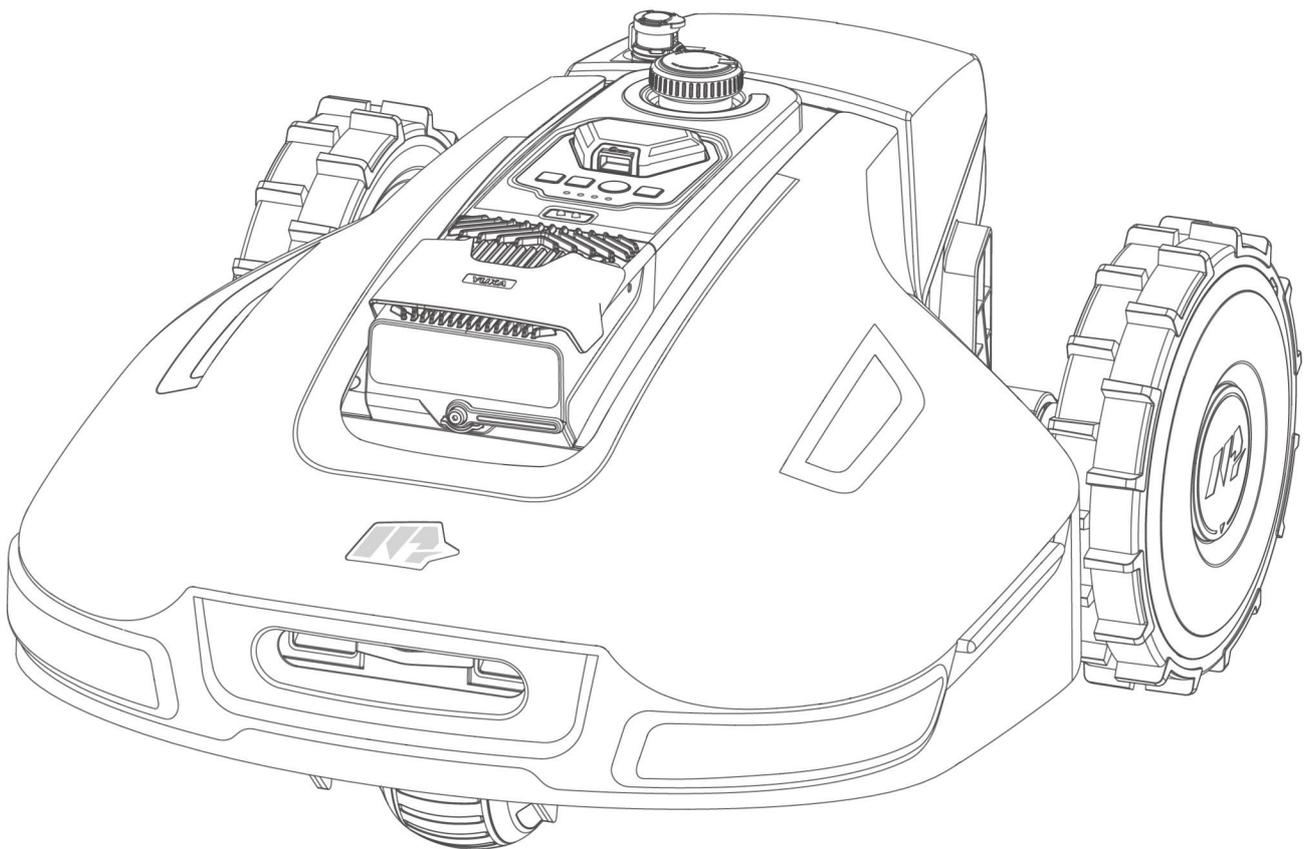




MAMMOTION

MANUEL DE L'UTILISATEUR SÉRIE YUKA

1000/2000/3000



Version originale des instructions **V2.0**

02/2025

Merci d'avoir choisi Mammotion comme tondeuse à gazon pour l'entretien de votre jardin. Ce manuel de l'utilisateur vous aidera à apprendre et à utiliser Mammotion YUKA, une tondeuse sans périmètre, permettant de tondre l'herbe et entretenir votre pelouse.

Manuel protégé par les droits d'auteur de la société Mammotion. Sans autorisation écrite de la société, aucune unité ou personne n'a le droit de le copier, modifier, reproduire, transcrire ou transmettre, de quelque manière que ce soit, ou pour quelque raison que ce soit. Ce manuel est à tout moment susceptible d'être modifié, sans préavis.

Sauf accord explicite contraire, ce manuel sert uniquement de guide d'utilisation, et toutes les déclarations et informations qu'il contient ne constituent aucune forme de garantie.

Journal des révisions

Date	Version	Description
01/2025	V1.0	Version initiale
02/2025	V2.0	1. Section 2.1.9 mise à jour 2. Section 2.2.3 mise à jour 3. Section 4.3.2 ajoutée 4. Section 4.7.2 mise à jour 5. Section 4.10 mise à jour 6. Section 5.2 mise à jour 7. Section 6.1 mise à jour

CONTENU

1	Consignes de sécurité	- 1 -
1.1	Consignes générales de sécurité	- 1 -
1.2	Consignes de sécurité pour l'installation	- 2 -
1.3	Consignes de sécurité pour l'utilisation	- 3 -
1.4	Consignes de sécurité pour l'entretien	- 4 -
1.5	Sécurité de la batterie	- 4 -
1.6	Autres risques	- 5 -
1.7	Utilisation prévue	- 5 -
1.8	Élimination	- 5 -
2	Introduction	- 6 -
2.1	À propos de la tondeuse Mammotion YUKA	- 6 -
2.2	Présentation du produit	- 10 -
2.3	Contenu de l'emballage	- 16 -
2.4	Symboles sur le produit	- 19 -
3	Installation	- 21 -
3.1	Préparation	- 21 -
3.2	Choix de l'emplacement de la station de référence RTK	- 21 -
3.3	Choix de l'emplacement de la station de charge	- 23 -
3.4	Installation	- 25 -
4	Utilisation	- 34 -
4.1	Préparation	- 34 -
4.2	Télécharger l'application Mammotion	- 34 -
4.3	Ajoutez votre produit	- 35 -
4.4	Activer la carte SIM	- 37 -
4.5	Mettre à jour le micrologiciel	- 37 -
4.6	Créer une carte	- 38 -
4.7	Tondre et balayer	- 53 -

4.8	Programmation des tâches	- 61 -
4.9	Opération manuelle	- 63 -
4.10	Afficher l'état	- 67 -
4.11	Réglages	- 77 -
4.12	Page Service	- 79 -
4.13	Page Moi	- 80 -
5	Entretien	- 89 -
5.1	Nettoyage	- 89 -
5.2	Entretien des lames de coupe et du moteur	- 91 -
5.3	Entretien de la batterie	- 93 -
5.4	Stockage hivernal	- 93 -
6	Spécifications du produit	- 96 -
6.1	Spécifications techniques	- 96 -
6.2	Codes d'erreur	- 100 -
7	Garantie	- 102 -
8	Conformité	- 104 -

1 Consignes de sécurité

1.1 Consignes générales de sécurité

- Lisez attentivement et comprenez le manuel de l'utilisateur avant d'utiliser le robot.
- Seules les personnes légalement considérées comme adultes dans leur état de résidence sont autorisées à utiliser le robot.
- N'utilisez que l'équipement recommandé par Mammotion avec le robot. Toute autre utilisation est incorrecte.
- Ne permettez jamais aux enfants, aux personnes ayant des capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites ou qui ne disposent pas de l'expérience et des connaissances nécessaires ou à des personnes non familiarisées avec les présentes instructions d'utiliser la machine. Des restrictions locales peuvent être applicables quant à l'âge de l'opérateur.
- Ne laissez pas les enfants se trouver à proximité ou jouer avec la machine lorsqu'elle est en fonctionnement.
- N'utilisez pas le robot dans des zones où les gens ne sont pas conscients de sa présence.
- Lorsque vous utilisez le robot manuellement avec l'application Mammotion, ne courez pas. Marchez toujours, faites attention à vos pas sur les pentes et maintenez votre équilibre en tout temps.
- Évitez de toucher les pièces dangereuses en mouvement, telles que le disque de la lame, jusqu'à ce qu'elles soient complètement arrêtées.
- Évitez d'utiliser le robot lorsque des personnes sont présentes, en particulier des enfants ou des animaux, dans la zone de travail.
- Si vous utilisez le robot dans des espaces publics, placez des panneaux d'avertissement autour de la zone de travail avec le texte suivant : « Attention ! Tondeuse à gazon automatique ! Ne vous approchez pas du robot ! Surveillez vos enfants ! »

- Portez des chaussures solides et des pantalons longs lorsque vous utilisez le robot.
- Afin d'éviter d'endommager le robot et de provoquer des accidents avec des véhicules ou des personnes, ne placez pas de zones de travail ou de canaux sur les voies publiques.
- Consulter un médecin en cas de blessure ou d'accident.
- **Éteignez** le robot et retirez la clé avant d'éliminer les blocages, d'effectuer l'entretien ou d'examiner le robot. Si le robot vibre de manière anormale, vérifiez qu'il ne soit pas endommagé avant de le redémarrer. N'utilisez pas le robot si l'une de ses pièces est défectueuse.
- Ne branchez pas et ne touchez pas un câble endommagé tant qu'il n'est pas débranché 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 du personnel de service.
- Ne placez pas de câbles dans des zones où le robot risque de les couper.
- Utilisez uniquement la station de charge incluse dans l'emballage pour charger le robot. Une utilisation incorrecte 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 est entré en contact avec vos yeux.
- N'utilisez que des batteries d'origine recommandées par Mammotion. La sécurité du robot ne peut pas être garantie avec des batteries qui ne sont pas d'origine. N'utilisez pas de batteries non rechargeables.
- Maintenez les rallonges à l'écart des pièces dangereuses en mouvement pour éviter d'endommager les rallonges, ce qui pourrait entraîner un contact avec des pièces sous tension.
- Les illustrations présentées dans ce document sont uniquement à titre indicatif. Veuillez vous référer aux produits réels.

1.2 Consignes de sécurité pour l'installation

- Évitez d'installer la station de charge dans des zones où les gens pourraient trébucher dessus.
- N'installez pas la station de charge dans des zones qui présentent un risque d'eau stagnante.

- N'installez pas la station de charge, y compris les accessoires, à moins de 60 cm de tout matériau combustible. Un dysfonctionnement ou une surchauffe de la station de charge et de l'alimentation électrique pourrait présenter un risque d'incendie.
- Pour les utilisateurs aux États-Unis/Canada : En cas d'installation de l'alimentation à l'extérieur, il existe un risque de choc électrique. Installez-la uniquement dans une prise GFCI (RCD) de classe A couverte avec un boîtier résistant aux intempéries, en veillant à ce que le capuchon de fixation de la fiche est inséré ou retiré.

1.3 Consignes de sécurité pour l'utilisation

- Gardez vos mains et vos pieds éloignés des lames rotatives. Ne placez pas vos mains ou vos pieds à proximité ou en dessous du produit lorsque celui-ci est allumé.
- Ne soulevez pas et ne déplacez pas le produit lorsque celui-ci est allumé.
- Assurez-vous de retirer tous les objets tels que des pierres, des branches, des outils ou des jouets qui pourraient se trouver sur la pelouse. Les lames pourraient s'endommager lorsqu'elles entrent en contact avec ce type d'objet.
- Ne placez pas d'objets sur le produit, sur la station de charge ou sur la station de référence RTK.
- N'utilisez pas le produit si le bouton **ARRÊT** ne fonctionne pas.
- Évitez les collisions entre le produit et des personnes ou des animaux. Si une personne ou un animal se trouve sur le chemin du produit, arrêtez-le immédiatement.
- Mettez toujours le robot hors tension lorsqu'il n'est pas utilisé.
- N'utilisez pas le produit simultanément avec des arroseurs escamotables. Utilisez la fonction Programmer pour vous assurer que le produit et les arroseurs escamotables ne fonctionnent pas en même temps.
- Évitez de définir un canal à l'endroit où sont installés des arroseurs escamotables.
- N'utilisez pas le produit si de l'eau stagnante est présente dans la zone de travail, par exemple lors de fortes pluies ou d'accumulation d'eau.

1.4 Consignes de sécurité pour l'entretien

- Éteignez le robot lorsque vous effectuez des opérations d'entretien.
- Débranchez la prise de la station de charge avant tout nettoyage ou entretien sur la station de charge.
- N'utilisez pas de pulvérisateur à haute pression ni de solvants pour nettoyer le robot.
- Après le lavage, veillez à ce que le robot soit placé sur le sol dans son orientation normale, et non à l'envers.
- Ne retournez pas le robot pour laver sa partie inférieure. Si vous le retournez pour le nettoyer, veillez à le remettre dans le bon sens par la suite. Cette précaution est nécessaire pour éviter que de l'eau ne s'infilte dans le moteur et en affecte le fonctionnement normal.

1.5 Sécurité de la batterie

Les batteries lithium-ion peuvent exploser ou provoquer un incendie si elles sont démontées, placées en court-circuit, ou exposées à l'eau, au feu ou à des températures élevées. Manipulez-les avec soin, 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.

- Utilisez uniquement le chargeur de batterie et l'alimentation électrique fournis par le fabricant. L'utilisation d'un chargeur et d'une alimentation inappropriés peut provoquer des chocs électriques et/ou une surchauffe.
- **N'ESSAYEZ PAS DE RÉPARER OU DE MODIFIER LES BATTERIES !** Les tentatives de réparation peuvent entraîner des blessures graves. Cela pourrait entraîner une explosion ou un choc électrique. Si une fuite se développe, les électrolytes libérés sont corrosifs et toxiques.
- Cet appareil contient des batteries dont le remplacement doit être effectué uniquement par des personnes qualifiées.

1.6 Autres risques

Pour éviter les blessures, portez des gants de protection lorsque vous procédez au remplacement des lames.

1.7 Utilisation prévue

Les robots Mammotion sont conçus pour l'entretien des pelouses résidentielles et ne sont pas destinés à un usage commercial.

1.8 Élimination

Éliminez ce produit conformément à la réglementation locale sur les déchets d'équipements électriques et électroniques (DEEE). Ne le jetez pas avec les ordures ménagères. Apportez-le plutôt à un centre de recyclage ou à un point de collecte agréé afin de garantir une manipulation sûre et une élimination respectueuse de l'environnement des composants électroniques.

2 Introduction

2.1 À propos de la tondeuse Mammotion YUKA

La tondeuse robot périmétrique sans fil de la série YUKA, connue sous le nom de YUKA, est dotée de deux disques de coupe pour une tonte efficace. Elle est équipée de disques de coupe flottants pour assurer des coupes précises sur différents terrains et d'un pare-chocs en forme de U pour améliorer la maniabilité et la protection.

Équipée d'un kit de balayage, la tondeuse YUKA excelle dans la tonte et le balayage simultanés, ce qui lui permet d'entretenir une pelouse impeccable sans effort. Son mode de positionnement avancé est piloté par un système de vision UltraSense AI et de cartographie par fusion RTK de pointe, permettant une navigation et une cartographie précises sans avoir recours à des câbles périmétriques.

Idéale pour les particuliers à la recherche d'un entretien efficace et sans périmètre, YUKA établit une nouvelle référence en matière de technologie de tonte automatisée.

2.1.1 À propos du module de vision

La tondeuse YUKA est équipée d'un module de vision qui permet le positionnement visuel, la détection visuelle des obstacles et le mode FPV.

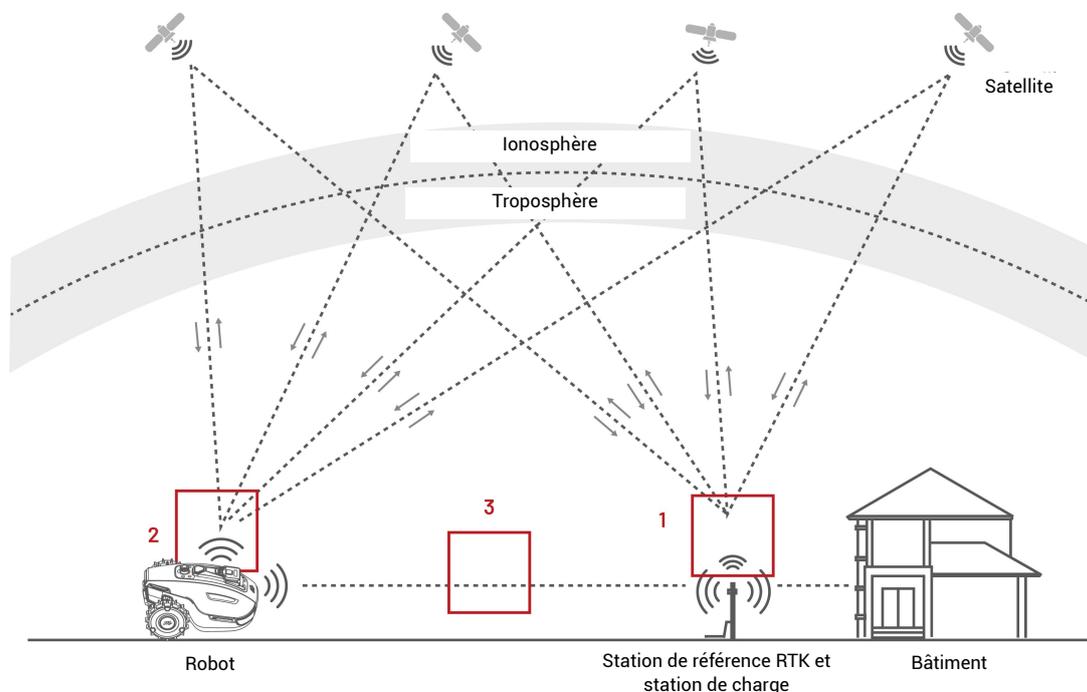
- Le positionnement visuel permet de garantir la précision du positionnement lorsque le positionnement RTK échoue du fait d'une mauvaise réception des signaux satellites.
- La détection visuelle des obstacles permet d'identifier les obstacles à l'avant.
- Le mode FPV peut être utilisé comme caméra de surveillance.

2.1.2 À propos du positionnement

La tondeuse YUKA est dotée d'un système de navigation RTK (cinématique en temps réel), d'un système de navigation intégré multicapteurs et d'un système de positionnement visuel. Les données de positionnement sont ainsi plus précises.

Positionnement RTK

RTK est une technologie de positionnement différentiel GNSS qui améliore considérablement la précision du positionnement, qui atteint environ 5 cm. La tondeuse YUKA accède à quatre systèmes de navigation globale (GPS, GLONASS, BeiDou et Galileo) et intègre des capteurs supplémentaires, offrant ainsi une précision près de 100 fois supérieure à celle des systèmes GPS classiques.



1. Pour effectuer son travail, la station de référence RTK reçoit des signaux satellites. Cela nécessite un environnement sans obstruction et une vue à ciel ouvert.
2. La tondeuse YUKA fonctionne de la même manière. Elle nécessite une vue à ciel ouvert pour pouvoir recevoir les signaux satellites.
3. La transmission de données de la station de référence RTK à la tondeuse YUKA est possible. Cela ne signifie pas qu'il doit toujours avoir une vue dégagée de chaque point de votre pelouse jusqu'à la station de référence RTK. Tant que le chemin de transmission n'est pas complètement bloqué, les données peuvent être transmises par radio.

Positionnement visuel

La tondeuse YUKA utilise essentiellement le positionnement RTK pour se positionner. Cependant, si les signaux satellites sont obstrués par des obstacles tels que des avant-toits ou des arbres pendant la

cartographie et le fauchage, la tondeuse Yuka peut toujours fonctionner efficacement en utilisant le positionnement visuel.

2.1.3 À propos de la détection des obstacles

YUKA identifie les obstacles grâce au module de vision et au pare-chocs en forme de U. Le système de vision peut identifier les obstacles et réagir en conséquence.

2.1.4 À propos de l'impression artistique sur gazon

En utilisant des algorithmes d'IA pour adapter la trajectoire, la hauteur et l'angle de coupe, la tondeuse Yuka peut créer des motifs spéciaux via l'application Mammotion. Voir [Créer un motif](#) pour plus d'informations.

2.1.5 À propos du kit de balayage de pelouse autovideur (vendu séparément)

Équipée du kit de balayage de pelouse autovideur, la tondeuse YUKA ramasse efficacement l'herbe coupée, les feuilles et les débris pendant les opérations de tonte. Il les élimine de manière autonome à l'endroit désigné.

2.1.6 À propos de la connectivité

La tondeuse YUKA prend en charge trois méthodes de connectivité : Bluetooth, Wi-Fi et données cellulaires 4G. Le Bluetooth est utilisé pour connecter la tondeuse Yuka à votre téléphone, tandis que le Wi-Fi et les données cellulaires 4G sont utilisés pour accéder à Internet.

2.1.7 À propos de la commande vocale



REMARQUE

Le robot prend désormais en charge les commandes vocales en anglais, allemand et français.

La tondeuse YUKA est compatible avec les commandes vocales Alexa et Google Home. Une fois connecté, vous pouvez facilement démarrer ou arrêter le fonctionnement ou la recharge à l'aide de simples

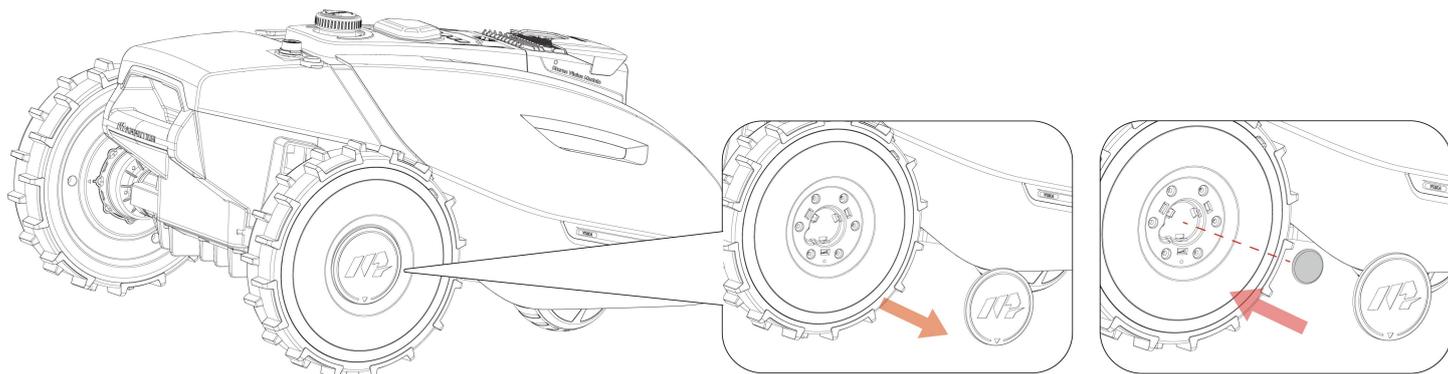
commandes vocales. Voir [Lier votre compte Alexa](#) ou [Relier votre compte Google Home](#) pour plus d'informations.

2.1.8 À propos de la charge automatique

La tondeuse YUKA prend en charge la remise en charge automatique lorsque la batterie est inférieure à 15 %.

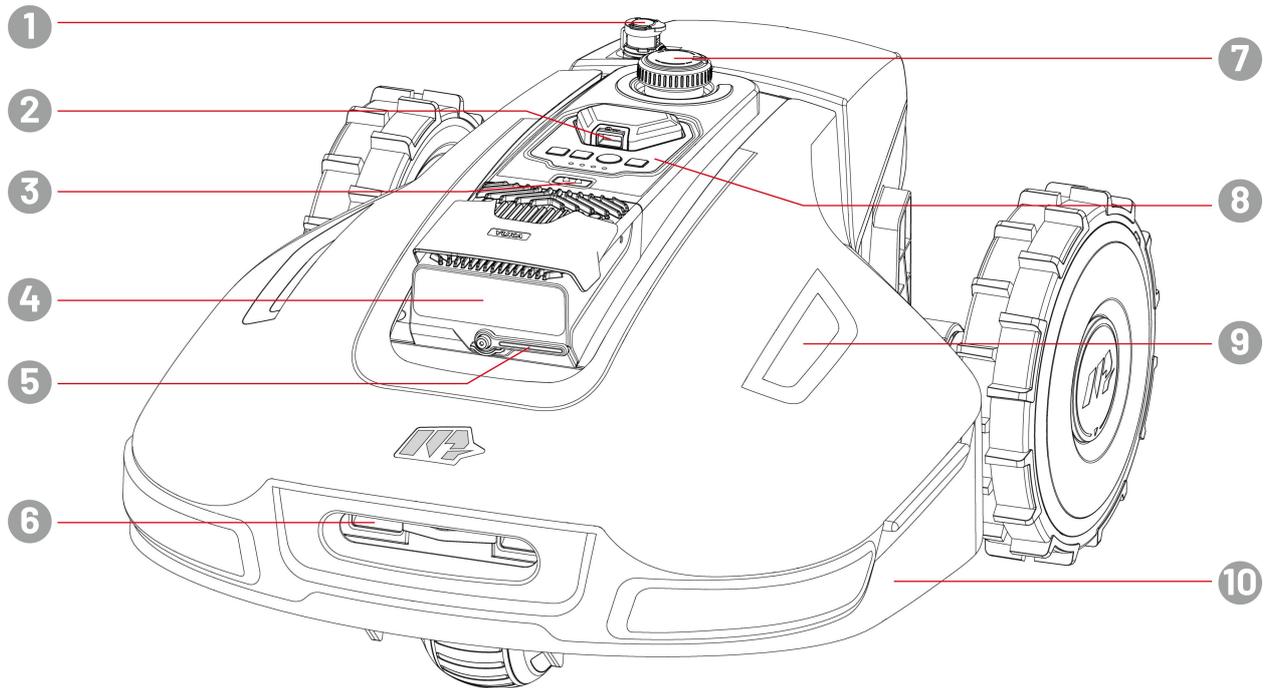
2.1.9 À propos du système antivol

- Pour l'instant, vous recevrez une notification push via l'application Mammotion si votre robot dépasse la zone définie. Voir [Trouver mon appareil](#) pour plus d'informations.
- Les utilisateurs peuvent localiser la tondeuse YUKA par GPS et 4G grâce à l'application Mammotion, à condition qu'elle soit en ligne. Voir [Trouver mon appareil](#) pour plus d'informations.
- En outre, les roues arrière de la tondeuse YUKA permettent de fixer un AirTag pour suivre sa position.



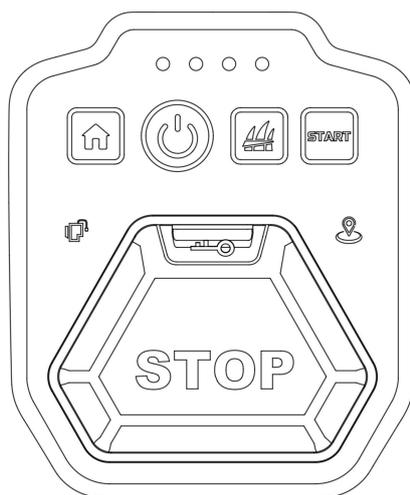
2.2 Présentation du produit

2.2.1 YUKA

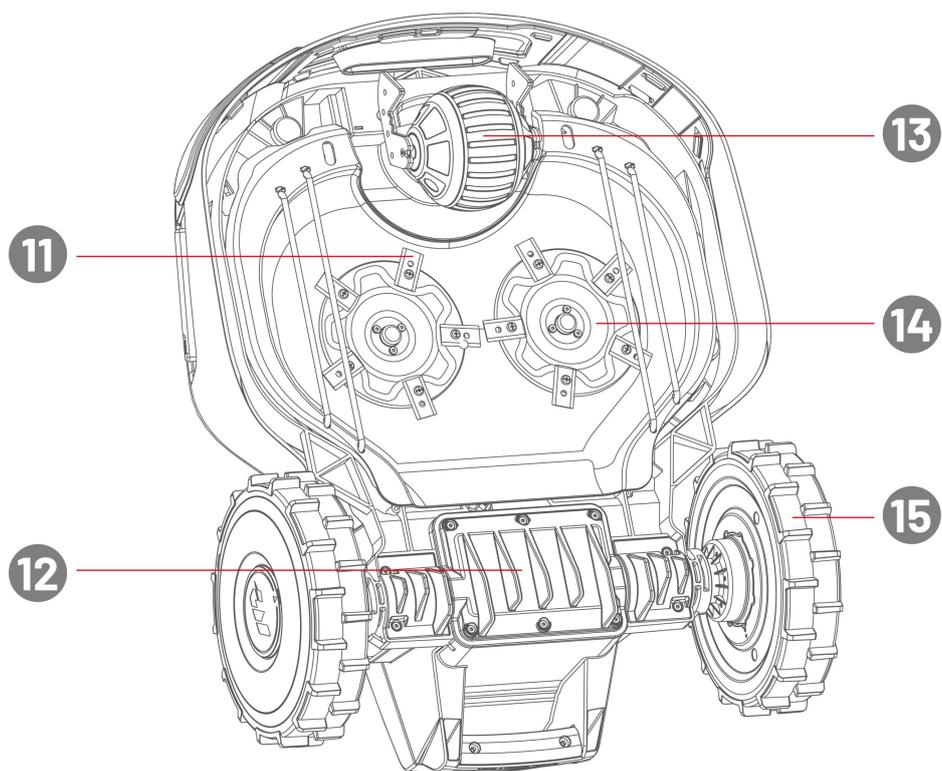


- | | |
|--|------------------------------|
| 1. Port pour kit de balayage | 2. Clé de sécurité |
| 3. Capteur de pluie | 4. Module de vision |
| 5. Essuie-glace module vision | 6. Support de charge |
| 7. Bouton de réglage de la hauteur de coupe – appuyez dessus et tournez-le pour régler la hauteur de coupe | 8. Centre de contrôle |
| 9. LED latérale | 10. Pare-chocs en forme de U |

Centre de contrôle



Bouton/Icône	Description	Description
	Bouton Retour à la base	<ul style="list-style-type: none"> ● Appuyez sur , puis sur  pour retourner à la station de charge. ● Appuyez sur , puis sur  pour continuer à faire travailler/déverrouiller le robot.
	Bouton Herbe	
	Bouton Démarrer	
	Bouton marche/arrêt	Appuyez longuement sur le bouton  pour allumer/éteindre le robot.
	Bouton d'arrêt d'urgence	Si un problème inattendu survient, appuyez sur cette touche pour arrêter immédiatement le robot.
	Indicateur de positionnement	Indique l'état du positionnement. Voir Codes des voyants LED pour plus d'informations.
	Voyant du kit de balayage	Indique l'état de connexion du kit de balayage.
	Indicateur de batterie	Indique la batterie du robot.



11. Lame de coupe

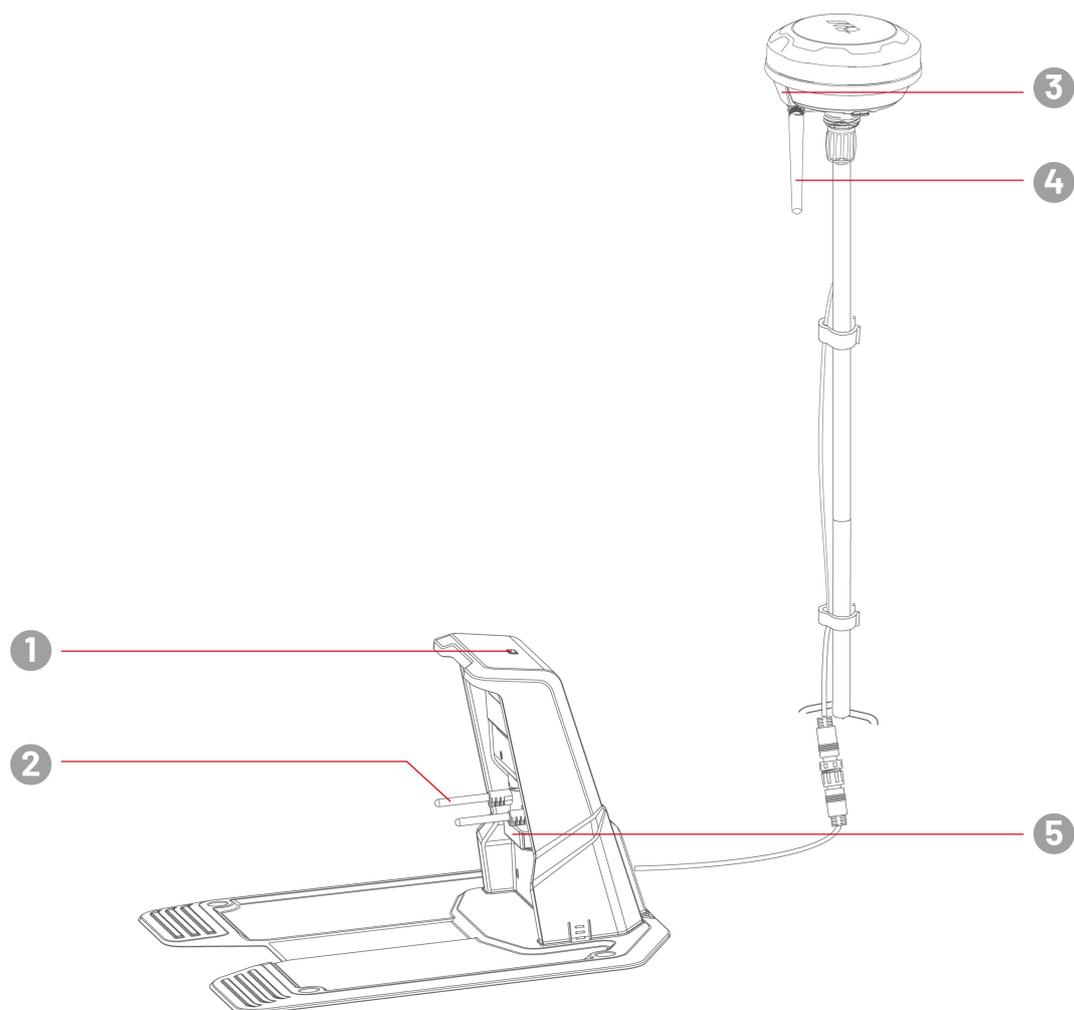
13. Roue omnidirectionnelle

15. Roue arrière

12. Compartiment batterie

14. Disque de coupe

2.2.2 Station de charge et station de référence RTK



- | | |
|--|---------------------|
| 1. Voyant LED de la station de charge | 2. Broche de charge |
| 3. Voyant LED de la station de référence RTK | 4. Antenne radio |
| 5. Émetteur infrarouge | |

2.2.3 Codes des voyants LED

YUKA

Indicateur	Couleur	Description
LED latérale	Vert fixe	Le robot fonctionne correctement.
	Respiration verte	<ul style="list-style-type: none"> ● Mise à niveau OTA en cours ● Le robot se recharge.
	Bleu clignotant	<ul style="list-style-type: none"> ● Bouton d'arrêt d'urgence activée. ● Batterie faible ● Le robot est coincé. ● Le robot a été soulevé/incliné/retourné.
	Rouge fixe	<ul style="list-style-type: none"> ● Dysfonctionnement du système robotique. ● La mise à niveau du système robotique a échoué.
	Désactivé	<ul style="list-style-type: none"> ● Le robot est éteint. ● Le robot est en veille. ● La LED latérale est éteinte dans l'application. ● Le robot ne fonctionne pas en mode de contrôle manuel.
Indicateur de positionnement	Vert fixe	Le positionnement fonctionne correctement.
	Rouge clignotant	Le système de positionnement ne fonctionne pas correctement.
	Bleu clignotant	Le système de positionnement est en cours d'initialisation.
	Bleu constant	Le robot se met en marche sans problème.

Station de chargement

Couleur	Description
Vert clignotant	Le robot est en train de se recharger.
Vert fixe	Le robot est à la station de charge.
Rouge fixe	La station de charge ne fonctionne pas correctement.

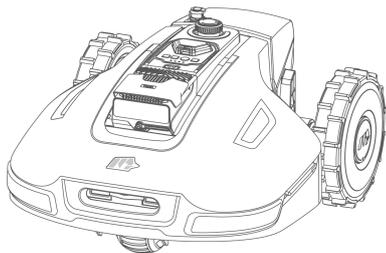
Station de référence RTK

Couleur	Description
Bleu clignotant	La station de référence est en cours de mise à niveau.
Vert clignotant	Initialisation de la station de référence.
Vert fixe	Le mode de positionnement est réglé sur RTK via Datalink et fonctionne correctement.
Bleu constant	Le mode de positionnement est réglé sur RTK via Internet et fonctionne correctement.
Désactivé	<ul style="list-style-type: none">● L'heure locale se situe entre 18 h et 8 h.● Pas d'alimentation électrique.
Rouge fixe	La station de référence RTK ne fonctionne pas correctement.

2.3 Contenu de l'emballage

Assurez-vous que l'emballage contient toutes les pièces nécessaires, selon votre commande. En cas de pièces manquantes ou endommagées, contactez votre revendeur local ou notre service après-vente. Mammotion vous recommande de conserver le carton d'emballage et les inserts en mousse pour une utilisation future.

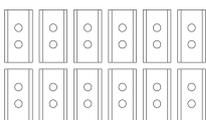
2.3.1 Kit d'installation de la tondeuse YUKA



Tondeuse YUKA x1



Clé de sécurité x1 (pour une utilisation supplémentaire)



Lames x12 (pour usage de rechange)

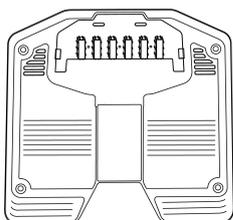


Vis x12 (pour usage de rechange)

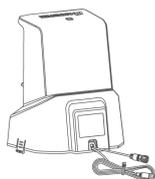


Rondelle x12 (pour usage de rechange)

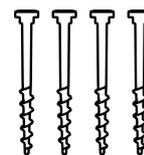
2.3.2 Kit d'installation de la station de charge



Base de base x1



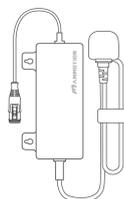
Tour de charge x1



Piquet x4

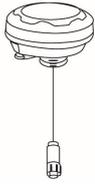


Vis x4 (1 u pour usage de rechange)



Alimentation de la station de charge x1

2.3.3 Kit d'installation RTK



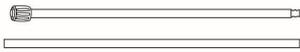
Station de référence RTK x1



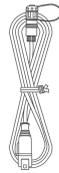
Antenne radio x1



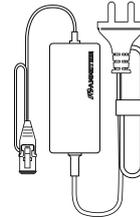
Piquet de mise à la terre trident x1



Poteau de montage x2



Câble d'extension de la station de référence RTK (5M) x1

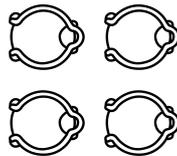


Alimentation de la station de référence RTK x1

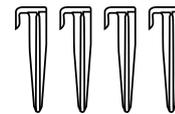
2.3.4 Trousse à outils



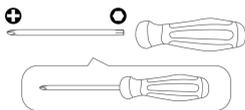
Clé Allen 8 mm x1



Fixe cordon x4



Cheville pour câble x4



Tournevis (embout Phillips + embout hexagonal de 2,5 mm) x1



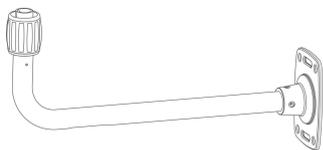
Clé Allen 1,5 mm x1

2.3.5 Autres accessoires (en option)

Les accessoires suivants sont vendus séparément.

Kit de montage mural de la station de référence RTK

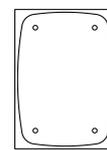
En utilisant ce kit de montage mural, la station de référence RTK peut être solidement installée sur un mur, améliorant ainsi la réception du signal satellite.



Montage mural RTK x1

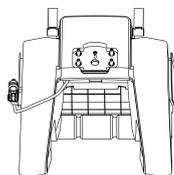


Boulon d'expansion M8x50 x4



Gabarit de perçage x1

Kit de balayage pelouse autovideur



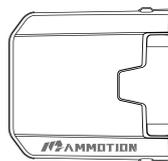
Module brosse de balayage x1



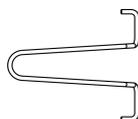
Module de poignée x1



Vis x 6 (2 pc de rechange)



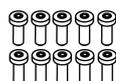
Couvercle de trémie x1



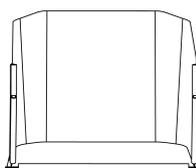
Poignée de trémie x1



Plaque de maintien x2



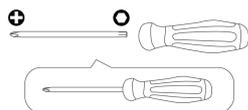
Vis x8 (2 pc de rechange)



Trémie x1



Tige de support en forme de U
x1



Tournevis (embout Phillips + embout
hexagonal de 2,5 mm) x1



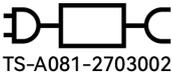
Batterie x1



Pièce du contrepoids x1

2.4 Symboles sur le produit

Ces symboles peuvent figurer sur le produit. Étudiez-les attentivement.

Symbole	Description
	Avertissement.
	Lisez les instructions de l'utilisateur avant d'utiliser le produit.
 TS-A081-2703002	Utilisez une unité d'alimentation détachable TS-A081-2703002.
 TS-A012-1201002	Utiliser une unité d'alimentation détachable TS-A012-1201002.
	Ce produit est conforme aux directives européennes applicables.
Made in China	Ce produit est fabriqué en Chine.
	Il est interdit de jeter ce produit avec les ordures ménagères. Assurez-vous que le produit est recyclé conformément aux exigences légales locales.
	Ce produit peut être recyclé.
	Gardez l'emballage de ce produit au sec.
	L'emballage de ce produit ne doit pas être couvert.
	Interdit de le retourner.
	Ce produit est fragile.
	Ne pas marcher sur l'emballage de ce produit/le produit.

Symbole	Description
	Appareil de Classe III.
	Gardez vos mains ou pieds éloignés des lames mobiles.
	Ne montez pas sur la machine.
	Gardez une distance de sécurité par rapport à votre machine lorsque vous l'utilisez.
	AVERTISSEMENT - Ne touchez pas la lame en rotation.
	AVERTISSEMENT - Lisez les instructions d'utilisation avant d'utiliser le produit.
	AVERTISSEMENT - Risque de projection d'objets sur votre corps. Maintenez une distance de sécurité adéquate avec la machine pendant qu'elle fonctionne.
	AVERTISSEMENT - Retirez le dispositif de désactivation avant de travailler sur la machine ou de la soulever.
	AVERTISSEMENT - Ne montez pas sur la machine. Ne placez jamais vos mains ou vos pieds à proximité de la machine ou sous celle-ci.

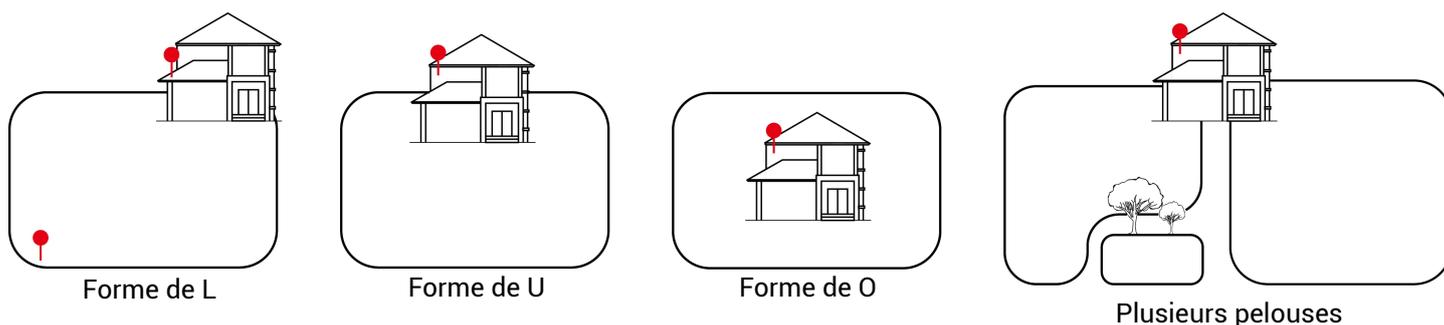
3 Installation

3.1 Préparation

- Assurez-vous de lire et de comprendre les consignes de sécurité avant de procéder à l'installation.
- Utilisez des pièces et du matériel d'installation d'origine.
- Dessinez votre pelouse et marquez les obstacles. Il sera ainsi plus facile d'examiner où placer la borne de charge et la station de référence RTK, et de définir les limites virtuelles.

3.2 Choix de l'emplacement de la station de référence RTK

Pour optimiser les performances du système RTK, la station de référence RTK doit se trouver dans une zone dégagée apte à la réception des signaux satellites. Vous pouvez installer la station de référence RTK sur un terrain plat et dégagé ou sur un mur ou un toit dégagé. En général, si votre pelouse est en forme de L, vous pouvez placer la station de référence RTK sur un mur ou un toit ou sur le sol. Si votre pelouse est en forme de O ou de U, ou si vous avez plusieurs pelouses, nous vous recommandons de placer la station de référence RTK sur un mur ou un toit.

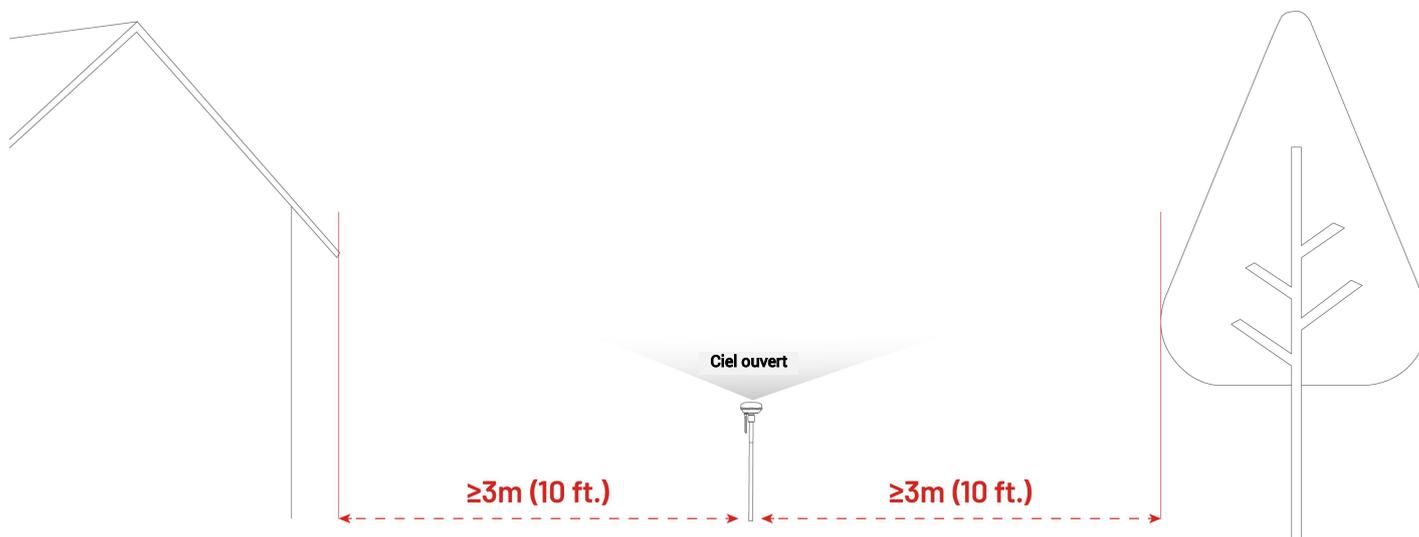


Exigences relatives à l'emplacement :

- La station de référence RTK doit être orientée verticalement, comme indiqué ci-dessous :

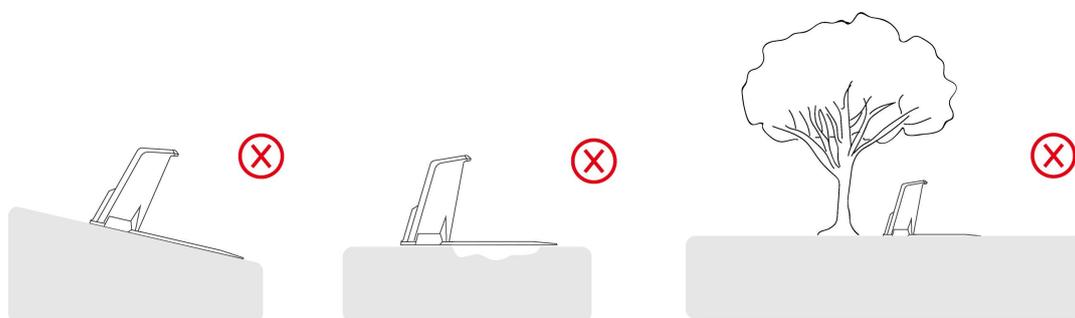


- Placez la station de référence RTK sur un sol plat et dégagé ou sur un mur ou un toit dégagé. Assurez-vous qu'il n'y a pas de toits ou d'arbres qui pourraient présenter un obstacle à la réception des signaux satellites.
- Maintenez une distance d'au moins 3 mètres entre la station de référence RTK et tout mur ou arbre.

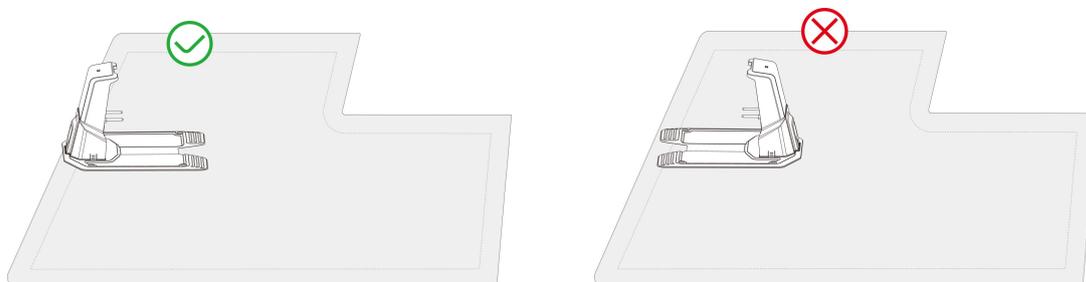


3.3 Choix de l'emplacement de la station de charge

- Placez la station de charge sur un sol plat.
- La zone de charge (1 x 1 m devant la station de charge) doit être exempte de bosses importantes. La pente doit être inférieure à 5°.
- Assurez-vous de NE PAS installer la station de charge à l'angle d'un bâtiment en forme de L ou sur un chemin étroit entre deux structures.
- Aucun obstacle ou autre objet ne doit se trouver entre la station de charge et le point d'accueil.
- La plaque de base de la station de charge doit rester à plat et ne doit pas être pliée ou inclinée.



- Positionnez la station de charge face à la pelouse.



- Si la station de charge est placée en dehors de la pelouse, créez un couloir pour la relier à la pelouse.



**REMARQUE**

Si la station de charge est installée sur une surface en béton, fixez-la à l'aide de boulons d'expansion.

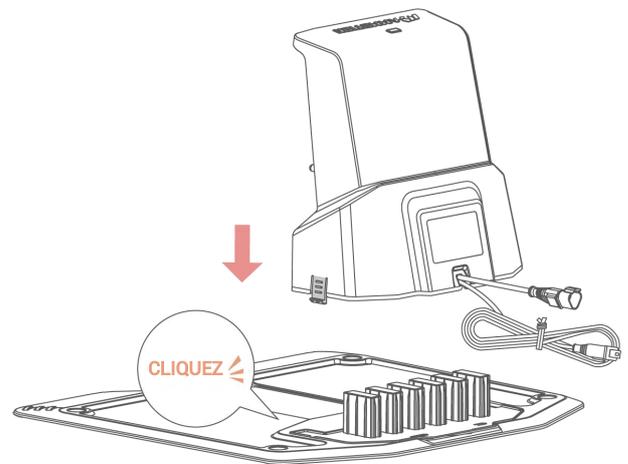
3.4 Installation

Avant de procéder à l'installation, retirez la mousse d'emballage de la partie inférieure de la tondeuse YUKA, comme indiqué sur l'étiquette.

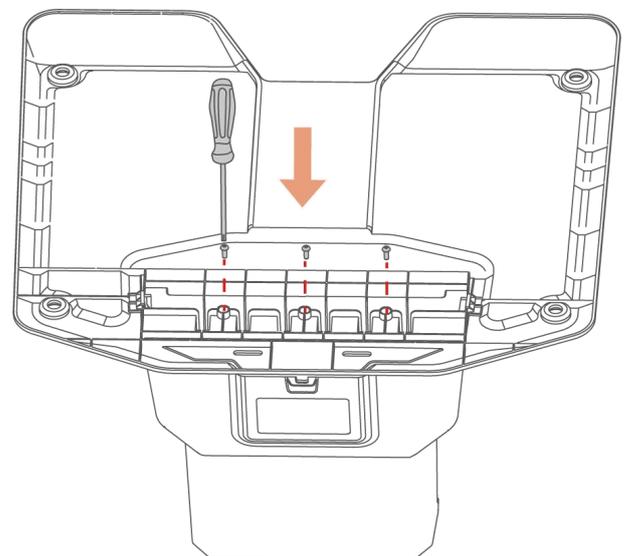


3.4.1 Installer la station de charge

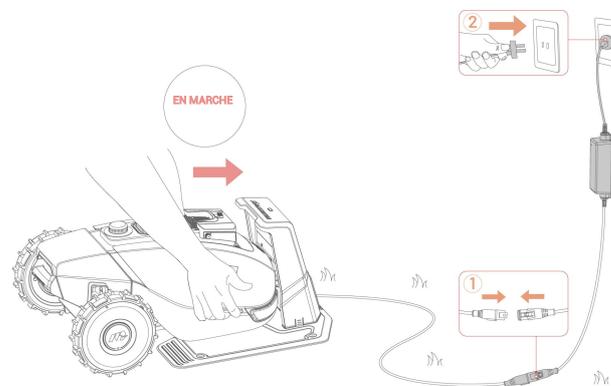
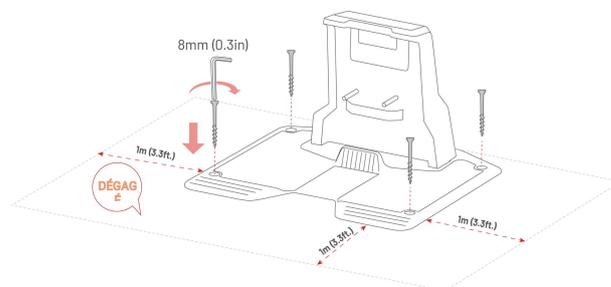
1. Insérez la tour de charge dans la base de charge jusqu'à entendre un CLIC.



2. Introduisez et serrez les trois vis situées en bas de la base de charge à l'aide d'un tournevis muni d'un embout hexagonal de 2,5 mm.



3. Choisissez un endroit dégagé pour installer la station de charge, en veillant à ce que la zone avant soit libre de tout obstacle.
4. Fixez la station de charge à l'aide des cinq piquets et de la clé Allen de 8 mm.
5. Connectez le câble de la station de charge (le plus long) à l'alimentation électrique.
6. Branchez l'alimentation électrique de la station de charge dans la prise murale.
7. Placez le robot sur la station de charge pour commencer la charge.

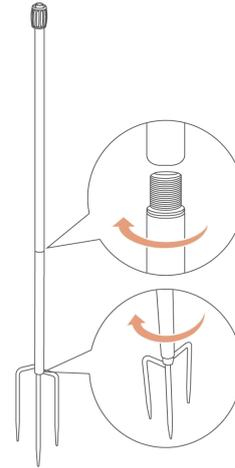


REMARQUE

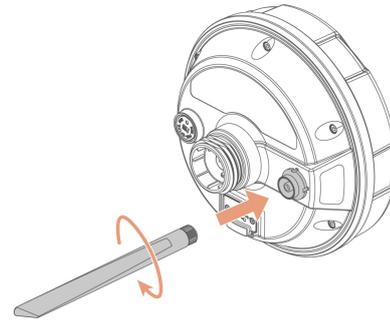
Chargez le robot pour la première utilisation afin de l'activer.

3.4.2 Installer la station de référence RTK (montage au sol)

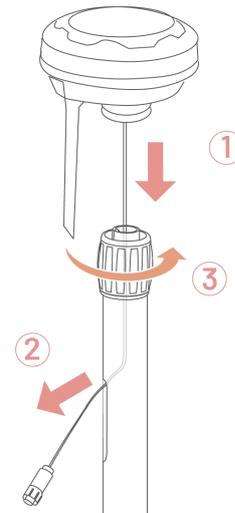
1. Assemblez les deux poteaux de montage et le piquet de mise à la terre trident.



2. Fixez l'antenne radio à la station de référence RTK.

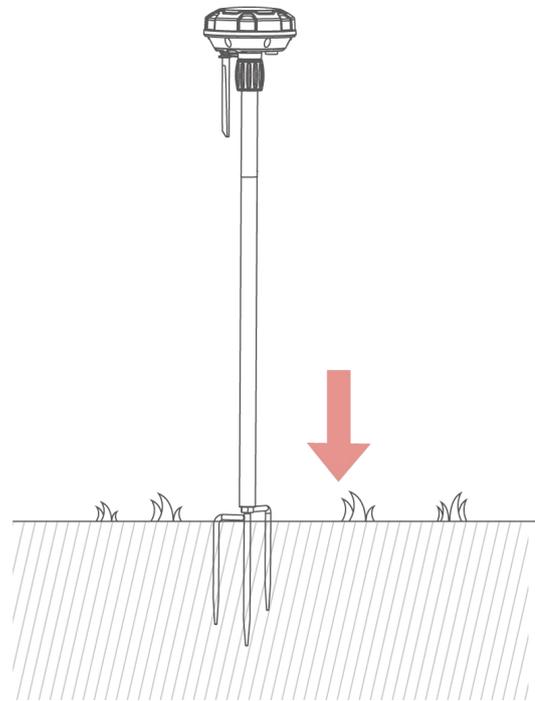


3. Acheminez le câble de la station de référence RTK dans le poteau de montage comme illustré.

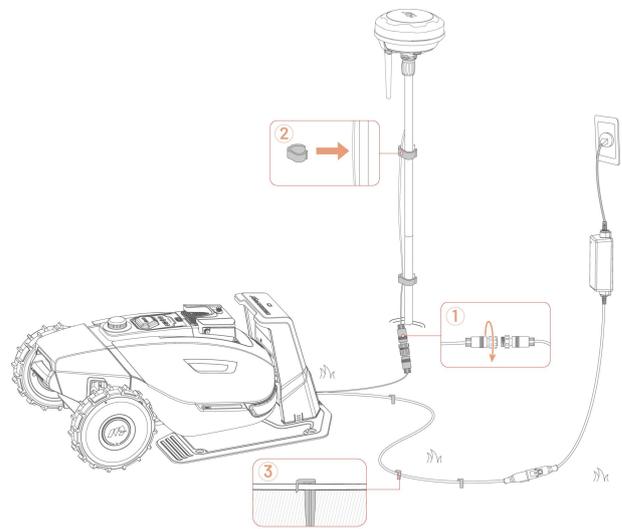


4. Montez la station de référence RTK sur le poteau de montage.

- 5.** Enfoncez le poteau de montage dans le sol à proximité de la station de charge.



- 6.** Connectez le câble de la station de référence RTK au câble de la station de charge (le plus court).
- 7.** Utilisez l'attache-câble et la cheville pour câble pour maintenir les câbles en place.



3.4.3 Installer la station de référence RTK (montage mural)

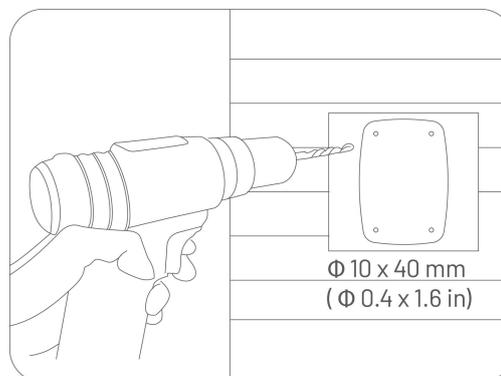
REMARQUE



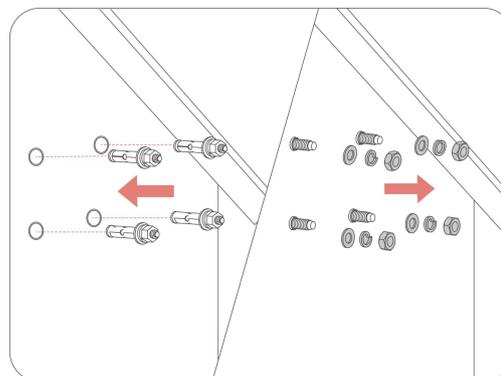
- Le kit de montage mural RTK est vendu séparément.
- Ignorez la section 3.4.2 si vous installez la station de référence RTK sur un mur.

1. Choisissez un site d'installation approprié à un endroit élevé de votre maison.

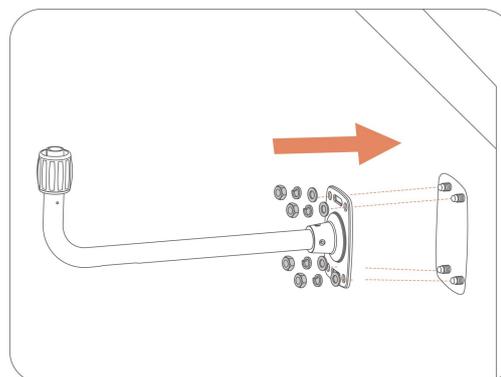
2. Collez le gabarit de perçage sur le mur et percez quatre trous (10 x 40 mm) aux positions appropriées.



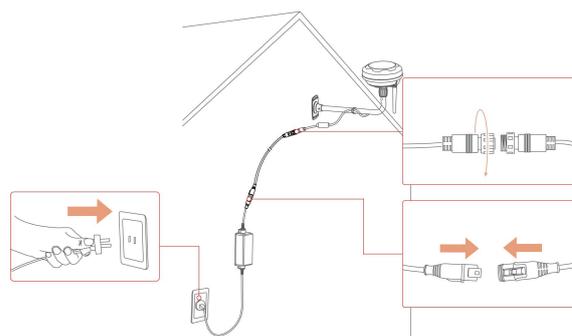
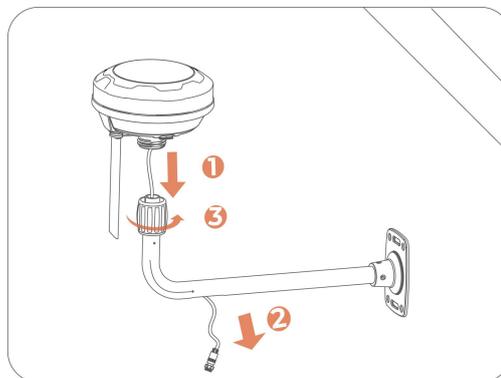
3. Enfoncez les quatre boulons d'expansion dans les trous percés, puis dévissez les écrous et les rondelles une fois que les tiges filetées sont bien fixées.



4. Fixez le kit de montage mural RTK au mur à l'aide des rondelles et des écrous, puis serrez bien les écrous.



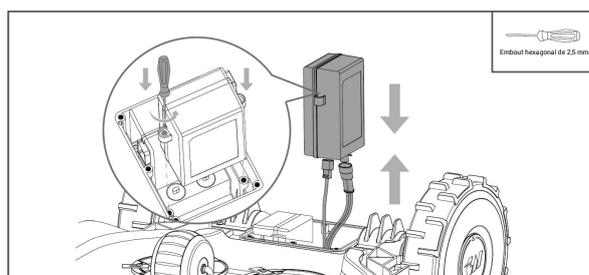
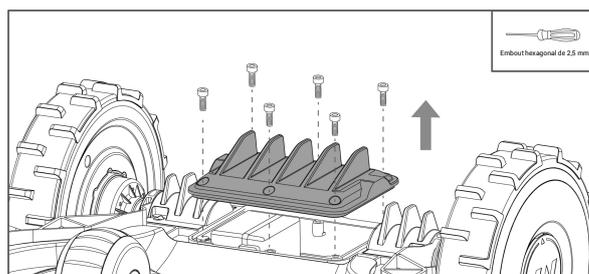
5. Acheminez le câble de la station de référence RTK dans le kit de montage mural.
6. Fixez la station de référence RTK au kit de montage mural.
7. Connectez la fiche de la station de référence RTK au câble d'extension de la station de référence RTK (5 m).
8. Connectez le câble de la station de référence RTK (5 m) à l'alimentation de la station de référence RTK.
9. Branchez l'alimentation dans une prise murale.



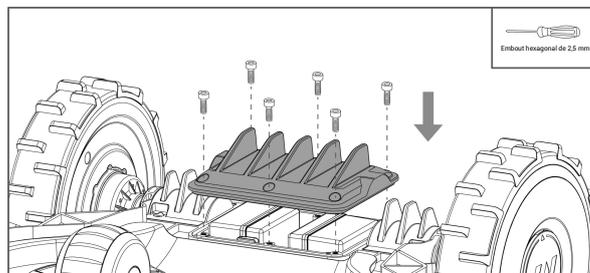
3.4.4 Installer le kit de balayage de pelouse autovideur (en option)

Veillez suivre les instructions ci-dessous pour installer le kit de balayage de pelouse autovideur s'il y en a un.

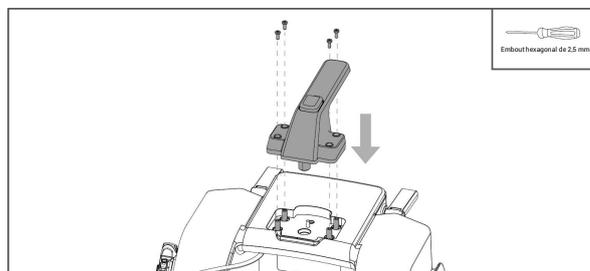
1. Utilisez le tournevis avec un embout hexagonal de 2,5 mm pour desserrer les 6 vis afin de détacher le couvercle de la batterie situé à la base de la tondeuse Yuka.
2. Connectez les fils de la batterie et utilisez les deux vis pour fixer la batterie. Serrez les vis à l'aide du tournevis muni d'un embout hexagonal de 2,5 mm.



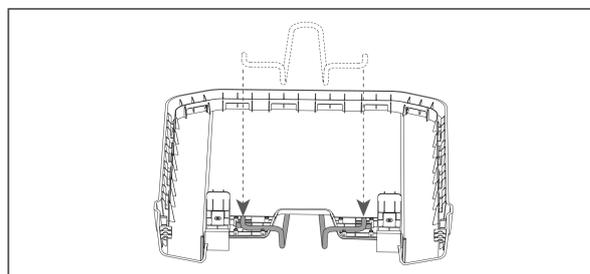
3. Réinstallez le couvercle.



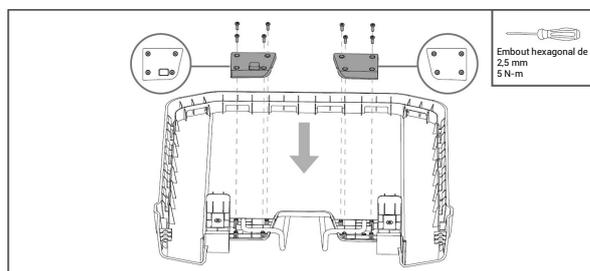
4. Installez le module de poignée sur le module de brosse de balayage et serrez les 4 vis à l'aide du tournevis à tête hexagonale de 2,5 mm.



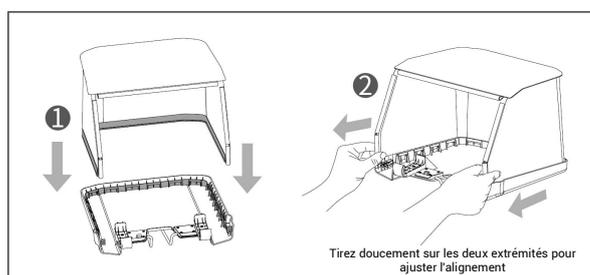
5. Montez la poignée de la trémie comme indiqué sur l'image ci-contre.



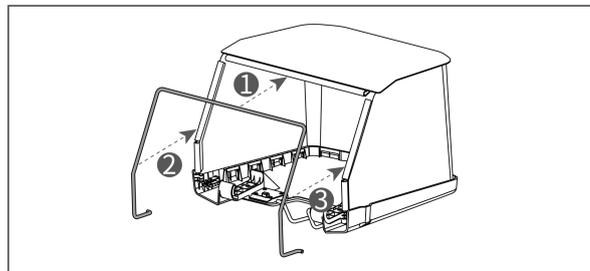
6. Fixez les deux plaques de maintien pour fixer la poignée de la trémie en place. Serrez les 8 vis à l'aide du tournevis muni d'un embout hexagonal de 2,5 mm. Notez que la force de serrage ne doit pas être supérieure à 5 N-m.



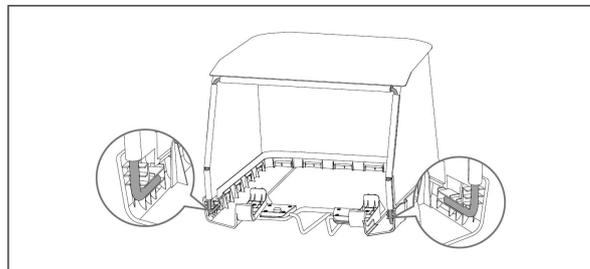
7. Insérez fermement la trémie dans le couvercle de la trémie et tirez doucement sur les deux extrémités pour ajuster l'alignement.



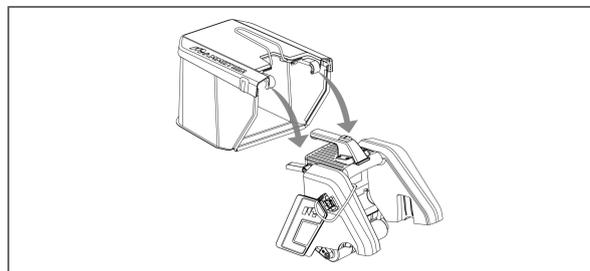
- 8.** Insérez la tige de support en forme de U dans la trémie.



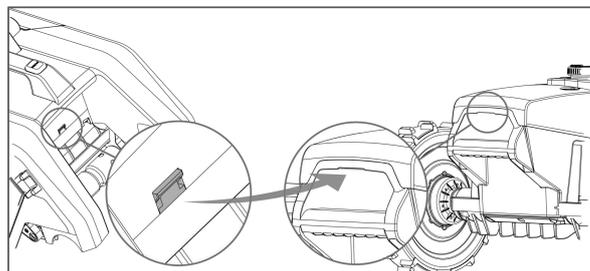
- 9.** Insérez fermement les deux extrémités de la tige de support en forme de U dans les positions prévues à cet effet.



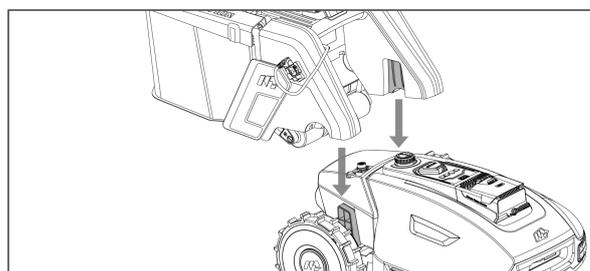
- 10.** Assemblez le module de brosse de balayage avec le module de trémie.



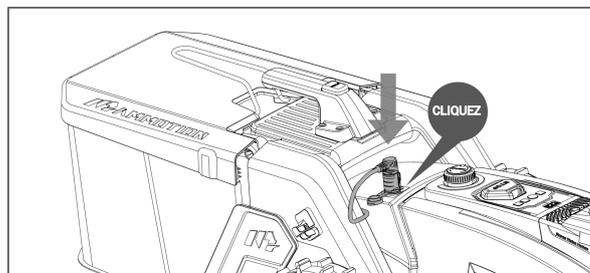
- 11.** Insérez la saillie de la balayeuse dans la fente située à l'arrière de la tondeuse YUKA.



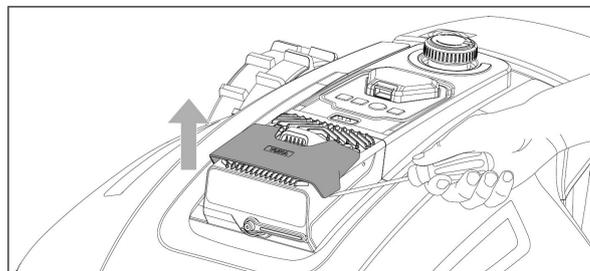
- 12.** Montez la balayeuse sur la tondeuse YUKA.



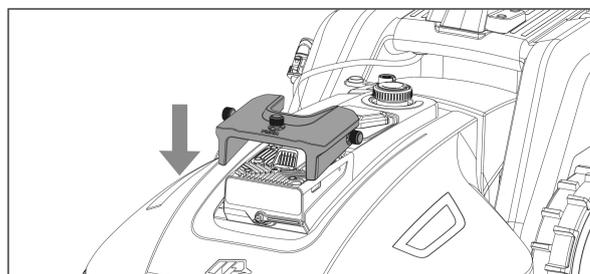
- 13.** Branchez la fiche de la balayuse sur la tondeuse YUKA.



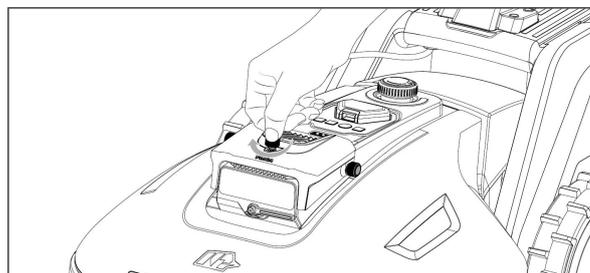
- 14.** Détachez soigneusement le couvercle du module de vision à l'aide d'un outil.



- 15.** Fixez le contrepoids sur le module de vision.

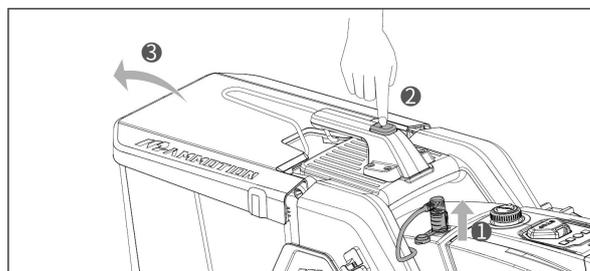


- 16.** Serrez bien les vis.



Désinstaller le kit de balayage de la pelouse (pour le nettoyage)

- 1.** Débranchez la fiche de la tondeuse YUKA.
2. Appuyez sur le bouton et soulevez la poignée pour détacher le kit de balayage.



4 Utilisation

REMARQUE



Les images sont présentées à titre indicatif. Veuillez vous référer aux interfaces utilisateur réelles.

4.1 Préparation

- Assurez-vous de lire et de comprendre les consignes de sécurité avant d'utiliser le produit.
- La station de charge et la station de référence RTK ont été correctement installées.
- Assurez-vous que le robot est déjà connecté à la station de charge.
- Assurez-vous que le réseau est stable et que le Bluetooth de votre téléphone est activé.

4.2 Télécharger l'application Mammotion

Le robot est conçu pour fonctionner avec l'application Mammotion. Veuillez d'abord télécharger l'application gratuite Mammotion. Vous pouvez scanner le code QR ci-dessous pour l'obtenir dans les App Store Android ou Apple, ou rechercher Mammotion dans ces centres d'applications.



Après avoir installé l'application, veuillez vous inscrire et vous connecter. Pendant l'utilisation, l'application peut vous demander l'accès au Bluetooth, à la localisation et au réseau local lorsque cela est nécessaire. Pour une utilisation optimale, il est recommandé d'autoriser les accès ci-dessus. Pour plus d'informations, veuillez consulter notre accord de confidentialité. Allez dans l'application Mammotion > **Moi > À propos de Mammotion > Accord de confidentialité.**

Si vous souhaitez vous connecter avec un compte tiers, appuyez sur  ou  sur la page de connexion pour continuer. L'application Mammotion prend désormais en charge la connexion avec des comptes Google et Apple.

4.3 Ajoutez votre produit

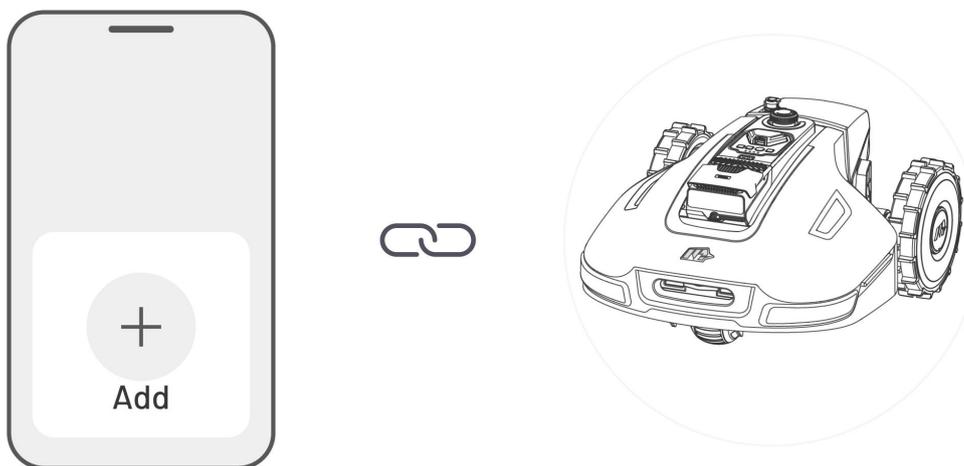
REMARQUE



- Assurez-vous que la distance entre votre téléphone et le robot est inférieure à 3 m.
- Vous pouvez ignorer la configuration Wi-Fi si vous utilisez des données cellulaires 4 G. Il est conseillé d'établir également une connexion à un réseau Wi-Fi pour des performances optimales.

4.3.1 Ajouter des appareils

1. Appuyez sur **+** pour ajouter votre robot ou votre station de référence RTK.
2. Sélectionnez **Ajouter**.
3. Suivez les instructions à l'écran pour configurer l'appareil.
4. Suivez les instructions à l'écran pour connecter l'appareil et configurer le réseau correctement.
5. Suivez les instructions à l'écran pour activer la carte SIM intégrée.



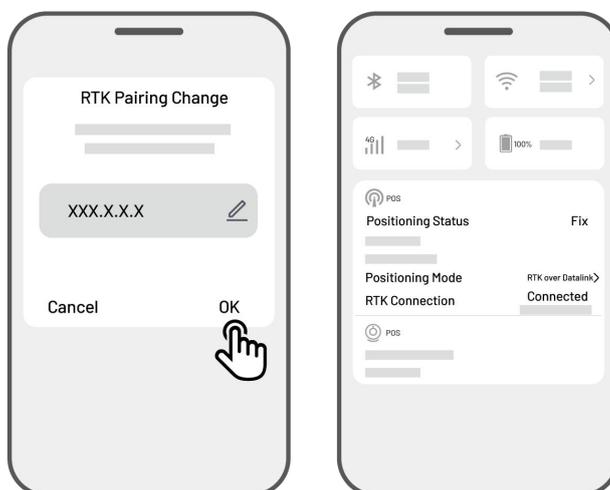
4.3.2 Ajouter une nouvelle station de référence RTK après le remplacement

Si votre station de référence RTK est remplacée, veuillez suivre les étapes ci-dessous pour ajouter la nouvelle.

1. Appuyez sur **Paramètres** > **Mode de positionnement** > **RTK via Datalink**.



2. Saisissez le nouveau numéro LoRa. Le numéro LoRa est indiqué sur la plaque signalétique de la station de référence RTK. Tapez **OK** pour continuer.
3. Vérifiez que le numéro LoRa correspond à celui indiqué sur la plaque signalétique et que la connexion RTK indique « Connecté ». Votre configuration est maintenant réussie.



REMARQUE



Le remplacement de la station de référence RTK vous obligera à refaire la cartographie de votre pelouse si une carte a été créée.

4.4 Activer la carte SIM

Si vous n'avez pas activé la carte SIM pendant le processus de liaison de l'appareil, vous pouvez le faire en appuyant sur la barre d'état de la page d'accueil :

1. Appuyez sur la **barre d'état** de la page d'accueil.
2. Appuyez sur le bouton d'état **4G**.
3. Appuyez sur **Activer** et attendez que l'activation se termine correctement.



4.5 Mettre à jour le micrologiciel

Pour une expérience optimale, assurez-vous que vos appareils sont mis à jour avec la dernière version du micrologiciel.

➤ Pour mettre à jour le micrologiciel

1. Allez dans **Paramètres** > **Informations sur l'appareil** > **Version du robot** pour mettre à jour le micrologiciel.
2. Assurez-vous que le robot est connecté à un réseau stable.

Pendant la mise à jour, évitez de quitter l'application, d'effectuer d'autres opérations ou d'éteindre le robot.



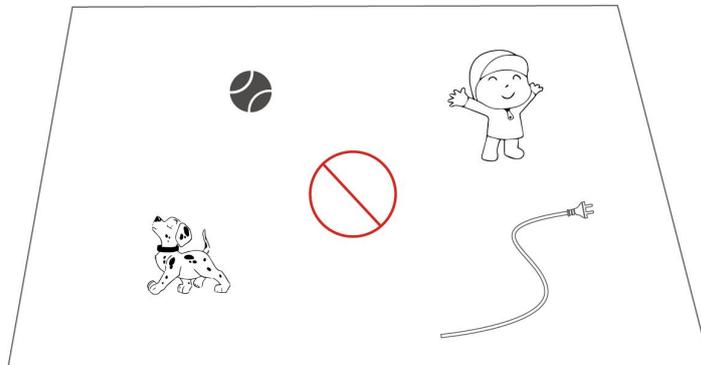
4.6 Créer une carte

4.6.1 Cartographier la zone de travail

Préparation

Avant d'effectuer la cartographie du site, il est important d'avoir conscience de certains points clés.

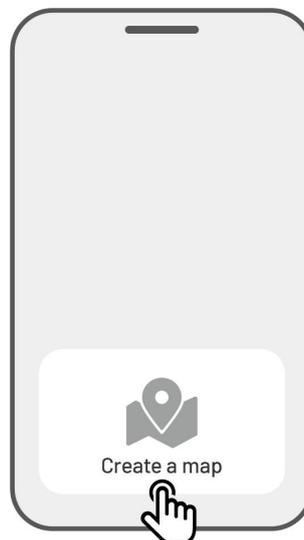
- Enlevez les débris, les tas de feuilles, les jouets, les fils, les pierres et autres obstacles de la pelouse. Assurez-vous qu'il n'y a pas d'enfants ou d'animaux sur la pelouse.



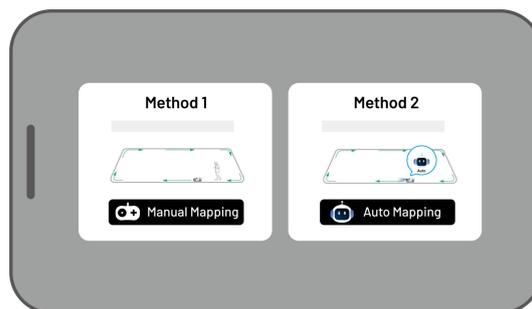
Cartographier la pelouse

1. Assurez-vous que le robot est allumé et que le Bluetooth de votre téléphone est activé. Votre téléphone se connectera automatiquement au robot via une connexion Bluetooth.

- Appuyez sur **Créer une carte** pour commencer.



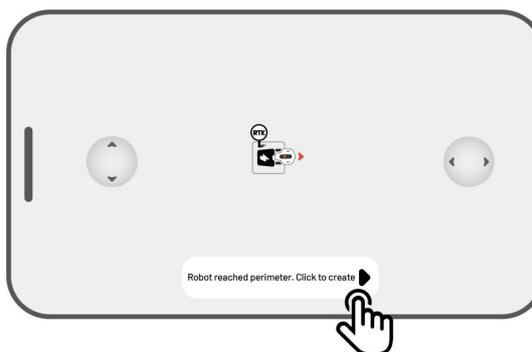
- Sélectionnez **Cartographie manuelle** ou **Cartographie automatique** pour continuer.



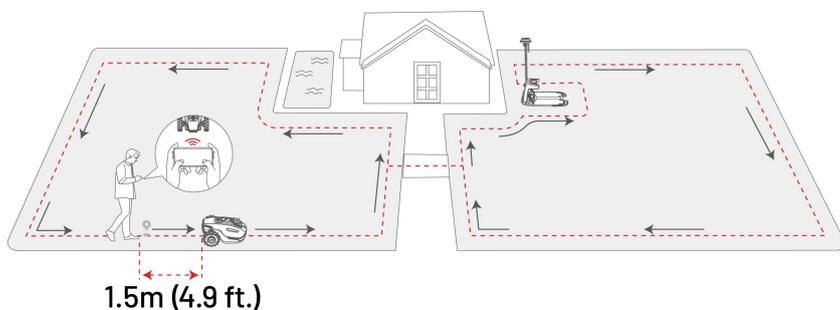
Cartographie manuelle

- Dirigez le robot vers un point de départ approprié du périmètre et appuyez sur ► pour commencer la cartographie.

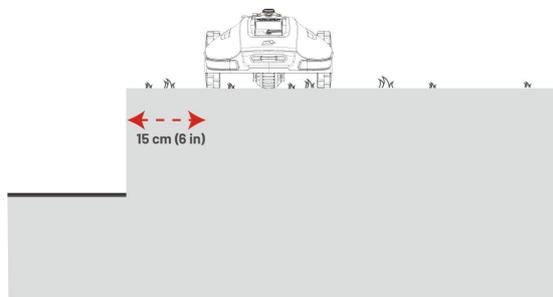
- Déplacez le joystick virtuel  vers le haut ou vers le bas pour contrôler le mouvement du robot vers l'avant ou vers l'arrière.
- Déplacez le joystick virtuel  vers la gauche ou vers la droite pour faire tourner le robot vers la gauche ou vers la droite.



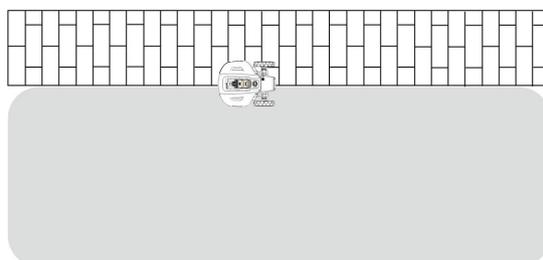
2. Guidez le robot le long du périmètre. Gardez la télécommande à 1,5 mètre du robot pour maintenir une connexion Bluetooth stable.



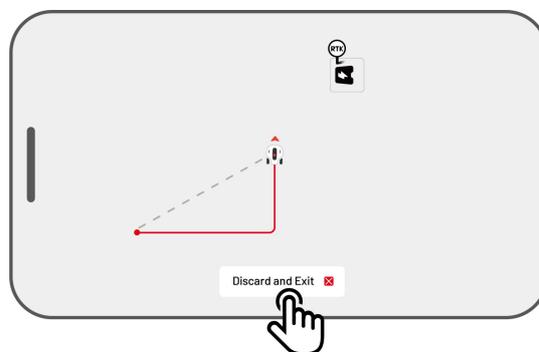
a) Si le périmètre croise un obstacle tel qu'un mur, une clôture, un fossé ou un sentier irrégulier, maintenez une distance d'au moins 15 cm du périmètre tout en guidant le robot.



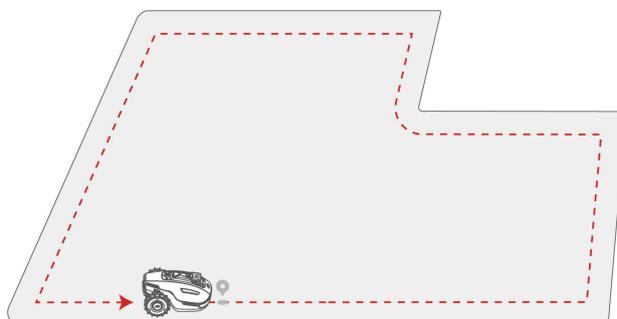
b) Si le périmètre rencontre un chemin plat et régulier, il est recommandé de guider le robot sur le chemin pour une découpe plus efficace.

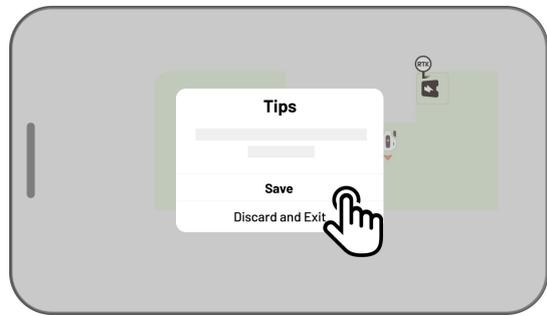


3. Appuyez sur **Supprimer et quitter** pour effacer toutes les données non enregistrées et recartographier si nécessaire pendant le processus de cartographie.



4. Contrôlez le robot pour le ramener au point de départ et appuyez sur **Enregistrer** pour terminer la cartographie.





Cartographie automatique

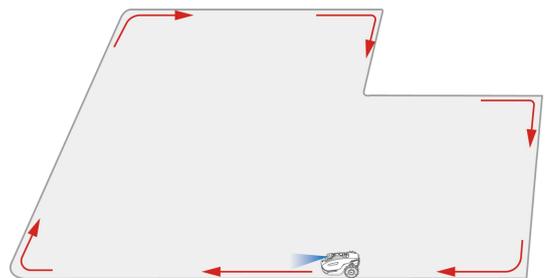
REMARQUE



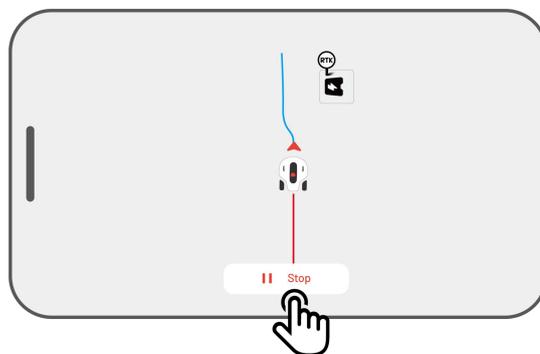
- Éliminez tous les obstacles avant de commencer la cartographie automatique.
- Gardez votre téléphone actif et ne passez pas à d'autres applications.
- Suivez le robot pendant le processus de cartographie.
- Assurez-vous que la connexion Bluetooth entre le robot et votre téléphone reste ininterrompue.
- Veuillez ne pas utiliser la cartographie automatique dans des scènes qui comprennent des marches, des falaises, des étangs ou autres obstacles similaires.

La fonction de cartographie automatique utilise la caméra de vision du robot pour détecter le périmètre physique de la pelouse. Lorsque la caméra identifie un périmètre clair, la cartographie automatique est activée, ce qui permet au robot de cartographier de manière autonome les périmètres de la pelouse.

Appuyez sur **Cartographie automatique** pour lancer cette fonction.



Si le robot fonctionne mal, appuyez sur le bouton **Arrêt** puis contrôlez-le manuellement pour continuer la cartographie.



REMARQUE

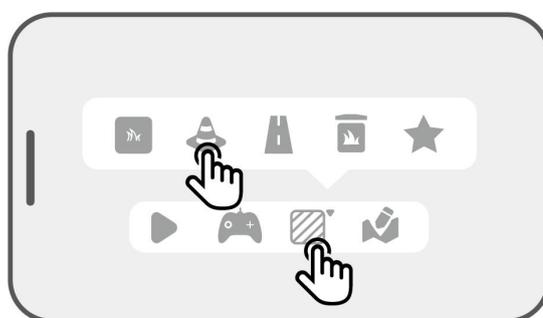


- Lors de la cartographie, le système estimera la surface. Veillez à ce que la zone ne dépasse pas la limite supérieure (voir **Spécifications techniques** pour plus d'informations), sinon la cartographie de la zone de travail échouera.
- Faites d'abord sortir le robot de la zone de travail ou de la zone interdite si une nouvelle zone est créée.

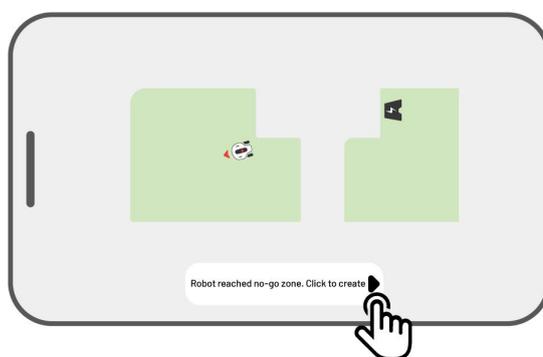
4.6.2 Cartographier une zone interdite

Des zones interdites doivent être créées pour les piscines, les parterres de fleurs, les arbres, les racines, les fossés et tout autre obstacle présent dans la pelouse. Le robot évitera de tondre à l'intérieur de ces zones désignées.

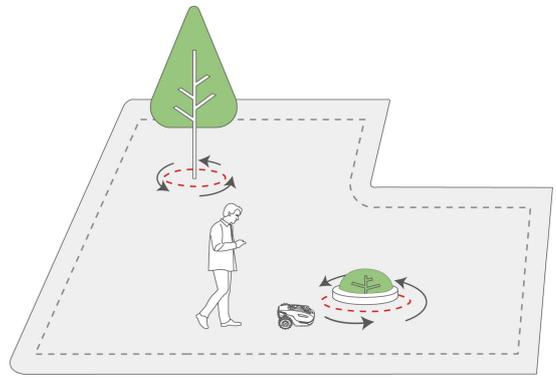
1. Tapez **Créer > Zone interdite** sur la page Carte.



2. Guidez le robot autour du périmètre d'une zone interdite, puis appuyez sur ► pour commencer la cartographie.



3. Contrôlez le robot le long du périmètre de la zone interdite et revenez au point de départ pour terminer la cartographie de la zone interdite.



4. Appuyez sur **Enregistrer** pour terminer le réglage.



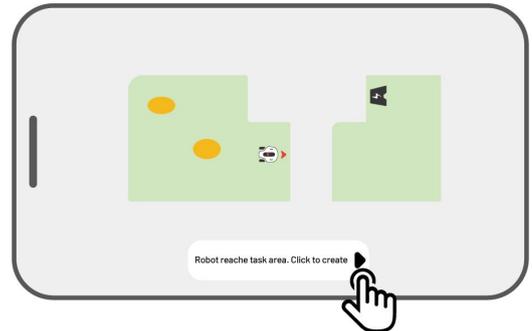
4.6.3 Cartographier un couloir

Le couloir est destiné à relier différentes zones de travail ou à relier la zone de travail à la station de charge.

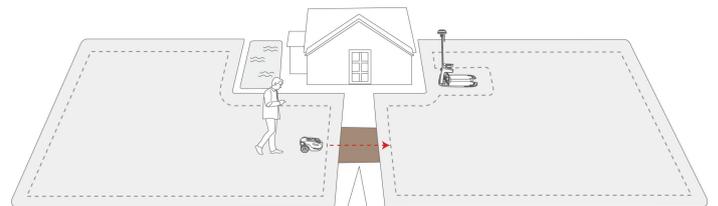
1. Appuyez sur **Créer** > **Corridor** sur la page Carte.



2. Dirigez le robot dans une zone de travail. Appuyez sur  pour commencer la cartographie.



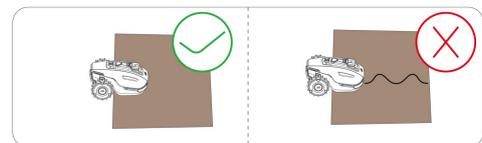
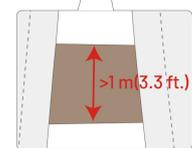
3. Contrôlez manuellement le robot d'une zone de travail à une autre ou à la station de charge.



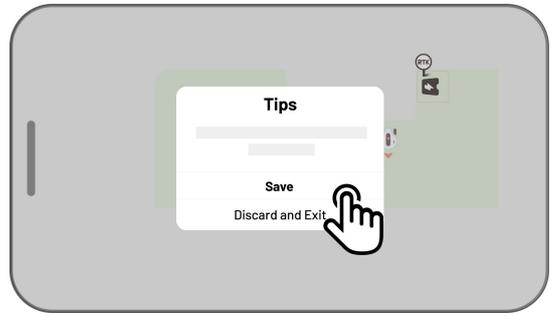
REMARQUE



- Le couloir doit être plus large que 1 m.
- Le couloir doit être exempt de reliefs importants.



4. Appuyez sur **Enregistrer** pour terminer le réglage.

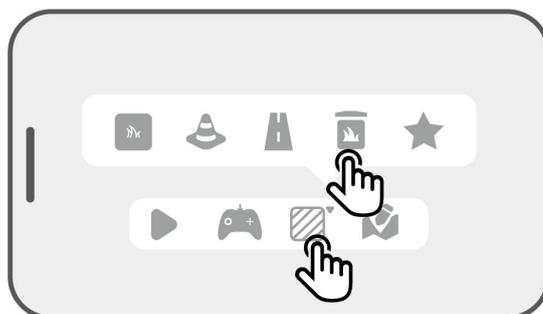


4.6.4 Marquer un point de déversement (facultatif)

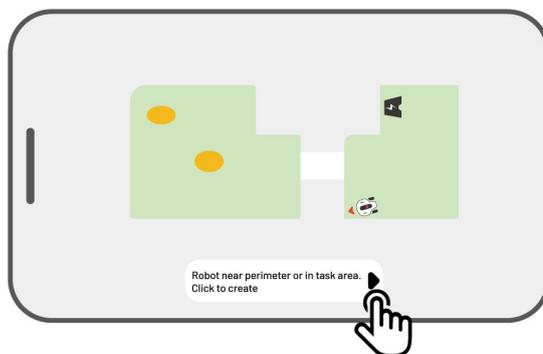
Une fois le kit de balayage autovideur installé avec succès, vous êtes prêt à le configurer dans l'application Mammotion.

Le point de déversement est l'endroit où le robot envoie l'herbe coupée, les feuilles et les débris qu'il a ramassés. Une fois qu'une zone de travail est générée, vous pouvez définir le point de décharge à l'intérieur ou à l'extérieur de celle-ci.

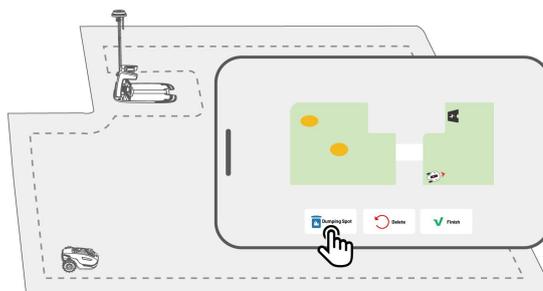
1. Appuyez sur **Créer > Point de déversement** sur la page Carte.



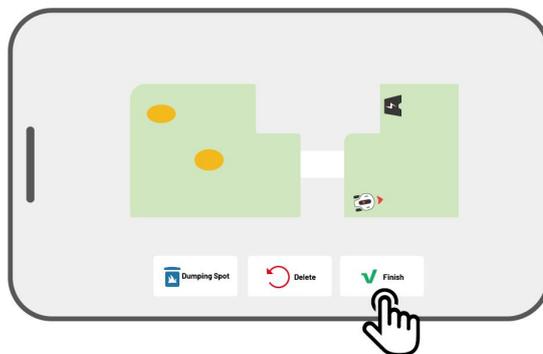
2. Dirigez le robot dans une zone de travail ou près d'un périmètre, puis appuyez sur ► pour démarrer.



3. Pilotez manuellement le robot jusqu'à l'endroit désigné, puis appuyez sur  pour marquer cet endroit comme zone de déversement. Vous pouvez définir plusieurs points de décharge.



4. Appuyez sur **Terminer** pour enregistrer le réglage.
5. Pilotez le robot jusqu'à la zone de travail et appuyez sur **Terminer** pour finaliser le processus de cartographie si le point de déversement est situé en dehors de la zone de travail.



REMARQUE



- Veillez à ce qu'aucun objet ne se trouve dans un rayon de 2 mètres autour du point de décharge.
 - La distance entre deux points de déversement ne doit pas être inférieure à 1 m.
 - Si la zone de déversement est située en dehors de la zone de travail, un corridor sera généré automatiquement lors du retour manuel de la tondeuse YUKA vers la zone de travail.
-

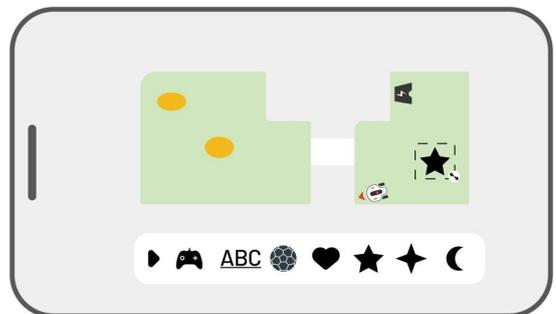
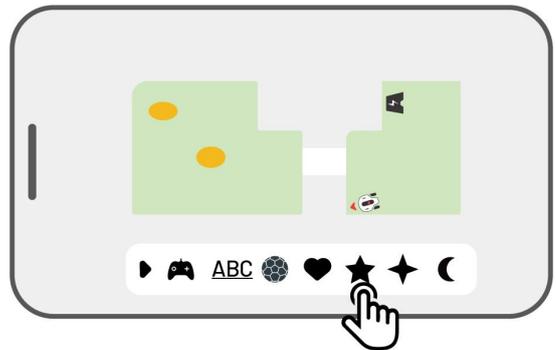
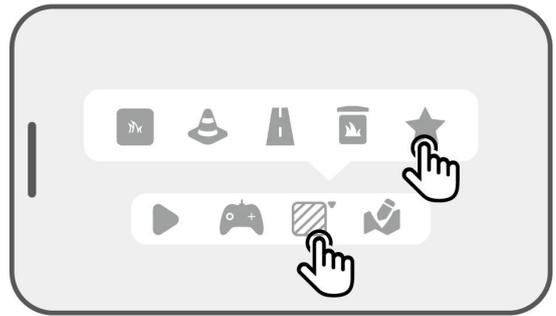
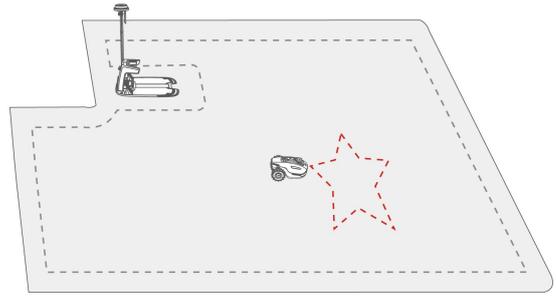
4.6.5 Créer un motif

Le motif est conçu pour personnaliser la tonte de votre pelouse et, une fois qu'il est ajouté, l'herbe de la zone à motif est préservée pendant la tonte afin de conserver le motif. Consultez les motifs disponibles dans l'application.

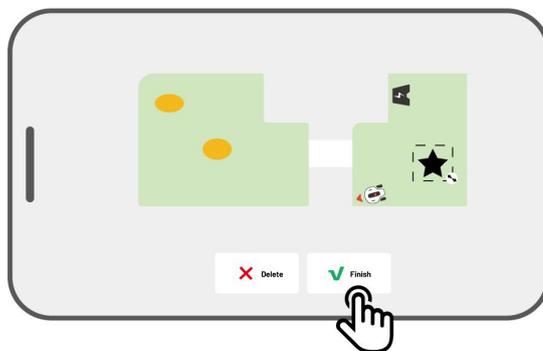
1. Tapez **Créer > Motif** sur la page Carte.

2. Choisissez le motif que vous souhaitez créer.

3. Faites glisser le motif et effectuez un zoom avant/arrière pour ajuster son emplacement et sa taille.



4. Appuyez sur **Terminer** pour terminer la configuration.



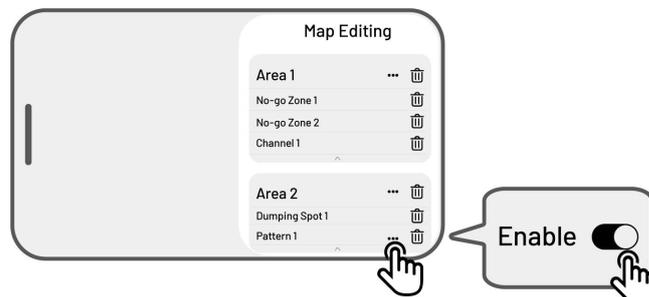
REMARQUE



- Chaque domaine d'activité peut avoir un maximum de 10 motifs, avec une limite totale de 50 motifs.
- Le motif ne doit pas être placé trop près du périmètre de la zone de travail, de la zone interdite ou de la station de recharge. Maintenir une distance minimale égale à la largeur du robot.

Modifier le motif

Après avoir créé un motif, vous pouvez choisir de l'activer ou de le désactiver à tout moment. Lorsqu'il est activé, l'herbe de la zone à motif est préservée pendant la tonte pour conserver son design, ou tondu lorsqu'il est désactivé. Appuyez sur **Modifier** > ●●● pour ouvrir la fenêtre contextuelle.

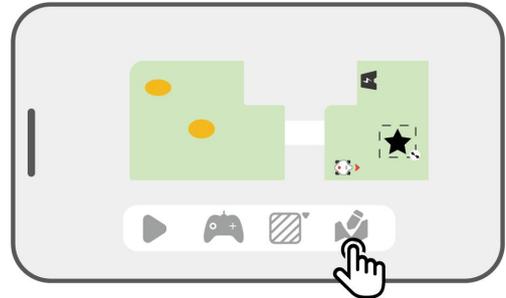


4.6.6 Modifier votre carte

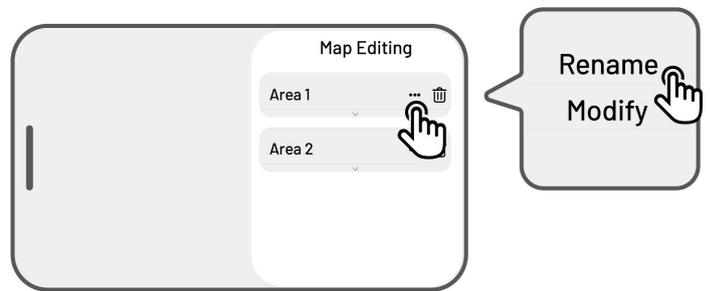
Renommer la zone

Mammotion vous permet de créer plusieurs zones. Pour faciliter la gestion, vous pouvez renommer la zone.

1. Appuyez sur **Modifier** > **⋮** pour ouvrir la fenêtre contextuelle.



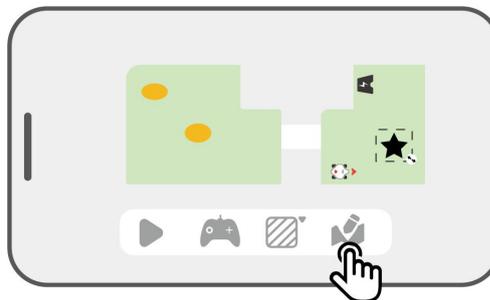
2. Appuyez sur **Renommer** pour définir un nom pour la zone.



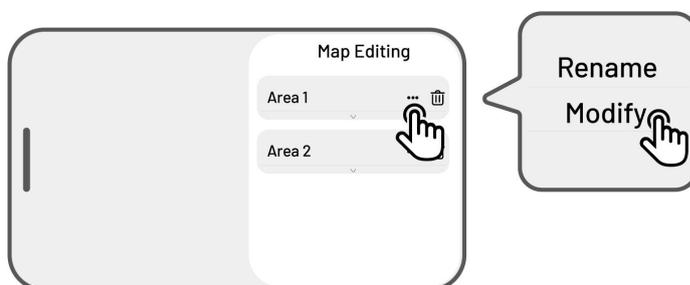
4.6.7 Modifier la zone

Si des changements surviennent dans votre pelouse après la cartographie, comme la plantation d'un arbre près du périmètre, l'apparition d'un trou ou des signaux de positionnement faibles, vous pouvez ajuster la zone cartographiée sans avoir à la supprimer entièrement.

1. Appuyez sur **Modifier** > **⋮** pour ouvrir la fenêtre contextuelle.

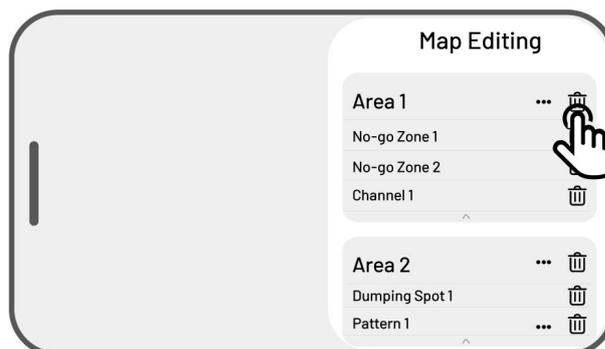


2. Appuyez sur **Modifier** pour redessiner le périmètre.



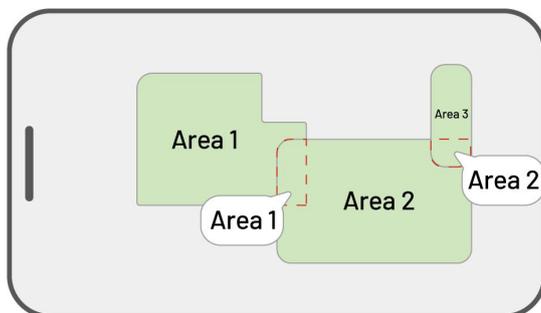
Supprimer la zone/la zone interdite/le corridor/le point de déversement

Pour supprimer une zone, une zone interdite, un corridor, un point de déversement ou un motif, appuyez sur **Modifier** > **🗑**. La suppression d'une zone supprimera également tous les éléments qu'elle contient.



4.6.8 Plusieurs zones de travail se chevauchent

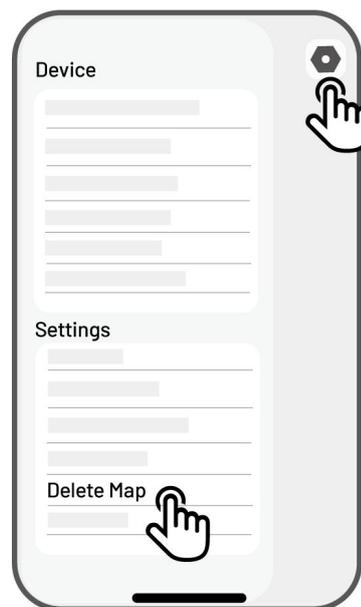
Si vous avez plusieurs pelouses qui se chevauchent, la section partagée sera affectée à la zone de travail qui a été créée en premier. Aucun canal n'est nécessaire pour deux zones de travail dont des sections se chevauchent.



4.6.9 Que faire si la station de référence RTK est déplacée après la cartographie ?

Ne déplacez pas la station de référence RTK après la création de la carte, sinon la zone de travail résultante divergera de la zone de travail désignée.

En cas de déplacement d'une station de référence RTK, réinstallez-la dans sa position d'origine ou allez dans **Paramètres**  > **Paramètres du robot** > **Supprimer la carte** pour supprimer la carte actuelle et refaire la cartographie de la zone.



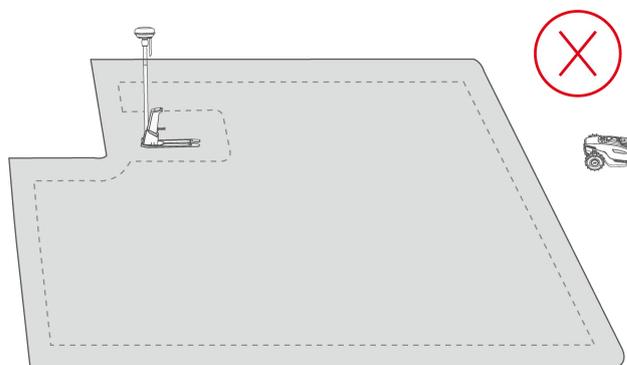
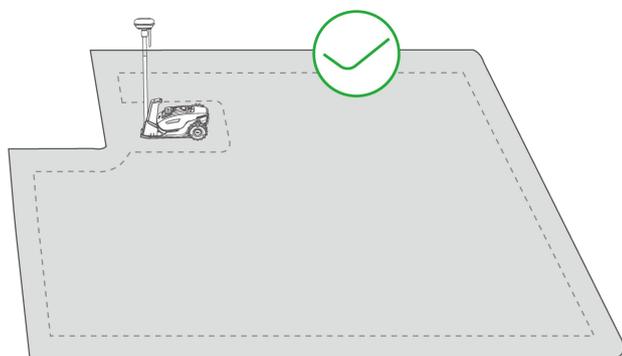
4.7 Tondre et balayer

4.7.1 Préparation

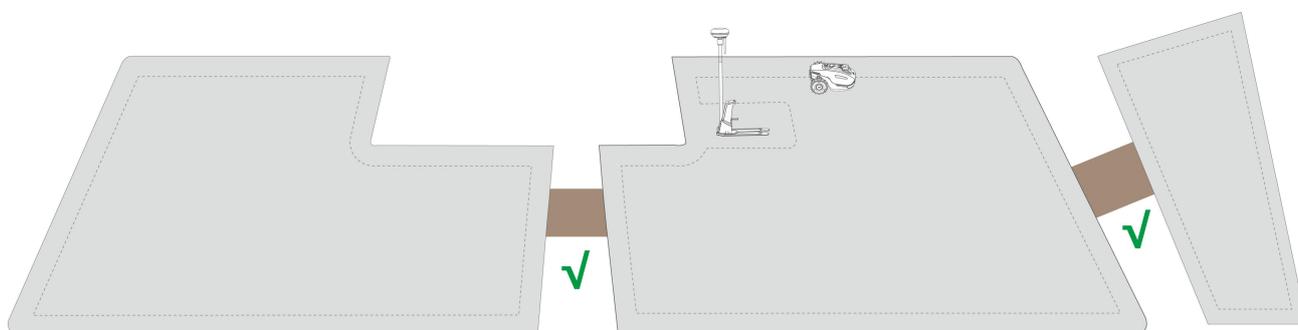
- Si un problème inattendu survient, appuyez sur le bouton **ARRÊT** et immobilisez le robot. La touche ARRÊT a la priorité absolue parmi toutes les commandes.
- Si le capteur de levage est activé, le robot s'arrête. Appuyez sur le bouton **Herbe** puis sur le bouton **COMMENCER** pour le déverrouiller.
- Veuillez ne pas tondre la zone de travail plus d'une fois par jour, car cela pourrait nuire à votre pelouse.
- Le robot prend en charge une hauteur d'herbe maximale de 130 mm pour la version américaine et de 120 mm pour les autres versions. Il est recommandé de régler la hauteur de coupe en fonction de la hauteur de l'herbe pour chaque tonte comme suit : **Réglez la hauteur de coupe en appuyant manuellement sur le robot et en tournant le bouton de réglage de la hauteur de coupe**  **sur celui-ci avant de tondre.**

Hauteur de l'herbe	Hauteur de coupe
100 - 130 mm	Réglé sur 100 mm
100 - 120 mm	Réglé sur 90 mm
60-100 mm	Coupé de 20 mm
20 - 60 mm	Coupé de 10 mm

- Assurez-vous que le robot se trouve à la station de charge ou dans la zone de travail avant de tondre. Si ce n'est pas le cas, déplacez ou guidez manuellement le robot vers la station de charge ou la zone de travail.

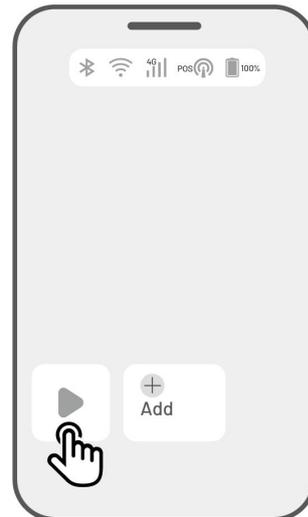


- Assurez-vous qu'un couloir est créé entre les zones de travail ou entre une zone de travail et la station de charge. Sans cela, le robot ne pourra pas revenir automatiquement se recharger lorsque sa batterie sera faible.



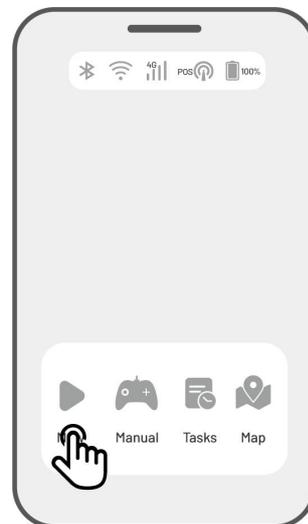
4.7.2 Débuter le travail

Si vous préférez ne pas définir de paramètres, il vous suffit d'appuyer sur ► dans la page d'accueil pour commencer rapidement à tondre. Le robot ne tondra que dans ce mode.



Si vous préférez personnaliser les paramètres avant de commencer :

1. Appuyez sur l'image du robot pour accéder à la page Carte.
2. Appuyez sur **Tondre** ► pour accéder à la page des tâches.
3. Configurez les paramètres et appuyez sur **Démarrer** pour commencer à travailler.



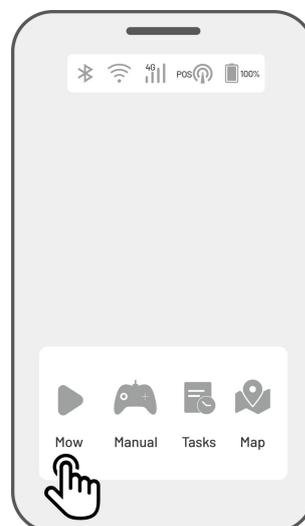
Paramètres de l'activité



IMPORTANT

La fonction Balayage n'est disponible que sur les robots équipés d'un kit de balayage.

Appuyez sur **Tondre** pour accéder aux paramètres de la tâche.



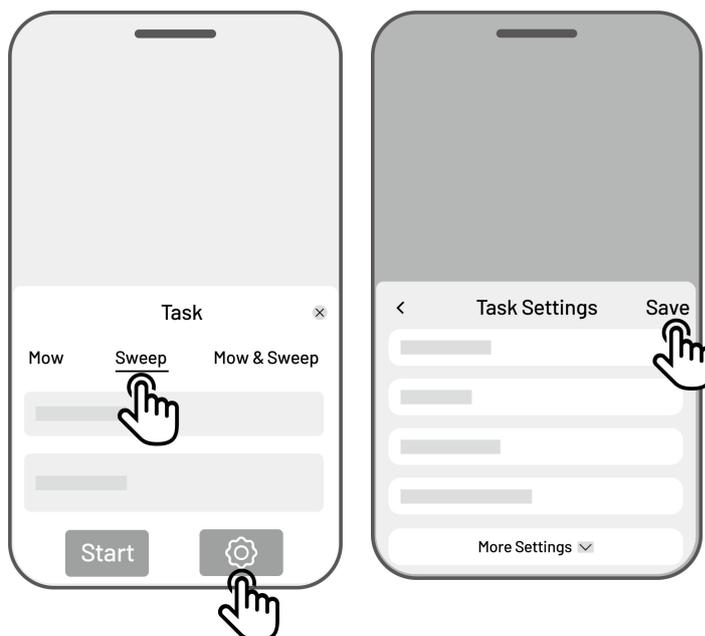
Tondre seulement

1. Appuyez sur **Tondre** sur la page des tâches.
2. Sélectionnez la zone que vous souhaitez tondre.
3. Appuyez sur  pour configurer les paramètres.
4. Appuyez sur **Enregistrer** pour appliquer les paramètres.
5. Appuyez sur **Démarrer** pour commencer à tondre ou sur **Enregistrer** pour créer un programme de tâches.



Balayer uniquement

1. Appuyez sur **Balayer** sur la page des tâches.
2. Sélectionnez la zone que vous souhaitez balayer.
3. Appuyez sur  pour configurer les paramètres.
4. Appuyez sur **Enregistrer** pour appliquer les paramètres.
5. Appuyez sur **Démarrer** pour commencer à balayer ou sur **Enregistrer** pour créer une programmation des tâches.



Tondre et balayer

1. Appuyez sur **Tondre et balayer** sur la page des tâches.
2. Sélectionnez la zone que vous souhaitez entretenir.
3. Appuyez sur  pour configurer les paramètres.
4. Appuyez sur **Enregistrer** pour appliquer les paramètres.
5. Appuyez sur **Démarrer** pour commencer à travailler ou sur **Enregistrer** pour créer une programmation de tâches.



Autres paramètres

● Fréquence

Vous pouvez définir la fréquence de travail ici.

- ✧ **Maintenant** – le robot commencera à travailler immédiatement après la configuration.
- ✧ **Hebdomadaire** – le robot répétera la tâche chaque semaine en fonction de vos préférences.
- ✧ **Périodicité** – spécification des jours non ouvrés. Par exemple, si vous entrez 3 jours, le robot fonctionnera une fois tous les 4 jours selon vos paramètres.

● Intervalle de déchargement

Le robot effectuera un déversement en fonction des paramètres définis.



IMPORTANT

La fonction Déversement n'est disponible que sur les robots équipés d'un kit de balayage.

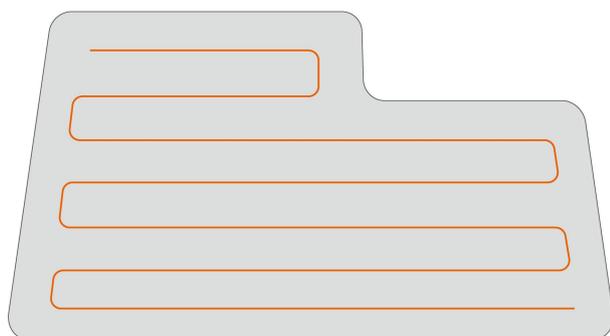
● Vitesse de l'activité

Vous pouvez régler la vitesse de travail du robot ici.

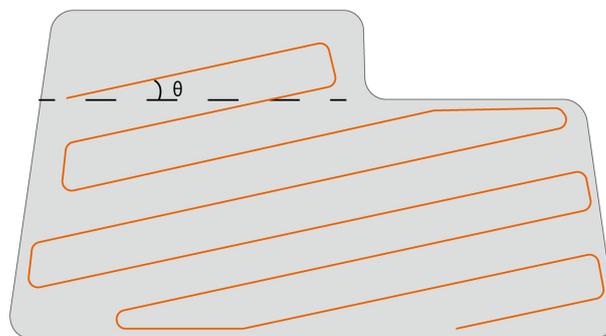
● Angle de la trajectoire de tonte (°)

✧ **Optimal**

Prenez le chemin le plus efficace recommandé par l'algorithme comme direction à 0 degré.



Avant le réglage



Après le réglage

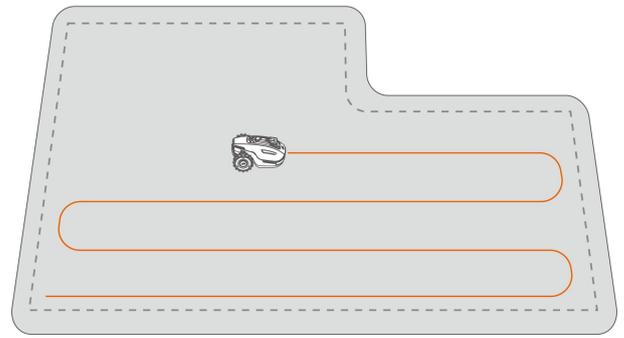
✧ **Personnaliser**

La plage d'angle de réglage est de 0 à 180°.

- **Mode trajectoire de tonte**

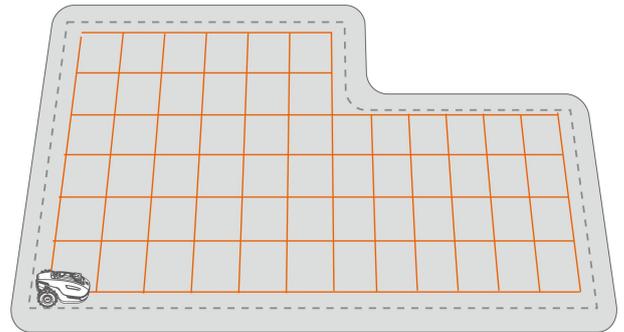
- 1. **Trajectoire en zigzag**

Le robot tondra en lignes droites et simples.



- 2. **Trajectoire en quadrillage**

Le robot travaillera en lignes droites à la fois horizontalement et verticalement.



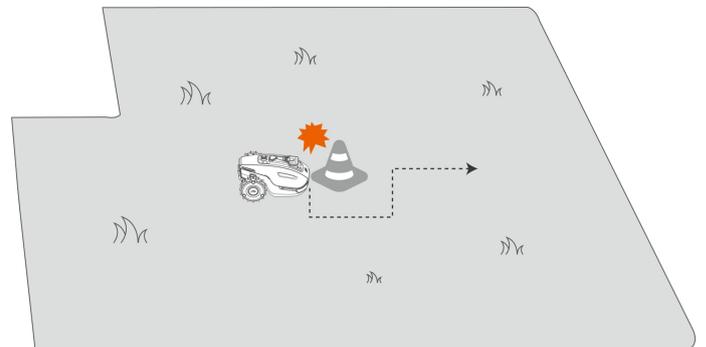
- **Travail sur le périmètre**

Lorsqu'il est activé, le robot travaillera le long du périmètre. S'il est désactivé, le robot évitera de travailler le long du périmètre.

- **Évitement des obstacles**

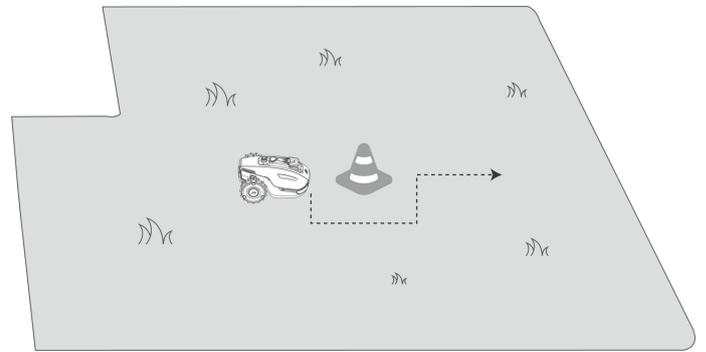
- ◇ **Désactivé**

Le robot tentera d'atteindre chaque point des zones sélectionnées. Lorsqu'il rencontre un obstacle, il le percute délicatement puis le contourne, ce qui permet d'obtenir une coupe plus nette le long des murs et des obstacles.



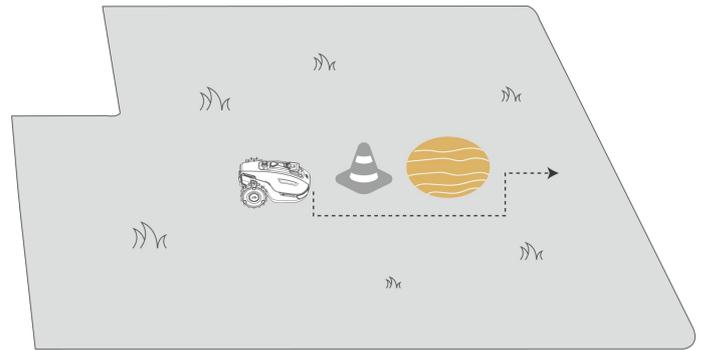
✧ **Standard**

Le robot évitera de manière proactive les obstacles pour prévenir les collisions, ce qui réduit les dommages et améliore l'efficacité.



✧ **Sensible**

Le robot évitera de manière proactive les obstacles et les zones non herbeuses, réduisant ainsi le risque de chute ou de sortie de la pelouse. Cependant, certaines zones desséchées peuvent être manquées et pourraient également bloquer le chemin de retour.



Lorsque le robot entre dans une zone où les signaux RTK sont faibles pendant la tonte

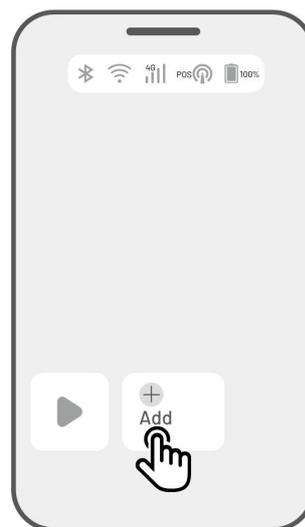
Si le robot entre dans une zone où les signaux RTK sont faibles pendant la tonte, le système de positionnement par fusion multi-capteurs l'aidera à continuer à fonctionner grâce au module de vision. La navigation par vision peut durer 300 mètres. Le robot doit retourner dans une zone couverte par des signaux RTK avant que la navigation par vision n'atteigne sa limite, sinon il s'arrêtera.

4.8 Programmation des tâches

Avec la fonction Programmer, vous pouvez définir une tâche régulière et la tondeuse YUKA effectuera automatiquement son travail en fonction de votre réglage.

4.8.1 Définir une programmation

1. Appuyez sur **Ajouter** sur la page d'accueil ou sur **Tâches** sur la page Carte pour accéder à la page Tâche.
2. Sélectionnez la zone que vous souhaitez tondre.
3. Appuyez sur  pour configurer les paramètres.
4. Appuyez sur **Enregistrer** pour appliquer les paramètres.
5. Appuyez sur **Démarrer** pour commencer à travailler ou sur **Enregistrer** pour créer une programmation de tâches.



REMARQUE



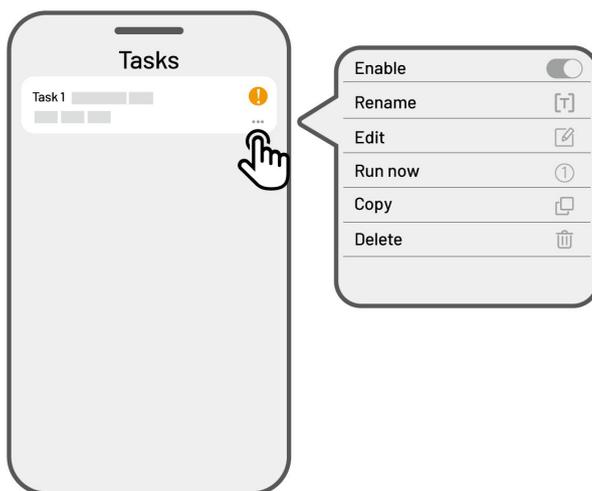
- L'ajout de programmations de tâches est temporairement désactivé lorsque le robot est en marche.
 - Une programmation peut être définie après la génération d'une zone de travail.
 - Voir **Autres paramètres** pour des informations détaillées sur les paramètres.
-

4.8.2 Modifier une programmation

Appuyez sur Tâches sur la page Carte pour accéder à la liste des programmes. Tapez **⋮** sur la programmation que vous avez définie pour ouvrir le menu déroulant.

- **Activer** – faire basculer le bouton  sur désactivé  pour désactiver la programmation si nécessaire.
- **Renommer** – appuyez dessus pour modifier le nom de la programmation.
- **Modifier** – appuyez dessus pour modifier la programmation.
- **Exécuter** – pour exécuter cette programmation immédiatement.
- **Copier** – appuyez dessus pour créer une nouvelle programmation avec les mêmes paramètres tout en conservant la programmation d'origine, puis choisissez-en une à modifier.
- **Supprimer** – appuyez dessus pour supprimer la programmation.

Si le point d'exclamation  apparaît, cela signifie que la programmation des tâches ne peut pas être exécutée en raison d'erreurs. Tapez sur le point d'exclamation pour plus de détails.



4.9 Opération manuelle

4.9.1 Tonte manuelle

Si vous préférez tondre votre pelouse manuellement, la fonction Tonte manuelle est à votre disposition.

Pour assurer votre sécurité, veuillez utiliser la fonction **Tonte manuelle** avec précaution et respecter les consignes suivantes :

- Les mineurs ne sont pas autorisés à utiliser cette fonction ;
- Veuillez toujours surveiller vos enfants, vos animaux domestiques et vos biens importants pour éviter les accidents ;
- Veuillez faire preuve d'une attention particulière lorsque vous utilisez la fonction Tondeuse à gazon manuelle pour éviter les blessures.

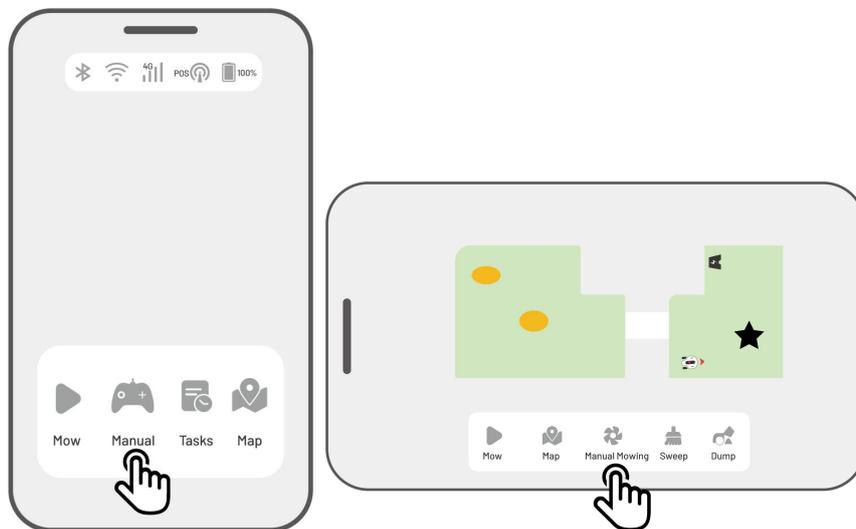
Activer la tonte manuelle

1. Appuyez sur l'image du robot pour accéder à la page Carte.
2. Sur la page Carte, sélectionnez **Manuel**.
3. Appuyez sur **Tonte manuelle**, puis faites glisser le bouton vers la droite pour démarrer le disque de coupe.
4. Manœuvrez vers l'avant/l'arrière ou tournez à gauche/droite pour commencer à travailler.

REMARQUE



- Le disque de coupe s'arrêtera automatiquement après 5 secondes d'inactivité.
- Faites glisser vers la droite comme indiqué par l'application pour démarrer le disque de coupe après chaque arrêt.



4.9.2 Balayage et déversement manuels



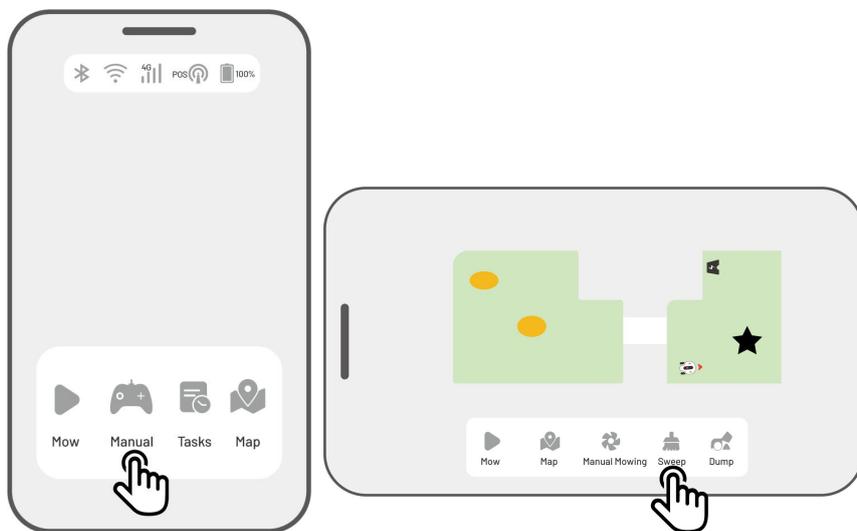
IMPORTANT

Les fonctions Balayage manuel et Déversement manuel ne sont disponibles que sur les robots équipés d'un kit de balayage.

Activer le balayage manuel

1. Appuyez sur l'image du robot pour accéder à la page Carte.
2. Sur la page Carte, sélectionnez **Manuel**.

3. Appuyez sur **Balayer**, puis manœuvrez le robot en avant/en arrière ou tournez à gauche/à droite pour commencer à travailler.
4. Guidez le robot jusqu'au point de déversement et appuyez sur **Déverser** pour décharger l'herbe coupée, les feuilles et les débris collectés.

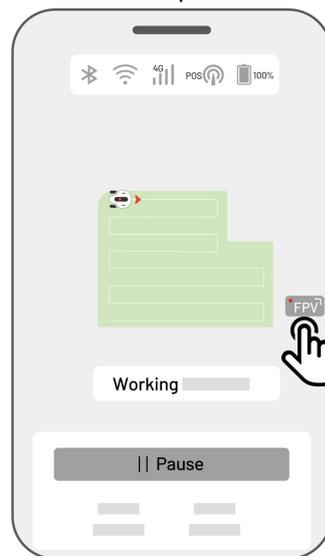


4.9.3 Activer le mode FPV

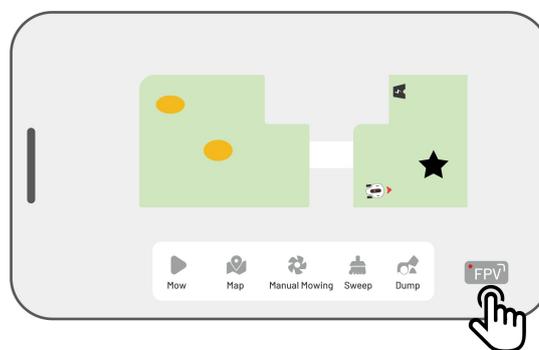
Le mode FPV (mode de vue à la première personne) offre un moyen immersif de contrôler et de surveiller votre robot. En activant ce mode, la caméra embarquée du robot diffuse des vidéos en direct, vous permettant de voir directement du point de vue du robot pour un meilleur contrôle et une meilleure navigation.

De plus, le mode FPV peut transformer votre robot en caméra de sécurité mobile, offrant une surveillance vidéo en temps réel et vous permettant de surveiller divers endroits à distance du point de vue du robot.

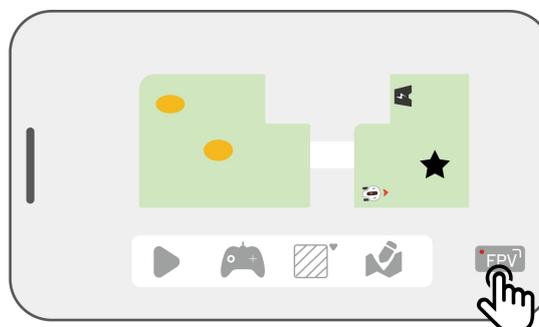
- Lorsque le robot fonctionne, appuyez sur l'**icône FPV** sur la page de travail.



- Sur la page Opération manuelle, appuyez sur l'**icône FPV**.

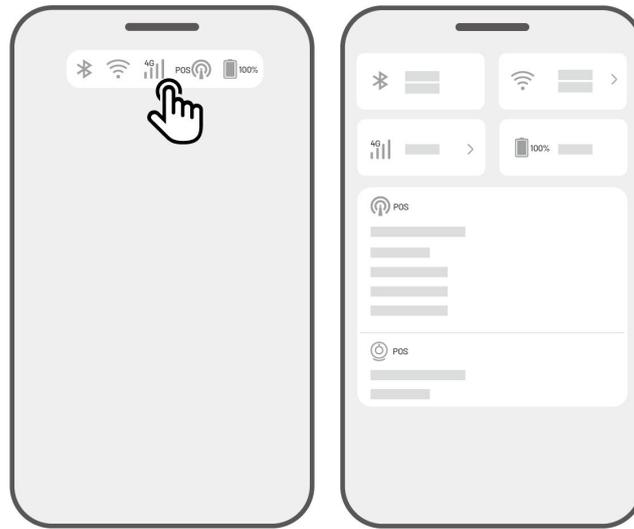


- Sur la page Carte au format paysage, appuyez sur l'**icône FPV**.



4.10 Afficher l'état

Appuyez sur la **barre d'état** pour afficher l'état de l'appareil.



Icône	Nom	Description
	Bluetooth	Indique le signal Bluetooth.
	Connectivité Wi-Fi	Indique la puissance du signal Wi-Fi connecté.
	Connectivité 4G	Indique la puissance du signal cellulaire.
	Niveau de la batterie	Indique le niveau de batterie restant.
	Positionnement en cours	Indique l'état du positionnement.
	État du module de vision	Indique l'état du module de vision.

- **Statut du positionnement** – indique la force du positionnement par satellite.
 - ✧ **Point** – Statut de positionnement fin avec une précision inférieure à 10 cm, jusqu'à 2 cm dans une zone à ciel bien ouvert.
 - ✧ **Flottant** – mauvais état de positionnement avec une précision d'environ 50-200 cm.
 - ✧ **Unique** – Mauvais statut de positionnement avec une précision de l'ordre du mètre.
 - ✧ **Aucun** – Pas de statut de positionnement.

*Seul le statut Point permet la tonte automatique

- **Satellites** – fait référence au nombre total de satellites reçus par le robot et la station de référence RTK.
 - ✧ **R** représente le nombre de satellites reçus par le robot.
 - ✧ **B** représente le nombre de satellites reçus par la station de référence RTK.
 - ✧ **C** représente le nombre de satellites de co-visualisation reçus à la fois par le robot et la station de référence RTK.
 - ✧ **L1** et **L2** indiquent respectivement les satellites fonctionnant aux fréquences L1 et L2.
 - **Qualité du signal**
 - ✧ **R** représente la puissance du signal satellite du robot.
 - ✧ **B** représente l'intensité du signal satellite de la station de référence RTK.
- *La précision du positionnement est affectée par la qualité du signal satellite et le nombre de satellites partagés. Les objets tels que les arbres, les feuilles, les murs et les clôtures peuvent affaiblir le signal et entraîner des erreurs de positionnement. Malgré la détection de plus de 20 satellites par le robot et la station de référence RTK, la qualité du signal peut encore être considérée comme faible ou mauvaise.
- **Mode de positionnement** – affichage des détails du positionnement.
 - **Connection RTK** – indique l'état de la connexion de la station de référence RTK.
 - **Statut du positionnement de la vision** – montre la force du positionnement visuel.
 - ✧ **Bonne** – Le positionnement visuel est optimal.
 - ✧ **Mauvaise** – le positionnement visuel est médiocre.
 - ✧ **Initialisation** – le module de vision est en cours d'initialisation.
 - ✧ **Aucune** – pas de positionnement visuel disponible.
 - **Luminosité** – indique l'intensité de la lumière ambiante.
 - ✧ **Bonne** – luminosité suffisante pour le positionnement visuel.
 - ✧ **Sombre** – luminosité insuffisante ; le positionnement visuel ne peut pas fonctionner.

4.10.1 Changer de mode de positionnement

Service iNavi

Le service iNavi permet au robot de fonctionner sans avoir besoin d'une station de référence RTK. Ce service améliore la flexibilité et réduit la complexité de la configuration, ce qui facilite le déploiement du robot dans un plus grand nombre d'endroits.

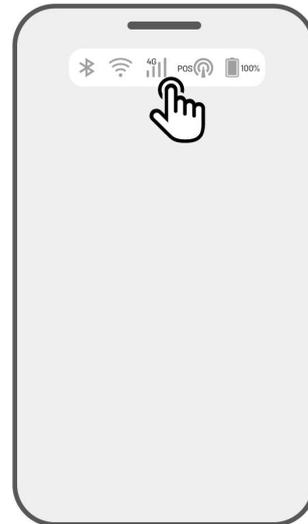
REMARQUE



- Le service iNavi n'est actuellement pas disponible dans certaines régions. Veuillez contacter notre service après-vente pour plus d'informations.
 - Assurez-vous que le réseau 4G ou Wi-Fi est puissant et stable pour des performances optimales.
-

Activer le service iNavi

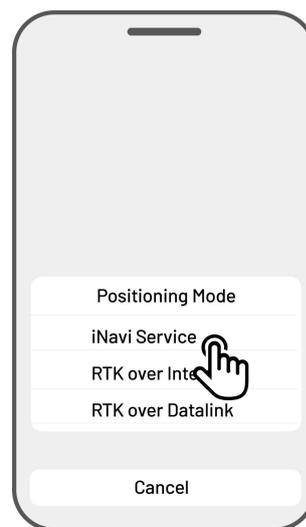
1. Appuyez sur la **barre d'état** pour accéder à la page d'informations sur l'état.



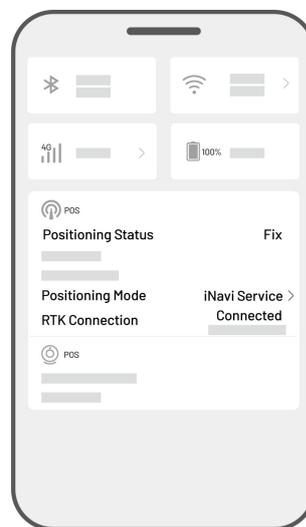
2. Appuyez sur **Mode de positionnement**.



3. Sélectionnez **Service iNavi**.



4. Retournez à la page d'informations sur l'état et vérifiez que le mode de liaison RTK affiche « **Service iNavi** », que l'état de positionnement RTK affiche « **Fixe** » et que l'état de connexion RTK affiche « **Connecté** ». Votre installation est maintenant terminée.



RTK sur Internet

RTK sur Internet utilise Internet pour la communication de données entre la station de référence RTK et le robot. Ce protocole élargit considérablement la gamme d'applications RTK, permettant un fonctionnement sur de vastes zones géographiques.

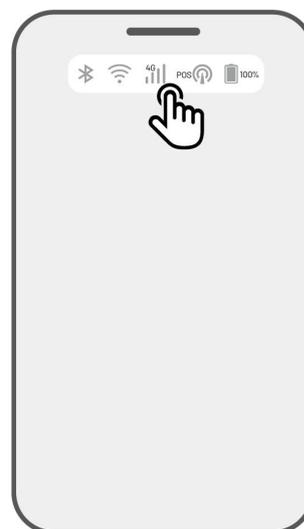
IMPORTANT



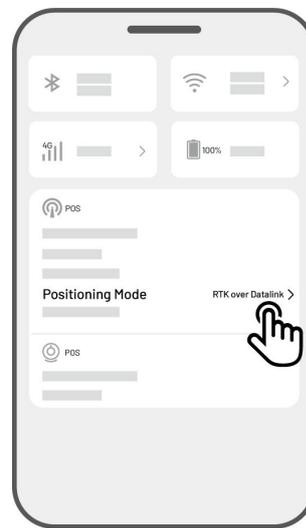
- RTK sur Internet repose sur un réseau 4G stable. Il est essentiel de s'assurer que le robot maintient une connexion 4G fiable.
- Veuillez vous assurer que le robot et la station de référence RTK sont tous deux liés au même compte.
- Pour un fonctionnement optimal, il est recommandé de mettre à jour les firmwares du robot et de la station de référence RTK avec les dernières versions.

Activer RTK sur Internet

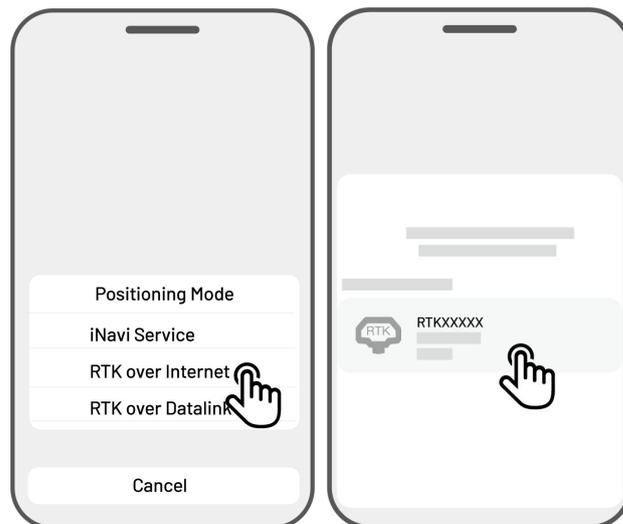
1. Vérifiez que l'icône 4G de la barre d'état s'allume, ce qui indique que l'activation de la carte SIM a réussi. Appuyez sur la **barre d'état** pour accéder à la page d'informations sur l'état.



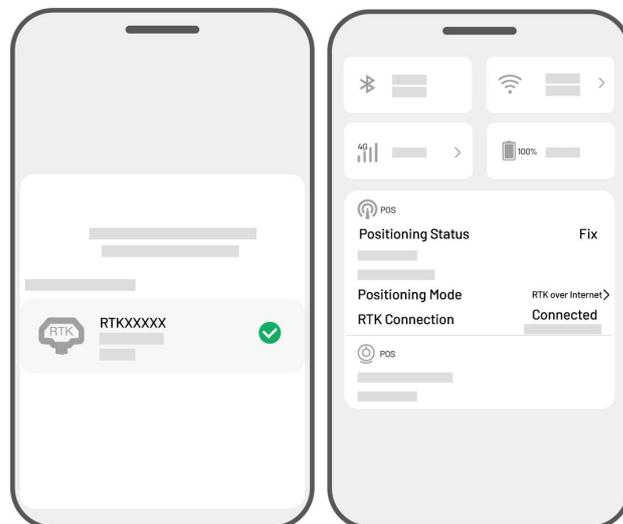
2. Appuyez sur **Mode de positionnement**.



3. Sélectionnez **RTK sur Internet** et appuyez sur la station de référence RTK pour configurer votre réseau.



4. Attendez qu'une coche verte apparaisse, puis revenez à la page d'information sur l'état. Vérifiez que l'état du positionnement RTK affiche « **Fix** » et que la connexion RTK affiche « **Connecté** ». Votre installation est maintenant terminée.

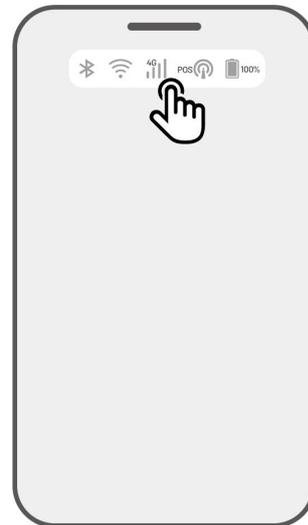


RTK sur Datalink

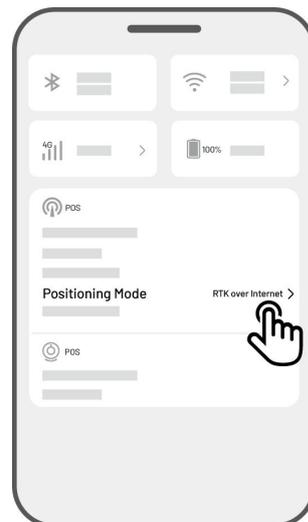
RTK sur Datalink implique une communication de données entre la station de référence RTK et le robot à l'aide d'antennes radio.

Activer RTK sur Datalink

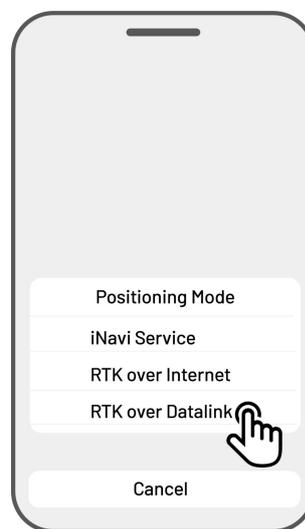
1. Appuyez sur la **barre d'état** pour accéder à la page d'informations sur l'état.



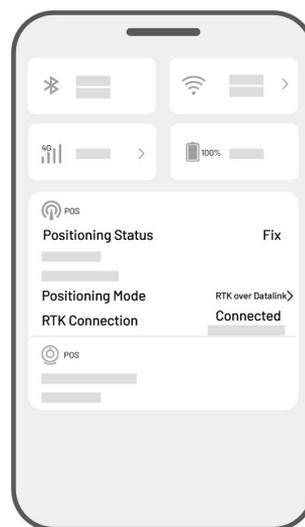
2. Appuyez sur **Mode de positionnement**.



3. Sélectionnez **RTK sur Datalink** et assurez-vous que le numéro de liaison de données affiché correspond à celui figurant sur la plaque signalétique de la station de référence RTK. Si ce n'est pas le cas, saisissez le bon. Tapez **OK** pour continuer.



4. Revenez à la page d'informations sur l'état et vérifiez que le mode de liaison RTK affiche « **RTK sur Datalink** », que l'état de positionnement RTK affiche « **Fixe** » et que l'état de connexion RTK affiche « **Connecté** ». Votre installation est maintenant terminée.



Que faire lorsque le positionnement du robot n'est pas fixe.

- Satellites (B) : L1 < 20, L2 < 20
- Satellites (C) : L1 < 20, L2 < 20
- Statut de positionnement : Flottant

Mesures :

Placez la station de référence RTK dans une zone avec une vue dégagée du ciel, sans aucun obstacle physique dans un rayon d'au moins 5 m. Il est également possible de positionner la station de référence RTK sur un mur ou un toit.

- Qualité du signal (B): Mauvaise ou faible
- Statut de positionnement : Flottant

Mesures :

Placez la station de référence RTK dans une zone avec une vue dégagée du ciel, sans aucun obstacle physique dans un rayon d'au moins 5 m. Il est également possible de positionner la station de référence RTK sur un mur ou un toit.

- Satellite (B): L1:0, L2:0
- Satellite (C): L1:0, L2:0
- Statut de positionnement : Unique

Mesures :

- ✓ Assurez-vous que l'alimentation de la station de référence RTK fonctionne normalement.
- ✓ Vérifiez que le voyant de la station de référence RTK reste vert fixe entre 8h00 et 18h00, heure locale.
- ✓ Vérifiez qu'il n'y a pas de problèmes dans la station de référence RTK, comme des fuites d'eau.
- ✓ Vérifiez que l'antenne radio a bien été installée.
- ✓ Ré-appairez la station de référence RTK et le robot pour voir si cela peut être résolu.
- ✓ Si vous remplacez la station de référence RTK, appairez la nouvelle station avec le robot sur l'application Mammotion. Pour plus de détails, veuillez consulter **Ajouter une nouvelle station de référence RTK après le remplacement.**

- Satellites (R) < 25
- Satellites (C) : L1 < 20, L2 < 20
- Statut de positionnement : Flottant

Mesures :

Vérifiez si la zone où se trouve le robot, en particulier lorsque le robot est en charge, comporte de grands arbres/murs/barrières métalliques, etc.

- Signal quality (R): Mauvaise ou faible
- Statut de positionnement : Flottant

Mesures :

- ✓ Vérifiez si l'emplacement actuel du robot est entièrement ou partiellement couvert.
- ✓ Si le robot est positionné sur la station de charge, déplacez-le vers une zone moins encombrée.
- ✓ Si le robot est situé sur le périmètre/coin de la zone de travail, ajustez le périmètre/coin pour vous assurer qu'il n'est pas couvert.
- ✓ Si le robot est situé dans la zone de travail et a perdu son positionnement en raison d'obstacles tels que des arbres, des tables ou des chaises en fer, marquez ces obstacles comme des zones interdites.
- Satellites (R): 0
- Satellites (C) : L1:0, L2:0
- Statut de positionnement : Aucun

Mesures :

Vérifiez si le robot est à l'intérieur ou si son arrière est recouvert de métal. Si le robot est défectueux, veuillez contacter notre équipe après-vente à l'adresse

<https://support.mammotion.com/portal/en/kb/articles/contact-us>

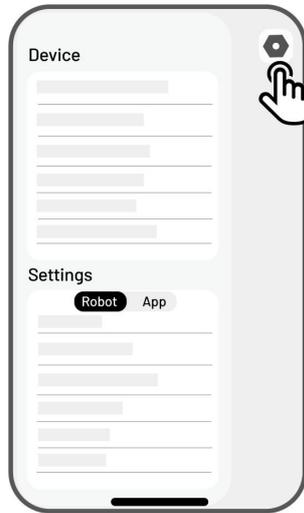
- Satellites (B) : L1:0, L2:0
- Satellites (C) : L1:0, L2:0
- Statut de positionnement : Flottant
- Qualité du signal (B): Aucun

Mesures :

- ✓ Vérifiez si la station de référence RTK a été mise hors tension
- ✓ Si le robot est trop éloigné de la station de référence RTK, réduisez la distance entre la station de référence RTK et le robot et réessayez.
- ✓ Vérifiez si l'antenne, la station de référence RTK ou le récepteur du robot présentent des dysfonctionnements. Si c'est le cas, veuillez contacter notre équipe après-vente à l'adresse <https://support.mammotion.com/portal/en/kb/articles/contact-us>

4.11 Réglages

Appuyez sur  pour accéder à la page Paramètres.



4.11.1 Paramètres de l'appareil

- **Informations sur l'appareil**

- ✧ **Nom de l'appareil** – modification du nom du robot.
- ✧ **Gestion du partage** – appuyez dessus pour afficher l'historique de partage et partager votre appareil avec votre famille.
- ✧ **Versión du robot** – vérification de la version du micrologiciel du robot.
- ✧ **Historique des versions du micrologiciel** – affichage du journal des mises à jour et des modifications apportées au micrologiciel de l'appareil.
- ✧ **Paramètres réseau** – configuration du réseau du robot.
- ✧ **Télécharger les journaux** – appuyez dessus pour envoyer vos problèmes et journaux à Mammotion pour les traiter. Vous pouvez joindre un maximum de 5 images et 1 vidéo.
- ✧ **Réinitialisation d'usine** – appuyez dessus pour effectuer une réinitialisation d'usine. Tous les journaux et les mots de passe Wi-Fi seront effacés.
- ✧ **Entretien** – affichage des informations sur le kilométrage total, la durée de tonte, le cycle de la batterie et le temps d'activation.

- ✧ **Dissocier** – appuyez dessus pour dissocier le robot actuel. Un ensemble de robots ne peut être associé qu'à un seul compte et ne peut être utilisé tant qu'il n'est pas associé. Si vous souhaitez transférer la propriété du robot, vous devez le dissocier avant de continuer.
- **Paramètres réseau** – configuration du réseau du robot.
- **Registre des tâches** – affichage de l'historique des tâches achevées et non achevées.
- **Télécharger les journaux** – appuyez dessus pour envoyer vos problèmes et journaux à Mammotion pour les traiter. Vous pouvez joindre un maximum de 5 images et 1 vidéo.

4.11.2 Paramètres du robot

- ✧ **Ne pas tondre les jours de pluie** – lorsque vous activez cette fonction, le robot ne tond pas en cas de pluie.
- ✧ **LED latérale** – appuyez dessus pour allumer/éteindre le voyant latéral du robot.
- ✧ **Périodes de non-fonctionnement** – appuyez dessus pour définir une période de non-fonctionnement.
- ✧ **Mode de positionnement** – appuyez dessus pour changer de mode de positionnement ou réinitialiser le code d'appairage RTK.
- ✧ **Supprimer la carte** – appuyez dessus pour supprimer la carte existante.
- ✧ **Déplacer la station de charge** – appuyez dessus pour déplacer la station de charge. Voir **Déplacer la station de charge** pour plus d'informations.
- ✧ **Paramètres vocaux** – appuyez dessus pour alterner la voix masculine et féminine.

Déplacer la station de charge

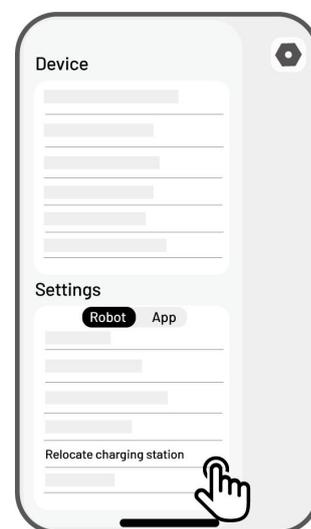


REMARQUE

Veillez utiliser la fonction Déplacer la station de charge pendant que le robot se recharge.

En règle générale, la station de charge doit être déplacée si :

- La station de charge est déplacée.
 - La station de charge est remplacée.
 - Le chemin d'accès à la station de charge présente une pente importante.
 - Le processus de recharge échoue systématiquement.
1. Installez la station de charge à un endroit approprié.
 2. Placez le robot sur la station de charge et assurez-vous que l'état de positionnement est correct.
 3. Sélectionnez **Paramètres** > **Déplacer la station de charge**.



4.11.3 Recharger



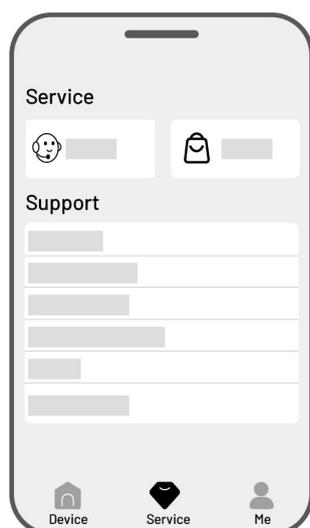
REMARQUE

Lorsque vous effectuez la fonction de recharge, le robot doit se trouver dans la zone de travail.

Pour effectuer la recharge

- Tapez  sur la page carte dans l'application Mammoth, ou
- Appuyez sur le bouton  du robot, puis sur  pour guider le robot vers la station de recharge.

4.12 Page Service



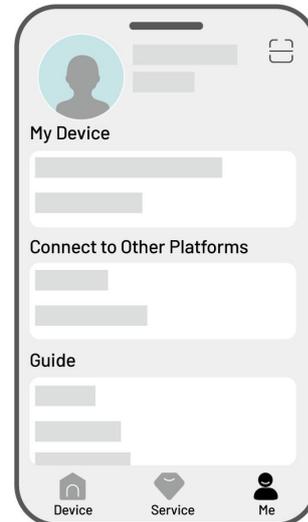
- **Aide** – appuyez dessus pour accéder à notre service client.
- **Boutique** – appuyez dessus pour accéder à la galerie marchande Mammoth.
- **Académie** – appuyez dessus pour accéder aux instructions d'utilisation.
- **Vidéos de tutoriel** – appuyez dessus pour accéder aux vidéos de tutoriel.
- **Manuel de l'utilisateur** – tapez pour accéder au manuel de l'utilisateur.
- **Maintenance hivernale** – tapez pour accéder aux détails de

maintenance hivernale.

- **FAQ** – affichage des questions et réponses les plus fréquentes.
- **À propos de nous** – tapez pour obtenir plus d'informations sur Mammotion.

4.13 Page Moi

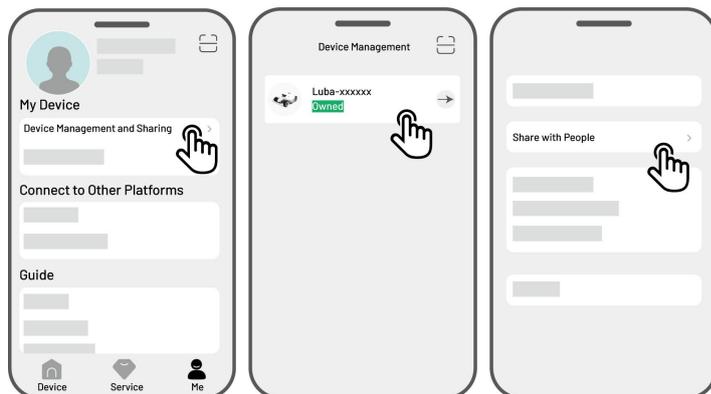
- **Gestion et partage des appareils** – tapez pour partager vos appareils.
- **Trouver mon appareil** – appuyez dessus pour suivre votre appareil.
- **Alexa** – appuyez dessus pour lier votre compte Alexa.
- **Google Home** – appuyez dessus pour lier votre compte Google Home.
- **Guide** – activer/désactiver pour afficher/masquer les directives.
- **Langue** – choix de langue.
- **Télécharger les journaux** – envoi de vos problèmes et journaux à Mammotion pour les traiter.
- **À propos de Mammotion** – appuyez dessus pour afficher la version de l'application, l'accord utilisateur et le contrat de confidentialité.



4.13.1 Partager votre appareil

Le partage de votre appareil permet au destinataire de contrôler et d'accéder aux informations de l'appareil, mais il ne peut pas le partager davantage ou utiliser sa fonction antiviol.

1. Allez à la page **Moi** et appuyez sur **Gestion et partage des appareils**.
2. Sélectionnez votre propre appareil à partager.
3. Tapez **Partager avec d'autres personnes** pour continuer.
4. Sélectionnez **Partager via le compte** ou **Partager via le code QR** pour partager votre appareil.



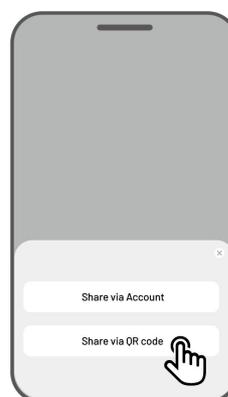
- **Partager via un compte**

- a. Tapez **Partager via un compte**.
- b. Saisissez le numéro de compte que vous souhaitez partager, puis appuyez sur **Partager**.
- c. Dans l'application Mammoth du destinataire, appuyez sur **Accepter** dans la fenêtre contextuelle.



- **Partager par code QR**

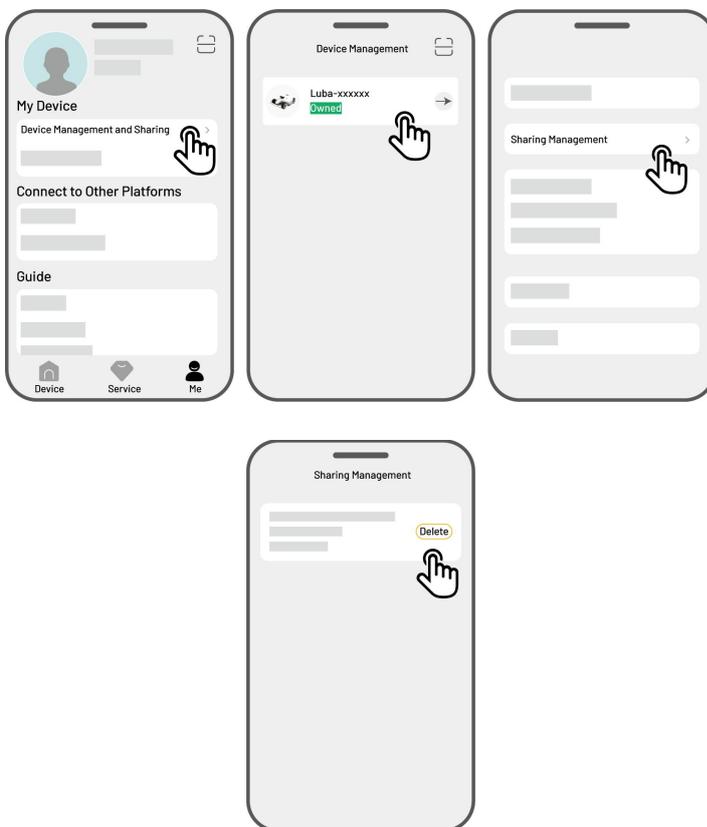
- a. Tapez **Partager** via le code QR et un code s'affiche.
- b. Utilisez l'application Mammoth du destinataire pour scanner le code QR et appuyez sur **Accepter** dans la fenêtre contextuelle.



4.13.2 Arrêter de partager votre appareil

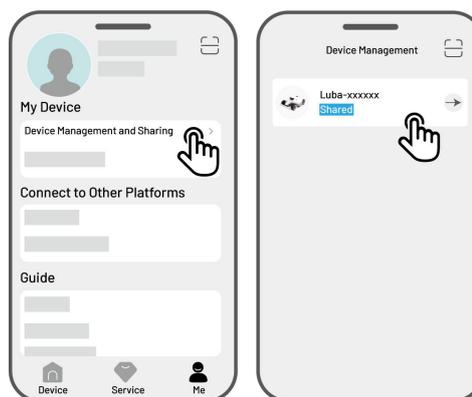
Pour le propriétaire

1. Allez à la page **Moi** et appuyez sur **Gestion et partage des appareils**.
2. Sélectionnez l'appareil que vous avez partagé.
3. Appuyez sur **Gestion du partage** pour continuer.
4. Sélectionnez l'historique de partage correspondant et appuyez sur **Supprimer**.
5. Appuyez sur **Confirmer** pour révoquer l'accès du destinataire à l'appareil.



Pour le bénéficiaire

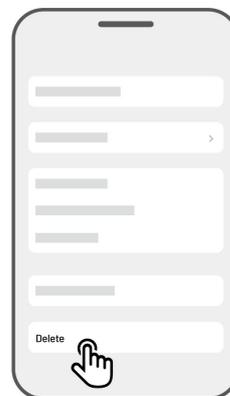
1. Allez à la page **Moi** et appuyez sur **Gestion et partage des appareils**.
2. Sélectionnez l'appareil qui a été partagé avec vous.



3. Tapez **Supprimer**.

4. Tapez **Confirmer** pour ne plus utiliser l'appareil.

Cette action n'affectera pas les données du propriétaire.



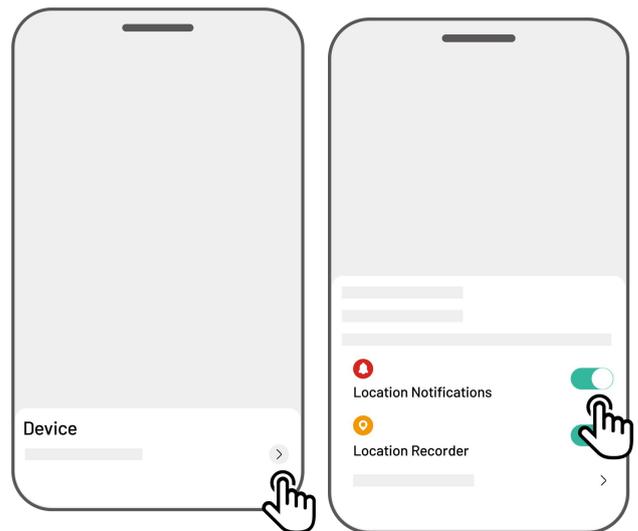
4.13.3 Trouver mon appareil

Si votre robot ou votre station de référence RTK qui a été lié à l'application Mammotion est manquant, allez sur la page **Moi > Trouver mon appareil** pour le localiser.



Tapez sur l'icône de l'appareil pour accéder à la page suivante où vous pouvez activer/désactiver les **Notifications de localisation** et le **Enregistreur d'emplacement**.

- **Notifications de localisation** – Vous recevrez une notification push lorsque le robot se trouvera à plus de 50 mètres de la zone de travail après l'avoir activé.
- **Enregistreur d'emplacement** – Enregistrez l'historique de l'emplacement du robot après l'avoir activé.



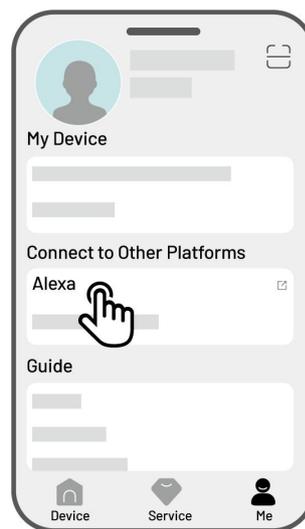
4.13.4 Lier votre compte Alexa

REMARQUE



- Avant de commencer une tâche à l'aide de la commande vocale, il est nécessaire d'avoir créé au moins une tâche au préalable.
- Dans le cas où plus de deux robots sont reliés au même compte Mammotion, la commande vocale sera dirigée par défaut vers le dernier robot lié.

1. Allez à la page **Moi** et appuyez sur **Alexa**.
2. Sélectionnez **YUKA** pour continuer.
3. Tapez **Lier Alexa** pour accéder à la page d'autorisation.
4. Enfin, tapez **Lier** pour terminer l'opération.



Une fois la liaison établie, vous pouvez contrôler le robot à l'aide de commandes vocales. Voici quelques exemples pour démarrer, mettre en pause, arrêter, recharger et vérifier l'état :

Travailler

- Alexa, demande à YUKA de commencer à travailler.
- Alexa, demande à YUKA de commencer la tâche xx (xx signifie le nom de la tâche que vous avez définie).

Suspendre la tâche

- Alexa, demande à YUKA de faire une pause
- Alexa, demande à YUKA de s'accrocher.
- Alexa, demande à YUKA de suspendre la séance.

Continuer le travail

- Alexa, demande à YUKA de continuer
- Alexa, demande à YUKA de reprendre.

Arrêter de travailler

- Alexa, demande à YUKA d'arrêter de travailler
- Alexa, demande à YUKA de mettre fin à la tâche

Recharger

- Alexa, demande à YUKA de se recharger
- Alexa, demande à YUKA renrer à sa base

Vérifier le statut

- Alexa, demande l'état de YUKA
- Alexa, demande à YUKA ce qu'elle fait.

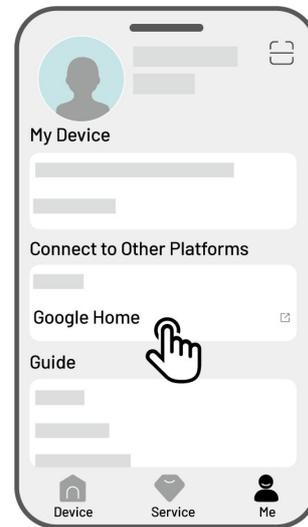
4.13.5 Relier votre compte Google Home



REMARQUE

Avant de commencer une tâche à l'aide de la commande vocale, il est nécessaire d'avoir créé au moins une tâche au préalable.

1. Accédez à la page **Moi** et appuyez sur Google Home.
2. Appuyez sur **Connecter Google Home** pour accéder à la page d'autorisation.
3. Suivez les instructions pour terminer l'installation.



Une fois la liaison établie, vous pouvez contrôler le robot à l'aide de commandes vocales. Essayez les commandes suivantes :

Débuter le travail

- Hé Google, commence à tondre
- Hé Google, démarre YUKA maintenant
- Hé Google, laisse YUKA accélérer
- Hé Google, fais accélérer YUKA

Suspendre la tâche

- Hé Google, mets la tonte en pause
- Hé Google, mets YUKA en pause maintenant
- Hé Google, laisse YUKA se mettre en pause
- Hé Google, mets YUKA en pause

Continuer le travail

- Hé Google, continue à tondre
- Hé Google, laisse YUKA continuer
- Hé Google, fais YUKA continuer

Arrêter de travailler

- Hé Google, arrête la tonte
- Hé Google, arrête YUKA
- Hé Google, laisse YUKA s'arrêter
- Hé Google, fais arrêter YUKA

Recharger YUKA

- Hé Google, range YUKA
- Hé Google, laisse YUKA rentrer à sa base
- Hé Google, fais YUKA rentrer à sa base

Vérifier le statut

- Hé Google, Yuka est-il en marche ?

5 Entretien

Pour maintenir des performances de tonte optimales et prolonger la durée de vie de votre robot, Mammotion conseille d'effectuer des inspections et des entretiens réguliers chaque semaine. Pour des raisons de sécurité et d'efficacité, portez toujours des vêtements de protection tels que des pantalons et des chaussures de travail ; évitez de porter des sandales ouvertes ou d'être pieds nus pendant l'entretien.

5.1 Nettoyage

AVERTISSEMENT



- Assurez-vous que le robot soit complètement éteint avant de commencer tout travail de nettoyage.
 - Éteignez toujours le robot avant de le retourner.
 - Lorsque vous retournez le robot, manipulez-le avec précaution pour éviter d'endommager le module de vision.
-

5.1.1 Nettoyer le robot

Boîtier

Utilisez une brosse douce ou un chiffon humide pour nettoyer le boîtier du robot. Évitez d'utiliser de l'alcool, de l'essence, de l'acétone ou d'autres solvants corrosifs ou volatils, car ils risquent d'endommager l'aspect et les composants internes du robot.

Partie inférieure

Portez des gants de protection lorsque vous nettoyez le châssis et les disques de coupe. Utilisez une brosse pour enlever les débris. Vérifiez que les lames ne sont pas endommagées et assurez-vous que les

lames et les disques de coupe peuvent tourner librement. N'UTILISEZ PAS d'objets tranchants pour nettoyer la partie inférieure.

Roue avant

Nettoyez la roue avant à l'aide d'une brosse ou d'un tuyau d'arrosage. Enlevez la boue s'il y en a.

Roues arrière

Nettoyez régulièrement les roues arrière à l'aide d'une brosse ou d'un tuyau d'arrosage si elles sont trop sales.

Caméra de vision

Essuyez l'objectif de la caméra de vision avec un chiffon pour éliminer les taches. Une lentille propre est essentielle pour la performance du module de vision.

5.1.2 Nettoyer la station de charge

Utilisez une brosse et un chiffon pour nettoyer l'émetteur infrarouge et la broche de chargement.

5.1.3 Nettoyer la station de référence RTK

Essuyez la station de référence RTK avec un chiffon pour éliminer toute saleté accumulée.

5.2 Entretien des lames de coupe et du moteur

AVERTISSEMENT

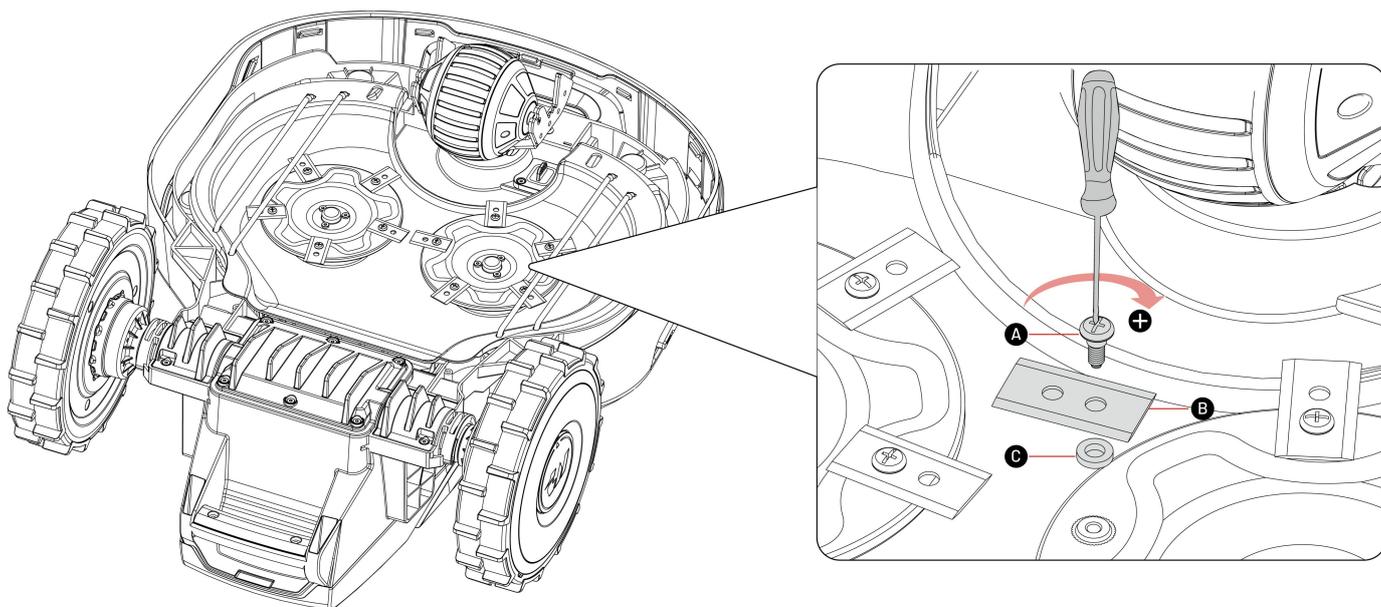


- Portez toujours des gants de protection lorsque vous inspectez, nettoyez ou remplacez la lame de coupe.
 - N'utilisez PAS de tournevis électrique pour serrer ou desserrer le disque de coupe. Utilisez toujours les vis appropriées et les lames d'origine approuvées par Mammotion.
 - Remplacez simultanément toutes les lames de coupe et leurs vis afin de garantir un système de coupe sûr et efficace.
 - NE PAS réutiliser les vis, ce qui pourrait entraîner des blessures graves.
-

- Pour garantir des performances optimales pendant un stockage de longue durée, gardez l'arbre du moteur du moyeu sec et propre. Un entretien régulier de l'arbre du moteur permet d'éviter l'accumulation de saleté et d'humidité, qui peuvent affecter le fonctionnement du moteur. Le moteur a une durée de vie prévue de 1 500 heures de fonctionnement.
- Les lames sont considérées comme des pièces d'usure et doivent être remplacées si elles sont très usées. Il est recommandé de remplacer les lames de coupe tous les 3 mois ou après 150 heures d'utilisation. Pour l'herbe plus épaisse, un remplacement plus fréquent des lames peut être nécessaire.
- L'herbe humide a plus de chances de coller aux lames et au fond du robot, ce qui peut nuire aux performances et nécessiter un nettoyage plus fréquent. Pour des performances optimales et une pelouse saine à long terme, il est recommandé d'éviter de tondre en cas de forte pluie ou lorsque l'herbe est excessivement humide.

Comment remplacer une lame de coupe

1. Éteignez le robot.
2. Placez le robot sur une surface douce et propre, en veillant à ce qu'il soit à l'envers. Veillez à ne pas appuyer sur le module de vision.
3. Retirez les anciennes lames de coupe à l'aide du tournevis Phillips fourni.
4. Installez les nouvelles lames de coupe (**B**) à l'aide des rondelles (**C**) et des vis (**A**) fournies. Assurez-vous que les lames peuvent tourner librement et qu'elles sont solidement installées.



5.3 Entretien de la batterie

- Maintenez la batterie complètement chargée avant un stockage à long terme afin d'éviter une surdécharge.
- Chargez complètement l'appareil tous les 90 jours, même s'il n'est pas utilisé.
- Assurez-vous que les ports de charge du robot sont propres et secs avant de les ranger ou de les charger.

5.4 Stockage hivernal

Pour que votre robot soit dans un état optimal pour la prochaine saison de tonte, rangez correctement le robot, la station de charge et la station de référence RTK. Si la température ambiante descend en dessous de -20°C pendant l'hiver, gardez le robot, la station de référence RTK et la station de charge à l'intérieur.

5.4.1 Ranger le robot

- Contrôlez le robot hors de la station de charge, en vous assurant que le robot a été complètement chargé.
- Éteignez le robot.
- Nettoyez le robot (le boîtier, les roues, le châssis, le module de vision, etc.) à l'aide d'un chiffon humide ou d'une brosse douce. Vous pouvez laver le robot si nécessaire. NE RETOURNEZ PAS le robot pour nettoyer son châssis à l'eau.
- Laissez le robot sécher. NE PAS le retourner pendant ce processus.
- Appliquez un lubrifiant anticorrosion sur les tapis de charge. N'APPLIQUEZ PAS de produits chimiques sur les autres parties du robot, en particulier sur les zones de contact métalliques, à l'exception des connecteurs.
- Rangez le robot à l'intérieur.

5.4.2 Ranger la station de charge

- Débranchez l'alimentation électrique.
- Retirez les piquets.
- Utilisez une brosse et un chiffon pour nettoyer soigneusement la station de charge.
- Retirez la station de charge et le bloc d'alimentation.
- Conservez la station de recharge et le bloc d'alimentation à l'intérieur.

Lors de la prochaine période de tonte, réinstallez la station de charge, puis déplacez-la (voir [Déplacer la station de charge pour plus d'informations](#)) et recartographiez un couloir entre la station de charge et la zone de travail à l'aide de l'application Mammotion.

5.4.3 Ranger la station de référence RTK

Si la température ambiante est supérieure à -20°C en hiver :

- Débranchez la station de référence RTK.
- Torsadez le câble de la station de référence RTK autour de la station et serrez le capuchon de protection.
- Recouvrez la station de référence RTK d'un sac en plastique ou d'une housse.

Si vous suivez ces étapes et que vous ne déplacez pas la station de référence RTK, vous n'aurez pas besoin d'effacer la carte et de la refaire pour la prochaine saison de tonte.

Si la température ambiante est inférieure à -20°C en hiver :

Si la station de référence RTK est installée au sol, procédez comme suit :

- Supprimez la carte dans l'application Mammotion.
- Débranchez la station de référence RTK.
- Retirez la station de référence RTK du poteau de montage.
- Retirez l'antenne.
- Utilisez un chiffon pour nettoyer la station de référence RTK.
- Retirez le poteau de montage.

Lors de la saison suivante, réinstallez la station de référence RTK et refaites la cartographie dans l'application Mammotion.

Si la station de référence RTK est installée sur le mur/le toit, procédez comme suit :

- Débranchez la station de référence RTK.
- Retirez la station de référence RTK de son support mural.
- Retirez l'antenne.
- Utilisez un chiffon pour nettoyer la station de référence RTK.

Lors de la prochaine saison de tonte, réinstallez la station de référence RTK dans sa position d'origine.

Il n'est pas nécessaire d'effacer la carte et de refaire la cartographie car l'emplacement de la station de référence RTK reste inchangé.

5.4.4 Ranger le kit de balayage

- Éteignez le robot.
- Débranchez le kit de balayage de la pelouse.
- Remettez en place le couvercle du port sur le robot.
- Retirez le kit de balayage du robot.
- Nettoyez le module de brosses à rouleaux avec une brosse.
- Rincez la surface et le sac de collecte à l'aide d'un tuyau d'arrosage.
- Laissez le kit de balayage sécher complètement, puis rangez-le à l'intérieur.

6 Spécifications du produit

6.1 Spécifications techniques

6.1.1 Spécifications générales

Paramètres	YUKA		
	1000	2000	3000
Superficie de tonte max.	1 000 m ²	2 000 m ²	3 000 m ²
Capacité maxi de gestion multi-zone	10	20	30
Moteur	2 roues motrices		
Capacité d'escalade maxi	Sans balayeur : 45 % (24°) Avec balayeur : 18 % (10°)		
Capacité de franchissement d'obstacles verticaux	5 cm		
Largeur de coupe	32 cm		
Réglage hauteur de coupe	Pour les États-Unis : 30 - 100 mm Pour UE/UK/AU : 20 - 90 mm		
Temps de charge	100 min		220 min
Temps de tonte par charge	65 min		130 min
Charge automatique	OUI		
Station de chargement	CHG2400		
Station de référence RTK	RTK301		
Couverture du signal RTK	Réseau : 5 km Datalink : 120 m		
Positionnement et navigation	Vision UltraSense AI et RTK		
Évitement des obstacles	Vision UltraSense AI et pare-chocs physique		
Commande vocale	Alexa et Google Home		
Surveillance visuelle	OUI		

Paramètres	YUKA		
	1000	2000	3000
Connectivité	4G, Bluetooth et Wi-Fi		
Niveau sonore	60 dB		
Une puissance sonore pondérée	L _{WA} =66 dB, K _{WA} =3 dB		
Une pression acoustique pondérée	L _{PA} =58 dB, K _{PA} =3 dB		
Imperméable	Robot : IPX6 Station de charge : IPX6 Station de référence RTK : IPX6		
Détection de pluie	OUI		
Mise à jour OTA	OUI		
Localisation des vols par GPS	OUI		
Alarme de géorepérage	OUI		
Géo-barrière de la vision	OUI		
Poids net	16,3 kg		17,2 kg
Dimensions (L x L x H)	648 x 519 x 330 mm		

6.1.2 Spécifications des bandes de fonctionnement embarquées de la tondeuse YUKA (UE)

Fréquence de fonctionnement		Puissance maximale de l'émetteur
LORA	863,1 - 869,85 MHz	<13,98 dBm
Bluetooth	2 400 - 2 483,5 MHz	<20 dBm
Wi-Fi	2 400 - 2 483,5 MHz	<20 dBm
	5 500 - 5 700 MHz	<20 dBm
	5 745 - 5 825 MHz	<13,98 dBm
GSM900	880 - 915 MHz (Tx) ; 925 - 960 MHz (Rx)	35 dBm
GSM1800	1 710-1 785 MHz (Tx) ; 1 805-1 880 MHz	32 dBm
Bande I WCDMA	1 920 - 1 980 MHz (Tx); 2 110 - 2 170 MHz (Rx)	25 dBm
Bande V WCDMA	824 - 849 MHz(Tx) ; 869 - 894 MHz (Rx)	25 dBm

Bande VIII WCDMA	880 - 915 MHz (Tx) ; 925 - 960 MHz (Rx)	25 dBm
Bande 1 LTE	1 920 - 1980 MHz (Tx); 2 110 - 2 170 MHz (Rx)	25 dBm
Bande 3 LTE	1 710 - 1 785 MHz (Tx) ; 1 805 - 1 880 MHz (Rx)	25 dBm
Bande 5 LTE	824 - 849 MHz(Tx) ; 869 - 894 MHz (Rx)	25 dBm
Bande 7 LTE	2 500 - 2 570 MHz (Tx) ; 2 620 - 2 690 MHz (Rx)	25 dBm
Bande 8 LTE	880 - 915 MHz (Tx) ; 925 - 960 MHz (Rx)	25 dBm
Bande 20 LTE	832 - 862 MHz (Tx) ; 791 - 821 MHz (Rx)	25 dBm
Bande 28 LTE	703 - 748 MHz (Tx); 758 - 803 MHz (Rx)	25 dBm
Bande 38 LTE	2 570 - 2 620 MHz (Tx) ; 2 570 - 2 620 MHz (Rx)	25 dBm
Bande 40 LTE	2 300 - 2 400 MHz (Tx) ; 2 300 - 2 400 MHz (Rx)	25 dBm
Bande 40 LTE	2 535 - 2 675 MHz (Tx) ; 2 535 - 2 675 MHz (Rx)	25 dBm
GNSS	1 559 - 1 610 MHz	N/A

6.1.3 Spécifications des bandes de fonctionnement de la station de référence RTK (UE)

Fréquence de fonctionnement		Puissance maximale de l'émetteur
LORA	863,1 - 869,85 MHz	<13,98 dBm
Bluetooth	2 400 - 2 483,5 MHz	<20 dBm
Wi-Fi	2 400 - 2 483,5 MHz	<20 dBm
GNSS	1 559 - 1 610 MHz	N/A

6.1.4 Spécifications du kit de balayage

Paramètres	Spécifications
Dimensions (L x L x H)	650 x 420 x 390 mm
Capacité du conteneur	22 litres
Largeur du balayeur	250 mm
Température de fonctionnement	0-40°C
Température de stockage	-10-50°C

6.1.5 Spécifications de la batterie

Paramètres	YUKA		
	1000	2000	3000
Chargeur de batterie	TS-A081-2703002 Entrée : 100-240V~, 50/60Hz, 2,0A Sortie : 27 Vcc, 3,0 A, 81 W		
Batterie	21,6 V CC, 4,5 Ah		
Capacité de la batterie	4,5Ah		
<p>La plage de température pour le chargement est de 4 à 45 °C. Des températures trop élevées peuvent endommager le produit.</p> <p>AVERTISSEMENT : Pour recharger la batterie, utilisez uniquement l'alimentation amovible fournie avec cet appareil.</p>			

6.2 Codes d'erreur

La notification de l'application affiche les codes d'erreur courants, ainsi que leurs causes et les étapes de dépannage. Voici la liste des problèmes les plus courants.

Codes d'erreur	Causes	Solutions
316	Le moteur du disque de coupe gauche surchauffe.	Le robot reviendra à la normale une fois que le moteur aura refroidi. Ce processus peut prendre plusieurs minutes.
318	Le capteur du moteur du disque de coupe gauche est défaillant.	Redémarrez le robot. Si le problème persiste après plusieurs redémarrages, contactez l'équipe après-vente.
323	Le moteur du disque de coupe droit est surchargé.	Vérifiez si le disque de coupe est coincé et décoincez-le si nécessaire. Vous pouvez également augmenter la hauteur de coupe.
325	Le moteur du disque de coupe droit ne démarre pas.	Vérifiez si le disque de coupe est coincé. Si ce n'est pas le cas, redémarrez le robot. Si le problème persiste après plusieurs redémarrages, contactez l'équipe après-vente.
326	Le moteur du disque de coupe droit surchauffe.	Redémarrez le robot. Si le problème persiste après plusieurs redémarrages, contactez l'équipe après-vente.
328	Le capteur du moteur du disque de coupe droit est défectueux.	Redémarrez le robot. Si le problème persiste après plusieurs redémarrages, contactez l'équipe après-vente.

Codes d'erreur	Causes	Solutions
1005	Batterie faible	Le robot continuera à fonctionner une fois que la batterie sera chargée à 80 %.
1300	Le statut de positionnement est mauvais.	Attendez le repositionnement du robot.
1301	La station de charge a été déplacée.	Déplacez la station de charge.
1420	Un dépassement du délai d'attente s'est produit lors de la récupération des données de vitesse de roue.	Redémarrez le robot. Si le problème persiste, contactez l'équipe après-vente.
2713	La charge a été arrêtée en raison d'une faible tension de la batterie.	Redémarrez le robot. Si le problème persiste après plusieurs redémarrages, contactez l'équipe après-vente.
2726	La batterie est surchargée.	Arrêtez immédiatement la charge. Si une surcharge se produit fréquemment, contactez l'équipe après-vente.
2727	La batterie est trop déchargée.	Rechargez le robot.

7 Garantie

Shenzhen Mammotion Innovation Co., Ltd garantit que ce produit sera exempt de défauts de matériaux et de fabrication dans des conditions normales d'utilisation conformément aux documents publiés sur les produits par Mammotion pendant la période de garantie. Les documents publiés sur les produits comprennent, mais sans s'y limiter, le manuel d'utilisation, le guide de démarrage rapide, l'entretien, les spécifications, la clause de non-responsabilité, les notifications dans l'application, etc. La période de garantie varie selon les produits et les pièces. Consultez le tableau ci-dessous :

Composante	Garantie
Pièces hôtes et centrales	3 ans
Batterie	
Pièces de rechange (station de chargement, station de référence RTK)	

Si le produit ne fonctionne pas comme garanti pendant la période de garantie, veuillez contacter le Service à la clientèle de Mammotion pour obtenir des instructions.

- Veuillez vous adresser d'abord à votre revendeur pour les produits achetés auprès d'un revendeur local.
- Les utilisateurs doivent présenter une preuve d'achat valide, un reçu ou un numéro de commande (pour les ventes directes effectuées auprès de Mammotion). Le numéro de série du produit est essentiel pour initier le service de garantie.
- Mammotion s'efforcera de répondre à vos préoccupations par téléphone, par courrier électronique ou par discussion en ligne.
- Dans certains cas, Mammotion peut vous conseiller de télécharger ou d'installer des mises à jour logicielles spécifiques.

- Si les problèmes persistent, il peut être nécessaire de renvoyer le produit à Mammotion pour une évaluation plus approfondie ou à un centre de service local désigné par Mammotion.
- La période de garantie du produit commence à la date d'achat originale indiquée sur le ticket de caisse ou sur la facture.
- Pour les produits précommandés, la période de garantie commence à la date d'expédition de l'entrepôt local.
- Mammotion demandera aux utilisateurs d'organiser eux-mêmes l'expédition s'ils souhaitent envoyer des produits au centre de service local ou à l'usine Mammotion pour un diagnostic plus approfondi. Mammotion effectuera à ses frais les réparations nécessaires et assumera les frais de renvoi au client si le problème relève de la garantie. Si ce n'est pas le cas, Mammotion ou un centre de service désigné sera en droit de facturer des frais en conséquence.

Voici quelques exemples de défauts non couverts par la garantie :

- Le non-respect des consignes énoncées dans le manuel utilisateur.
- Si le produit est livré endommagé en raison du transport et n'est pas rejeté à la livraison, ou si aucun document officiel confirmant les dommages n'est pas fourni par la société de transport. L'impossibilité d'apporter la preuve de dommages survenus pendant le transport.
- La panne du produit due à un accident, une mauvaise utilisation, un abus, une catastrophe naturelle comme une inondation, un incendie, un tremblement de terre, une exposition à des aliments ou à des liquides renversés, une charge électrique incorrecte ou d'autres facteurs externes.
- Les dommages résultant d'une utilisation du produit non autorisée ou non prévue par Mammotion.
- La modification du produit ou de ses composants qui altère de manière significative les fonctionnalités ou les capacités sans avoir obtenu l'autorisation écrite de Mammotion.
- La perte, l'endommagement ou l'accès non autorisé à vos données.
- Les signes d'altération ou de modification sur les étiquettes des produits, les numéros de série, etc.
- L'impossibilité de fournir une preuve d'achat valide auprès de Mammotion, telle qu'un reçu ou une facture, ou s'il y a des soupçons de falsification ou d'altération de la documentation.

8 Conformité

Déclarations de conformité FCC

Cet appareil est conforme à la partie 15 des règles de la FCC. Son fonctionnement est soumis aux deux conditions suivantes : (1) cet appareil ne doit pas causer d'interférences nuisibles, et (2) cet appareil doit accepter toute interférence reçue, y compris les interférences susceptibles de provoquer un fonctionnement indésirable.

Attention : Les changements ou modifications non expressément approuvés par la partie responsable de la conformité peuvent annuler le droit de l'utilisateur à faire fonctionner l'équipement.

Remarque : Cet équipement a été testé et déclaré conforme aux limites imposées aux appareils numériques de classe B, conformément à la partie 15 des règles de la FCC. Ces limites sont conçues pour fournir une protection raisonnable contre les interférences nuisibles dans une installation résidentielle. Cet équipement génère, utilise et peut émettre des fréquences radio et, s'il n'est pas installé et utilisé conformément aux instructions, peut causer des interférences nuisibles aux communications radio. Cependant, il n'y a aucune garantie que des interférences ne se produiront pas dans une installation particulière.

Si cet équipement provoque des interférences nuisibles à la réception de la radio ou de la télévision, ce qui peut être déterminé en éteignant et en allumant l'équipement, l'utilisateur est encouragé à essayer de corriger les interférences en prenant une ou plusieurs des mesures suivantes :

- Réorienter ou déplacer l'antenne de réception.
- Augmenter la distance entre l'équipement et le récepteur.
- Brancher l'appareil sur une prise de courant située sur un circuit différent de celui sur lequel le récepteur est branché.

-- Consulter le revendeur ou un technicien radio/TV expérimenté pour obtenir de l'aide.

Déclarations de conformité ISED

Cet appareil contient un (des) émetteur(s)/récepteur(s) exempté(s) de licence qui est (sont) conforme(s) au(x) CNR exempté(s) de licence d'Innovation, Sciences et Développement économique Canada. Son fonctionnement est soumis aux deux conditions suivantes :

(1) Cet appareil ne doit pas provoquer d'interférences.

(2) Cet appareil doit accepter toute interférence, y compris les interférences susceptibles de provoquer un fonctionnement indésirable de l'appareil.

Cet équipement est conforme aux limites d'exposition aux rayonnements IC RSS-102 établies pour un environnement non contrôlé.

L'émetteur/récepteur exempt de licence contenu dans le présent appareil est conforme aux CNR d'Innovation,

Sciences et Développement économique Canada applicables aux appareils radio exempts de licence.

L'exploitation est autorisée aux deux conditions suivantes:

(1) L'appareil ne doit pas produire de brouillage;

(2) L'appareil doit accepter tout brouillage radioélectrique subi, même si le brouillage est susceptible d'en compromettre le fonctionnement.

Cet équipement est conforme aux limites d'exposition aux radiations IC CNR-102 établies pour un environnement non contrôlé.

Conformité à l'exposition RF

Cet équipement est conforme aux limites d'exposition aux rayonnements FCC/IC RSS-102 établies pour un environnement non contrôlé. Cet émetteur ne doit pas être installé ou fonctionner en conjonction avec une autre antenne ou un autre émetteur. Cet équipement doit être installé et utilisé avec une distance minimale de 20 cm entre le radiateur et votre châssis.

Cet équipement est conforme aux limites d'exposition aux radiations IC CNR-102 établies pour un environnement non contrôlé.

Cet émetteur ne doit pas être colocalisé ou fonctionner en conjonction avec une autre antenne ou un autre émetteur. Cet équipement doit être installé et utilisé avec une distance minimale de 20 cm entre le radiateur et votre corps.



MAMMOTION

SHENZHEN MAMMOTION INNOVATION CO., LTD

www.mammotion.com

Copyright © 2025, MAMMOTION Tous droits réservés.