'hivernage, réinstallez la station de charge et placez-y le robot pour le recharger. Si vous réinstallez la station de charge à un autre endroit, le robot mettra automatiquement à jour l'emplacement de la borne dès qu'il se rechargera et quittera la station. Si vous rencontrez des erreurs de positionnement en raison de changements majeurs dans votre jardin, il est recommandé de recartographier la zone.

11 Transports

Pour le transport sur de longues distances, assurez-vous que le robot est éteint. Il est recommandé d'utiliser l'emballage d'origine. Mettez en place le couvercle de protection LiDAR.

Avertissement :

- Veuillez éteindre le robot avant de le transporter.
- Soulevez le robot par la poignée arrière, en gardant le disque de coupe éloigné de votre corps.

12 Dépannage

Problème	Cause	Solution
Le robot n'est pas connecté à l'application.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Le robot n'est pas à portée de signal 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 d'allumage. 2. Vérifiez si le routeur fonctionne correctement. 3. Rapprochez-vous du robot pour établir une connexion Bluetooth.
Robot soulevé.	La roue n'est pas au sol.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Remettez le robot sur un sol plat. 2. Saisissez le code PIN sur le robot et confirmez. 3. Le robot ne peut pas traverser des objets de plus de 4 cm (1.6"). Veillez à ce que le sol soit plat à l'endroit où le robot opère.
Robot incliné.	Le robot s'incline de plus de 37°.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Remettez le robot sur un sol plat. 2. Saisissez le code PIN sur le robot et confirmez. 3. Le robot ne peut pas gravir des pentes supérieures à 45% (24°).
Robot coincé.	Le robot est coincé et ne parvient pas à se dégager.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Enlevez les obstacles environnants, puis réessayez. 2. Déplacez manuellement le robot dans un endroit plat et ouvert à l'intérieur de la carte et essayez de recommencer la tâche. Si vous continuez à rencontrer ce problème, veuillez réessayer une fois que le robot est dans la station de charge. 3. Vérifiez l'absence de trous dans le sol. Remplissez les trous avant de tondre pour éviter que le robot ne soit coincé. 4. Vérifiez si l'herbe environnante ne mesure pas plus de 10 cm (3.9"). Vous pouvez régler la hauteur d'évitement des obstacles ou utiliser une tondeuse manuelle pour tondre la pelouse à l'avance afin d'éviter que le robot ne soit coincé. 5. Si le robot est souvent coincé à cet endroit, vous pouvez le définir comme zone interdite.
Erreur de roue arrière gauche/droite.	La roue ne peut pas tourner ou le moteur de la roue a un problème.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nettoyez les roues arrière, puis réessayez. 2. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, essayez de redémarrer le robot. 3. Si le problème persiste, veuillez contacter 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 et réessayez. 2. Vérifiez si l'herbe environnante ne mesure pas plus de 10 cm (3.9"). Vous pouvez utiliser une tondeuse manuelle pour tondre la pelouse à l'avance afin d'éviter que le disque de coupe ne soit bloqué par les herbes hautes. 3. Vérifiez s'il y a de l'eau sous le disque de coupe. S'il y en a, déplacez le robot dans un endroit sec, puis réessayez. 4. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, essayez de redémarrer le robot. 5. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Le disque de coupe ne se déplace pas vers le haut ou vers le bas.	Le disque de coupe ne se déplace pas vers le haut ou vers le bas.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nettoyez le disque de coupe et réessayez. 2. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, essayez de redémarrer le robot. 3. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.



Problème	Cause	Solution
Le disque de coupe ne peut pas se déplacer sur le côté.	Le disque de coupe ne peut pas se déplacer sur le côté.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nettoyez le système de coupe et enlevez tous les débris ou corps étrangers. 2. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, vous pouvez d'abord désactiver la fonction UltraTrim™. 3. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Erreur de pare-chocs.	Le capteur du pare-chocs avant est constamment déclenché.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vérifiez si le robot n'est pas coincé quelque part. 2. Tapotez doucement le pare-chocs et assurez-vous qu'il rebondit. 3. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, essayez de redémarrer le robot. 4. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Erreur de chargement.	Le robot s'amarré à la station de charge, mais le courant ou la tension de charge a un problème.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vérifiez que la station de charge est correctement connectée à l'alimentation. 2. Vérifiez que les contacts de charge du robot et de la station de charge sont propres. 3. Une fois la vérification terminée, essayez à nouveau d'amarrer le robot à la station de charge. 4. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Température de la batterie trop élevée.	La température de la batterie est $\geq 60^{\circ}\text{C}$ (140°F).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Utilisez le robot lorsque la température ambiante est inférieure à 40°C (104°F). Vous pouvez attendre que la température de la batterie diminue automatiquement. 2. Vous pouvez éteindre le robot et le redémarrer après un certain temps. 3. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
La température de la batterie est élevée.	La température de la batterie est $\geq 40^{\circ}\text{C}$ (104°F).	<ol style="list-style-type: none"> 1. La charge peut échouer lorsque la température de la batterie est supérieure à 40°C (104°F). 2. Utilisez le robot lorsque la température ambiante est inférieure à 40°C (104°F).
La température de la batterie est basse.	La température de la batterie est $\leq 6^{\circ}\text{C}$ (43°F).	<ol style="list-style-type: none"> 1. La charge peut échouer lorsque la température de la batterie est inférieure à 6°C (43°F). 2. Utilisez le robot lorsque la température ambiante est supérieure à 6°C (43°F).
Le LiDAR est bloqué.	Le LiDAR est bloqué (par exemple, le couvercle de protection LiDAR n'est pas retiré).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Retirez le couvercle de protection LiDAR et réessayez. 2. Si le lidar sur le dessus du robot est très sale, nettoyez-le avec un chiffon non pelucheux, puis réessayez.
Dysfonctionnement du LiDAR.	Le LiDAR est très sale ou il y a une erreur de capteur.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vérifiez si le lidar est sale. Nettoyez-le si nécessaire, puis réessayez. 2. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, essayez de redémarrer le robot. 3. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Le LiDAR est sale.	Le LiDAR est sale.	Essuyez le capteur LiDAR sur le dessus du robot avec un chiffon propre. Gardez le LiDAR au sec après le nettoyage.

Problème	Cause	Solution
Température du LiDAR élevée.	La température du LiDAR est élevée. Le LiDAR s'arrêtera bientôt.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Le robot essaiera automatiquement de retourner à la station de charge pour refroidir. 2. Assurez-vous que le robot fonctionne à une température ambiante inférieure à 40 ° C (104° F). 3. Placez le robot dans un endroit ombragé, frais et bien ventilé. L'alarme s'arrête lorsque la température revient à une plage normale. 4. Le robot reprendra automatiquement son fonctionnement une fois l'alarme arrêtée. 5. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Température du LiDAR trop élevée.	La température du LiDAR est trop élevée. Le LiDAR s'est arrêté.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Le LiDAR est éteint en raison des températures élevées. 2. Assurez-vous que le robot fonctionne à une température ambiante inférieure à 40 ° C (104° F). 3. Placez le robot dans un endroit ombragé, frais et bien ventilé. L'alarme s'arrête lorsque la température revient à une plage normale. 4. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Le robot est perdu.	Le positionnement est perdu.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vérifiez si le LiDAR placé sur le dessus du robot est sale. La saleté affectera le positionnement. 2. Déplacez manuellement le robot dans un endroit ouvert à l'intérieur de la carte et essayez de recommencer la tâche. 3. Si le positionnement n'est pas rétabli, contrôlez le robot à distance jusqu'à la station de charge via l'application, puis commencez la tâche de tonte.
Erreur de capteur.	Erreur de capteur.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Redémarrez le robot et réessayez. 2. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Le robot est dans la zone interdite.	Le robot est dans la zone interdite.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Déplacez manuellement le robot hors de la zone interdite, puis réessayez. 2. Contrôlez le robot à distance via l'application pour le sortir de la zone interdite, puis réessayez.
Le robot est à l'extérieur de la carte.	Le robot est à l'extérieur de la carte.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Déplacez manuellement le robot à l'intérieur de la carte, puis réessayez. 2. Contrôlez le robot à distance à l'intérieur de la carte via l'application, puis réessayez.
L'arrêt d'urgence est activé.	Le bouton d'arrêt du robot est enfoncé.	Saisissez le code PIN sur le robot et confirmez.
Batterie faible. Le robot s'éteindra bientôt.	Le niveau de la batterie est ≤ 10%.	Amarrez le robot dans la station de charge pour le recharger.
Le robot est loin de la carte. Risque de vol.	Le robot est loin de la carte.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Saisissez le code PIN sur le robot et confirmez. 2. Vous pouvez désactiver l'alarme hors carte dans les paramètres de l'application.



Problème	Cause	Solution
Échec du retour à la station de charge.	Le robot ne retrouve pas la station de charge.	<ol style="list-style-type: none"> Vérifiez l'absence d'obstacles bloquant le robot. Enlevez les obstacles et réessayez. Contrôlez à distance le robot jusqu'à la station de charge via l'application.
Impossible de s'amarrer à la station de charge.	Le robot trouve la station de charge mais ne parvient pas à s'amarrer.	<ol style="list-style-type: none"> Vérifiez si les films réfléchissants de la station ne sont ni sales ni obstrués. Vérifiez l'absence d'obstacles devant la station. Vérifiez si la station est déplacée. Vérifiez si la plaque de base n'est pas recouverte de boue épaisse. Vérifiez si la station est en pente. Vérifiez si la station est alimentée. Aidez le robot à s'amarrer dans la station de charge à l'aide de la télécommande ou manuellement.
Le positionnement a échoué.	Le positionnement échoue lorsque le robot tente de commencer une tâche de tonte.	<ol style="list-style-type: none"> Le lidar peut être obstrué. Déplacez manuellement le robot dans un endroit plat et ouvert à l'intérieur de la carte et essayez de recommencer la tâche. Si le problème persiste, veuillez réessayer après que le robot s'est amarré dans la station de charge.
Espace insuffisant pour tourner devant la station.	Espace insuffisant pour tourner devant la station.	<ol style="list-style-type: none"> Si la station est placée à la périphérie de la carte ou à l'intérieur de celle-ci, s'assurer qu'il y a au moins 1 m (39.4") d'espace libre entre la partie avant de la plaque de base de la station et le périmètre de la carte; sinon, le robot pourrait ne pas être en mesure de faire des virages. Déplacez la station ou modifiez la carte dans Édition de la carte.
Chemin obstrué.	Chemin obstrué.	<ol style="list-style-type: none"> Vérifiez si une zone interdite est définie dans la trajectoire. Vérifiez l'absence d'obstacles bloquant le robot. Si le robot ne peut toujours pas passer, supprimez le chemin dans l'édition de la carte et définissez-en un nouveau.
La caméra frontale est sale.	La caméra frontale est sale.	Essuyez la caméra avant avec un chiffon propre.
Problème de caméra avant.	Problème de caméra avant.	<ol style="list-style-type: none"> Essuyez la caméra avant avec un chiffon propre. Essayez de redémarrer le robot. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Caméra frontale bloquée.	Caméra frontale bloquée.	Essuyez la caméra avant avec un chiffon propre.
Une erreur de détection du périmètre se produit pendant la cartographie automatique.	Une erreur de détection du périmètre se produit pendant la cartographie automatique.	<ol style="list-style-type: none"> Assurez-vous que les conditions d'éclairage sont appropriées, ni trop vives ni trop faibles. Confirmez que le temps est clair, en évitant le brouillard ou la pluie. Assurez-vous que la caméra avant est propre et dégagée. Assurez-vous que la surface du sol est uniforme, car les bosses peuvent nuire à la détection. Si la détection du périmètre continue à échouer, passez en mode télécommande pour la cartographie.

13 Spécifications

Renseignements de base	Nom du produit	LiDAX Ultra 1000	LiDAX Ultra 2000
	Marque	MOVA	
	Modèle	MXXM3100	MXXM6100
	Dimensions	666 mm × 444 mm × 273 mm (26.2" × 17.5" × 10.7")	
	Poids (batterie incluse)	13.7 kg (30.2 lbs.)	13.8 kg (30.4 lbs.)
Tonte	Capacité de travail recommandée	1,000 m ² (0.25 acre)	2,000 m ² (0.5 acre)
	Efficacité de la tonte [1]	Standard	
		800 m ² (0.2 acre)/day	1,200 m ² (0.3 acre)/day
		Efficace	
		1,200 m ² (0.3 acre)/day	1,600 m ² (0.4 acre)/day
	Hauteur de la tonte	3~10 cm (1.2~3.9")	
	Largeur de tonte	20 cm (7.9")	
Temps de charge [2]	60 minutes	65 minutes	
Émissions sonores	Niveau de puissance acoustique (LWA)	57 dB(A)	
	Incertitudes relatives à la puissance acoustique (KWA)	3 dB(A)	
	Niveau de pression acoustique (LpA)	49 dB(A)	
	Incertitudes de pression acoustique (KpA)	3 dB(A)	
Working condition	Température de fonctionnement	0~50° C (32~122° F) Recommandé : 10 ~ 35 ° C (50~95° F)	
	Température d'entreposage à long terme	-10~35° C (14~95° F) Recommandé : 0 ~ 25 ° C (32~77° F)	
	Classification IP	Robot : IPX6 Station de charge : IPX4 Alimentation : IP67	
	Pente maximale de la zone de tonte	45 % (24°)	
Connectivité	Gamme de fréquences Bluetooth	2400,0 à 2483,5 MHz	
	Puissance RF max.	802.11b : 16±2dBm(@11Mbps) 802.11g : 14±2dBm(@54Mbps) 802.11n : 13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth : 749 dBm	
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400-2483,5M)	
	Link Module	Non inclus	Inclus (gratuit pendant un an à partir de l'activation)
	Service de liaison [3]	LTE-FDD: B2/4/5/12/13/14/66/71 WCDMA: B2/4/5	
	GNSS [4]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	



Moteur d'entraînement	Type de moteur	Moteur sans balais	
Moteur de coupe	Régime	2500 /min	
Batterie (robot)	Modèle de batterie	MBPM30	MBPM20
	Type de batterie	Batterie lithium-ion	
	Capacité typique	4000 mAh	5000 mAh
	Tension nominale	18 V CC	
Alimentation	Modèle de chargeur	MPAM20 / MPAM20(C)	
	Tension d'entrée	100 ~ 240 V c.a.	
	Tension de sortie	20 V CC	
	Courant de sortie	3 A	
Station de charge	Modèle de station de charge	MCM20	
	Tension d'entrée	20 V CC	
	Tension de sortie	20 V CC	
	Courant d'entrée	3 A	
	Courant de sortie	3 A	
Accessoires	Lames et vis de rechange	9	
	Modèle de lame	MBKM10	

[1] D'après les essais effectués par le laboratoire MOVA.

[2] Le temps de charge fait référence au temps nécessaire pour atteindre 85% de sa capacité pour reprendre la coupe lorsque le robot retourne automatiquement à la station de charge en raison d'une batterie faible.

[3] Nécessite l'installation du module de liaison. Le Service de liaison couvre le Canada et les États-Unis.

[4] Nécessite l'installation du module de liaison.

Remarque : les spécifications sont sujettes à changement au fur et à mesure que nous améliorons continuellement notre produit. Pour obtenir les renseignements les plus récents, veuillez consulter notre site Web à l'adresse <https://www.mova.tech>.

MOVA

