

Inhaltsverzeichnis

1 Sicherheitshinweise	P46
2 Produktvorstellung	P51
3 Installation	P55
4 Vorbereitung auf die erste Verwendung	P58
5 Karte des Gartens erstellen	P63
6 Bedienung.....	P69
7 MOVAhome-App	P73
8 Wartung	P75
9 Akku	P79
10 Winterlager	P79
11 Transport	P79
12 Fehlersuche.....	P80
13 Technische Daten.....	P86

1 Sicherheitshinweise

1.1 Allgemeine Sicherheitshinweise

- Lesen Sie die Bedienungsanleitung sorgfältig durch und machen Sie sich mit ihrem Inhalt vertraut, bevor Sie das Produkt verwenden.
- Verwenden Sie mit diesem Produkt nur Zubehör, das von MOVA empfohlen wird. Jede hiervon abweichende Verwendung ist unsachgemäß.
- Erlauben Sie Kindern nicht, sich in der Nähe des Geräts aufzuhalten oder mit ihm zu spielen, wenn dieses in Betrieb ist.
- Verwenden Sie das Gerät nicht in Bereichen, in denen dort befindliche Personen nichts von seiner Anwesenheit wissen.
- Laufen Sie nicht, wenn Sie das Gerät manuell über die MOVAhome-App bedienen. Denken Sie daran, nur zu gehen, an Hängen besonders auf Ihre Schritte zu achten und das Gleichgewicht zu halten.
- Verwenden Sie das Gerät nicht, wenn sich Personen – insbesondere Kinder – oder Tiere im Arbeitsbereich aufhalten.
- Verwenden Sie das Gerät und sein Zubehör nicht bei schlechten Wetterbedingungen, insbesondere nicht bei Gefahr eines Blitzeinschlags.
- Wenn Sie das Gerät in öffentlichen Bereichen betreiben, bringen Sie rund um den Arbeitsbereich Warnschilder mit folgendem Text an: „Warnung! Automatischer Rasenmäher! Abstand zum Gerät halten! Kinder beaufsichtigen!“
- Tragen Sie bei Benutzung des Geräts festes Schuhwerk und eine lange Hose.
- Um Schäden am Gerät und Unfälle mit Fahrzeugen oder Personen zu vermeiden, sollten weder im Arbeitsbereich noch auf Pfaden öffentliche Wege liegen.
- Gefährliche Teile, wie z. B. die Messerscheibe, dürfen erst berührt werden, wenn sie vollständig zum Stillstand gekommen sind.
- Nehmen Sie bei einer Verletzung oder einem Unfall medizinische Hilfe in Anspruch.
- Schalten Sie das Gerät **AUS**, bevor Sie es untersuchen, Blockaden beseitigen oder Wartungsarbeiten durchführen. Wenn das Gerät ungewöhnlich stark vibriert, überprüfen Sie es auf Schäden, bevor Sie es wieder in Betrieb nehmen. Verwenden Sie das Gerät nicht, wenn Teile defekt sind.
- Lassen Sie das Hauptkabel nicht über Stellen verlaufen, an denen das Gerät mäht. Befolgen Sie die mitgelieferten Anweisungen zur Kabelinstallation.
- Laden Sie das Gerät nur an der mitgelieferten Ladestation auf. Bei unsachgemäßer Verwendung sind Stromschläge oder Überhitzung möglich und kann ätzende Flüssigkeit aus dem Akku austreten. Wenn Elektrolyt ausläuft und die ätzende Flüssigkeit mit den Augen in Kontakt kommt, mit Wasser/neutralisierender Lösung spülen und ärztliche Hilfe in Anspruch nehmen.
- Verwenden Sie beim Anschluss des Hauptkabels an die Steckdose eine Fehlerstrom-Schutzeinrichtung (RCD) mit einem maximalen Auslösestrom von 30 mA.
- Verwenden Sie nur die von MOVA empfohlenen Originalakkus. Mit anderen als den Originalakkus kann die Sicherheit des Geräts nicht garantiert werden. Verwenden Sie keine nicht wiederaufladbaren Batterien.
- Achten Sie darauf, dass der Arbeitsbereich frei von Strom- und/oder Verlängerungskabeln ist – so vermeiden Sie Kabelschäden, die zu einem Kontakt mit spannungsführenden Teilen führen können.
- Die Abbildungen in diesem Dokument dienen nur als Referenz. Maßgeblich ist stets das konkrete Gerät.

- Erlauben Sie den folgenden Personengruppen keinesfalls, das Gerät zu verwenden: Kinder, Personen mit eingeschränkten körperlichen, sensorischen oder geistigen Fähigkeiten oder mangelnder Erfahrung und Kenntnissen sowie Personen, die mit dieser Anleitung nicht vertraut sind.
- Schließen Sie ein beschädigtes Kabel nicht an und berühren Sie es nicht, bevor es nicht von der Steckdose abgezogen wurde. Wenn das Kabel während des Betriebs beschädigt wird, ziehen Sie den Netzstecker aus der Steckdose. Ein abgenutztes oder beschädigtes Kabel erhöht die Gefahr eines elektrischen Schlags und sollte von einer Fachkraft ausgetauscht werden.
- Schieben Sie das Gerät nicht mit Gewalt oder hoher Geschwindigkeit, da es dadurch Schaden nehmen könnte.
- Um die Anforderungen an die Exposition gegenüber Funkstrahlung einzuhalten, sollten Personen **35 cm (13,8")** Abstand vom Gerät halten.
- **WARNUNG:** Laden Sie den Akku nur mit dem abnehmbaren Netzteil auf, das diesem Gerät beiliegt.

1.2 Sicherheitshinweise zur Installation

- Stellen Sie die Ladestation nicht in Bereichen auf, in denen Personen darüber stolpern könnten.
- Stellen Sie die Ladestation nicht in Bereichen auf, in denen sich stehendes Wasser bilden könnte.
- Stellen Sie die Ladestation einschließlich Zubehör nicht in einem Umkreis von 60 cm (23,6") von brennbaren Materialien auf. Eine Fehlfunktion oder Überhitzung von Ladestation und Netzteil kann eine Brandgefahr darstellen.

1.3 Sicherheitshinweise zum Betrieb

- Halten Sie Hände und Füße von den rotierenden Messern fern. Achten Sie darauf, mit den Händen oder Füßen nicht unter das Gerät oder in seine Nähe zu gelangen, wenn dieses eingeschaltet ist.
- Heben Sie das Gerät nicht an und bewegen Sie es nicht, wenn es eingeschaltet ist.
- Parken Sie den Roboter an der Ladestation oder schalten Sie ihn **AUS**, wenn sich Personen, insbesondere Kinder, oder Tiere im Arbeitsbereich befinden.
- Stellen Sie sicher, dass sich keine Gegenstände wie Steine, Äste, Werkzeuge oder Spielzeug auf dem Rasen befinden. Anderenfalls können die Messer mit einem solchen Gegenstand in Berührung kommen und Schaden nehmen.
- Legen Sie keine Gegenstände auf dem Gerät oder der Ladestation ab.
- Verwenden Sie das Gerät nicht, wenn die Stopptaste nicht funktioniert.
- Vermeiden Sie, dass Menschen oder Tiere mit dem Gerät zusammenstoßen. Wenn ein Mensch oder ein Tier in die Nähe des Geräts kommt, halten Sie es sofort an.
- Schalten Sie das Gerät immer **AUS**, wenn Sie es nicht benutzen.
- Verwenden Sie das Gerät nicht gleichzeitig mit Versenkreignern. Verwenden Sie die Funktion Zeitplan, um sicherzustellen, dass das Gerät und der Versenkreigner nicht gleichzeitig in Betrieb sind.
- Verlegen Sie eine Zuleitung nicht an Stellen, an denen Versenkreigner installiert sind.
- Betreiben Sie das Gerät nicht, wenn sich im Arbeitsbereich stehendes Wasser ansammeln kann, z. B. bei starkem Regen oder Pfützenbildung.
- Stellen Sie den Roboter nicht auf den Kopf.

1.4 Sicherheitshinweise zur Wartung

- Schalten Sie das Gerät **AUS**, bevor Sie Wartungsarbeiten durchführen.
- Stellen Sie das Gerät nach dem Abspülen richtig herum auf den Boden (nicht auf dem Kopf).
- Drehen Sie das Gerät nicht um, um das Fahrwerk zu reinigen. Diese Vorsichtsmaßnahme verhindert, dass Wasser in den Motor eindringt und den ordnungsgemäßen Betrieb beeinträchtigt.
- Ziehen Sie den Stecker von der Ladestation ab oder betätigen Sie die Sperrvorrichtung, bevor Sie diese reinigen oder warten.
- Reinigen Sie das Gerät nicht mit einem Hochdruckreiniger oder lösungsmittelhaltigen Reinigern.

1.5 Sicherheitshinweise zum Akku

Lithium-Ionen-Akkus können explodieren oder einen Brand verursachen, wenn sie zerlegt oder kurzgeschlossen bzw. Wasser, Feuer oder Hitze ausgesetzt werden. Diese sind stets mit Vorsicht handzuhaben – zerlegen und öffnen Sie den Akku nicht und vermeiden Sie jede Form einer elektrischen/mechanischen Manipulation. Bewahren Sie Akkus so auf, dass sie vor direkter Sonneneinstrahlung geschützt sind.

- Verwenden Sie nur das Ladegerät und das Netzteil des Herstellers. Wenn ein ungeeignetes Ladegerät oder Netzteil verwendet wird, kann es zu Stromschlägen und/oder Überhitzung kommen.
- VERSUCHEN SIE NICHT, AKKUS ZU REPARIEREN ODER ÄNDERUNGEN AN DIESEN VORZUNEHMEN! Reparaturversuche können zu schweren Verletzungen durch Explosionen oder Stromschläge führen. Wenn ein Leck entsteht, werden ätzende und giftige Elektrolyte freigesetzt.
- Dieses Gerät enthält Akkus, die nur von Fachleuten ausgetauscht werden dürfen.

1.6 Restrisiken

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

1.7 Symbole und Aufkleber

	WARNUNG: Lesen Sie die Bedienungsanleitung, bevor Sie das Gerät in Betrieb nehmen.
	WARNUNG: Halten Sie während des Betriebs sicheren Abstand vom Gerät.
	WARNUNG: Betätigen Sie die Sperrvorrichtung, bevor Sie am Gerät arbeiten oder es anheben.
	WARNUNG: Fahren Sie nicht auf dem Gerät.
	WARNUNG: Dieses Gerät darf nicht im normalen Hausmüll entsorgt werden. Stellen Sie sicher, dass das Gerät gemäß den vor Ort geltenden gesetzlichen Vorschriften recycelt wird.
	WARNUNG: Halten Sie Hände und Füße von diesem Bereich fern, wenn sich die Messerscheibe in der verschobenen Mähposition befindet. Ein Kontakt mit den Messern kann zu schweren Verletzungen führen.

	Dieses Produkt entspricht den geltenden EU-Richtlinien.
	Klasse III
	Lesen Sie vor dem Aufladen die Anleitung.
	Gleichstrom
	Klasse II

VERWENDUNGSZWECK

Das Gartengerät ist für das Rasenmähen im privaten Bereich bestimmt. Es ist für häufiges Mähen konstruiert, was Ihren Rasen gesünder und schöner macht als je zuvor. Je nach Größe Ihres Rasens lassen sich Uhrzeit und Häufigkeit des Mähens beliebig programmieren. Graben, Kehren oder Schneeräumen sind mit dem Gerät nicht möglich.



Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. erklärt hiermit, dass das Rasenmähermodell MXXM7100/MXXM7101/MXXM7102 als Funkanlage die Anforderungen der Richtlinie 2014/53/EU erfüllt. Der vollständige Wortlaut der EU-Konformitätserklärung ist unter folgender Internetadresse abrufbar: <https://www.mova.tech/pages/declaration-of-conformity>.

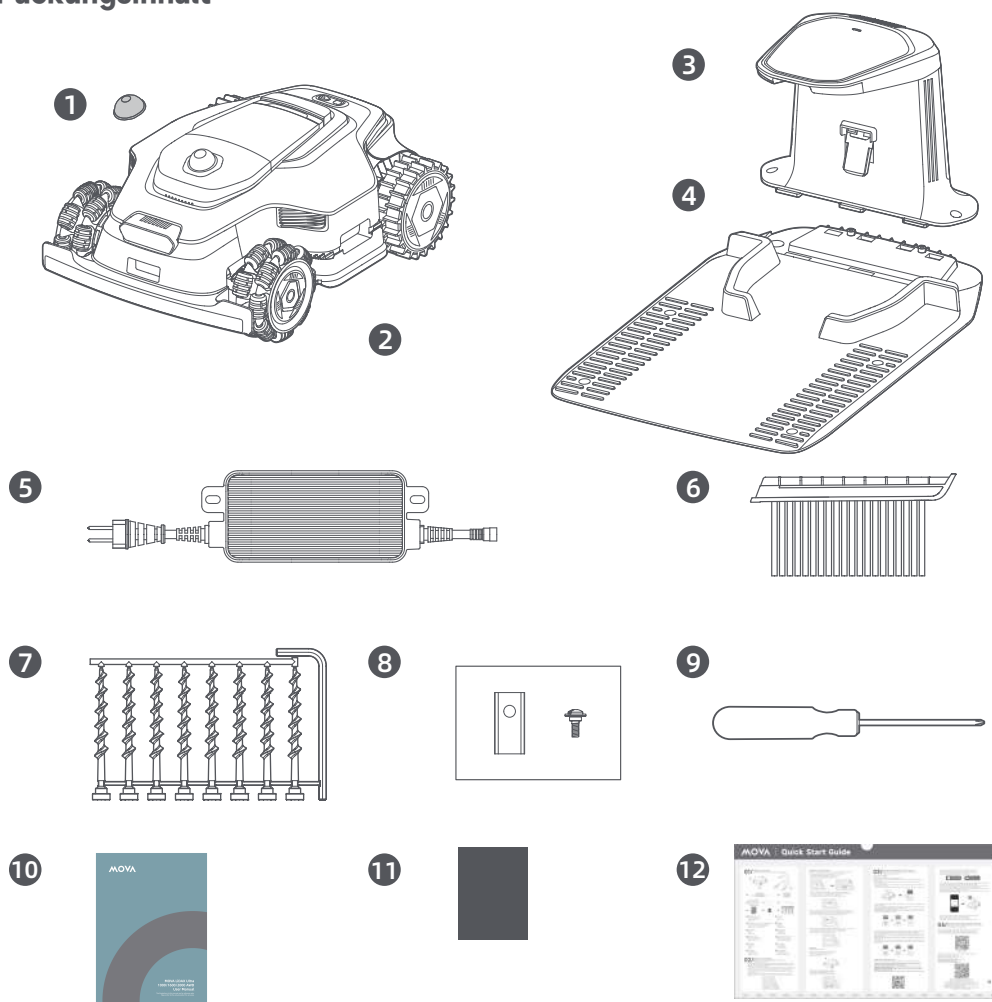
Das Gerät entspricht den britischen PSTI-Vorschriften; der vollständige Text der Konformitätserklärung ist unter der folgenden Internetadresse abrufbar: <https://www.mova.tech/pages/state-of-compliance-for-uk-psti>.

Die ausführliche Bedienungsanleitung finden Sie in digitaler Form unter <https://www.mova.tech/pages/user-manuals-and-faqs>.



2 Produktvorstellung

2.1 Packungsinhalt



1 LiDAR-Schutzabdeckung

2 Roboter

3 Ladesäule
(mit Verlängerungskabel à 10 m (32,8 ft))

4 Basisplatte

5 Netzteil

6 Reinigungsbürste

7 8 Erdanker, Sechskantschlüssel

8 36 Ersatzmesser und Schrauben

9 Schraubendreher

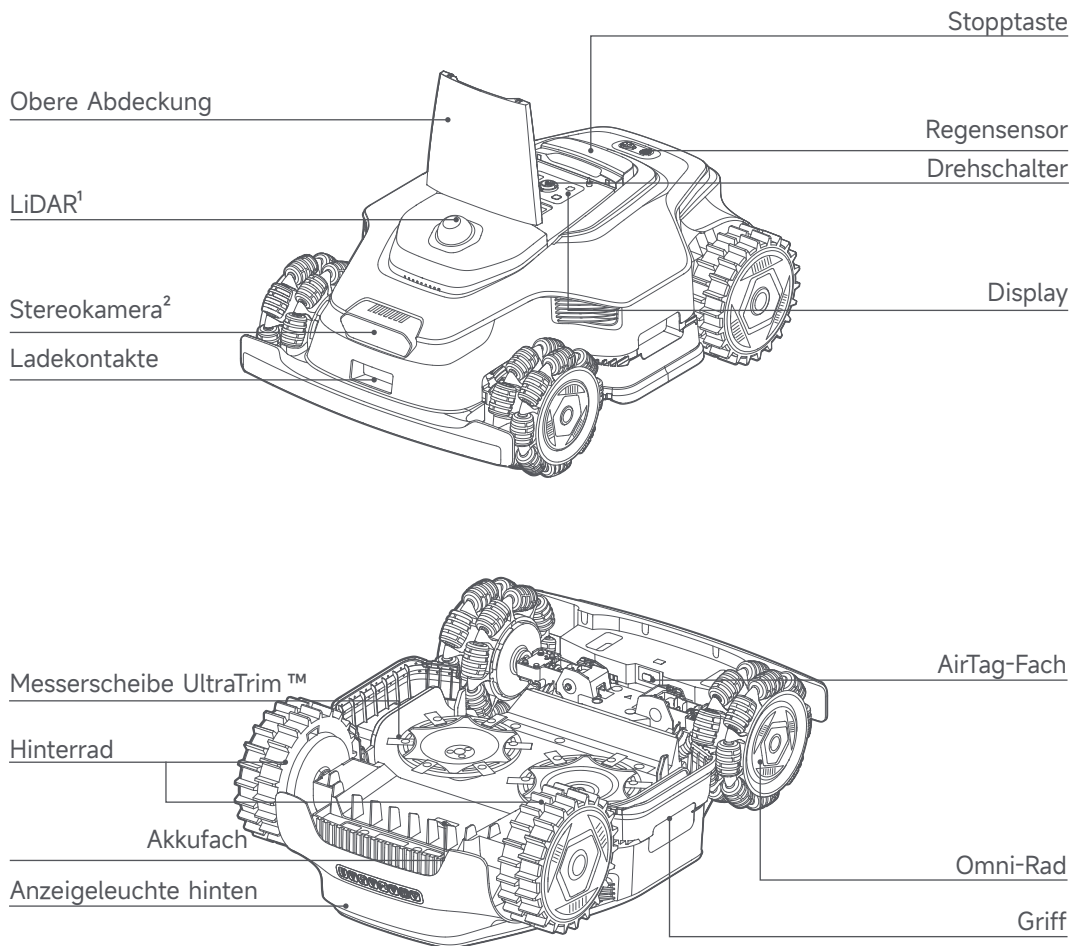
10 Bedienungsanleitung

11 Fusselfreies Tuch

12 Schnellstartanleitung



2.2 Produktübersicht



1: Das LiDAR hilft bei der Gewinnung von Umgebungsinformationen und dient der Positionierung des Roboters, der Hindernisvermeidung sowie der Erkennung von Wasser und Schmutz. Laut Labortests von MOVA beträgt die Erkennungsreichweite (bei 100 klx) 30 m (98,4 ft) bei 10 % Reflektivität und 70 m (229,7 ft) bei 80 % Reflektivität. Das Sichtfeld beträgt 360°.

2: Die Stereokamera erkennt Hindernisse, Begrenzungen der Rasenfläche und anwesende Personen. Der Bildwinkel beträgt 120° (horizontal), 75° (vertikal) und 120° (diagonal). Die Auflösung beträgt 2 MP.



Anzeigeleuchte hinten

Farbe	Bedeutung
Leuchtet rot	Der Roboter läuft normal oder befindet sich im Standby-Modus.
Pulsiert rot	Der Roboter wird an der Ladestation aufgeladen.
Verläuft rot	Der Roboter befindet sich im Mähmodus mit seitlich verschobener Messerscheibe, um einen besonders sauberen Kantenschnitt zu erzielen.
Blinkt schnell rot	Ein Fehler ist aufgetreten.

2.3 Vorstellung des Link-Dienstes

Der Link-Dienst ermöglicht die Verbindungsherstellung über das 4G-Mobilfunknetz und die GPS-Funktion.

- Die Verbindung mit dem 4G-Netz ermöglicht es Ihnen, per Fernsteuerung den Roboterstatus zu überwachen und Mähaufgaben ohne WLAN-Verbindung zu starten.
- Das integrierte GPS ermöglicht über die App das Verfolgen des Standorts in Echtzeit in Google Maps. Außerdem werden Sie benachrichtigt, wenn der Roboter den festgelegten Kartenbereich verlässt.

Link-Dienst aktivieren

Der Link-Dienst wird beim Einschalten des Roboters automatisch aktiviert. Die erfolgte Aktivierung wird angezeigt, indem  auf dem Roboterdisplay und in der App aufleuchtet. Status und Ablaufdatum des Link-Dienstes können Sie unter **Geräteseite** >  > **Verbindungen** > **Link-Dienst** überprüfen.

Der Link-Dienst ist für einen unter **Technische Daten** angegebenen Zeitraum ab der Aktivierung kostenlos inbegriffen. Um den Dienst über das Ablaufdatum hinaus zu verlängern, wenden Sie sich bitte an den MOVA-Kundendienst.

Hinweis:

- Wenn der Link-Dienst nicht innerhalb von drei Monaten nach seinem Ablaufdatum verlängert wird, erfolgt seine Sperrung. Um den Dienst wieder zu aktivieren, wenden Sie sich bitte an den MOVA-Kundendienst. Für eine erneute Aktivierung können Gebühren anfallen.
- Der Link-Dienst ist ausschließlich für die Verwendung mit MOVA-Mährobotern vorgesehen. Jeder von der Norm abweichende Status, der vom Link-Dienst festgestellt wird, kann zur Aussetzung des Dienstes führen. Wenden Sie sich in diesem Fall bitte an den MOVA-Kundendienst, der Ihnen bei der Wiederherstellung des Dienstes hilft.

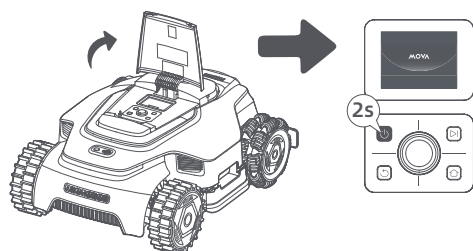


2.4 Vorstellung des AirTag-Fachs

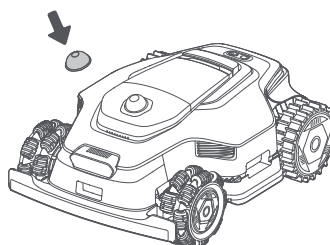
Sie können einen AirTag oder anderes Ortungsgerät in das AirTag-Fach einsetzen, um Ihren Roboter zu lokalisieren.

Hinweis: Der AirTag ist nicht im Lieferumfang enthalten. Verwenden Sie bitte Ihr eigenes Gerät. AirTag einsetzen oder entnehmen:

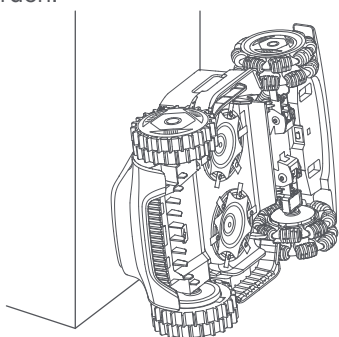
❶ Schalten Sie den Roboter aus.



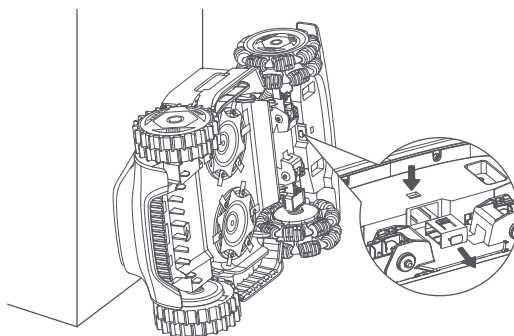
❷ Decken Sie das LiDAR mit der zugehörigen Schutzabdeckung ab.



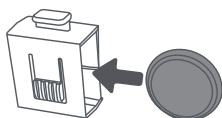
❸ Drehen Sie den Roboter auf die Seite und lehnen Sie ihn sicher an eine Wand. Achten Sie darauf, dass Display, Kamera und LiDAR nicht an eine Fläche gedrückt werden.



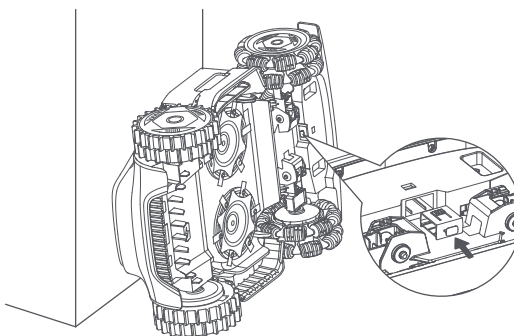
❹ Drücken Sie auf die Sperrnase, um den AirTag-Halter herauszunehmen.



❺ Setzen Sie den AirTag in die Halterung ein oder nehmen Sie ihn heraus.



❻ Setzen Sie den Halter wieder ein.



3 Installation

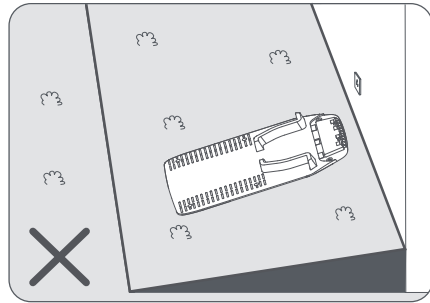
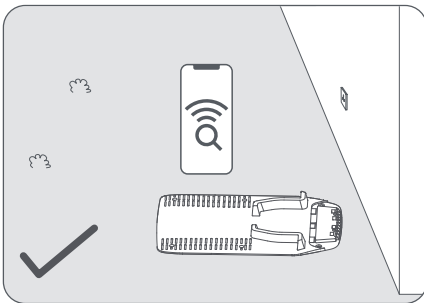
3.1 Geeigneten Aufstellort auswählen

Stellen Sie die Ladestation auf ebenen Untergrund in der Nähe der Rasenkante und einer Steckdose. Stellen Sie sicher, dass der Aufstellort die folgenden Anforderungen erfüllt:

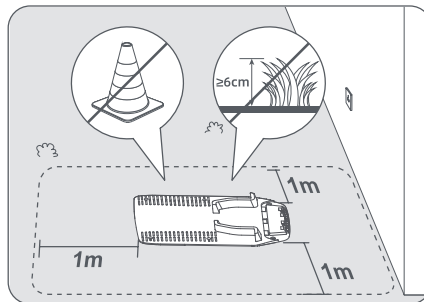
- Im Bereich ist ein starkes WLAN-Signal vorhanden.

Hinweis: Prüfen Sie die WLAN-Signalstärke am Aufstellort mit Ihrem Mobiltelefon. Ein starkes WLAN-Signal ermöglicht eine stabile Verbindung zwischen Roboter und App.

- Der Boden ist weich genug, um die Installation mit Erdankern zu ermöglichen.
- Das Gelände ist eben. Eine Neigung kann dazu führen, dass der Roboter zurückrollt und den Kontakt verliert.

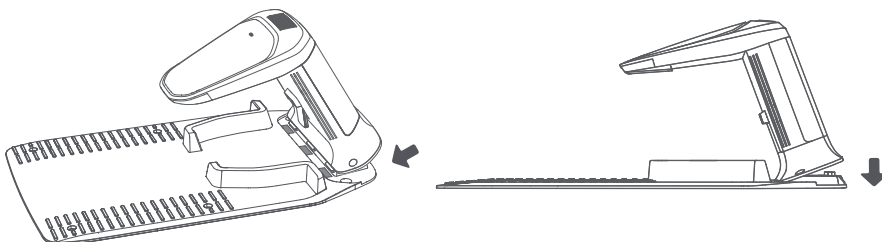


- Halten Sie links, rechts und vor der Ladestation einen Freiraum von mindestens **1 m (39,4")** ein, in dem sich keinerlei Hindernisse befinden.
- Das Gras im Umfeld des Aufstellorts ist kürzer als **6 cm (2,4")**.
- Kürzen Sie höheres Gras bitte zunächst mit einem herkömmlichen Rasenmäher. Hohes Gras kann dem Roboter die Rückkehr zur Ladestation erschweren.

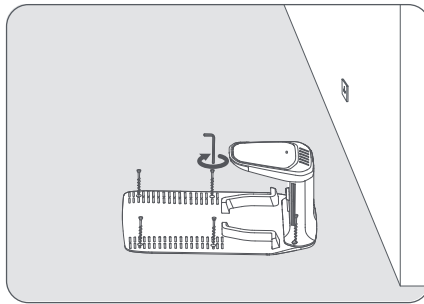


3.2 Installation der Ladestation

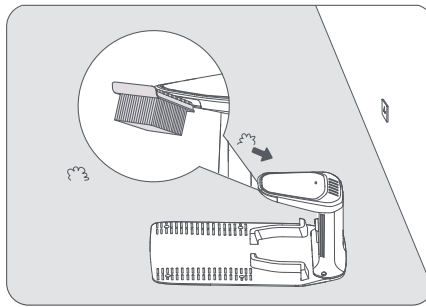
- 1 Schieben Sie die Ladesäule in die Basisplatte, bis Sie ein Klicken hören.



- ② Fixieren Sie die Basisplatte mit den mitgelieferten Erdankern und dem Sechskantschlüssel im Boden.

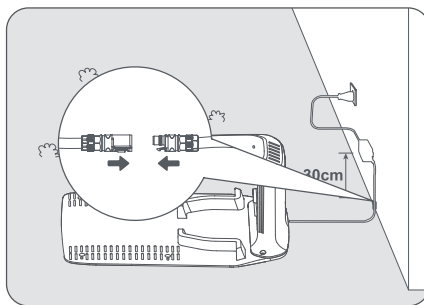


- ③ Setzen Sie die Reinigungsbürste in die Ladesäule ein, indem Sie ihre Lasche in die Aussparung einführen.

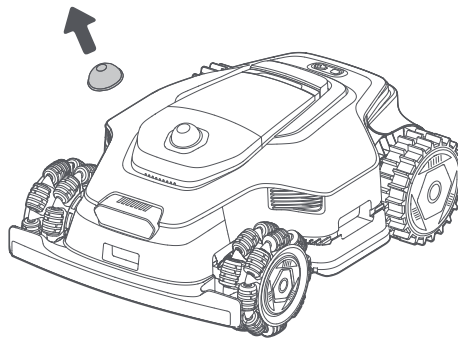


- ④ Schließen Sie das Netzteil an das Verlängerungskabel und dann an eine Steckdose an. Achten Sie darauf, dass sich das Netzteil mindestens **30 cm (11,8")** über dem Boden befindet.

Hinweis: Die LED-Anzeige an der Ladestation **leuchtet blau**, wenn Spannung anliegt.



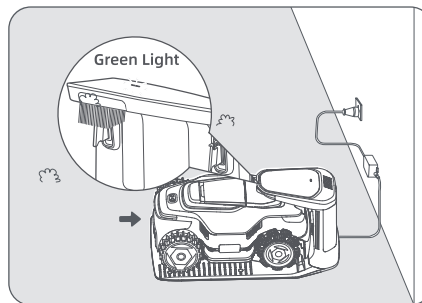
5 Nehmen Sie die LiDAR-Schutzabdeckung ab.



6 Stellen Sie den Roboter zum Aufladen in die Ladestation. Kontrollieren Sie, dass die Ladekontakte am Roboter und an der Ladestation richtig verbunden sind.

Hinweis:

- Die Anzeileuchte pulsiert grün, wenn der Roboter in der Ladestation ordnungsgemäß aufgeladen wird.
- Wenn Sie den Roboter zusätzlich mit einer Garage schützen möchten, erwerben Sie bitte im örtlichen Einzelhandel oder online die passende MOVA-Garage. Eine nicht MOVA-Garage kann zu Ladeproblemen führen.



LED-Anzeige an der Ladestation

Leuchtfarbe der LED-Anzeige	Bedeutung
Blinkt/leuchtet rot	1. Es liegt ein Problem mit der Ladestation vor (z. B. bezüglich Ladestrom oder Spannung).
	2. Der Roboter ist mit der Ladestation verbunden, aber der Ladevorgang verläuft nicht normal (z. B. Kurzschluss der Ladekontakte).
Leuchtet blau	An der Ladestation liegt Spannung an. Der Roboter wird nicht an der Ladestation aufgeladen.
Pulsiert grün	Der Roboter wird an der Ladestation aufgeladen.
Leuchtet grün	Der Roboter ist an die Ladestation angedockt und wird: 1. voll aufgeladen oder 2. nicht aufgeladen, da die aktuelle Uhrzeit außerhalb der festgelegten Ladezeiten liegt.

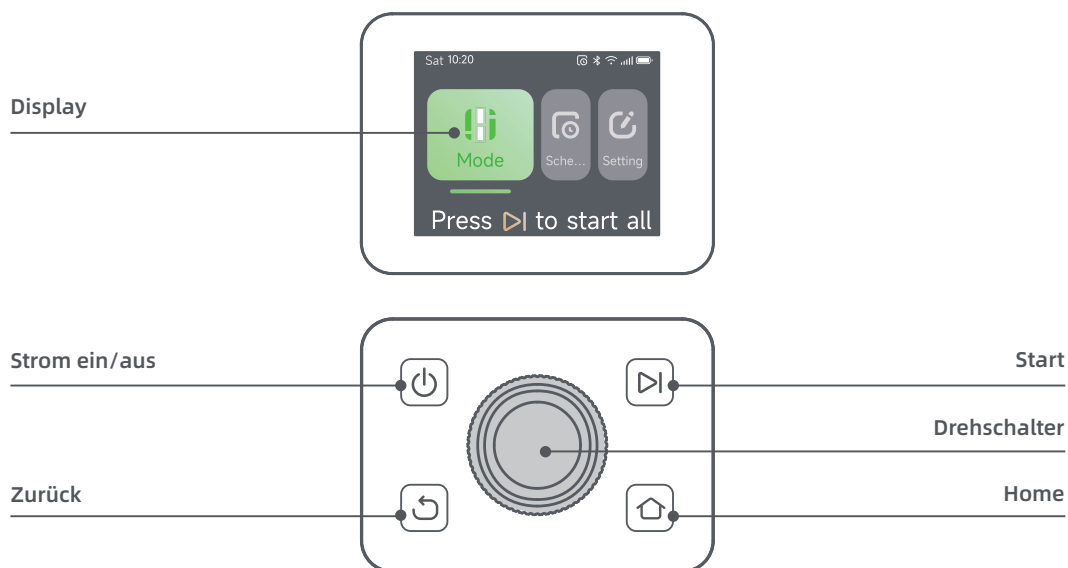
4 Vorbereitung auf die erste Verwendung

4.1 Funktionen des Bedienfelds

Über das Bedienfeld unter der oberen Abdeckung stehen Ihnen die folgenden Funktionen zur Verfügung.

- **Modi:** Zwischen Gesamtflächen-Mähen und Randmähen umschalten.
- **Zeitplan:** „Frühling&Sommer Zeitplan“ und „Herbst&Winter Zeitplan“ anzeigen und aktivieren/deaktivieren.
- **Einstellungen:** Parameter wie Mäheffizienz, Mähhöhe, Höhe zur Vermeidung von Hindernissen und Regen-/Frostschutz anpassen. Außerdem können Sie die Roboterkonfiguration verwalten (z. B. PIN-Code, Lautstärke, Sprache).

Hinweis: Je nach Softwareversion können sich die Funktionen ändern.



Display

Symbol	Status
	Ladestand (zeigt den aktuellen Akkustand an.)
	Aufladung (der Roboter ist richtig mit der Ladestation verbunden.)
	Bluetooth (Der Roboter ist über Bluetooth mit der App verbunden.)
	WLAN (der Roboter ist über ein WLAN-Netzwerk mit der App verbunden.)
	Link-Dienst (der Link-Dienst ist aktiviert.)
	Zeitplan (eine Aufgabe ist für heute geplant, wurde aber noch nicht begonnen.)



Tasten

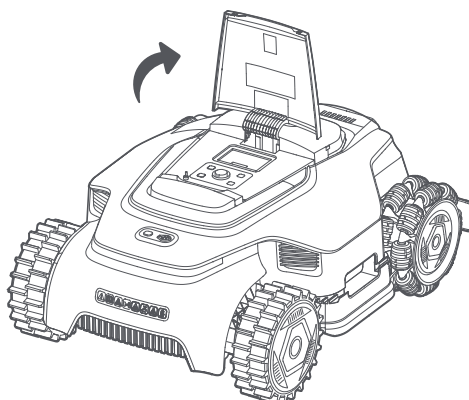
Taste	Funktion
Ein/Aus 	Halten Sie  2 Sekunden lang gedrückt, um den Roboter einzuschalten.
	Um den Roboter auszuschalten, muss er sich außerhalb der Ladestation befinden. Halten Sie  2 Sekunden lang gedrückt und geben Sie dann zur Bestätigung den PIN-Code ein.
Start 	Drücken Sie die Taste  und schließen Sie dann zur Bestätigung die obere Abdeckung des Roboters, um das Gesamtflächen-Mähen zu starten oder angehaltene Aufgaben fortzusetzen.
Home 	Drücken Sie die Taste  und schließen Sie dann zur Bestätigung die obere Abdeckung des Roboters, um den Roboter zum Aufladen zurück zur Ladestation zu schicken.
Zurück 	Drücken Sie die Taste  , um im Menü eine Ebene nach oben zu navigieren.
Drehschalter	Drücken Sie den Drehschalter, um eine Menüauswahl zu bestätigen.
	Halten Sie den Drehschalter 3 Sekunden lang gedrückt, um den Bluetooth-Kopplungsmodus zu aktivieren.
	Drehen Sie den Drehschalter nach rechts, um durch das Menü zu navigieren.
Start + Zurück	Halten Sie die Tasten  und  gleichzeitig 3 Sekunden lang gedrückt, um den Roboter auf die Werkseinstellungen zurückzusetzen.
Home + Zurück	Halten Sie die Tasten  und  gleichzeitig 3 Sekunden lang gedrückt, um die Seite Über in den Einstellungen aufzurufen. Die Über-Seite wird nach 5 Sekunden ausgeblendet.
Stopp	Drücken Sie die Stopptaste , um den Roboter anzuhalten. Um den Betrieb fortzusetzen, muss am Bedienfeld der PIN-Code eingegeben werden.

4.2 Grundeinstellungen

Bevor Sie den Roboter in Betrieb nehmen können, müssen die Grundeinstellungen vorgenommen werden.

4.2.1 Sprache und PIN-Code einstellen

- 1 Öffnen Sie die obere Abdeckung des Roboters.

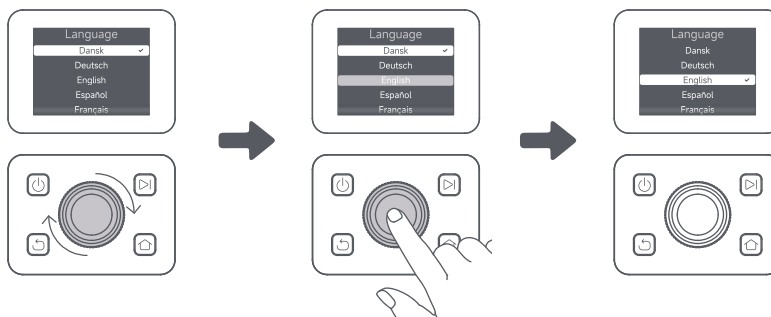


- ② Halten Sie die Taste  am Bedienfeld 2 Sekunden lang gedrückt, um den Roboter einzuschalten.
Hinweis: Der Roboter schaltet sich automatisch ein, wenn er an die Ladestation andockt.



③ Gewünschte Sprache auswählen

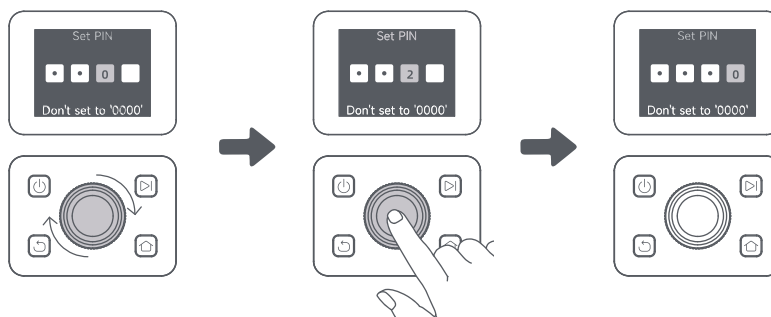
Drehen Sie den Drehschalter zur Sprachauswahl nach rechts, um nach unten zu navigieren, und nach links, um nach oben zu navigieren. Bestätigen Sie Ihre Auswahl, indem Sie den Drehschalter drücken.



④ PIN-Code einstellen

- Drehen Sie den Drehschalter, um eine Zahl zwischen 0 und 9 auszuwählen.
Drehen Sie nach rechts, um die Zahl zu erhöhen, und nach links, um sie zu senken.
- Bestätigen Sie Ihre Auswahl, indem Sie den Drehschalter drücken, und stellen Sie dann die nächste Zahl ein.
- (Optional) Sie ändern eine eingegebene Zahl, indem Sie den Drehschalter nach links auf 0 und dann bis zur gewünschten Zahl weiterdrehen.

Wichtig: Bitte stellen Sie als PIN-Code nicht „0000“ ein.



- Geben Sie den PIN-Code erneut ein, um seine Einstellung abzuschließen.

Hinweis: Nachdem Sie den PIN-Code eingestellt haben, können Sie ihn jederzeit ändern, indem Sie in der App **Einstellungen** > **PIN-Code ändern** oder auf dem Display **Einstellungen** > **PIN ändern** auswählen.

4.2.2 Roboter mit dem Internet verbinden

Vor der Netzwerkeinrichtung:

- Kontrollieren Sie, dass Roboter und Mobilgerät mit demselben WLAN-Netzwerk verbunden sind.
- Kontrollieren Sie, dass Ihr Mobilgerät max. **10 m (32,8 ft)** vom Roboter entfernt ist.
- Aktivieren Sie die Bluetooth-Funktion auf Ihrem Mobilgerät.

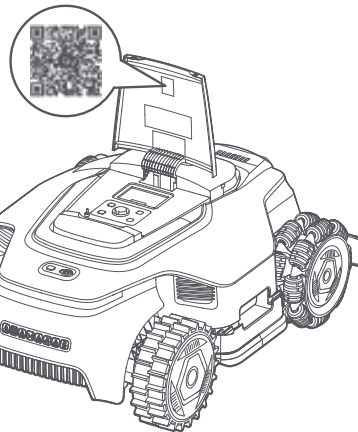
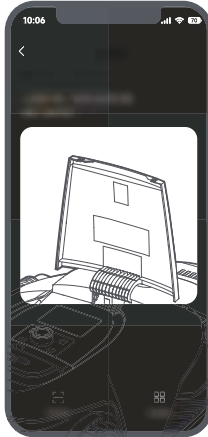
- 1 Scannen Sie den QR-Code, um die MOVAhome-App auf Ihr Mobilgerät herunterzuladen.
Sie können die MOVAhome-App auch im App Store oder auf Google Play herunterladen.



ODER



- 2 Öffnen Sie die MOVAhome-App, erstellen Sie ein Konto und melden Sie sich an.
- 3 Stellen Sie mit einer der folgenden Methoden die Verbindung her:
 - QR-Code scannen: Wählen Sie **Das Gerät** aus und tippen Sie auf **Zum Verbinden scannen**. Scannen Sie den QR-Code innen an der oberen Abdeckung des Roboters, um die Verbindung herzustellen.



- Manuell hinzufügen: Tippen Sie auf **Das Gerät** und dann auf **Hinzufügen**. Wählen Sie anschließend aus, mit welchem Robotermodell die Verbindung hergestellt werden soll.
 - Automatische Erkennung: Der Roboter sucht nach Geräten in der Nähe. Tippen Sie in der Liste der erkannten Geräte auf Ihren Roboter, um die Verbindung herzustellen.
- 4 Befolgen Sie die Anweisungen in der App, um die WLAN-Verbindung herzustellen.

Wichtig:

- Verwenden Sie ein Singleband-Netzwerk mit einer Frequenz von 2,4 GHz.
- Stellen Sie sicher, dass Ihr WLAN-Netzwerk weder mit einer Firewall versehen noch verschlüsselt ist. Anderenfalls kann die Netzwerkeinrichtung fehlschlagen.

5 Halten Sie den Drehschalter am Bedienfeld 3 Sekunden lang gedrückt. Der Roboter wechselt in den Bluetooth-Kopplungsmodus.



6 Befolgen Sie die Anweisungen in der App, um die Kopplung abzuschließen.

Hinweis: Der Link-Dienst ermöglicht die Fernbedienung ohne WLAN – für die optimale Leistung empfiehlt sich jedoch eine WLAN-Verbindung.

4.2.3 Weitere Einstellungen

Verknüpfung des Roboters aufheben

Nach erfolgreicher Kopplung wird der Roboter automatisch mit dem MOVAhome-Konto verknüpft. Jedes Gerät kann nur mit einem Konto verknüpft werden. Die gleichzeitige Verknüpfung mit einem anderen Konto ist nicht möglich.

Um den Roboter mit einem neuen Konto zu verknüpfen, müssen Sie zunächst die bestehende Verknüpfung aufheben. Zum Aufheben der Verknüpfung:

1. Öffnen Sie die MOVAhome-App. Wählen Sie **Das Gerät** aus.
2. Suchen Sie den Namen Ihres Roboters. Wenn mehrere Roboter mit Ihrem MOVAhome-Konto verknüpft sind, wischen Sie nach links oder rechts, um auf die Seite des Roboters zu gelangen, den Sie bearbeiten möchten.
3. Tippen Sie in der linken oberen Ecke auf den Roboternamen.
4. Wählen Sie **Löschen** aus.

Hinweis: Bei Entfernung eines Roboters aus dem MOVAhome-Konto werden alle von diesem Roboter erfassten Benutzerdaten vom Server gelöscht.

Roboter gemeinsam mit anderen nutzen

1. Tippen Sie in der linken oberen Ecke auf den Roboternamen.
2. Wählen Sie **Gerät gemeinsam nutzen** aus.

Abmelden und Konto löschen

1. Wählen Sie **Mein Profil > Einstellungen > Allgemein > Konto** aus.
2. Tippen Sie auf **Abmelden** oder **Konto löschen**.

Roboter zurücksetzen

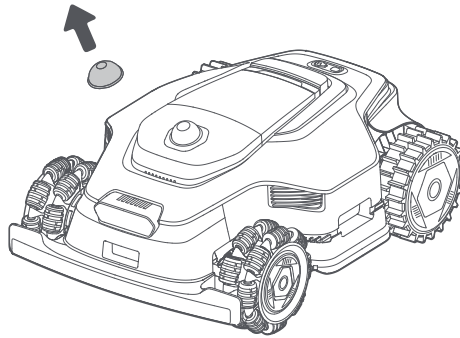
Wenn Sie den Roboter auf die Werkseinstellungen zurücksetzen, werden alle seine Daten gelöscht. Sie können den Roboter auf eine der folgenden Arten zurücksetzen:

- Halten Sie die Tasten **Starten** und **Zurück** am Bedienfeld gleichzeitig 3 Sekunden lang gedrückt.
- Rufen Sie die **Einstellungen** auf und wählen Sie auf dem Display **Roboter zurücksetzen** aus.

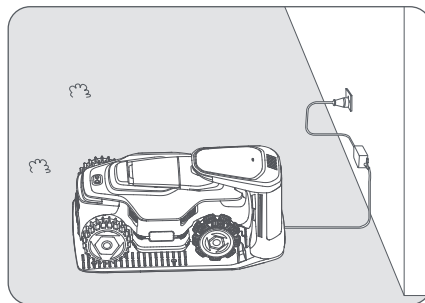
5 Karte des Gartens erstellen

Wichtig: Überprüfen Sie vor der Kartenerstellung bitte Folgendes:

- Der Akkustand des Roboters liegt über 50 %.
- Die LiDAR-Schutzabdeckung wurde abgenommen.



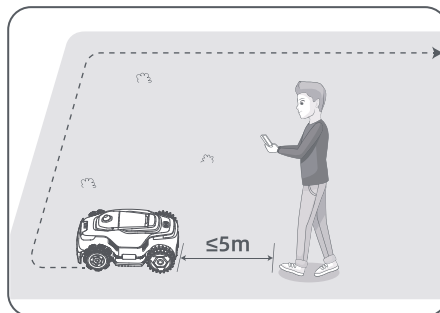
- Die obere Abdeckung ist geschlossen.
- Der Roboter ist richtig mit der Ladestation verbunden.



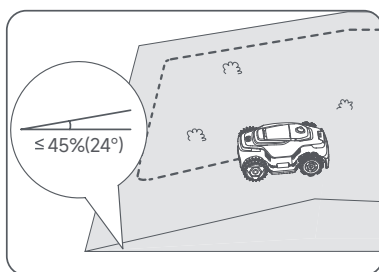
5.1 Virtuelle Begrenzung erstellen

Beachten Sie vor Beginn der Kartenerstellung bitte Folgendes:

- Gehen Sie während der Kartenerstellung max. **5 m (16,4 ft)** hinter dem Roboter.

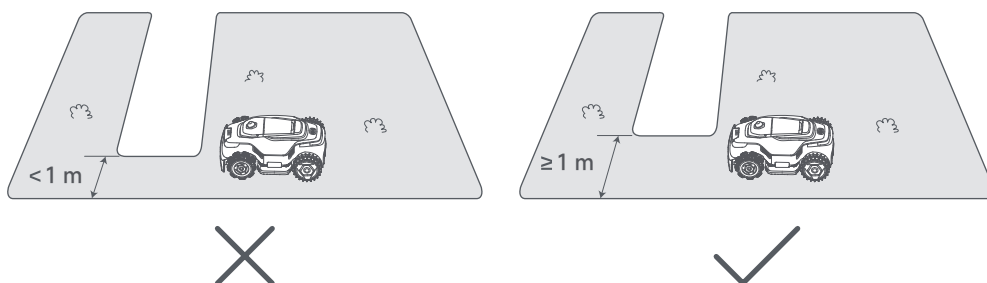


- Der Roboter bewältigt Steigungen von bis zu **80 % (38,7°)**. Für optimale Mähergebnisse sollte die Neigung der Arbeitsfläche jedoch unter **45 % (24°)** liegen.

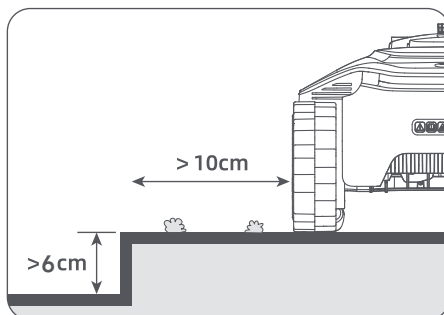


Hinweis: Wird die Begrenzung auf Hängen mit einer Neigung von mehr als **45 % (24°)** festgelegt, kann der Roboter geringfügig über die Begrenzung hinaus rutschen.

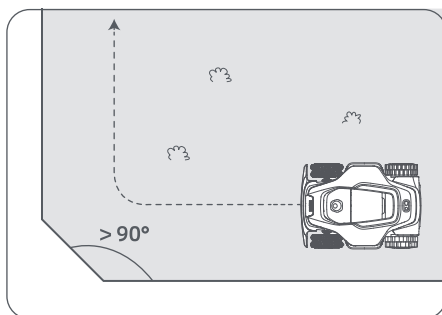
- Definieren Sie Bereiche mit einer Breite unter **1 m (39.4")** bitte als Pfade, damit der Roboter sie durchfahren kann. Zu Details siehe **Pfad festlegen**.



- Wenn Ihr Rasen über **6 cm (2,4")** höher als die angrenzende Fläche ist, sollte der Roboter mindestens **10 cm (3,9")** Abstand von der Kante halten. Wenn Ihr Rasen auf der gleichen Höhe wie die angrenzende Fläche liegt, kann der Roboter die Begrenzung kreuzen, um an den Rändern optimale Mähergebnisse zu erzielen.

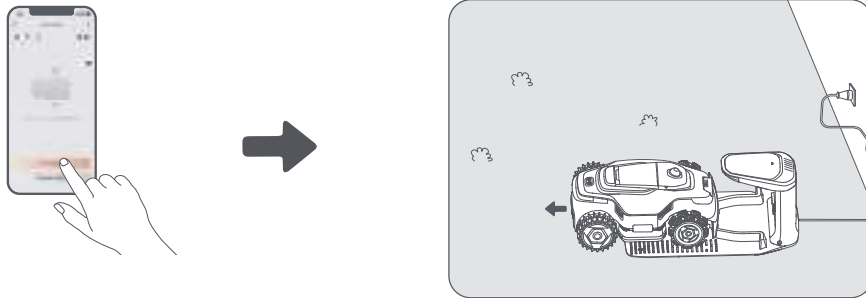


- Stellen Sie sicher, dass die Kurvenwinkel größer als **90°** sind. Winkel unter 90° können es dem Roboter erschweren, einen sauberen Schnitt zu erzielen.



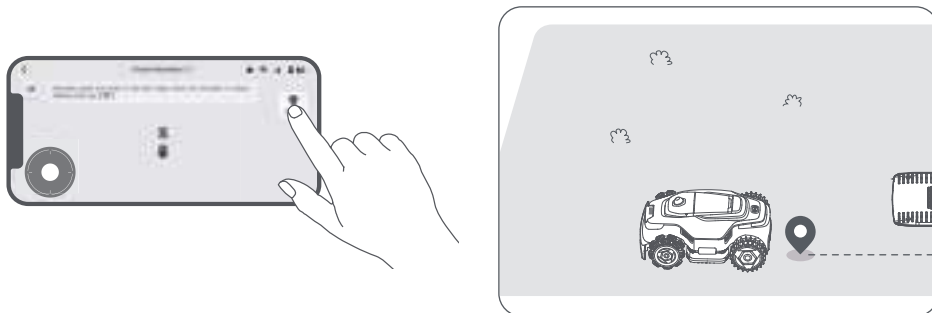
Kartenerstellung starten:

1. Tippen Sie in der App auf **Kartenerstellung starten** – daraufhin überprüft der Roboter seinen Status und wird kalibriert.



Vorsicht: Für die Kalibrierung verlässt er automatisch die Ladestation. Seien Sie bitte vorsichtig.

2. Fahren Sie den Roboter per Fernbedienung an die Rasenkante und tippen Sie dann auf **Startpunkt setzen**, um den Startpunkt der Begrenzung festzulegen.



3. Erstellen Sie die Karte des Arbeitsbereichs. Die folgenden zwei Methoden stehen zur Auswahl.

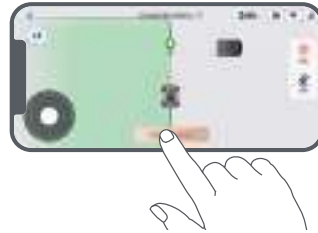
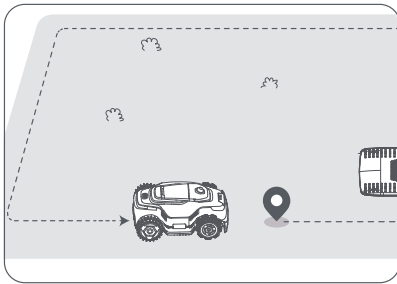
- Steuern Sie den Roboter per Fernbedienung an der Rasenkante entlang, um den Arbeitsbereich abzustechen.
- Aktivieren Sie den Modus „Automatische Begrenzungserkennung“, um den Arbeitsbereich abzustecken. Dank eines hochmodernen KI-Algorithmus kann der Roboter Begrenzungen erkennen, ohne dass er manuell an diesen entlanggeführt werden muss.



Wichtig:

- Der Modus **Automatische Begrenzungserkennung** erfordert eindeutige Rasenkanten und sollte bei Tageslicht verwendet werden, um eine gute Sicht zu gewährleisten. Verwenden Sie diese Funktion nicht bei schlechten Lichtverhältnissen oder Regen.
- Wir empfehlen, dem Roboter bei Verwendung des Modus „Automatische Begrenzungserkennung“ hinterherzugehen. Wenn der Roboter die Begrenzungen nicht genau erkennt, können Sie den Modus „Automatische Begrenzungserkennung“ jederzeit beenden und zur Fernbedienung wechseln.
- Überprüfen Sie, dass die Frontkamera des Roboters sauber und nicht blockiert ist.

4. Wenn sich der Roboter wieder innerhalb von 1 m (39,4") vom Startpunkt befindet, können Sie die Begrenzungserkennung über **Begrenzung schließen** beenden.

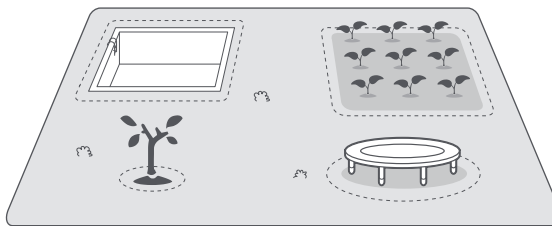


5. (Optional) Bearbeiten Sie die Karte.

Alternativ können Sie die Karte nach Abschluss der Kartenerstellung unter **Geräteseite** >  > **Bearbeiten** anpassen.

1 Sperrzone festlegen

Obwohl der Roboter Hindernissen automatisch ausweichen kann, müssen Bereiche mit Sturzgefahr, wie z. B. Schwimmbäder und Sandkästen, als Sperrzonen festgelegt werden. Definieren Sie auch andere zu umfahrende Objekte (z. B. Blumen- oder Gemüsebeet, Trampolin, freiliegende Baumwurzel) als Sperrzonen.



2 Zonen hinzufügen oder erweitern

• Mehr Zonen erstellen

Wenn Ihr Rasen durch Straßen getrennt oder auf mehrere isolierte Flächen verteilt ist, können Sie weitere Arbeitsbereiche festlegen.

Hinweis: Wenn Ihr Garten über Wege aus Steinplatten verfügt, sind diese als separate Zonen zu definieren. Legen Sie anschließend Verbindungswege fest, auf denen sich der Roboter zwischen den Zonen bewegen kann.



• Vorhandene Zonen erweitern

Sie können eine vorhandene Zone erweitern, indem Sie zunächst den Bereich erstellen, um den die Zone erweitert werden soll. Wenn sich die beiden Bereiche überschneiden, werden sie automatisch zusammengeführt.

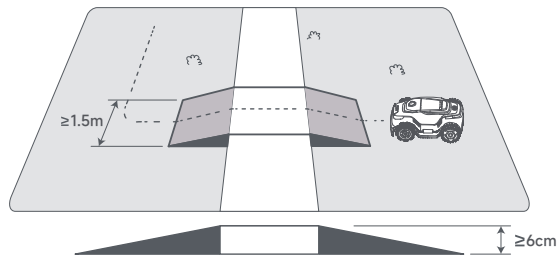


③ Pfad festlegen

Erstellen Sie bei voneinander getrennten Zonen bitte einen Pfad, um sie zu verbinden. Voneinander getrennte Bereiche ohne Verbindungspfad sind für den Roboter unzugänglich.

Hinweis: Standardmäßig wird der Pfad vom Roboter nicht gemäht, sondern nur befahren.

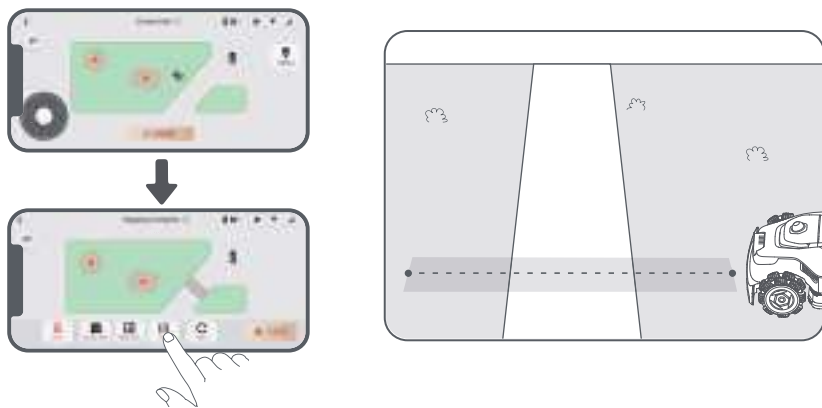
Wichtig: Wenn Ihr Rasen von Passagen mit einer Höhe über **6 cm (2,4")** geteilt wird, stellen Sie ein entsprechend geneigtes Objekt auf (z. B. eine Rampe).



• Zwei getrennte Arbeitsbereiche verbinden

Erstellen Sie bei voneinander getrennten Zonen bitte einen Pfad, um sie zu verbinden. Anderenfalls sind sie für den Roboter unzugänglich.

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

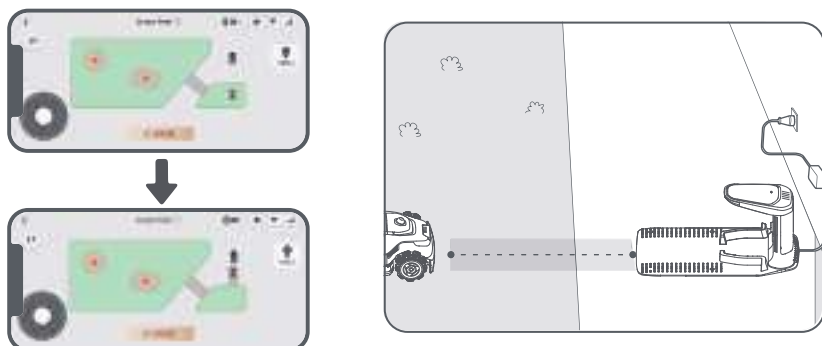


• Arbeitsbereich und Ladestation verbinden

Befindet sich die Ladestation nicht im Arbeitsbereich, ist ein entsprechender Verbindungspfad festzulegen.

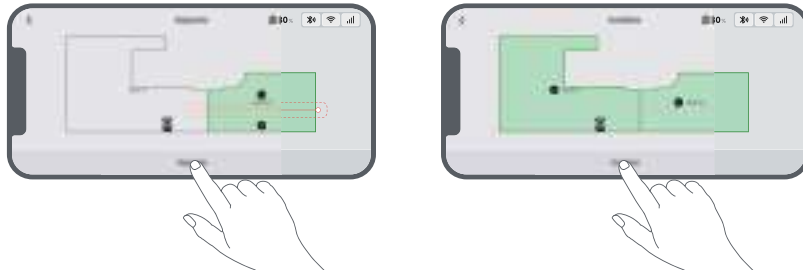
Wichtig:

- Achten Sie darauf, dass sich ein Ende des Pfades im Arbeitsbereich und das andere Ende direkt vor der Ladestation befindet. Es empfiehlt sich, den Weg auf die Ladestation auszurichten.
- Wenn Sie Verbindungspfade zwischen Arbeitsbereich und Ladestation festlegen, darf der Roboter nicht ferngesteuert an die Ladestation angedockt werden. Anderenfalls kann das LiDAR blockiert werden und die Kartenerstellung fehlschlagen.



4 Zonen trennen und kombinieren

Sie können eine große Zone in mehrere kleinere aufteilen oder mehrere Zonen zu einer größeren zusammenfügen.



6. Tippen Sie auf **Karte fertigstellen**.

Wichtig:

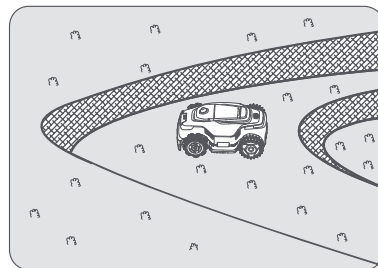
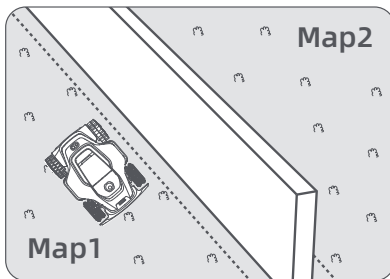
- Bewegen Sie den Roboter beim Erstellen der Begrenzung nicht manuell, da die Kartenerstellung sonst möglicherweise fehlschlägt.
- Docken Sie den Roboter bei Beginn der Kartenerstellung nicht ferngesteuert an die Ladestation an, bis diese abgeschlossen ist. Anderenfalls kann das LiDAR blockiert werden und die Kartenerstellung fehlschlagen.

5.2 Zweite Karte hinzufügen

Die Funktion „Zwei Karten“ ist für Situationen gedacht, in denen der Roboter nicht autonom zwischen getrennten Rasenflächen hin- und herfahren kann oder mehrere Karten erforderlich sind.

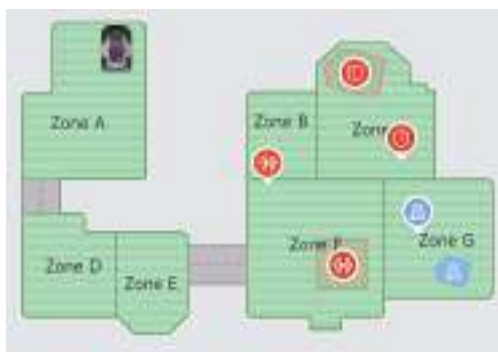
In den folgenden Fällen kann die Erstellung einer zweiten Karte erforderlich sein:

- Die vordere und hintere Rasenfläche sind nicht miteinander verbunden.
- Es gibt einen erheblichen Höhenunterschied zwischen den Rasenflächen.
- Sie haben mehrere Grundstücke, aber nur einen Roboter.
- Ihre Rasenfläche ist zu groß für eine einzige Karte.



Hinweis: Wenn Ihre Rasenflächen miteinander verbunden sind und die Gesamtfläche die Roboterkapazität nicht übersteigt, können Sie stattdessen die Einrichtung mehrerer Zonen verwenden.

Karte der zweiten Rasenfläche erstellen:



Karte der zweiten Rasenfläche erstellen:

1. Bereiten Sie die Ladestation vor.

- Wenn Sie eine zweite Ladestation erworben haben, stellen Sie diese auf dem zweiten Rasen auf.
- Bringen Sie anderenfalls Roboter und Ladestation manuell zur zweiten Rasenfläche, um die Kartenerstellung dort zu starten.

2. Navigieren Sie in der MOVAhome-App zu **Geräteseite** >  und tippen Sie auf **Karte hinzufügen**, um die zweite Karte zu erstellen.

3. Nach Fertigstellung der zweiten Karte können Sie über  > Verwenden zwischen den Karten wechseln.



Hinweis:

- Nach einem Wechsel der Karte werden die Zeitpläne und Mäheinstellungen für die aktuelle Karte übernommen.
- Für eine bequemere Nutzung können Sie eine zusätzliche Ladestation erwerben und im zweiten Kartenbereich aufstellen. Mit einer zusätzlichen Ladestation im zweiten Kartenbereich brauchen Sie nur den Roboter manuell zwischen den beiden Bereichen zu versetzen.

6 Bedienung

6.1 Mähvorgang zum ersten Mal starten

Tipps vor dem Mähen:

- Kürzen Sie das Gras mit einem herkömmlichen Rasenmäher auf eine Höhe von max. **12 cm (4,7")**.
- Entfernen Sie Hindernisse vom Rasen (z. B. Schutt, Laubhaufen, Spielzeug, Kabel oder Steine). Stellen Sie sicher, dass sich keine Kinder oder Haustiere im Arbeitsbereich befinden, wenn der Roboter den Rasen mäht.
- Füllen Sie eventuelle Löcher im Rasen auf.
- Stellen Sie Ihre Mähpräferenzen vorab in der App ein (wie z. B. Mäheffizienz, Mähhöhe und Mährichtung).

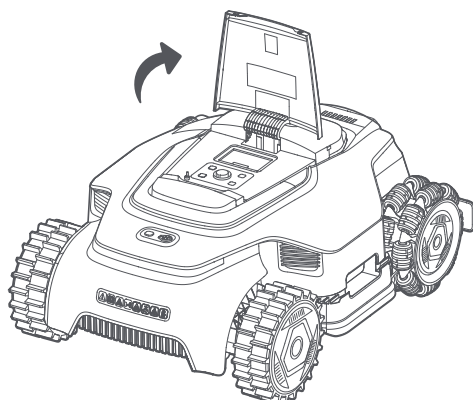


Sie können den Mähvorgang mit einer der beiden folgenden Methoden starten.

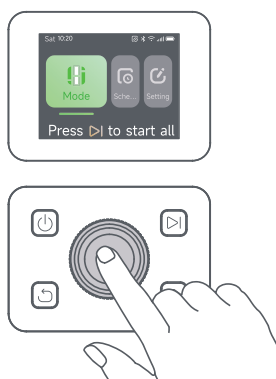


a) Start über das Bedienfeld

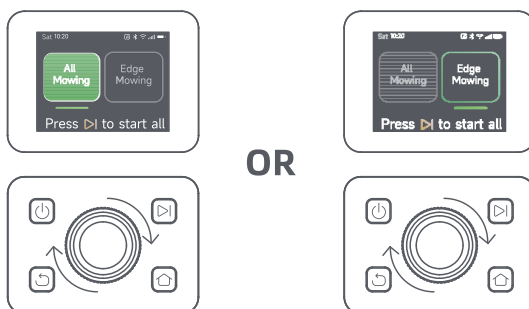
1. Öffnen Sie die obere Abdeckung des Roboters.



2. Wählen Sie auf dem Display **Mähmodi** aus und drücken Sie den Drehschalter.



3. Wählen Sie durch Drehen des Drehschalters den gewünschten Mähmodus aus.



4. Drücken Sie die Taste  und schließen Sie zur Bestätigung die obere Abdeckung des Roboters. Der Roboter verlässt die Ladestation und beginnt mit dem Gesamtflächen-Mähen.



b) Start über die App

1. Öffnen Sie die App.
2. Wählen Sie den gewünschten Mähmodus aus und tippen Sie auf **Mähvorgang starten**, um mit dem Mähen zu beginnen.



6.2 Rasen mit zwei Karten mähen

1. Bringen Sie den Roboter manuell in den Kartenbereich, der gemäht werden soll.
2. Wählen Sie in der App die richtige Karte aus, bevor Sie mit dem Mähen beginnen.

Hinweis: Nach einem Wechsel der Karte werden die Zeitpläne und Mäheinstellungen für die aktuelle Karte übernommen.

Was ist bei einem schwachen Akku oder Ladeproblemen zu tun?

Wenn Sie die Ladestation nicht zusammen mit dem Roboter zum zweiten Kartenbereich bringen, kann der Akku aufgebraucht werden und ein Ladefehler auftreten, da der Roboter die Ladestation nicht findet. Um dieses Problem zu beheben, führen Sie bitte die folgenden Schritte aus:

- a. Bringen Sie den Roboter zum Aufladen manuell in den Kartenbereich, in dem sich die Ladestation befindet.
- b. Bringen Sie den Roboter nach dem Aufladen wieder in den anderen Kartenbereich. Er setzt den Mähvorgang automatisch fort.

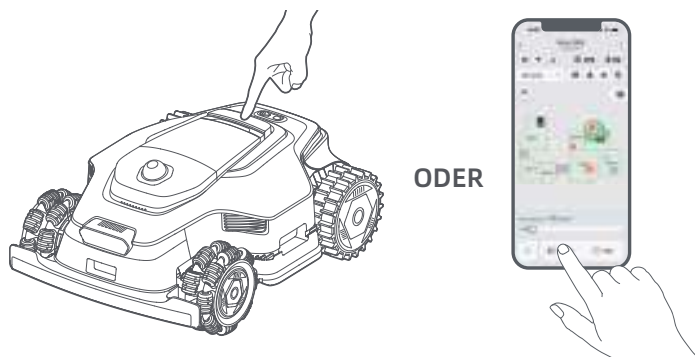
Wichtig: Wechseln Sie während dieses Vorgangs nicht in der App die Karte. So merkt sich der Roboter seine letzte Position und setzt den Mähvorgang dort fort, wo er aufgehört hat.

- c. Wiederholen Sie diese Schritte nach Bedarf, bis der gesamte Rasen gemäht ist.

6.3 Pause

Sie können den aktuellen Mähvorgang unterbrechen, indem Sie die **Stopptaste** am Roboter drücken oder in der App auf **Pause** tippen.

Hinweis: Nach dem Drücken der **Stopptaste** kann der Roboter nicht direkt über die App gestartet werden. Geben Sie am Bedienfeld Ihren PIN-Code ein, um den Betrieb fortzusetzen.



6.4 Fortsetzen

Drücken Sie die Taste  und schließen Sie dann zur Bestätigung die obere Abdeckung des Roboters. Der Roboter setzt die vorherige Mäh Aufgabe fort. Alternativ können Sie den Mähvorgang auch fortsetzen, indem Sie in der App auf **Fortsetzen** tippen.

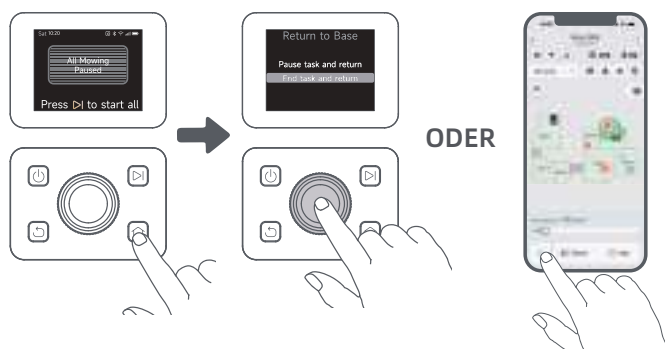


6.5 Zur Ladestation zurückkehren

Gehen Sie wie folgt vor, um den Roboter zurück zur Ladestation zu schicken:

1. Drücken Sie am Bedienfeld auf .
2. Bestätigen Sie, dass die aktuelle Aufgabe angehalten oder abgebrochen werden soll.
3. Schließen Sie zur Bestätigung die obere Abdeckung des Roboters. Der Roboter kehrt zum Aufladen automatisch zur Ladestation zurück.

Alternativ können Sie den Roboter auch in der App zurückschicken.



7 MOVAhome-App

Wo Sie weitere Funktionen finden

Die MOVAhome-App ist so viel mehr als eine Fernbedienung. In der App stehen Ihnen zahlreiche Funktionen zur Verfügung: So können Sie ferngesteuert verschiedene Einstellungen vornehmen, unterschiedliche Mähmodi ausprobieren und Zeitpläne anpassen.

7.1 Mäheinstellungen

Funktion	Aufruf in der App	Beschreibung
Mähmodi	Geräteseite > Modus-Auswahlfeld in der oberen linken Ecke	Der Roboter bietet mehrere Mähmodi. In der App können Sie zwischen den folgenden Modi wechseln: Gesamtflächen-Mähen, Zonenmähen, Randmähen, Punktueller Mähen und Manueller Modus.
Zeitplan	Geräteseite > 	Nach Fertigstellung der ersten Karte erstellt der Roboter entsprechend der Rasengröße automatisch zwei wöchentliche Zeitpläne: „ Frühling&Sommer Zeitplan “ und „ Herbst&Winter Zeitplan “. Mit der Funktion Zeitplan können Sie die tägliche Mäharbeit vollständig dem Roboter überlassen. Sie brauchen sich nur noch um die regelmäßige Wartung des Roboters zu kümmern. Hinweis: Wenn Sie um Ihre oder die Ruhe Ihrer Nachbarn fürchten, wenn der Roboter zu bestimmten Zeiten autonom arbeitet, können Sie in der App unter Einstellungen > Bitte nicht stören einstellen, zu welchen Ruhezeiten Bitte nicht stören gelten soll.
Mähformen	Geräteseite >  > Bearbeiten > Formen	Zur individuellen Rasengestaltung können Sie Formen hinzufügen. Definierte Formen werden in allen Mähmodi vom Mähen ausgeschlossen. Unter Formen können Sie ihre Position und Größe ändern oder sie entfernen.
Messerscheibe UltraTrim™	Geräteseite >  > UltraTrim™	Die Messerscheibe UltraTrim™ ist so konstruiert, dass sie sich an der Rasenkante zur Seite bewegt, um einen saubereren Schnitt zu erzielen. Spezifische Bedienhinweise finden Sie in der MOVAhome-App.

7.2 Wetterschutzfunktionen

Wenn ungünstige Wetterbedingungen die Mäharbeiten beeinträchtigen könnten, stehen in der App unter **Geräteseite** >  die folgenden Wetterschutzfunktionen zur Verfügung.

Funktion	Beschreibung
Regenschutz	Wenn diese Funktion aktiviert ist, unterbricht der Roboter bei Regen automatisch den Mähvorgang und kehrt zur Ladestation zurück. In der App können Sie einstellen, wie lange der Regenschutz aktiviert sein soll. Hinweis: Das Mähen von nassem Gras kann Ihren Rasen beschädigen. Es empfiehlt sich, die Funktion für einen längeren Zeitraum zu aktivieren, damit das Gras vor dem erneuten Mähen abtrocknen kann.



Frostschutz	Das Mähen bei Temperaturen unter 0 ° C (32 ° F) kann den Rasen dauerhaft schädigen. Aus Sicherheitsgründen wird der Akku in diesem Fall nicht aufgeladen. Zum Schutz von Rasen und Roboter können Sie die Funktion Frostschutz aktivieren. Bei Aktivierung unterbricht der Roboter automatisch das Mähen und kehrt zur Ladestation zurück, wenn die Temperatur unter 0 ° C (32 ° F) fällt, und nimmt das Mähen wieder auf, sobald die Temperatur über 0 ° C (32 ° F) steigt und der Roboter normal laden kann.
-------------	---

7.3 Diebstahlschutz- und Sicherheitsfunktionen

Dieser Abschnitt befasst sich mit den Diebstahlschutz- und Sicherheitsfunktionen des Roboters – hierzu gehören Alarme beim Anheben oder Verlassen der Karte, Standort in Echtzeit, Warnungen bei Anwesenheit von Personen und Kindersicherung zur Verhinderung des unbeabsichtigten Betriebs. Sie aktivieren die Diebstahlschutz- und Sicherheitsfunktionen in der App unter **Geräteseite** > .

Funktion	Beschreibung
Hebealarm	Wenn diese Funktion aktiviert ist, löst das Anheben des Roboters sofort einen Alarm und die Sperrung des Roboters aus. Um den Betrieb wieder aufzunehmen, geben Sie zunächst am Roboter den PIN-Code ein.
Alarm bei Verlassen der Karte	Bei Aktivierung dieser Funktion wird sofort der Roboter gesperrt und ein Alarm ausgelöst, wenn dieser den Kartenbereich verlässt.
Standort in Echtzeit	Bei Aktivierung dieser Funktion können Sie den aktuellen Standort des Roboters in Google Maps anzeigen.
Alarm zur Erkennung menschlicher Anwesenheit	Bei Aktivierung dieser Funktion werden Sie vom Roboter benachrichtigt, wenn er anwesende Personen erkennt.
Kindersicherung	Bei Aktivierung dieser Option ist der Roboter gesperrt. Aktivieren Sie diese Funktion, wenn Sie verhindern möchten, dass Kinder den Roboter bedienen.

Hinweis: Die Funktionen Alarm bei Verlassen der Karte und Standort in Echtzeit stehen nur bei aktiviertem Link-Dienst zur Verfügung.

7.4 TrueGuard-Funktionen

Dieser Roboter verfügt über Funktionen für Echtzeit-Videos und Patrouillen, mit denen Sie bestimmte Stellen Ihres Gartens über die App stets im Blick haben.

Funktion	Beschreibung
Echtzeit-Video	Tippen Sie auf  , um das Live-Video der Frontkamera des Roboters anzuzeigen, mit dem Sie Ihren Garten jederzeit und überall im Auge behalten.
Patrouille	Wenn sich der Roboter im Standby-Modus befindet, können Sie ihn über die App auf Patrouille zu bestimmten Begrenzungen oder Bereichen in Ihrem Garten schicken. Sie finden diese Funktion unter  > Patrouille .



7.5 Aufladen

Sie können die Ladeeinstellungen in der App unter **Geräteseite** >  > **Aufladen** anpassen.

7.5.1 Benutzerdefinierte Ladezeit

Mit der Funktion **Benutzerdefinierte Ladezeit** können Sie einstellen, dass der Roboter zu bestimmten Zeiten aufgeladen wird. Bei Aktivierung dieser Funktion wird der Roboter automatisch auf einen sicheren Akkustand geladen, wenn der Ladezustand niedrig ist und keine Mähaufgaben anstehen – eine vollständige Aufladung erfolgt dagegen nur während der festgelegten Ladezeit.

7.5.2 Akkustand einstellen

- **Batteriestand für automatisches Aufladen:** Stellen Sie ein, bei welchem Akkustand der Roboter automatisch zur Ladestation zurückkehrt.
- **Batteriestand für die Wiederaufnahme der Aufgaben:** Stellen Sie ein, bei welchem Akkustand der Roboter nicht beendete Mähaufgaben automatisch wieder aufnimmt.

Hinweis: Das MOVA-Entwicklungsteam führt laufend **OTA (Over-the-Air)** und Wartungsmaßnahmen an Firmware und App durch. Achten Sie bitte auf Update-Benachrichtigungen oder aktivieren Sie die Funktion **Auto-Updates**, um Firmware und App auf dem neuesten Stand zu halten und weitere Funktionen zu nutzen.

8 Wartung

Um Leistung und Lebensdauer des Roboters zu optimieren, reinigen Sie ihn bitte regelmäßig und tauschen Sie abgenutzte Teile in den folgenden Intervallen aus:

Teil	Austauschintervall
Messer	Mind. alle 6-8 Wochen
Reinigungsbürste	Mind. alle 12 Monate

Hinweis:

- In der App können Sie unter **Geräteseite** >  > **Verbrauchsmaterial und Wartung** die verbleibende Nutzungsdauer von Messern und Reinigungsbürste anzeigen. Rufen Sie nach dem Austausch eines Verbrauchsmaterials nach entsprechender Aufforderung dessen Detailseite auf und tippen Sie auf **Ausgetauscht**, um den Timer zurückzusetzen.
- Wenn Sie bestimmte Bereiche in Ihrem Garten für die regelmäßige Reinigung und Wartung des Roboters vorgesehen haben, können Sie unter **Geräteseite** >  > **Gehe zu Wartungspunkt** > **Punkt bearbeiten** Wartungspunkte auf der Karte festlegen. Sobald die Wartungspunkte festgelegt sind, tippen Sie einfach auf **Los**, um den Roboter zu den vorgesehenen Stellen zu schicken.

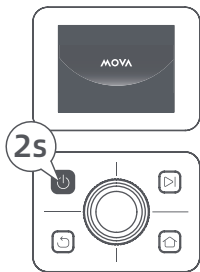
8.1 Reinigung

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

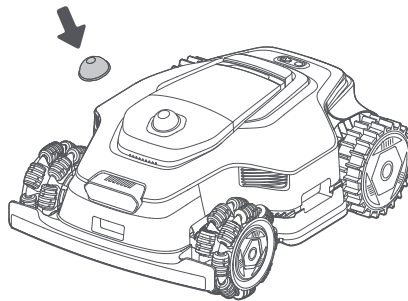
 **Warnung:** Schalten Sie den Roboter vor der Reinigung aus und ziehen Sie den Stecker der Ladestation ab.

• **Gehäuse, Fahrwerk und Messerscheibe:**

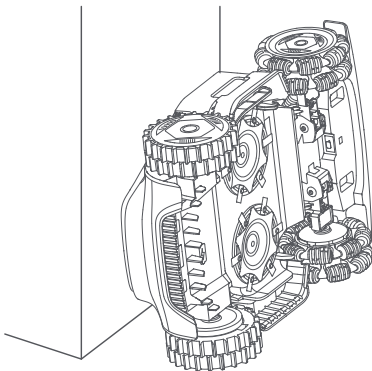
1. Schalten Sie den Roboter aus.



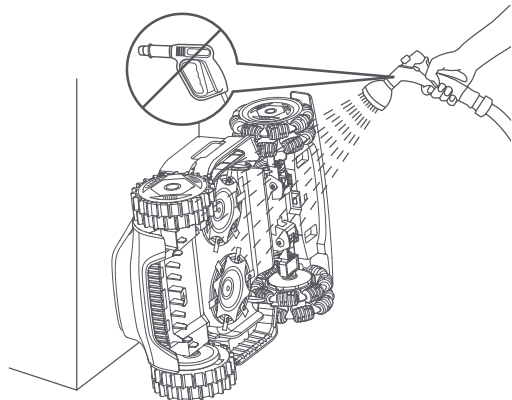
2. Decken Sie das LiDAR mit der zugehörigen Schutzabdeckung ab.



3. Drehen Sie den Roboter auf die Seite und lehnen Sie ihn sicher an eine Wand. Achten Sie darauf, dass Display, Kamera und LiDAR nicht an eine Fläche gedrückt werden.



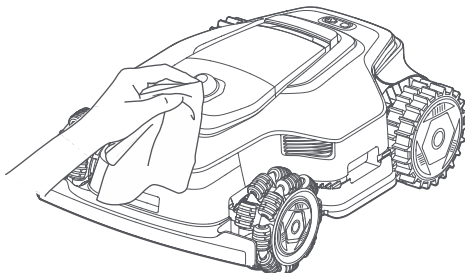
4. Reinigen Sie Gehäuse, Messerscheibe und Fahrwerk mit einem Schlauch.



⚠ Warnung: Berühren Sie beim Reinigen des Fahrwerks nicht die Messer. Tragen Sie bei der Reinigung Handschuhe.

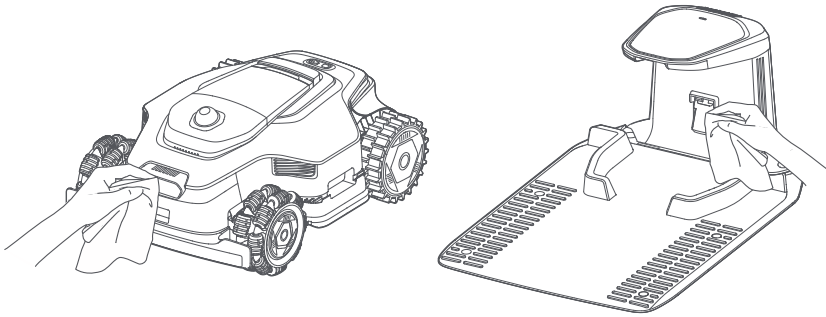
Vorsicht: Verwenden Sie zur Reinigung keinen Hochdruckreiniger. Verwenden Sie zur Reinigung keine Reinigungsmittel.

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



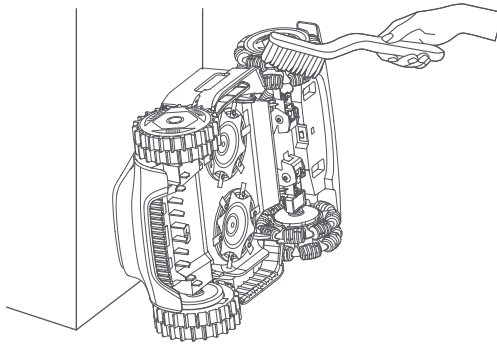
- **Ladekontakte und Frontkamera:**

Wischen Sie die Ladekontakte von Roboter und Ladestation sowie die Frontkamera mit einem sauberen Tuch ab. Halten Sie Ladekontakte und Frontkamera nach der Reinigung trocken.



- **Antriebsräder:**

Entfernen Sie Schlamm mit einer Bürste von den Rädern, um eine gute Haftung zu gewährleisten.



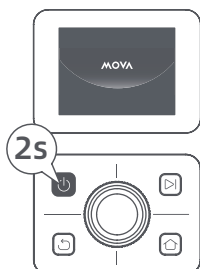
8.2 Bauteile austauschen

- **Messer austauschen**

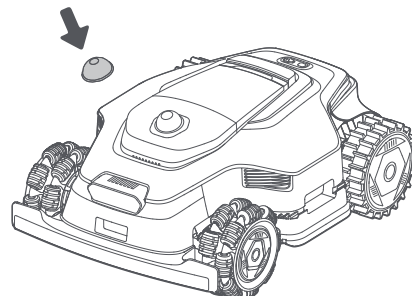
Um stets einen scharfen Schnitt zu gewährleisten, sollten Sie die Messer regelmäßig austauschen. Es empfiehlt sich, die Messer mind. alle **6-8 Wochen** zu ersetzen. Verwenden Sie nur die MOVA-Originalmesser.

Hinweis: Tauschen Sie alle zwölf Messer gleichzeitig aus, um ein gleichmäßiges Schneidsystem zu gewährleisten.

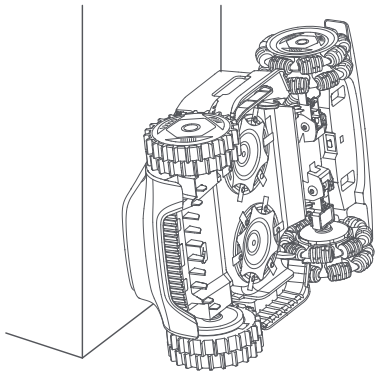
1. Schalten Sie den Roboter aus.



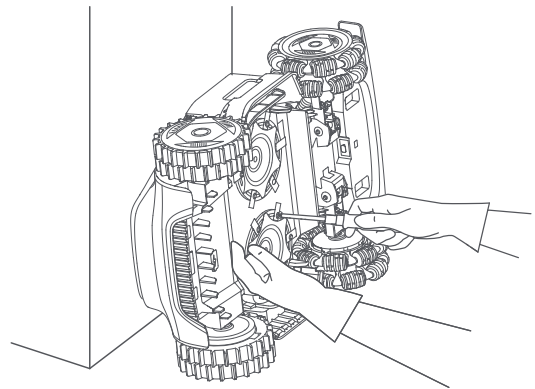
2. Decken Sie das LiDAR mit der zugehörigen Schutzabdeckung ab.



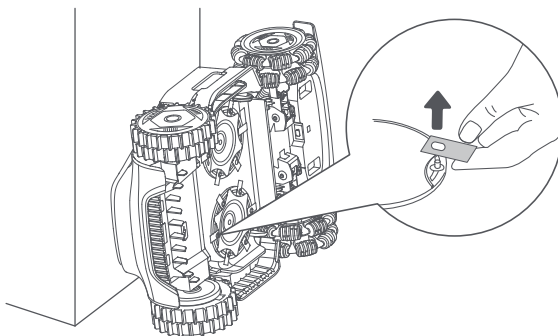
3. Drehen Sie den Roboter auf die Seite und lehnen Sie ihn sicher an eine Wand. Achten Sie darauf, dass Display, Kamera und LiDAR nicht an eine Fläche gedrückt werden.



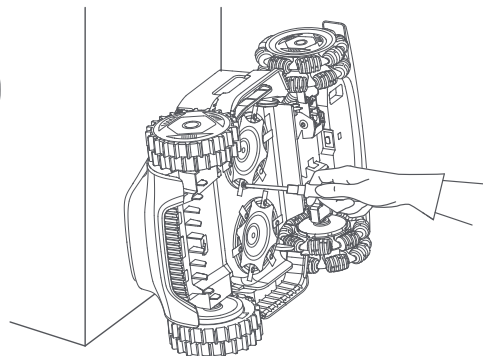
4. Lösen Sie die Schrauben mit einem Kreuzschlitzschraubendreher.



5. Entfernen Sie die zwölf Messer und Schrauben.

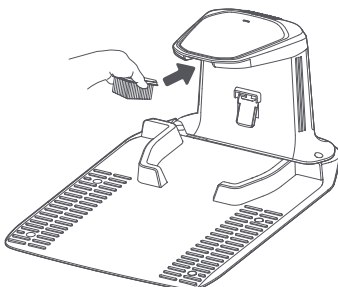


6. Richten Sie die neuen Messer mit den Löchern in der Messerscheibe aus und fixieren Sie sie mit den Schrauben.



• Reinigungsbürste austauschen

Die Borsten einer abgenutzten Reinigungsbürste für den LiDAR-Sensor können ausfransen oder in ihrer Qualität nachlassen, was die Reinigungsleistung beeinträchtigt. Tauschen Sie die Reinigungsbürste regelmäßig aus, um ein gutes Reinigungsergebnis zu erzielen. Es empfiehlt sich, die Reinigungsbürste mind. alle **12 Monate** zu ersetzen.



9 Akku

9.1 Betriebs- und Ladetemperatur

Für den normalen Roboterbetrieb ist eine Akkutemperatur zwischen **-6 ° C (21 ° F)** und **57 ° C (135 ° F)** erforderlich.

Laden Sie den Akku nicht bei Temperaturen unter **6 ° C (43 ° F)** oder über **57 ° C (135 ° F)** auf, da der Ladevorgang in diesem Fall durch das Akkuschutzsystem blockiert wird. Sobald die Akkutemperatur über **6 ° C (43 ° F)** steigt oder unter **57 ° C (135 ° F)** sinkt und der Akku wieder aufgeladen werden kann, wird der Ladevorgang fortgesetzt.

Hinweis: Für alle Temperaturwerte gilt eine Toleranz von **3 ° C (37 ° F)**.

Für die optimale Leistung empfiehlt es sich, den Mähroboter bei Umgebungstemperaturen zwischen **10 ° C (50 ° F)** und **30 ° C (86 ° F)** zu betreiben.

Energiesparender Lademodus:

- Wenn der energiesparende Lademodus aktiviert ist, werden nicht mit dem Laden zusammenhängende Funktionen deaktiviert (das Netzwerk wird abgeschaltet).
- Sie aktivieren den energiesparenden Lademodus, indem Sie die Tasten  und  parallel gedrückt halten und gleichzeitig 5 Mal schnell hintereinander die OK-Taste drücken. Daraufhin hören Sie die Sprachmeldung: Der energiesparende Lademodus ist aktiviert.
- Sie deaktivieren den energiesparenden Lademodus, indem Sie den Roboter neu starten.

9.2 Lagerbedingungen

Bei langfristiger Lagerung sollten Sie den Roboter alle 6 Monate aufladen, um ihn vor Schäden zu schützen. Akkus Schäden, die auf eine übermäßige Entladung zurückgehen, fallen nicht unter die beschränkte Garantie. Für den Akku sollte die Temperatur bei langfristiger Lagerung zwischen **-10 ° C (14 ° F)** und **35 ° C (95 ° F)** liegen. Am niedrigsten ist das Schadensrisiko, wenn der Akku bei einer Temperatur zwischen **0 ° C (32 ° F)** und **25 ° C (77 ° F)** gelagert wird.

Hinweis: Die Lebensdauer des Roboterakkus hängt von der Nutzungshäufigkeit und den Betriebsstunden ab. Ein beschädigter oder nicht mehr aufladbarer Akku darf nicht einfach im normalen Hausmüll entsorgt werden. Beachten Sie bitte die vor Ort geltenden Recyclingvorschriften.

10 Winterlager

• Roboter

1. Laden Sie den Akku vollständig auf, bevor Sie den Roboter ausschalten.
2. Reinigen Sie den Roboter gründlich, bevor Sie ihn für den Winter einlagern.
3. Bringen Sie die LiDAR-Schutzabdeckung an.
4. Lagern Sie den Roboter in einem trockenen Innenraum bei Temperaturen **über 0 ° C (32 ° F)**.

• Ladestation

Ziehen Sie den Stecker der Ladestation von der Steckdose ab und lagern Sie die Ladestation an einem trockenen und kühlen Ort, an dem sie vor direkter Sonneneinstrahlung geschützt ist.

Hinweis: Stellen Sie die Ladestation nach der Winterlagerung wieder auf und docken Sie den Roboter zum Aufladen an. Wenn Sie die Ladestation an einem anderen Ort wieder aufstellen, aktualisiert der Roboter automatisch den Standort der Station, sobald er aufgeladen ist und die Station verlässt. Wenn aufgrund größerer Veränderungen in Ihrem Garten Positionierungsfehler auftreten, empfiehlt sich eine erneute Kartierung des Geländes.

11 Transport

Achten Sie bei Langstreckentransporten darauf, dass der Roboter ausgeschaltet ist. Es empfiehlt sich, die Originalverpackung zu verwenden. Bringen Sie die LiDAR-Schutzabdeckung an.

Warnung:

- Schalten Sie den Roboter vor dem Transport aus.
- Heben Sie den Roboter am seitlichen Griff an und halten Sie dabei die Messerscheibe von Ihrem Körper fern.



12 Fehlersuche

Problem	Ursache	Lösung
Der Roboter ist nicht mit der App verbunden.	1. Der Roboter befindet sich außerhalb der WLAN-Signalabdeckung oder Bluetooth-Reichweite. 2. Der Roboter ist ausgeschaltet oder wird gerade neu gestartet.	1. Prüfen Sie, ob der Roboter den Einschaltvorgang abgeschlossen hat. 2. Prüfen Sie, ob der Router ordnungsgemäß funktioniert. 3. Gehen Sie näher an den Roboter heran, um eine Bluetooth-Verbindung herzustellen.
WLAN-Verbindung fehlgeschlagen.	Der Roboter unterstützt nur Netzwerke mit 2,4 GHz.	Verwenden Sie ein Singleband-Netzwerk mit einer Frequenz von 2,4 GHz.
Roboter angehoben.	Nicht alle Räder stehen auf dem Boden.	1. Stellen Sie den Roboter wieder auf flachen Boden. 2. Geben Sie den PIN-Code am Roboter ein und bestätigen Sie ihn. 3. Der Roboter kann nicht über Objekte fahren, die höher als 6 cm (2,4") sind. Halten Sie den Boden im Arbeitsbereich des Roboters eben.
Roboter geneigt.	Der Roboter ist stärker als 80 % (38,7°) geneigt.	1. Stellen Sie den Roboter wieder auf flachen Boden. 2. Geben Sie den PIN-Code am Roboter ein und bestätigen Sie ihn. 3. Der Roboter kann keine Steigungen über 80 % (38,7°) überwinden.
Roboter eingeklemmt.	Der Roboter hat sich festgefahren und kann sich nicht befreien.	1. Entfernen Sie die Hindernisse in der Umgebung und versuchen Sie es erneut. 2. Bewegen Sie den Roboter manuell an eine flache und offene Stelle innerhalb der Karte und starten Sie die Aufgabe erneut. Wenn das Problem weiterhin auftritt, versuchen Sie es erneut, nachdem der Roboter in der Ladestation ist. 3. Überprüfen Sie, ob Löcher im Boden vorhanden sind. Füllen Sie die Löcher vor dem Mähen auf, damit der Roboter sich nicht festfährt. 4. Prüfen Sie, ob das Gras in der Umgebung höher als 12 cm (4,7") ist. Sie können die Höhe zur Vermeidung von Hindernissen anpassen oder das Gras im Voraus mit einem herkömmlichen Rasenmäher mähen, damit der Roboter sich nicht festfährt. 5. Wenn der Roboter sich an dieser Stelle häufig festfährt, können Sie eine Sperrzone festlegen.
Fehler an den Antriebsrädern.	Das Rad dreht sich nicht, oder es liegt ein Problem am Radmotor vor.	1. Reinigen Sie die Antriebsräder und versuchen Sie es erneut. 2. Wenn dieser Fehler weiterhin auftritt, starten Sie den Roboter neu. 3. Besteht das Problem weiterhin, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.



Problem	Ursache	Lösung
Die Messerscheibe kann sich nicht drehen.	Die Messerscheibe dreht sich nicht normal, oder es liegt ein Problem am Mähmotor vor.	1. Reinigen Sie die Messerscheibe und versuchen Sie es erneut. 2. Prüfen Sie, ob das Gras in der Umgebung höher als 12 cm (4,7") ist. Sie können das Gras vorher mit einem herkömmlichen Rasenmäher kürzen, damit die Messerscheibe nicht durch hohes Gras blockiert wird. 3. Prüfen Sie, ob sich Wasser unter der Messerscheibe befindet. Sollte dies der Fall sein, bringen Sie den Roboter an einen trockenen Ort und versuchen Sie es erneut. 4. Wenn dieser Fehler weiterhin auftritt, starten Sie den Roboter neu. 5. Besteht das Problem weiterhin, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Die Messerscheibe kann sich nicht nach oben oder unten bewegen.	Die Messerscheibe kann sich nicht nach oben oder unten bewegen.	1. Reinigen Sie die Messerscheibe und versuchen Sie es erneut. 2. Wenn dieser Fehler weiterhin auftritt, starten Sie den Roboter neu. 3. Besteht das Problem weiterhin, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Die Messerscheibe kann sich nicht zur Seite bewegen.	Die Messerscheibe kann sich nicht zur Seite bewegen.	1. Reinigen Sie das Schneidsystem und entfernen Sie Schmutz und Fremdkörper. 2. Wenn der Fehler weiterhin auftritt, können Sie zunächst die UltraTrim™ -Funktion deaktivieren. 3. Besteht das Problem weiterhin, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst. 4. Schmiermittel regelmäßig am exzentrischen Gelenk der Messerscheibe anwenden.
Fehler an der Stoßstange.	Der Sensor an der vorderen Stoßstange wird permanent ausgelöst.	1. Prüfen Sie, ob der Roboter sich festgefahren hat. 2. Klopfen Sie leicht auf die Stoßstange und kontrollieren Sie, dass sie zurückfedert. 3. Wenn dieser Fehler weiterhin auftritt, starten Sie den Roboter neu. 4. Besteht das Problem weiterhin, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Ladefehler.	Der Roboter dockt an die Ladestation an, aber es liegt ein Problem mit dem Ladestrom oder der Ladespannung vor.	1. Prüfen Sie, ob die Ladestation richtig an die Stromversorgung angeschlossen ist. 2. Prüfen Sie, ob die Ladekontakte am Roboter und an der Ladestation sauber sind. 3. Versuchen Sie nach der Überprüfung, den Roboter erneut an die Ladestation anzudocken. 4. Besteht das Problem weiterhin, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.



Problem	Ursache	Lösung
Der Roboter schaltet sich sofort aus.	Akkutemperatur $\geq 65^{\circ}\text{C}$ (149 °F)	1. Verwenden Sie den Roboter erst, wenn die Akkutemperatur unter 57°C (135 °F) gesunken ist. 2. Besteht das Problem weiterhin, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
	Akkutemperatur $< -15^{\circ}\text{C}$ (5 °F)	1. Verwenden Sie den Roboter erst, wenn die Akkutemperatur über -9°C (16 °F) liegt. 2. Besteht das Problem weiterhin, wenden Sie sich an den Kundendienst.
Der Roboter unterbricht seine Aufgabe und kehrt zur Station zurück.	Akkutemperatur $\geq 62^{\circ}\text{C}$ (144 °F)	1. Schalten Sie den Roboter aus und warten Sie, bis die Akkutemperatur unter 57°C (135 °F) gesunken ist. Die Temperatur geht nach einiger Zeit automatisch zurück. 2. Besteht das Problem weiterhin, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
	Akkutemperatur $< -6^{\circ}\text{C}$ (21 °F)	1. Verwenden Sie den Roboter erst, wenn die Akkutemperatur über -6°C (21 °F) liegt. 2. Besteht das Problem weiterhin, wenden Sie sich an den Kundendienst.
Der Roboter befindet sich in der Station, wird aber nicht aufgeladen.	Akkutemperatur $> 57^{\circ}\text{C}$ (135 °F)	1. Schalten Sie den Roboter aus und warten Sie, bis die Akkutemperatur unter 57°C (135 °F) gesunken ist. Die Temperatur geht nach einiger Zeit automatisch zurück. 2. Besteht das Problem weiterhin, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
	Akkutemperatur $< 6^{\circ}\text{C}$ (43 °F)	1. Verwenden Sie den Roboter erst, wenn die Akkutemperatur über 6°C (43 °F) liegt. 2. Besteht das Problem weiterhin, wenden Sie sich an den Kundendienst.
LiDAR ist blockiert.	Das LiDAR ist blockiert (z. B. wurde die LiDAR-Schutzabdeckung nicht entfernt).	1. Entfernen Sie die LiDAR-Schutzabdeckung und versuchen Sie es erneut. 2. Wenn das LiDAR oben am Roboter stark verschmutzt ist, reinigen Sie es mit einem fusselfreien Tuch und versuchen Sie es erneut.
LiDAR-Fehlfunktion.	Das LiDAR ist stark verschmutzt, oder es liegt ein Sensorfehler vor.	1. Prüfen Sie, ob das LiDAR verschmutzt ist. Reinigen Sie es ggf. und versuchen Sie es dann erneut. 2. Wenn dieser Fehler weiterhin auftritt, starten Sie den Roboter neu. 3. Besteht das Problem weiterhin, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.



Problem	Ursache	Lösung
Das LiDAR ist verschmutzt.	Das LiDAR ist verschmutzt.	Wischen Sie den LiDAR-Sensor oben auf dem Roboter mit einem sauberen Tuch ab. Halten Sie das LiDAR nach der Reinigung trocken.
Der Roboter wird nicht gefunden.	Die Ortung ist fehlgeschlagen.	1. Prüfen Sie, ob das LiDAR oben am Roboter verschmutzt ist. Verschmutzungen beeinträchtigen die Ortung. 2. Bewegen Sie den Roboter manuell an eine freie Stelle im Kartenbereich und versuchen Sie, die Aufgabe erneut zu starten. 3. Wenn die Ortung weiter nicht funktioniert, steuern Sie den Roboter über die App zurück zur Ladestation und starten Sie dann die Mähauflage.
Die LiDAR-Temperatur ist zu hoch.	Die LiDAR-Temperatur ist zu hoch. Die LiDAR-Funktion wurde eingestellt.	1. Das LiDAR wurde aufgrund hoher Temperaturen abgeschaltet. 2. Verwenden Sie den Roboter bei Umgebungstemperaturen unter 40 °C (104 °F). 3. Stellen Sie den Roboter an einen schattigen, kühlen und gut belüfteten Ort. Der Alarm stoppt, wenn die Temperatur wieder im normalen Bereich liegt. 4. Besteht das Problem weiterhin, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Die LiDAR-Temperatur ist hoch.	Die LiDAR-Temperatur ist hoch. Das LiDAR wird seine Funktion bald einstellen.	1. Der Roboter versucht automatisch, zur Ladestation zurückzukehren, um sich abzukühlen. 2. Verwenden Sie den Roboter bei Umgebungstemperaturen unter 40 °C (104 °F). 3. Stellen Sie den Roboter an einen schattigen, kühlen und gut belüfteten Ort. Der Alarm stoppt, wenn die Temperatur wieder im normalen Bereich liegt. 4. Der Roboter nimmt den Betrieb automatisch wieder auf, sobald der Alarm stoppt. 5. Besteht das Problem weiterhin, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Sensorfehler.	Sensorfehler.	1. Starten Sie den Roboter neu und versuchen Sie es erneut. 2. Besteht das Problem weiterhin, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Der Roboter befindet sich in der Sperrzone.	Der Roboter befindet sich in der Sperrzone.	1. Bewegen Sie den Roboter manuell aus der Sperrzone und versuchen Sie es erneut. 2. Bewegen Sie den Roboter über die App ferngesteuert aus der Sperrzone, und versuchen Sie es erneut.
Der Roboter befindet sich außerhalb des Kartenbereichs.	Der Roboter befindet sich außerhalb des Kartenbereichs.	1. Bewegen Sie den Roboter manuell zurück in den Kartenbereich und versuchen Sie es erneut. 2. Steuern Sie den Roboter über die App zurück in den Kartenbereich, und versuchen Sie es erneut.
Notstopp aktiviert.	Die Stopptaste am Roboter wurde gedrückt.	Geben Sie den PIN-Code am Roboter ein und bestätigen Sie ihn.



Problem	Ursache	Lösung
Niedriger Akkustand. Der Roboter wird bald abgeschaltet.	Der Akkustand beträgt $\leq 10\%$.	Docken Sie den Roboter zum Aufladen an die Ladestation an.
Der Roboter hat den Kartenbereich verlassen. Diebstahlrisiko.	Der Roboter hat den Kartenbereich verlassen.	1. Geben Sie den PIN-Code am Roboter ein und bestätigen Sie ihn. 2. Sie können den Alarm bei Verlassen der Karte in den Einstellungen der App deaktivieren.
Die Rückkehr zur Ladestation ist fehlgeschlagen.	Der Roboter findet bei Rückkehr zur Ladestation sein Ziel nicht.	1. Prüfen Sie, ob der Roboter durch Hindernisse blockiert wird. Entfernen Sie die Hindernisse und versuchen Sie es erneut. 2. Navigieren Sie den Roboter per Fernbedienung über die App zurück zur Ladestation.
Andocken an der Ladestation fehlgeschlagen.	Der Roboter findet die Ladestation, kann aber nicht andocken.	1. Prüfen Sie, ob die Reflektorfolien der Station verschmutzt oder blockiert sind. 2. Prüfen Sie, ob sich Hindernisse vor der Station befinden. 3. Prüfen Sie, ob die Station verschoben wurde. 4. Überprüfen Sie, ob die Basisplatte mit dickem Schlamm bedeckt ist. 5. Überprüfen Sie, ob die Station auf einer Neigung steht. 6. Überprüfen Sie, ob die Station mit Strom versorgt wird. 7. Helfen Sie dem Roboter manuell oder per Fernbedienung, an der Ladestation anzudocken.
Positionierung fehlgeschlagen.	Die Positionierung schlägt fehl, wenn der Roboter versucht, eine Mäh Aufgabe zu starten.	1. Das LiDAR kann blockiert sein. Bewegen Sie den Roboter manuell an eine flache und offene Stelle im Kartenbereich und starten Sie die Aufgabe erneut. 2. Wenn der Fehler weiterhin auftritt, versuchen Sie es erneut, nachdem der Roboter an der Ladestation angedockt hat.
Nicht ausreichend Platz zum Drehen vor der Station.	Nicht ausreichend Platz zum Drehen vor der Station.	1. Wenn die Station am Rand oder innerhalb des Kartenbereichs platziert ist, stellen Sie sicher, dass zwischen dem vorderen Bereich der Basisplatte der Station und der Kartenbegrenzung ein Freiraum von mindestens 1 m (39,4") besteht; andernfalls kann der Roboter möglicherweise nicht wenden. 2. Versetzen Sie die Station oder ändern Sie die Karte in der Kartenbearbeitung.



Problem	Ursache	Lösung
Pfad blockiert.	Pfad blockiert.	1. Überprüfen Sie, ob im Pfad eine Sperrzone festgelegt ist. 2. Prüfen Sie, ob der Roboter durch Hindernisse blockiert wird. 3. Wenn der Roboter immer noch nicht passieren kann, löschen Sie den Pfad in der Kartenbearbeitung und legen Sie einen neuen fest.
Die Frontkamera ist verschmutzt.	Die Frontkamera ist verschmutzt.	Wischen Sie die Frontkamera mit einem sauberen Tuch ab.
Es liegt ein Problem mit der Frontkamera vor.	Es liegt ein Problem mit der Frontkamera vor.	1. Wischen Sie die Frontkamera mit einem sauberen Tuch ab. 2. Versuchen Sie, den Roboter neu zu starten. 3. Besteht das Problem weiterhin, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Frontkamera blockiert.	Frontkamera blockiert.	Wischen Sie die Frontkamera mit einem sauberen Tuch ab.
Während der automatischen Kartierung tritt ein Fehler zur Begrenzungserkennung auf.	Während der automatischen Kartierung tritt ein Fehler zur Begrenzungserkennung auf.	1. Stellen Sie sicher, dass die Lichtverhältnisse geeignet sind (weder zu hell noch zu dunkel). 2. Kontrollieren Sie, dass das Wetter klar ist (kein Nebel oder Regen). 3. Kontrollieren Sie, dass die Frontkamera sauber und nicht blockiert ist. 4. Kontrollieren Sie, dass der Untergrund eben ist - Unebenheiten können die Erkennung beeinträchtigen. 5. Wenn die Begrenzungserkennung weiterhin fehlschlägt, wechseln Sie in den Fernbedienungsmodus, um die Kartierung durchzuführen.
Der Roboter vibriert beim Mähen ungewöhnlich stark.	Beschädigte oder fehlende Messer an der Messerscheibe.	Schalten Sie den Roboter sofort aus und prüfen Sie die Messerscheibe auf fehlende, beschädigte oder nicht ordnungsgemäß befestigte Messer.



13 Technische Daten

Basisdaten	Produktbezeichnung	Mähroboter		
		LiDAX Ultra 1000 AWD	LiDAX Ultra 1600 AWD	LiDAX Ultra 2000 AWD
	Marke	MOVA		
	Modell	MXXM7100/MXXM7101/MXXM7102		
	Abmessungen	740 mm × 532 mm × 321 mm (29,1" × 20,9" × 12,6")		
	Gewicht (einschließlich Akku)	23.6 kg (52.0 lbs)		
Mähbetrieb	Maximal kartierbare Fläche	1000 m ² (0,25 Acre)	1600 m ² (0,4 Acre)	2000 m ² (0,5 Acre)
	Mähhöhe	3-10 cm (1,2-3,9")		
	Mähbreite	40 cm (15.7")		
	Ladedauer [1]	65 min		
Geräuschemission	Schallleistungspegel (LWA)	66 dB(A)		
	Unsicherheit Schallleistung (KWA)	3 dB(A)		
	Schalldruckpegel (LpA)	58 dB(A)		
	Unsicherheit Schalldruck (KpA)	3 dB(A)		
Betriebsbedingungen	Betriebstemperatur	0-50 °C (32-122 °F) Empfohlen: 10-35 °C (50-95 °F)		
	Temperatur bei Langzeitlagerung	-10-35 °C (14-95 °F) Empfohlen: 0-25 °C (32-77 °F)		
	IP-Schutzart	Roboter: IPX6 Ladestation: IPX4 Netzteil: IP67		
	Maximale Neigung der Mähfläche	80 % (38,7°)		
Verbindung	Bluetooth-Frequenzbereich	2400,0-2483,5 MHz		
	Max. Funkleistung	802.11b:16±2 dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2 dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2 dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7,49 dBm		
	WLAN	WLAN 2,4 GHz (2400-2483,5 M)		
	Link-Dienst [2]	LTE-FDD: B1/3/5/7/8/20/28 LTE-TDD: B38/40/41 GSM: B2/3/5/8 (Kostenlos für 3 Jahre ab Aktivierung)		



Verbindung	Abdeckung Link-Dienst	Albanien, Andorra, Österreich, Weißrussland, Belgien, Bosnien und Herzegowina, Bulgarien, Kroatien, die Tschechische Republik, Dänemark, Estland, Finnland, Frankreich, Deutschland, Griechenland, Ungarn, Island, Irland, Italien, Lettland, Liechtenstein, Litauen, Luxemburg, Malta, Moldawien, Monaco, Montenegro, die Niederlande, Nordmazedonien, Norwegen, Polen, Portugal, Rumänien, Russland, San Marino, Serbien, die Slowakei, Slowenien, Spanien, Schweden, die Schweiz, die Ukraine, das Vereinigte Königreich, Vatikanstadt, Australien und Neuseeland.
	GNSS [3]	GPS/GLONASS/BDS/Galileo
Antriebsmotor	Motortyp	Radnabenmotor
Mähmotor	Drehzahl	2500 U/min
Akku (Roboter)	Akkumodell	MBPM50
	Akkutyp	Lithium-Ionen-Akku
	Typische Akkukapazität	7,5 Ah / 243 Wh
	Nennspannung	32,4 VDC
	Spannung bei voller Ladung	37,8 VDC
Netzteil	Modell Ladestation	MPAM30
	Eingangsspannung	100-240 V Wechselspannung
	Ausgangsspannung	42 V Gleichspannung
	Ausgangsstrom	5 A
Ladestation	Modell Ladestation	MCM30
	Eingangsspannung	40 V Gleichspannung
	Ausgangsspannung	40 V Gleichspannung
	Eingangsstrom	5 A
	Ausgangsstrom	5 A
Zubehör	Ersatzmesser und -halter	36
	Messermodell	MBKM10

[1] Die Ladedauer bezeichnet die Zeit, die benötigt wird, um 85 % der Kapazität zu erreichen, damit der Mähvorgang fortgesetzt werden kann, nachdem der Roboter aufgrund eines niedrigen Akkustands automatisch zur Ladestation zurückgekehrt ist.

[2] Erfordert die Aktivierung des Link-Dienstes.

[3] Erfordert die Aktivierung des Link-Dienstes.

Hinweis: Die technischen Daten können sich ändern, da wir unser Produkt ständig verbessern. Aktuelle Informationen finden Sie auf unserer Website unter <https://www.mova.tech>.

