

# Manuel Utilisateur



## Vitirover VR8

Tondeuse solaire tout-terrain i-GPS autonome professionnelle

Contact SAV : [sav@vitirover.com](mailto:sav@vitirover.com)

**Veillez lire attentivement ce guide de maintenance avant de réaliser une première intervention sur le robot  
VITIROVER VR8**

# Table des matières

1. Introduction et sécurité.....	4
a. Introduction .....	4
b. AVERTISSEMENT (Icônes d'avertissement sur le produit) :.....	4
c. Sécurité :.....	5
d. Contenu de la boîte :.....	6
e. Vue d'ensemble du robot : .....	7
f. Transport :.....	7
g. Entretien .....	8
h. Fonctions de base.....	9
Capacité.....	9
Recommandations : .....	9
Technique de tonte .....	9
Autonomie .....	9
Trajectoire du mouvement.....	9
2. Démarrage du robot.....	10
a. Description de base et fonctionnement .....	10
b. Cloud.....	10
c. Démarrage du robot .....	11
3. Utilisation du robot.....	11
a. S'identifier .....	11
b. Ecran d'accueil général .....	12
c. Page robot .....	13
d. Panneau de contrôle .....	15
e. Actions et fonctionnalités.....	15
Actions .....	15
Fonctionnalités .....	16
f. Mode manuel : Télécommande  .....	16
g. Mode autonome .....	17
Autour d'un pieu : .....	17
A l'intérieur d'une parcelle ou le long d'une piste .....	18
h. Tâches .....	18
Création d'un tracé .....	18
Création d'une piste .....	20

Modification d'une tâche.....	20
i. Mise en veille .....	21
4. Utilisation avancée du robot.....	22
a. Création d'un nouveau script .....	22
b. Modification d'un script .....	24
c. Exécution d'un script existant .....	24
5. Statistiques d'utilisation et options du robot.....	25
VOIR LES OPTIONS .....	25
a. Sessions de travail .....	25
b. Données de couverture .....	26
6. Etats du robot .....	27
a. Liste des robots .....	27
7. Etats des moteurs .....	28
8. État de la batterie .....	28
9. Icônes d'état et messages du robot.....	29
10. Options avancées .....	30
a. Traqueur de sécurité antivol GPS.....	30
b. Notifications automatisées du robot .....	30
SCRIPT NOTIFICATION.....	31
11. Entretien, Nettoyage, & Maintenance.....	32
a. Vue éclatée du robot .....	32
b. Nettoyage.....	32
c. Maintenance .....	33
Réglage hauteur de tonte à 5cm et à 7cm .....	33
Réglage hauteur de tonte à 10cm.....	33
Changement des disques de tonte .....	34
Changement de batterie .....	34
Mise à jour logicielle .....	35
12. Garantie du fabricant .....	35
13. Assurance .....	36
14. Spécifications techniques .....	37
15. Déclaration de conformité .....	38

# 1. Introduction et sécurité

## a. Introduction



Veillez lire attentivement le guide d'utilisation et bien l'assimiler avant d'utiliser ou d'entretenir le robot de tonte VITIROVER. Les avertissements et les consignes de sécurité de ce manuel doivent être scrupuleusement suivis pour garantir une utilisation efficace du robot de tonte VITIROVER sans compromettre votre sécurité ou celle de quelqu'un d'autre.



Cette icône d'avertissement indique le risque de blessures, y compris en cas de non-respect des instructions. Un encadré d'information indique le risque de dommages matériels, notamment en cas de non-respect des consignes. Cette trame est également utilisée lorsqu'il existe un risque d'erreur de l'utilisateur.

N'hésitez pas à contacter votre revendeur si vous souhaitez obtenir une copie imprimée de ce document.

En plus de ce manuel, vous pouvez demander des informations supplémentaires en nous contactant sur le site Web de VITIROVER à l'adresse [www.vitirover.com](http://www.vitirover.com).

VITIROVER SAS travaille en permanence au développement de ses produits et se réserve le droit de modifier, entre autres, le design, l'apparence et la fonctionnalité de ses produits sans préavis. Le produit réel peut différer des images de ce manuel.

Assurez-vous de lire le manuel et d'identifier les caractéristiques discutées sur le robot réel, **le plus important étant l'interrupteur principal**.

VITIROVER SAS a une démarche d'amélioration continue pour ses produits et services, conscient que cette documentation peut toujours être améliorée, nous comptons sur vos remarques dans cette optique.

## b. AVERTISSEMENT (Icônes d'avertissement sur le produit) :



**Le robot de tonte VITIROVER peut être dangereux s'il n'est pas utilisé correctement. Veuillez garder les mains et les pieds éloignés des lames rotatives. Ne placez jamais les mains ou les pieds sous ou près du robot avec le moteur en marche. Le robot de tonte VITIROVER ne peut être démarré que lorsque l'interrupteur principal est sur la position haute. Tournez l'interrupteur principal en position basse avant toute inspection et/ou entretien.**



Tenez-vous à une distance de sécurité du robot de tonte VITIROVER lors de son utilisation. Gardez les mains et les pieds à l'écart des lames en rotation.



Ne nettoyez jamais le robot de tonte VITIROVER avec de l'eau courante des systèmes d'arrosage ou avec des outils à eau sous pression.



Ne posez aucun objet sur le robot de tonte VITIROVER. En particulier, ne vous tenez pas debout ou ne vous asseyez pas dessus.



Ce produit est conforme aux directives CE applicables.



Émission de bruit sur l'environnement. Les émissions sonores de la machine sont spécifiées dans le chapitre intitulé « Caractéristiques techniques » et sur la plaque du robot.



Ce produit ne doit pas être jeté avec les ordures ménagères en fin de vie. Assurez-vous de recycler conformément aux exigences légales locales.

WARRANTY SEAL



Le châssis contient des composants sensibles aux décharges électrostatiques (ESD). Le cadre est également une partie importante de la conception du robot de tonte VITIROVER et doit être fermé de manière professionnelle car le produit est utilisé à l'extérieur. C'est pourquoi il ne doit être ouvert que par des techniciens habilités par VITIROVER SAS. Le robot VITIROVER ouvert sans autorisation peut entraîner la nullité de la garantie.

### c. Sécurité :



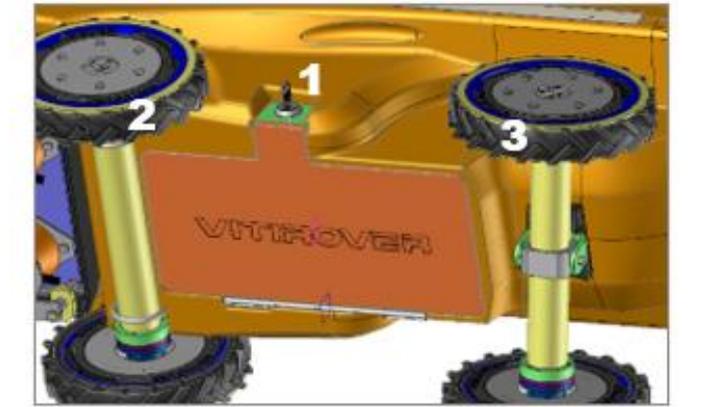
- Le robot de tonte VITIROVER est conçu pour couper l'herbe sur des surfaces extérieures préparées de manière à être presque planes. Il ne doit être utilisé qu'avec l'équipement recommandé par le fabricant. Toute autre utilisation est incorrecte. Les instructions du fabricant concernant l'utilisation, l'entretien et les réparations doivent être suivies scrupuleusement.
- Le robot de tonte VITIROVER ne peut être utilisé, examiné et réparé que par des personnes connaissant parfaitement ses caractéristiques particulières et connaissant parfaitement les recommandations de sécurité.
- Veuillez lire attentivement le guide d'utilisation et bien l'assimiler avant d'utiliser le robot de tonte VITIROVER.
- Vous n'êtes pas autorisé à modifier le design d'origine du robot de tonte VITIROVER. Toutes les modifications apportées sont à vos risques et périls.
- Assurez-vous qu'aucun objet tel que des pierres, des branches, des outils, etc. ne se trouve sur le champ où le robot travaillera, car cela pourrait gravement endommager les lames de coupe et le système de coupe. Les objets au sol peuvent également se coincer dans le robot et vous devrez peut-être retirer manuellement le ou les objets avant de reprendre la tonte.
- Allumez le robot de tonte VITIROVER en suivant les instructions. Lorsque l'interrupteur principal est allumé, assurez-vous de garder les mains et les pieds éloignés des lames en rotation. Ne placez jamais les mains ou les pieds sous le robot de tonte VITIROVER.
- Lorsque l'interrupteur principal est en position haute, vous ne devez jamais essayer de prendre ou de transporter le robot de tonte VITIROVER.
- Ne laissez personne qui ne sait pas comment utiliser correctement le robot de tonte VITIROVER l'utiliser.

- Ne laissez pas ou ne laissez rien tomber sur le robot de tonte VITIROVER.
- Dans tous les cas, n'utilisez pas le robot de tonte VITIROVER si les lames sont endommagées de quelque manière que ce soit ou si le carénage est défectueux. N'utilisez pas non plus l'appareil si l'une de ses pièces est défectueuse - vérifiez les lames, les vis, les écrous et les câbles.
- N'utilisez pas le robot de tonte VITIROVER si l'interrupteur d'alimentation est en position basse.
- Éteignez toujours le robot de tonte VITIROVER à l'aide de l'interrupteur principal lorsque vous ne l'utilisez pas. Le robot de tonte VITIROVER ne peut être démarré que lorsque l'interrupteur principal est en position haute. Le robot de tonte VITIROVER ne doit jamais être utilisé en même temps qu'un système d'arrosage.

#### d. Contenu de la boîte :

1: Robot Vitirover VR8	
2: Chargeur	
3: Clef	
4: Manuel Utilisateur	 <p>VITIROVER SOLUTIONS</p> <p><b>Manuel Utilisateur</b></p> <p>Vitirover VR8</p> <p>Tondeuse solaire tout-terrain i-GPS autonome professionnelle</p> <p><small>Veuillez lire attentivement ce guide de maintenance avant de réaliser une première intervention sur le robot (VITIROVER VR8)</small></p>

### e. Vue d'ensemble du robot :

	<b>Arrière du robot :</b> 1 : Interrupteur marche-arrêt principal
	<b>A l'avant du robot :</b> 1 : Antenne GPS 2 : Caméras 3 : Réglage de la hauteur de coupe 4 : Bouclier de coupe 5 : Lames de coupe
	<b>Dessous du robot :</b> 1 : Verrou d'accès à la batterie 2 : Roues avant 3 : Roues arrière

### f. Transport :

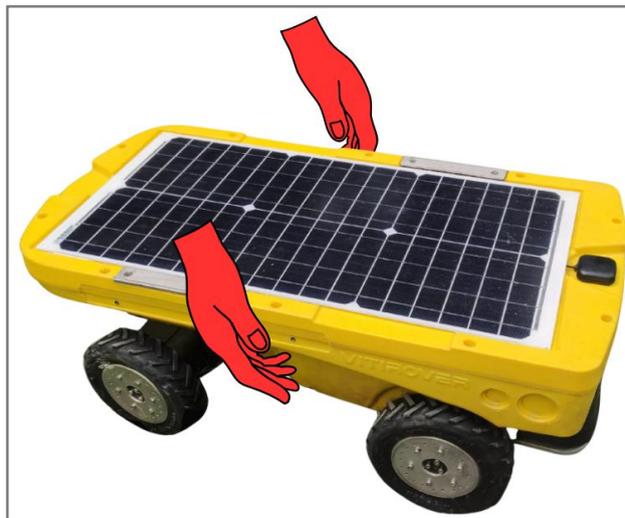
Lorsque vous transportez le robot VITIROVER sur de longues distances, remettez-le dans son emballage d'origine.

**Poussez l'interrupteur principal vers le bas pour éteindre le robot.**



Transportez le robot de tonte VITIROVER de manière naturelle en plaçant vos deux mains sous les panneaux solaires de chaque côté du robot. Dans ce cas-là, le robot penchera vers l'avant, cela étant dû à la présence du bloc de tonte qui amène un surpoids.

L'alternative de positionner une main à l'avant et une main à l'arrière, requiert de s'assurer une seconde fois que l'interrupteur est bien positionné vers le bas pour un robot éteint.



## g. Entretien



**ATTENTION** : L'interrupteur principal doit toujours être en position Basse pendant tous les travaux d'entretien ou de maintenance que vous pourriez avoir à effectuer sur le robot de tonte VITIROVER VR8 OUTDOOR.

Inspectez régulièrement le robot de tonte VITIROVER. Les tâches suivantes doivent être effectuées lors de ces inspections :

- **Placez l'interrupteur principal en position Basse et mettez des gants de protection.**
- Retournez le robot sur une surface propre sans risque d'endommager le panneau solaire.
- Vérifiez les points suivants :
  - o Nettoyez les roues et les axes. Trop d'herbe sur les roues peut affecter le fonctionnement sur des terrains en pente.
  - o Nettoyez la carrosserie, le châssis et le système de coupe. L'accumulation d'herbe, de feuilles et d'autres objets peut influencer le robot et affecter ses performances.
  - o Assurez-vous que les lames de la tondeuse bougent librement. Même s'ils sont intacts, les systèmes de coupe doivent être remplacés régulièrement pour optimiser le résultat de la tonte et minimiser la consommation d'énergie.

## h. Fonctions de base

### Capacité

Le robot VITIROVER est conçu pour tondre des parcelles jusqu'à 1 hectare. Il maintiendra une zone de végétation permanente au fur et à mesure de la croissance de l'herbe et coupera l'herbe afin de la maintenir à une hauteur moyenne comprise entre 5 et 10 cm. Il n'est pas conçu pour couper occasionnellement de l'herbe qui a atteint une hauteur extrême.

### Recommandations :

- Le robot devrait commencer à travailler au début du printemps (début de la saison de croissance).
- S'il est installé plus tard dans la saison, la hauteur de l'herbe doit être réduite au minimum avant le déploiement du robot.
- Le robot mesure 30 cm de haut, il ne pourra donc pas passer sous des obstacles inférieurs à 35 cm.
- VITIROVER est capable de gravir occasionnellement des pentes raides. Cependant, il n'est pas conçu pour travailler en permanence sur des champs dont la pente est supérieure à 15 %.
- Le champ doit être inspecté pour détecter les obstacles extrêmes ou les dangers avant le déploiement du robot.
- Les fleurs, les flaques d'eau, les ruisseaux, les plantes sensibles, les massifs de fleurs doivent être protégés par des barrières physiques/mécaniques d'une hauteur d'au moins 12 cm.

### Technique de tonte

Le robot VITIROVER est capable de travailler dans tous les types de temps. Cependant, il est plus efficace dans des conditions sèches car les pneus adhèrent plus facilement à un sol sec. Pour atteindre la meilleure efficacité de tonte, les lames de coupe doivent être en bon état. Pour qu'ils restent affûtés le plus longtemps possible, le champ doit être exempt de branches, de pierres, de rochers et d'autres obstacles rigides. Lorsque le bouclier avant du robot VITIROVER heurte un obstacle, il recule automatiquement et se déplace dans une nouvelle direction. Lorsque le robot VITIROVER rencontre le bord de la parcelle, le robot se redirige automatiquement vers l'intérieur de la parcelle.

### Autonomie

Le robot VITIROVER est 100% autonome et va tondre automatiquement la parcelle définie dans l'application Web Viticloud. Le robot Vitirover va recharger sa batterie grâce à son panneau solaire tout en travaillant. En cas de manque de lumière ou de soleil, il est recommandé d'installer une station de charge VITIROVER dans les limites de la parcelle définie.

### Trajectoire du mouvement

Pendant le travail, le robot VITIROVER va :

- Suivre et enregistrer son parcours détaillé
- Mesurer et enregistrer le courant électrique utilisé par ses moteurs de fauche en chaque point de la parcelle. Cela fournira la densité de la végétation à n'importe quelle position dans la parcelle définie.

En combinant ces deux paramètres, le robot Vitirover définira son prochain mouvement et maintiendra la végétation à la même hauteur moyenne sur l'ensemble de la parcelle définie.

Le robot VITIROVER entretiendra une parcelle d'un hectare en 11 à 13 jours en moyenne.

## 2. Démarrage du robot

### a. Description de base et fonctionnement

Sur la coque supérieure, le **panneau solaire** permet au robot de collecter de l'énergie lorsqu'il est exposé à la lumière du soleil, qu'il soit en marche ou à l'arrêt. L'énergie est stockée dans la **batterie**, puis fournie au robot selon les besoins. L'antenne **GPS du robot** permet un positionnement précis sur le terrain, l'empêchant de quitter sa zone de tonte et enregistrant les zones tondues. Le bloc de coupe avant comprend 2 moteurs de tonte et permet au robot de tondre l'herbe le plus près possible des obstacles. La hauteur de coupe est réglable comme indiqué dans la partie maintenance de ce manuel. La coque noire et le bouclier en aluminium empêchent le robot d'endommager les plantes ou les arbres avec ses lames. Le robot Vitirover est un **robot à quatre roues motrices**, chaque moteur étant positionné dans l'axe de la roue dans le tube d'essieu en aluminium. L'essieu avant est fixe, tandis que l'essieu arrière est libre. En faisant varier la vitesse des roues, le robot dirige son essieu dans la direction souhaitée. L'essieu arrière est également libre longitudinalement, ce qui garantit que les quatre roues restent au sol, même sur les terrains les plus chaotiques. La trappe **d'accès à la batterie** est située en dessous et peut être ouverte à l'aide d'une serrure afin de remplacer la batterie. Les clés sont fournies avec le robot. L'**interrupteur** situé à l'arrière du robot coupe l'alimentation principale. Le Robot continuera cependant à communiquer sa position toutes les vingt minutes via son traceur GPS antivol. Les robots Vitirover sont **robustes** et peuvent rester à l'extérieur tout au long de l'année. Ils sont conçus pour **un usage agricole** ou **industriel** et peuvent résister à de nombreux chocs. Cependant, afin de prolonger leur durée de vie, il est recommandé de les stocker dans un garage ou une pièce sèche pendant l'hiver pendant que la végétation ne pousse pas. Les robots Vitirover sont conçus pour fonctionner en **groupe**. Ils communiquent régulièrement avec un Cloud pour signaler les zones tondues et celles qui n'ont pas encore été tondues.

Les robots sont nommés avec le **format [lettre][lettre]xxx**, par exemple, **AA045**, **AA065**, **BA034**, etc. Le nom de votre robot se trouve sur une étiquette située sur le robot.

### b. Cloud

Tous les robots Vitirover disposent d'une connectivité Internet via une carte SIM et communiquent avec une application Web en ligne, le Vitirover Cloud également appelé Viticloud. Cette Web App permet de superviser le travail des robots et de prendre le relais à distance en cas de besoin. Comme on le voit dans la première partie de ce manuel, la seule interface physique sur le robot Vitirover lui-même est l'interrupteur d'alimentation principal. Le robot sera ainsi géré exclusivement par le biais de l'application Web Viticloud qui est conçue pour être utilisée sur tous les appareils : ordinateur, smartphone ou tablette.

Le Viticloud est accessible sur Internet à l'adresse :

**<https://cloud.vitirover.eu>**.

### c. Démarrage du robot

Assurez-vous d'avoir une batterie complètement chargée. (Les batteries sont chargées à environ **24** Volts et déchargé autour de **20,6** Volts.) Pour vérifier l'état de la batterie, la méthode la plus simple consiste à la placer dans le robot et à allumer l'interrupteur d'alimentation principal (vers le haut).

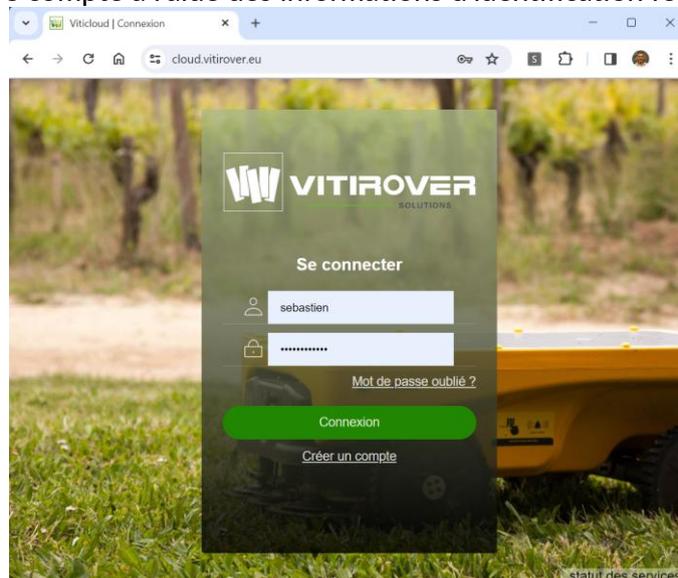
Une fois le robot allumé avec l'interrupteur du robot en position haute, attendez que le robot se connecte au Viticloud (cela peut prendre quelques minutes car il identifie le meilleur réseau mobile disponible et lance son système d'exploitation).

## 3. Utilisation du robot

### a. S'identifier

Ouvrez votre navigateur Internet et accédez à <https://cloud.vitrover.eu>.

Connectez-vous à votre compte à l'aide des informations d'identification fournies par Vitrover.

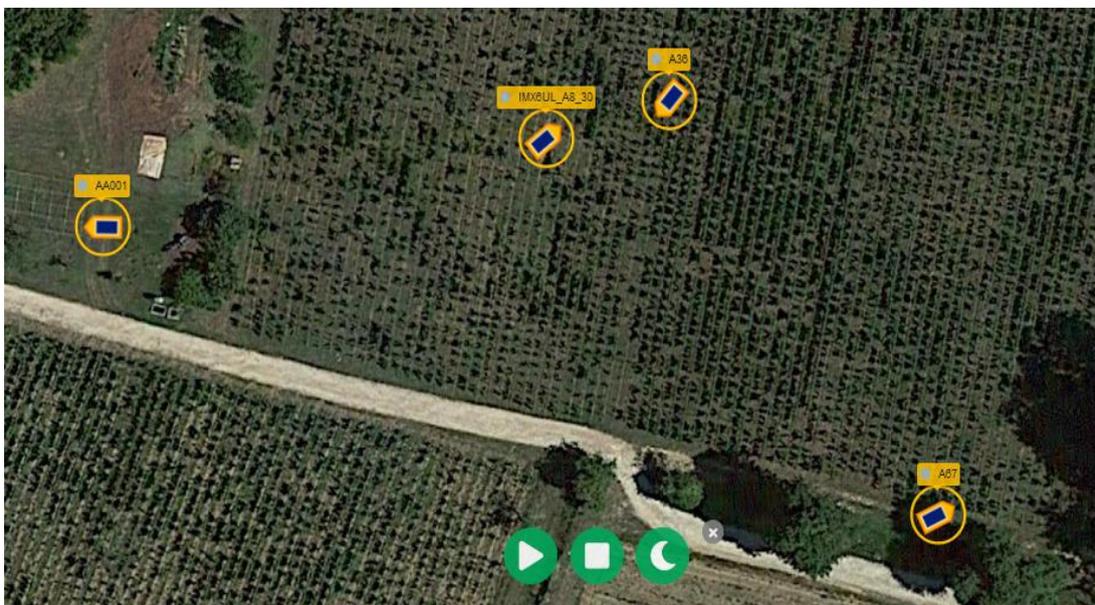


## b. Ecran d'accueil général



Cette fenêtre affiche tous les robots auxquels vous avez accès sur la même vue satellite et vous permet de les contrôler.





 **Sélection** : Le bouton en haut à droite permet d'activer la sélection du robot. Une fois vos robots sélectionnés, plusieurs boutons apparaissent en bas de page.

 **Démarrer** : Initie les robots que vous avez sélectionnés dans les zones de tonte qui leur sont désignées.

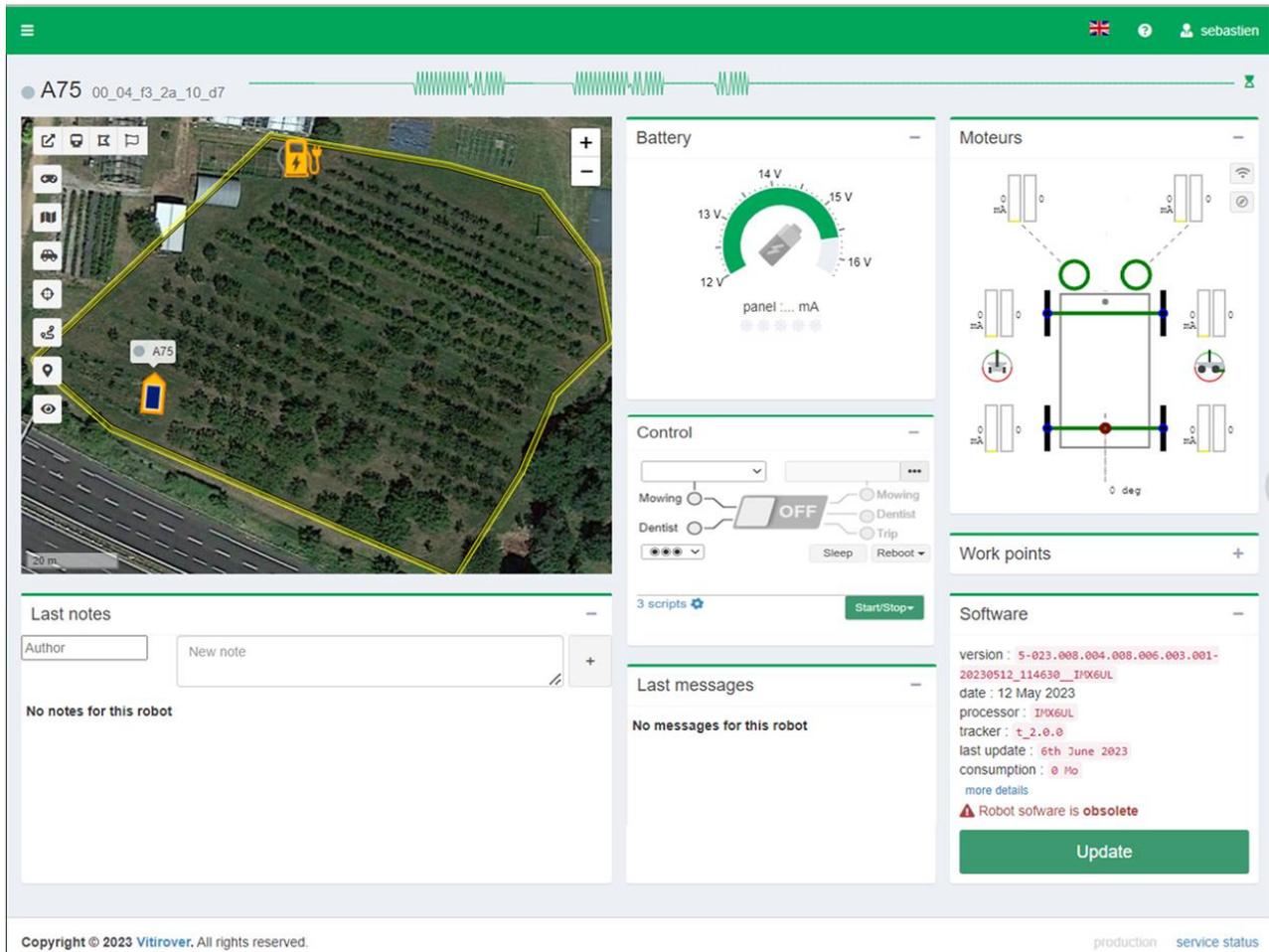
 **Stop** : Arrête tous les robots sélectionnés.

 **Veille** : Met en veille tous les robots sélectionnés à la date/heure choisie.

 **Annuler** : Annule la sélection.

### c. Page robot

Cliquez sur le nom de votre robot pour accéder à la page dédiée à votre robot. Cette page vous permettra de gérer votre robot.



● A75 est un rappel du nom et de l'état de votre robot.

 est la ligne de vie de votre robot. Il montre que le Robot communique avec le VitiCloud. Le robot transmet régulièrement des informations au VitiCloud. Cliquez sur l'icône du sablier  pour obtenir des mises à jour plus fréquentes vers/depuis le robot.



Il s'agit d'une vue satellite de votre champ. Il montre :

Une image contenant capture d'écran, Rectangle, jaune, Caractère coloré Description générée automatiquement 

Une image contenant plein air, jaune, capture d'écran, signe Description générée automatiquement 

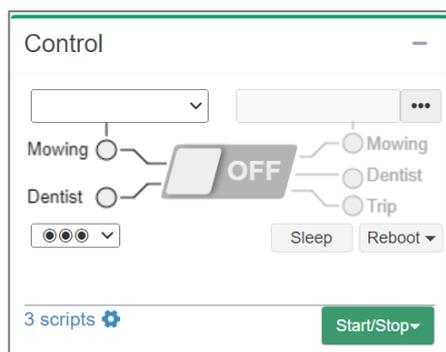
> Les limites de la zone de travail du robot 

> icônes d'action utiles 

> icônes SUPPORT utiles



## d. Panneau de contrôle



	Sélectionnez une tâche déjà programmée sur le robot
	Tonte : Sélectionnez et activez/désactivez le mode de tonte Dentiste : Sélectionnez et activez/désactivez le nettoyage des lames de coupe (Dentiste). Vous permettra de sélectionner la lame de coupe à nettoyer
	Démarrer/arrêter le robot à distance à partir d'un emplacement distant
	Affiche le mode de fonctionnement actuel du robot.
	Sélectionnez Veille pour désactiver le robot et définir une heure à laquelle il se réveillera
<b>Réveil</b>	En mode veille, cliquez sur Réveil pour réveiller manuellement le robot.
	Redémarrez le robot en cas de problème, soit au niveau logiciel (soft) soit au niveau principal (hard) comme si l'alimentation principale marche/arrêt était éteinte et rallumée.
	Consultez les scripts disponibles pour le robot et sélectionnez celui dont vous avez besoin.

## e. Actions et fonctionnalités

### Actions

Toutes les actions sont temporaires : si l'une d'entre elles est envoyée au robot, celle-ci annulera la précédente.

	Voyage	Cliquez sur la carte pour donner un point cible au robot. <i>Paramètre</i> : Largeur de la zone de chemin possible.
	Piste	Cliquez sur la carte pour donner un point cible au robot ; Il créera un chemin entre ce point et lui-même et devra le suivre le plus précisément possible. <i>Paramètre</i> : Largeur du chemin possible.
	Parcelle	Cliquez sur la carte pour créer un polygone de travail à faire par le robot. <i>Paramètre</i> : Zone de manœuvre autorisée. Il se lancera si le robot est contenu dans votre dessin
	Piquet	Dessine un polygone autour du robot. <i>Paramètre</i> : Diamètre du polygone.

## Fonctionnalités

Diverses icônes situées sur la vue satellite aideront l'utilisateur à faire fonctionner le robot.

	<b>Caméra</b>	Affiche la vue de la caméra du robot
	<b>Manette</b>	Prenez le contrôle du Robot grâce à une manette affiché sur votre écran.
	<b>Carte</b>	Affiche les autres robots situés dans la même zone.
	<b>Route</b>	Fournit l'itinéraire au robot sélectionné.
	<b>Centrage</b>	Centre la vue satellite sur le robot sélectionné.
	<b>Points de travail</b>	Montrez le chemin parcouru par le robot au cours des 30 dernières minutes.
	<b>Géolocalisation</b>	Affiche votre position satellite actuelle (utile surtout sur téléphone)

### f. Mode manuel : Télécommande



Lors de l'utilisation du mode Télécommande, toutes les capacités du robot sont libérées. Les moteurs ou les cartes électroniques du robot peuvent être endommagés si le robot n'est pas conduit avec précaution.

Ne forcez pas le robot à franchir des obstacles difficiles, une végétation extrême, une accumulation d'eau, etc.

Ce mode fonctionnement permet de se **familiariser** avec le robot et de **diagnostiquer** que tous les moteurs fonctionnent correctement. Il n'a pas besoin de connaître sa position GPS pour être fonctionnel. Dans la pratique, le pilotage manuel permet de **décoincer à distance** le robot de situations diverses ou de le faire rejoindre un point rapidement. Ou simplement, de ne pas avoir besoin de le porter.

Pour activer l'interface de pilotage, appuyez sur l'icône  située en haut à gauche de la vue satellite. Si cette icône n'est pas visible, cela veut dire que le robot effectue déjà une tâche en mode automatique ou n'est pas connecté.



Vous allez voir apparaître cette interface sur la carte.

Vérifiez d'abord qu'il n'y a pas de danger à faire tourner les lames du robot (**attention les doigts**).

Un appui sur les trois disques de tonte, en haut, active une **rotation lente**. Un deuxième appui active une **rotation plus rapide** et un troisième appui **arrête** la rotation.

Pour faire se déplacer le robot, vérifiez d'abord qu'il est bien **au sol** et qu'il n'y a **pas de danger**, même à plusieurs mètres (une **descente d'escalier** par exemple). Si la connexion mobile avec le robot ne fonctionne plus juste avant que vous donniez l'ordre au robot de stopper, le robot pourrait continuer à se déplacer plus loin que prévu.

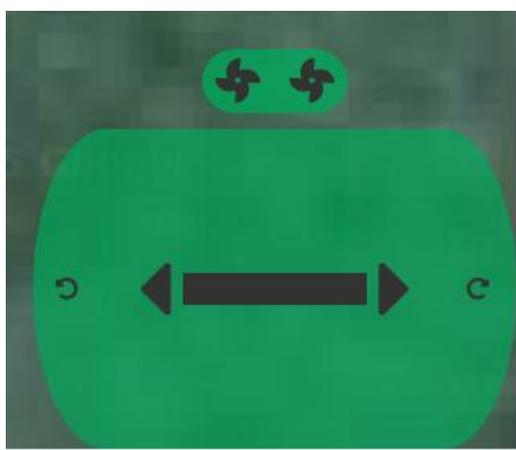
Maintenant, pour faire déplacer le robot, **cliquez et restez appuyé** sur la barre grise du centre. Si vous déplacez votre souris vers le haut ou le bas, le robot devrait **avancer ou reculer**.

Pour **tourner** en même temps que vous avancez ou reculez, déplacez simplement votre souris sur les zones avec des flèches sur le côté.

Si vous allez encore plus loin sur la partie gauche ou droite, alors le robot ne se déplace pas mais oriente son train arrière d'un côté ou de l'autre pour pouvoir braquer au maximum.

Vous pouvez essayer de faire faire au robot au **demi-tour** sur lui-même ou des **manœuvres simples** pour pouvoir mieux le piloter à distance quand il ne sera plus devant vous. Vous pouvez aussi essayer le pilotage via l'écran tactile d'un smartphone.

Description des champs :



LAMES

1er clic : allume les lames de coupe

2ème clic : Augmente la vitesse de rotation des lames de coupe

3ème clic : Arrête les lames de coupe



BOUGER

Cliquez sur la barre grise et maintenez-la enfoncée dans la direction vers laquelle vous souhaitez que le robot se dirige. Exemple : Pour tourner à droite, faites glisser la barre grise vers l'avant puis vers la droite.

## g. Mode autonome

Autour d'un pieu :

Si vous avez une petite surface (quelques dizaines de mètres carrés), avec de l'herbe, vous pouvez très rapidement voir le robot tondre en autonomie. L'idée du **mode piquet**, c'est simplement celle

d'une chèvre attachée à un piquet par une corde : elle va tondre un cercle d'herbe autour de ce piquet. Placez le robot au centre de la surface à tondre.

En extérieur, le GPS du robot devrait le localiser correctement et vous devriez voir apparaître la position réelle du robot sur la carte. Si ce n'est pas le cas, alors l'horizon n'est peut-être pas assez dégagé pour pouvoir voir les satellites GPS. Attendez ou trouvez un endroit avec un ciel plus "ouvert" (pas d'arbres ou de bâtiments proches du robot).

1/ Cliquez sur l'icône .

2/ Sélectionnez le rayon du cercle (en mètres) dans lequel vous souhaitez que le robot travaille autour du point de piquet.

3/ Cliquez sur « ENVOYER »

Un tracé vert apparaîtra, avec le robot au centre de celui-ci.

Le robot commencera à se déplacer et à tondre dans la zone de « piquet » définie.

Pour arrêter le robot, cliquez sur le bouton « Marche/Arrêt »

## A l'intérieur d'une parcelle ou le long d'une piste

1/ Se référer à la Section 3.2.2 pour dessiner les arêtes du TRACÉ ou pour définir la trajectoire du TRACÉ.

2/ Assurez-vous que le robot est situé à l'intérieur de la zone définie.

3/ Appuyez sur ENVOYER

Un tracé vert apparaîtra avec le robot à l'intérieur.

Le robot commencera à se déplacer et à tondre dans la zone définie.

Pour arrêter le robot, cliquez sur le bouton « Marche/Arrêt »

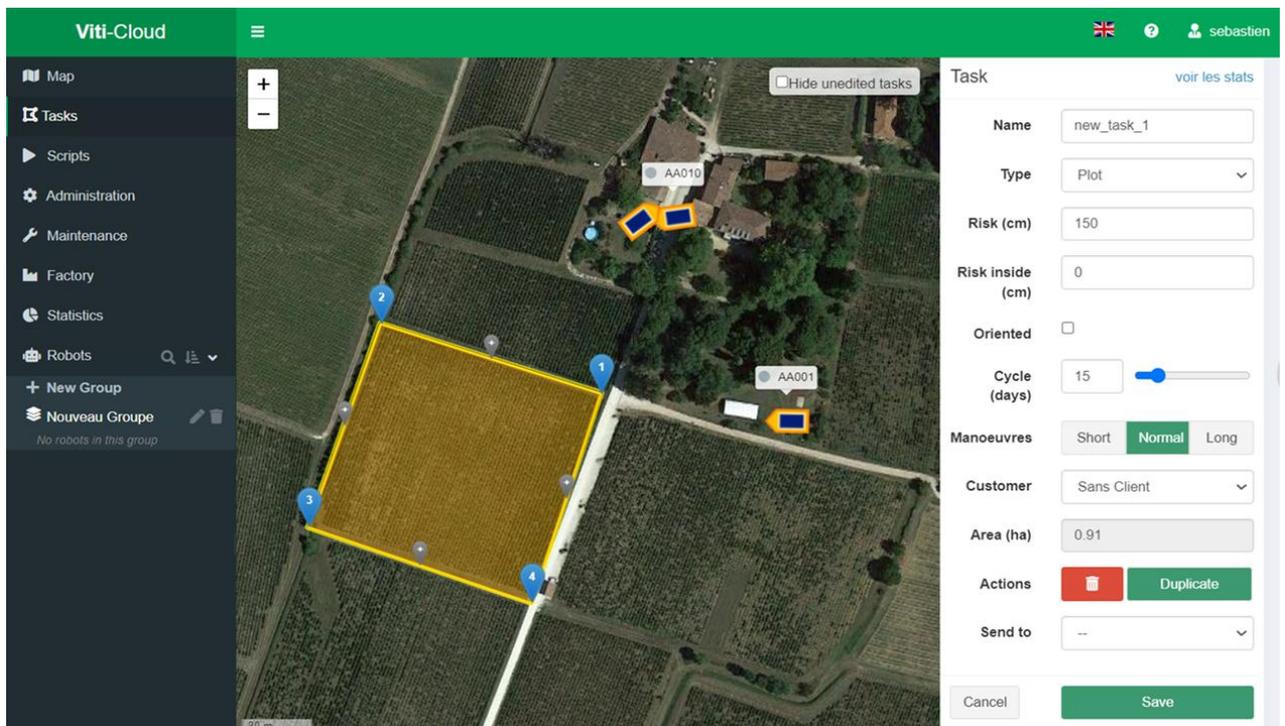
## h. Tâches

Cliquez sur l'élément « Tâche » dans le menu principal

Cet onglet vous permet de créer et de modifier des tâches permanentes. Ces tâches seront sauvegardées dans le Cloud, ce qui les rendra accessibles sur tous vos robots disponibles.

### Création d'un tracé

- Cliquez sur l'icône .
- Cliquez sur la vue satellite à l'emplacement des « coins » du tracé que vous souhaitez dessiner.
- Des marqueurs bleus apparaîtront à chaque emplacement de « clic ».
- « + » apparaîtra entre les marqueurs bleus. Cliquez sur un « + » pour ajouter un marqueur bleu intermédiaire supplémentaire. Pour déplacer un marqueur bleu, cliquez sur ce marqueur et ne relâchez pas votre clic tant que le marqueur n'est pas déplacé.
- Cliquez sur n'importe quel marqueur bleu pour le supprimer de la carte.
- Une fois le tracé défini, ses paramètres peuvent être paramétrés



**Nom** : Choisissez un nom pour la nouvelle tâche  
**Type** : Spécifiez le type de la tâche que vous créez (Parcelle est ce que nous mettons en place)

**Risque** : Largeur de la zone de manœuvre autorisée à l'extérieur de la parcelle (recommandé 150cm).

**Risque interne** : Largeur de la zone de manœuvre à l'intérieur de la parcelle (recommandé 100cm).

**Orienté** : Votre parcelle a une direction, un angle (rangs de vigne, panneau photovoltaïques) où sont alignés des obstacles. Si vous signalez cette orientation au robot, en cas de choc avec un obstacle, il manœuvrera de façon à éviter de se retrouver dans l'orientation, par exemple pour éviter d'être piégé dans l'alignement d'un rang de vigne.

**Orientation** : (disponible uniquement si l'option Orienté est cochée) Définissez la direction des obstacles.

**Mode rang** : Si vous définissez une orientation à la parcelle, vous pouvez demander au robot de faire des allers-retours sur la parcelle dans cette orientation.

**Cycle** : Définissez le temps de récurrence entre les passages (recommandé tous les 15 jours).

**Manœuvre** : Durée des manœuvres en fonction de la densité des obstacles dans la zone de travail. Sélectionnez Court si la densité d'obstacles est élevée (vignoble) ou Long si la densité d'obstacles est faible (vergers).

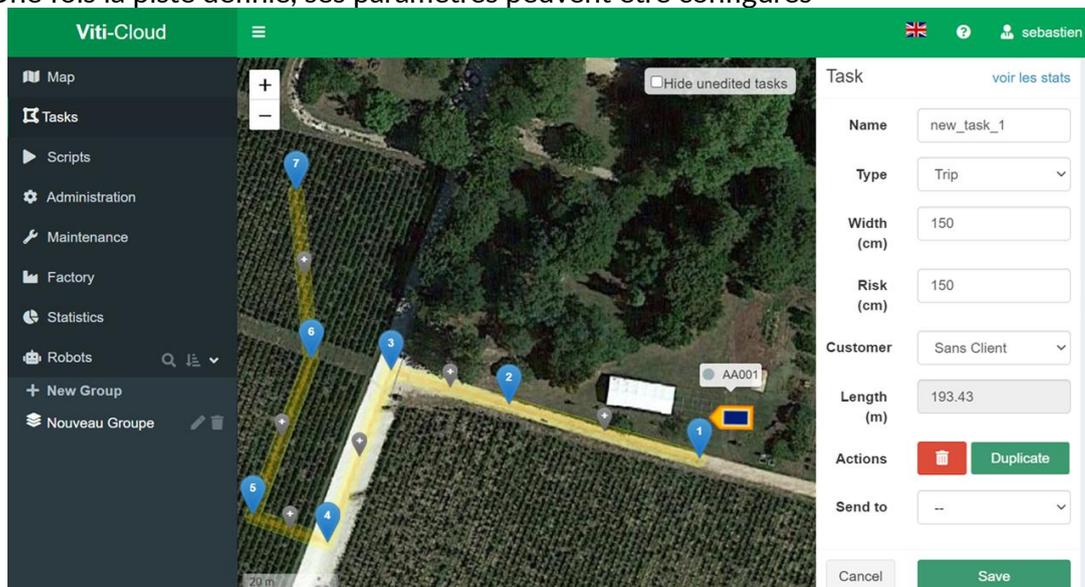
**Actions** : Choisissez de supprimer ou de dupliquer votre tâche

**Envoyer** : Envoyer la tâche au robot sélectionné

**Annuler ou enregistrer** les modifications.

## Création d'une piste

- Cliquez sur l'icône .
- Cliquez sur la vue satellite sur le point de départ de la trace et sur les points suivants définissant la trace.
- Des marqueurs bleus apparaîtront le long de la piste.
- « + » apparaîtra entre les marqueurs bleus. Cliquez sur un « + » pour ajouter un marqueur bleu intermédiaire supplémentaire. Pour déplacer un marqueur bleu, cliquez sur ce marqueur et ne relâchez pas votre clic tant que le marqueur n'est pas déplacé.
- Cliquez sur n'importe quel marqueur bleu pour le supprimer de la carte.
- Une fois la piste définie, ses paramètres peuvent être configurés



**Nom** : Choisissez un nom pour la nouvelle tâche

**Type** : Spécifiez le type de la tâche que vous créez (Track est ce que nous mettons en place)

**Largeur** : Définissez la zone de tonte autorisée.

**Risque** : Définir la zone de manœuvre autorisée le long de la piste. (Recommandé 150cm)

**Longueur** : Calcule la longueur de la piste

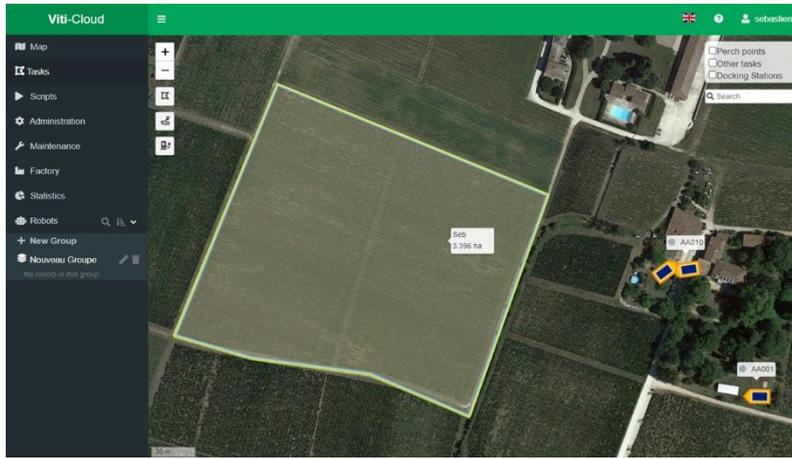
**Actions** : Supprimer ou dupliquer la tâche.

**Envoyer** : Envoie la tâche au robot sélectionné.

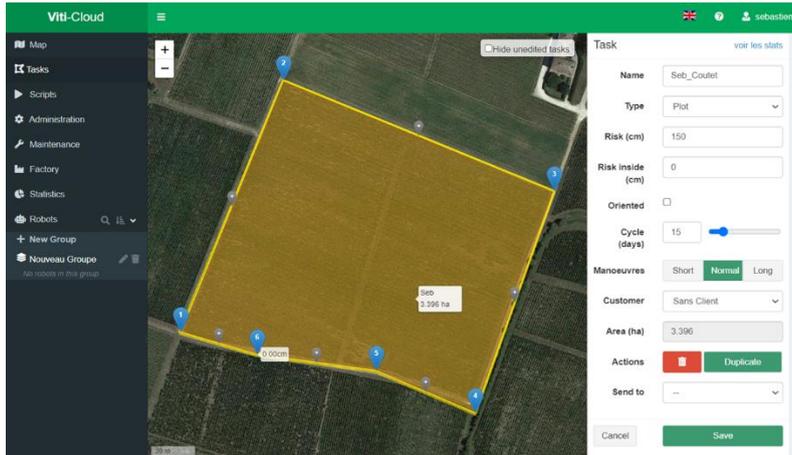
**Annuler** ou **enregistrer** les modifications.

## Modification d'une tâche

- Cliquez avec le bouton droit de la souris sur la tâche que vous souhaitez modifier.
- Tous les paramètres disponibles peuvent être ajustés



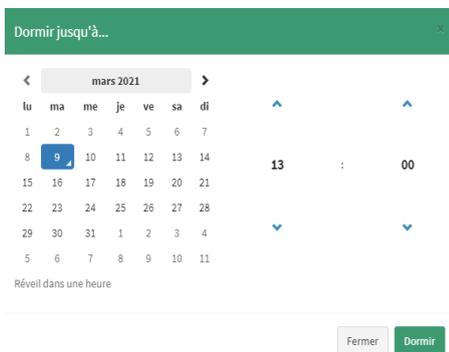
>>>



## i. Mise en veille

Le robot consomme de l'énergie même lorsqu'il ne travaille pas : il écoute le réseau mobile, actualise sa position GPS, envoie des messages au cloud fréquemment sur ses moteurs, etc. Pour ne pas dépenser inutilement cette énergie et ces octets de réseau mobile, il est conseillé de faire dormir le robot lorsqu'il ne travaille pas.

Lorsque le robot est en sommeil, son panneau solaire le recharge mais il ne consomme plus d'énergie. L'icône du robot dans le menu devient .



Vous accédez à ce menu en cliquant sur "Sommeil" présent dans le panneau de commande.

Vous devez configurer une heure de réveil approximative (par exemple, demain à 9h, dans trois jours...).

Si vous changez d'avis et voulez réveiller le robot à distance avant cette heure de réveil, vous pouvez le faire, mais il faudra attendre quelques minutes supplémentaires, au pire 15 minutes. En effet, même en sommeil, le robot se connecte au

cloud périodiquement pour vérifier s'il n'a pas reçu un ordre de réveil.

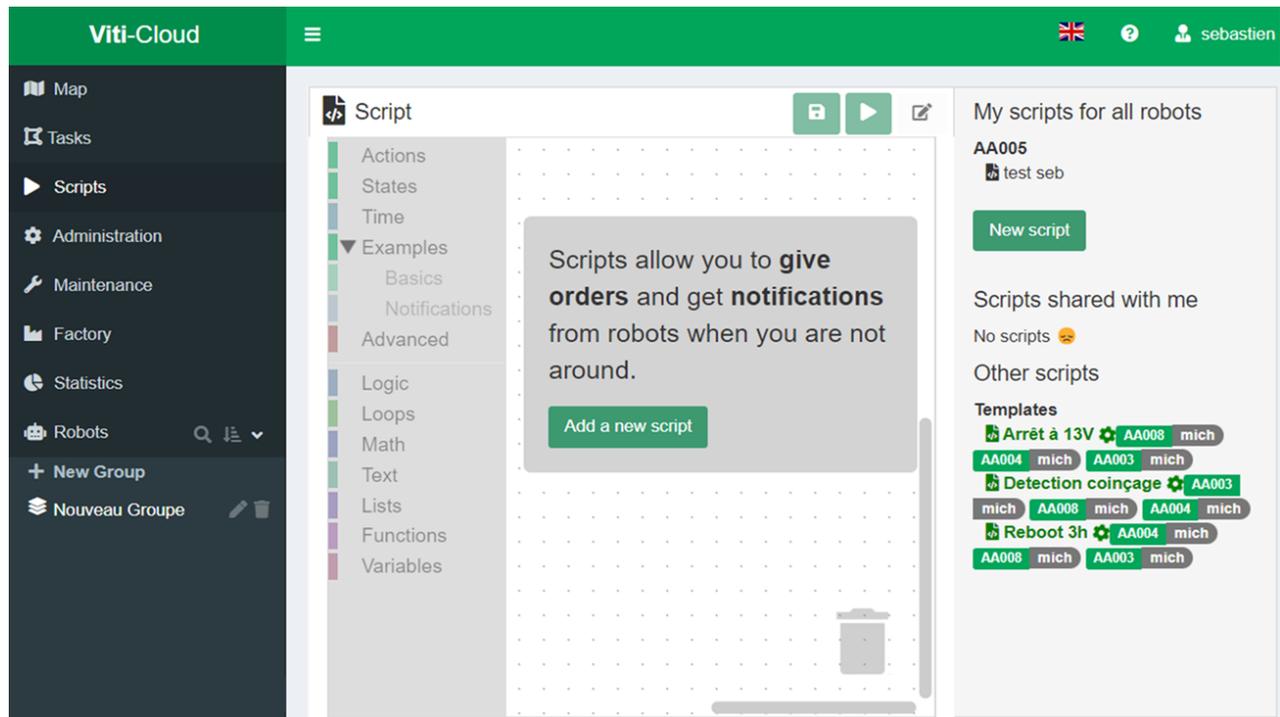
Vous pouvez aussi réveiller le robot en passant l'interrupteur physique du robot sur OFF puis sur ON à nouveau.

## 4. Utilisation avancée du robot

Les « scripts » permettent de :

- Programmer des instructions spécifiques/réglées/précises pour que le robot les exécute
- Programmer des comportements récurrents à suivre par le robot
- Définir des notifications à recevoir en cas d'événements spécifiques
- Répondre à tous les besoins spécifiques que vous pourriez avoir concernant le fonctionnement de votre robot

Pour accéder à la page d'accueil des scripts, cliquez sur 



### a. Création d'un nouveau script

1-Cliquez sur . La fenêtre suivante s'affiche

2-Choisissez et renseignez un nom pour votre nouveau script

Name:

Script Owner Manual

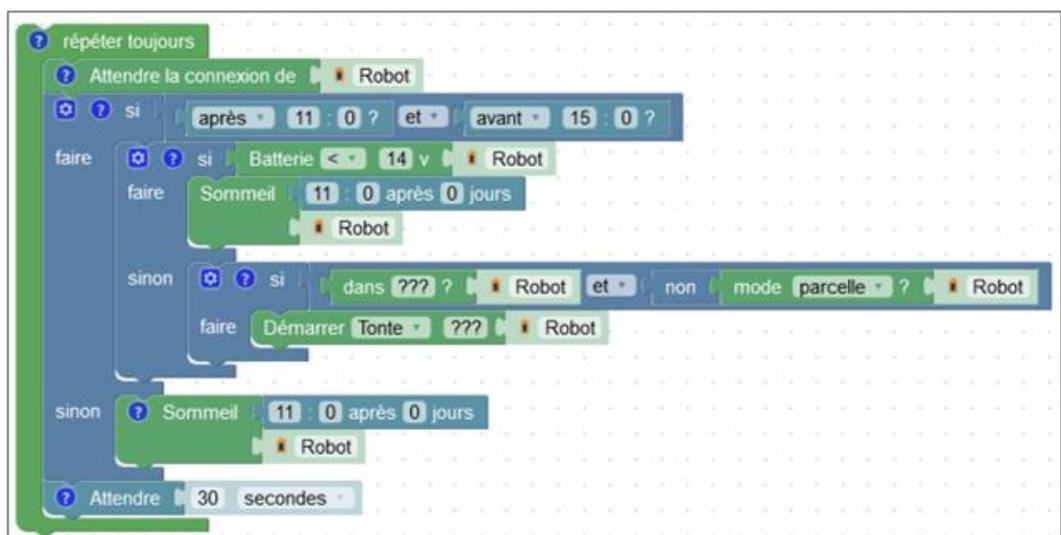
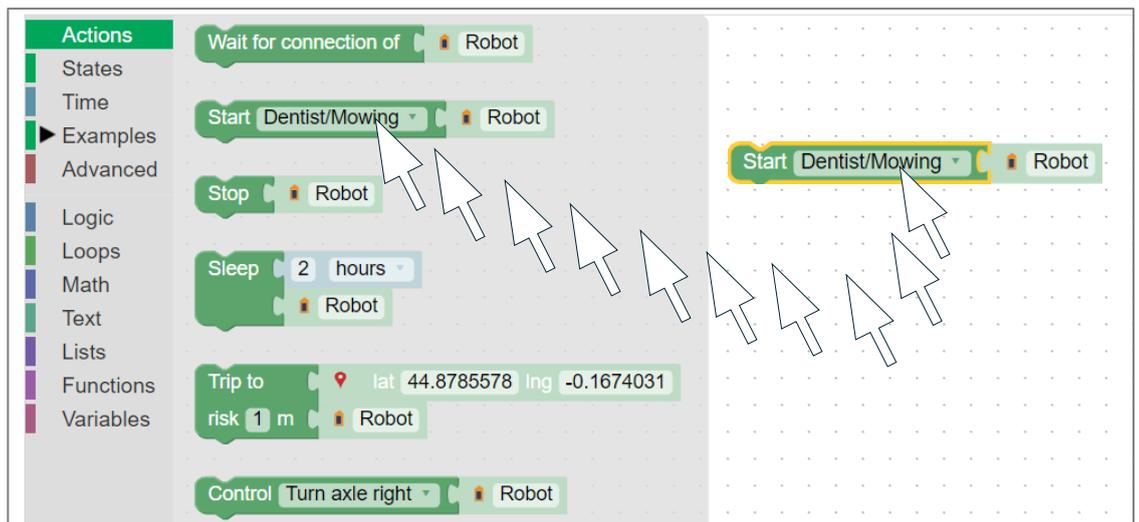
3-Sélectionnez l'option qui s'applique à votre script :

- Modèle de script (si vous souhaitez qu'il soit disponible pour l'un de vos robots)
- Fleet Script (si vous souhaitez qu'il ne soit disponible que pour certains de vos robots)
- Script de robot (si vous voulez qu'il soit appliqué immédiatement à un seul robot)

4-Allez dans le menu Outils de script pour sélectionner les composants que vous souhaitez insérer dans votre script. Vous pouvez cliquer longuement sur n'importe quel composant pour le faire glisser sur la partie « Livre blanc » à droite.



**NOTE :** Le module Vitrover SCRIPTS est alimenté par une application standard SCRATCH PROGRAM. Vous pouvez vous référer à toutes les formations générales en ligne ou aux glossaires concernant la « programmation SCRATCH » pour obtenir des détails sur toutes les fonctions et outils disponibles affichés dans le menu Vitrover SCRIPTS.

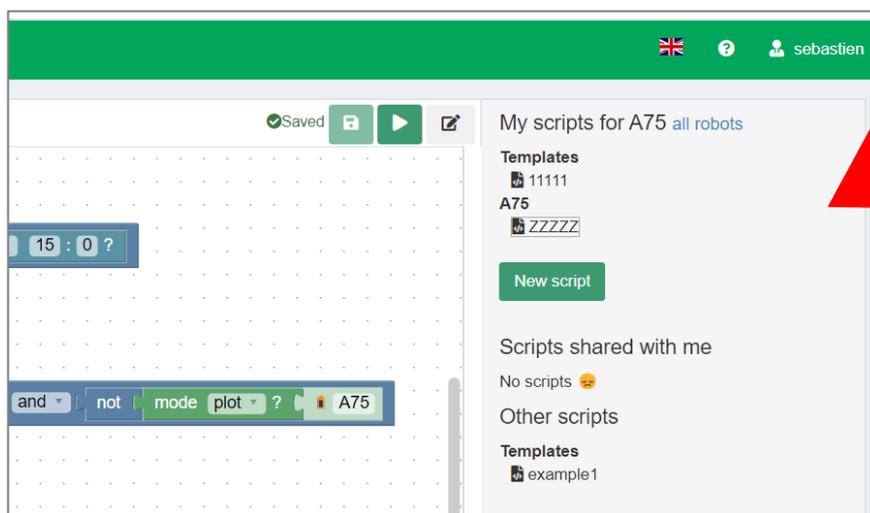


5-Une fois que votre script est terminé, assurez-vous de l'enregistrer en cliquant sur

6-Transmettez votre script au(x) robot(s) sélectionné(s) et lancez-le en cliquant sur le bouton de lecture 

## b. Modification d'un script

Vous pouvez trouver la liste de tous vos scripts sur le côté droit de la page d'accueil de SCRIPTS



1-Cliquez sur le nom du script  11111 pour commencer à modifier votre script.

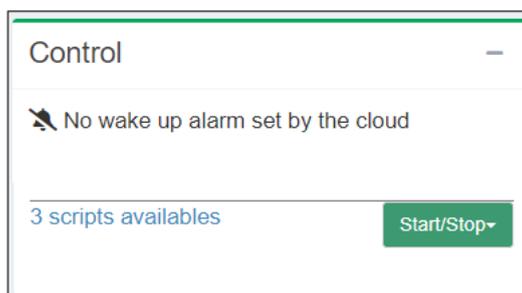
2-Une fois vos modifications de script terminées, assurez-vous d'enregistrer votre script mis à jour en cliquant sur 

3-Transmettez votre script mis à jour au(x) Robot(s) sélectionné(s) et lancez-le en cliquant sur le bouton de lecture 

## c. Exécution d'un script existant

1-Rendez-vous sur la page du robot.

2-Regardez la section « CONTROL »



3-Cliquez sur l'icône  pour voir tous les SCRIPTS disponibles pour le robot sélectionné.

4-Cliquez sur le script que vous souhaitez exécuter pour le lancer sur le robot sélectionné.

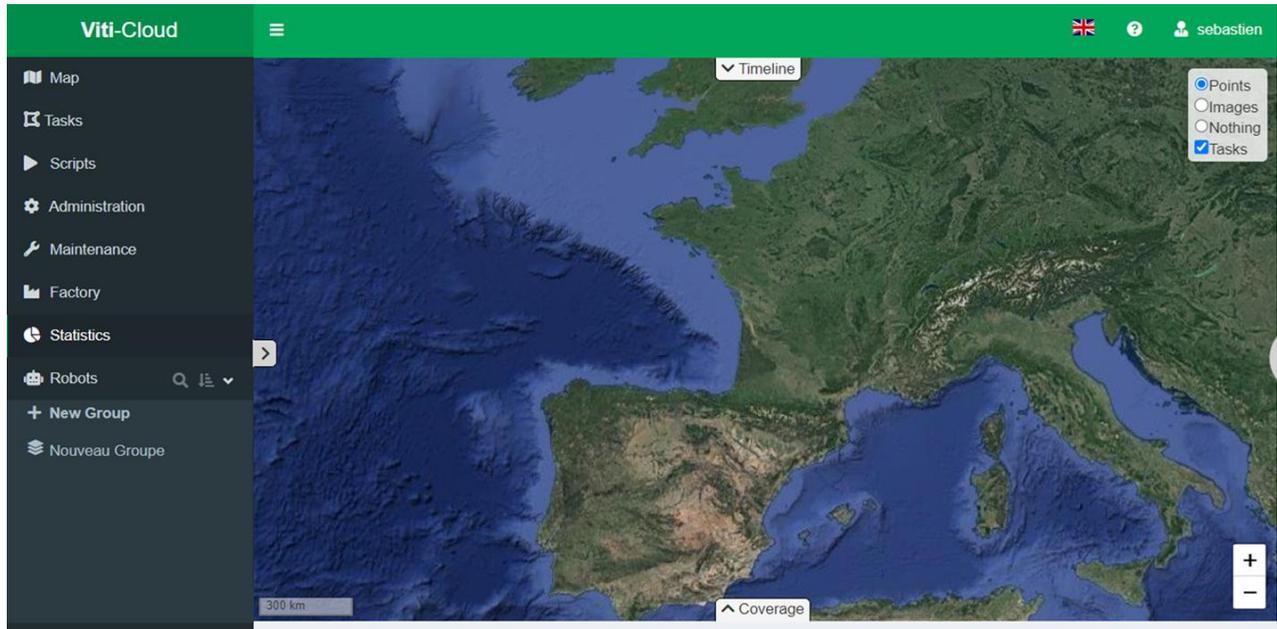


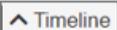
**Plusieurs SCRIPTS peuvent être exécutés simultanément sur le même robot. Cela peut aider à effectuer plusieurs actions en même temps (caméra, dentiste, piste, etc.). Méfiez-vous des scripts qui donnent des directions opposées au robot. Cela peut entraîner des messages d'ERREURS et des dysfonctionnements.**

# 5. Statistiques d'utilisation et options du robot

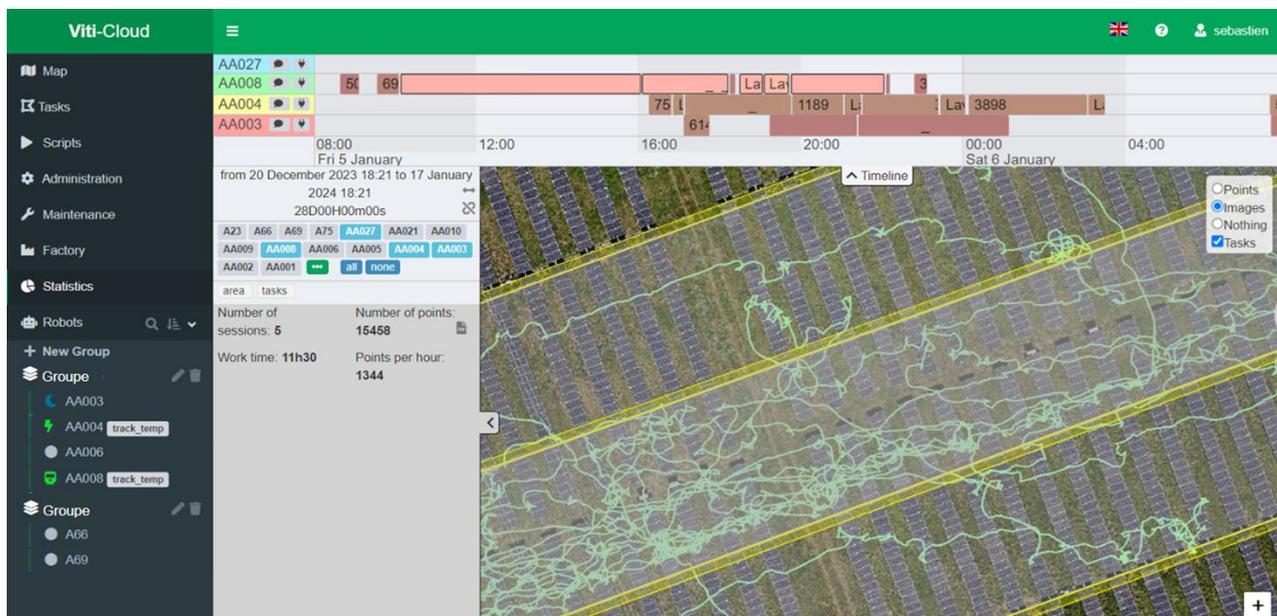
Le module Statistiques fournit des informations sur le travail et l'efficacité de votre robot.

## VOIR LES OPTIONS



- 1/ Cliquez sur la flèche gauche  pour afficher le tableau de bord
- 2/ Cliquez  pour afficher toutes les sessions de travail des robots sélectionnés.
- 3/ Cliquez  pour afficher les données du rapport d'efficacité

### a. Sessions de travail



- 1/ Sélectionnez les Robots que vous souhaitez vérifier (bleu = sélectionné / gris = non sélectionné) :



- 2/ Cliquez sur n'importe quelle session dans la zone TIMELINE

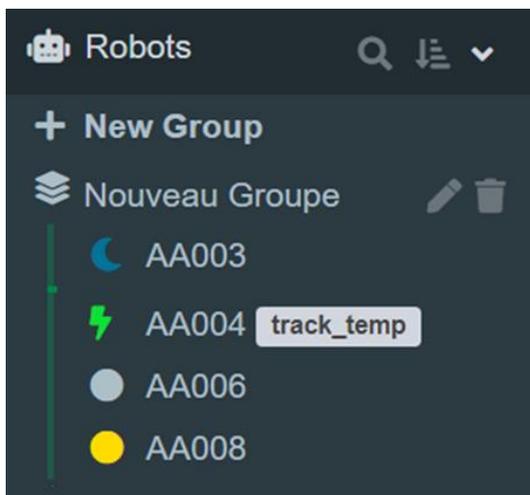




## 6. Etats du robot

### a. Liste des robots

Cette liste affiche tous les robots auxquels vous avez accès.



Les robots sont nommés avec le **format [lettre][lettre]xxx**, par exemple, **AA045**, **AA065**, **BA034**, etc. Vous retrouverez dans cette liste, le nom de votre robot se trouvant également sur l'étiquette collée sur la coque du robot.

Une fois que la liste des robots est visible, si votre robot est toujours introuvable, veuillez demander l'accès à votre robot auprès d'un administrateur Vitirover.

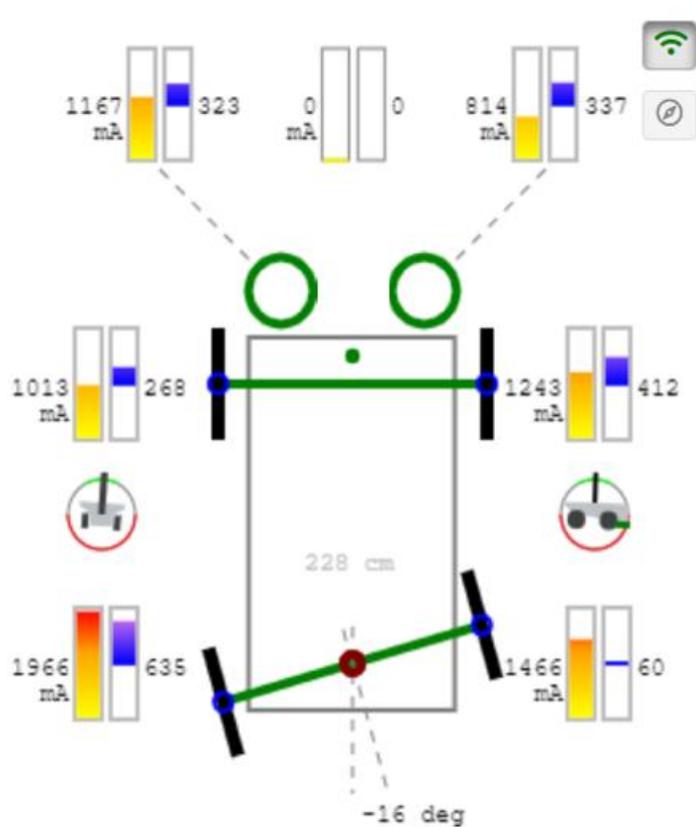
Si la liste n'est pas visible à gauche de l'écran, cliquez sur l'icône suivante : 

Les robots peuvent être rassemblés dans « Groupes de Robots » dans la liste qui s'affiche. Exemple : Ma\_parcelle. Pour créer un nouveau groupe, cliquez sur « Nouveau groupe » et donnez-lui un nom.

La liste des robots affiche des icônes d'état à côté de chaque nom de robot :  **AA008**

## 7. Etats des moteurs

L'image ci-dessous représente le robot vu d'en haut (l'avant du robot est vers le haut).



La barre bleue  est liée à la vitesse de rotation de chaque moteur

La barre jaune  indique le courant électrique qui traverse chaque moteur (en milliampères).

Toute barre qui devient rouge  signifie une consommation temporaire très élevée et anormale.

Si une barre reste rouge pendant un certain temps, le robot peut envoyer un message d'erreur.

Les 2 cercles verts   représentent les moteurs du bloc de coupe. Les robots Vitirover n'ont que 2 moteurs (gauche et droit).

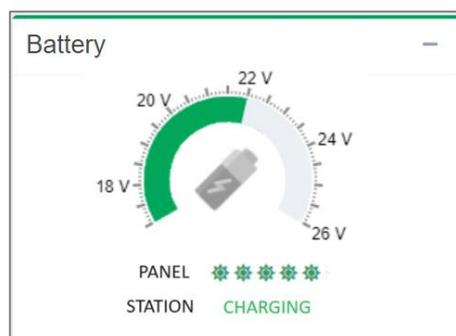
Les 2 icônes suivantes   indiquent l'inclinaison du robot (de gauche à droite et d'avant en arrière).

L'angle  indique l'orientation de l'essieu arrière du robot et fournit la direction actuelle du robot.

L'unité utilisée pour la vitesse n'est pas la rotation par minute, mais une unité "propriétaire" proportionnelle. Une **vitesse normale** pour les tondeuses est d'environ **600**.

L'unité utilisée pour la puissance est le **milliampère** (au voltage fourni actuellement par la batterie). Sur nos têtes de coupe à deux moteurs, le moteur du milieu va toujours rester à 0, comme ici.

## 8. État de la batterie



Cet écran fournit :

Le niveau de charge de la batterie du robot en fonction de ses besoins pour pouvoir tondre.

La qualité de la charge actuelle du panneau solaire de 1 début (faible) à 5 étoiles (meilleure).

L'état de la station de charge (la station charge-t-elle correctement la batterie du robot ?)

## 9. Icônes d'état et messages du robot

Voici la signification de ces icônes :

		<b>Explication :</b>
	<b>CONNECTÉ</b>	Le robot est connecté et disponible.
	<b>AU TRAVAIL</b>	Le robot tond et envoie des données (coordonnées GPS, zone de travail, consommation des moteurs).
	<b>ERREUR</b>	Une erreur a été détectée.
	<b>DÉCONNECTÉ</b>	Le robot est déconnecté. Le réseau GSM n'est pas disponible ou les batteries sont trop faibles pour communiquer. Cependant, même en cas de déconnection, le robot peut continuer à tondre.
	<b>ENDORMI</b>	Ou : - Le robot a été mis en veille via l'application Web - L'interrupteur mécanique principal Marche/Arrêt situé à l'arrière du robot a été mis sur OFF - La batterie principale du robot est totalement vide Cependant, la batterie du traceur GPS a encore suffisamment d'énergie pour fournir la position du robot.
	<b>BATTERIE PLEINE</b>	La batterie du robot est pleine et le robot est connecté, actif et communique
	<b>CHARGE</b>	La batterie du robot est en charge.
	<b>DENTISTE</b>	Le robot nettoie lui-même son bloc de coupe (lames de coupe et disques de support)
	<b>RISQUE</b>	Le robot se croit en danger de sortir de la zone qui lui a été donnée (hors d'une parcelle, ou trop loin d'une piste). Il attend que son GPS lui confirme qu'il peut à nouveau bouger
	<b>TRIP</b>	Le robot suit une PISTE qui a été programmée.
	<b>TRACK</b>	Le robot suit un TRACK qui a été programmé.
	<b>BATTERIE VIDE</b>	La batterie principale est déchargée et ne permet pas au robot de fonctionner. Le robot fournit toujours sa position.
	<b>RETOURNÉ</b>	Le robot est à l'envers et il faut l'aider

## 10. Options avancées

### a. Traqueur de sécurité antivol GPS

Lorsque le robot est en mode veille ou éteint ou lorsque sa batterie est vide, un traceur de sécurité



GPS secondaire communiquera toujours avec le VitiCloud afin de connaître l'emplacement réel du robot.

Lorsqu'elle est activée, cette fonction

affichera l'  icône à l'emplacement réel et actuel du robot.

Pendant ce temps, l'icône du robot

deviendra grise  et affichera la dernière position connue du robot avant qu'il ne soit déplacé.

Le GPS secondaire dispose d'une batterie autonome d'une autonomie de plusieurs

semaines.

Cette fonction sera automatiquement activée si le robot est déplacé manuellement (volé) hors de son PLOT défini.

### b. Notifications automatisées du robot

Afin de recevoir des Notifications/Messages/Alertes automatisés de la part de votre Robot

Vitirover, vous devez installer l'Application TELEGRAM  sur votre appareil mobile (Smartphone / Tablette) comme suit :

1-Allez sur Google Playstore ou Apple Appstore

2-Téléchargez l'application TELEGRAM

3-Ouvrez l'application TELEGRAM et configurez votre compte avec votre nom et votre numéro de téléphone

4-Allez dans les paramètres pour ajouter un nom d'utilisateur. Exemple : Robertotique

5-Démarrer une nouvelle conversation avec l'utilisateur suivant : @VitiroverBot

6-Envoyez un message simple tel que « bonjour » à @VitiroverBot

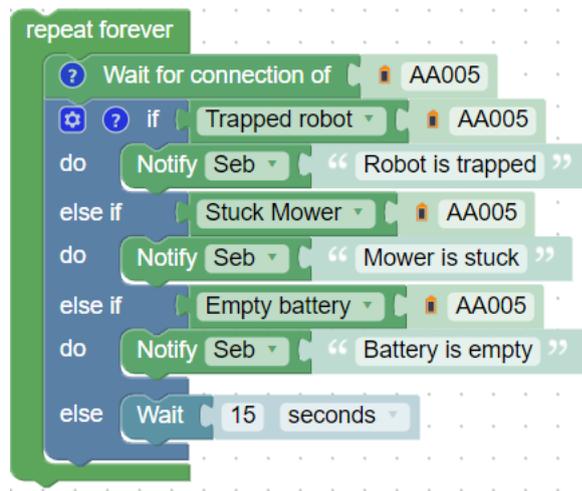
Vous recevrez une confirmation que votre profil a été ajouté aux « Destinataires des notifications ».



7-Envoyez un e-mail à [contact@vitirover.com](mailto:contact@vitirover.com) pour confirmer votre inscription en tant que récepteur de notifications Vitirover.

8-Attribuez le SCRIPT DE NOTIFICATION ci-dessous au(x) Robot(s) sélectionné(s) en allant sur la page SCRIPTS ou directement sur la page du Robot sélectionné(s).

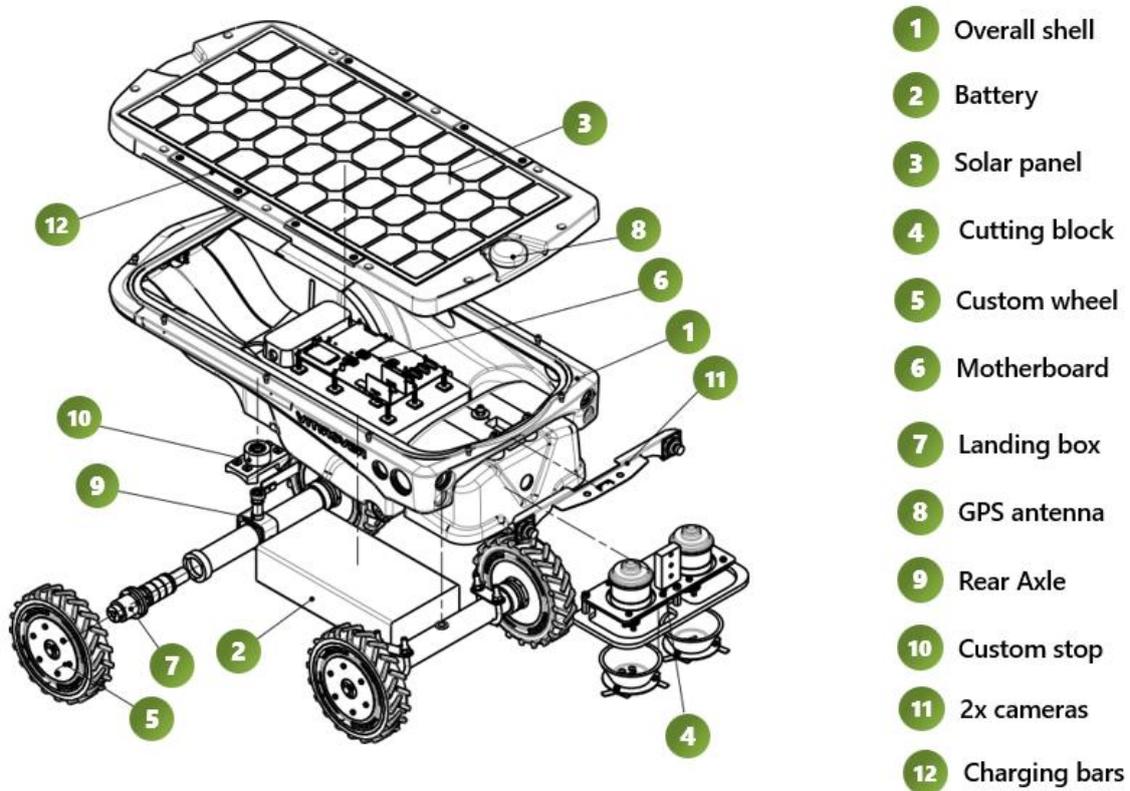
### SCRIPT NOTIFICATION



Votre robot est prêt à vous faire savoir quand il rencontre des difficultés.

# 11. Entretien, Nettoyage, & Maintenance

## a. Vue éclatée du robot



## b. Nettoyage



N'utilisez pas de nettoyeur haute pression pour nettoyer votre robot.

N'utilisez pas de solvants pour nettoyer votre robot.

L'utilisation d'un nettoyeur haute pression ou de solvants peut entraîner des dommages irréversibles pour votre robot.

Il est important que le robot VITIROVER reste aussi propre que possible.

Un robot sur lequel une grande quantité de poussière ou d'herbe est collée ne tondra pas aussi bien qu'il le devrait, ses performances seront diminuées.

La saleté peut entraîner une usure plus rapide du robot.

Pour une efficacité accrue et une durée de vie plus longue, nettoyez régulièrement votre robot Vitirover et remplacez les pièces usées si nécessaire.

Il est recommandé d'utiliser une brosse douce pour nettoyer le robot.

Pour réduire le risque d'endommager les composants électriques, les robots Vitirover doivent être rangés à l'intérieur et éteints en cas d'alerte de conditions météorologiques extrêmes.

## c. Maintenance

### Réglage hauteur de tonte à 5cm et à 7cm

#### Matériel nécessaire :

- Clé allen 6mm

#### Etape 1/2 - Dévisser le bloc de tonte

À l'aide de votre Clé allen 6mm, dévisser complètement la vis qui maintient le bloc de tonte pour libérer le bloc.



#### Etape 2/2 - Régler la hauteur souhaitée et revisser

Ensuite, Positionnez le bloc de tonte sur le réglage suivant en faisant translater le bloc.

Revissez la vis dans le trou correspondant à la hauteur de tonte de 7cm.

Vous avez maintenant réussi à régler une hauteur de tonte a 7 cm.

### Réglage hauteur de tonte à 10cm

#### Matériel nécessaire :

- Clé hexagonal de 10mm
- Frein filet
- Clé allen 6mm

#### Etape 1/4 - Retirer le pare-chocs

Munissez-vous de votre Clé hexagonal de 10mm et retirer les 3 vis. Veillez à bien conserver les 3 vis e côté.

Une fois que vous avez extrait les 3 vis vous pouvez retirer le pare choc.



#### Etape 2/4 - Refixer les vis du pare choc

Pour que les colonnes de fixation du pare choc ne soit pas obstrué par de la terre ou tout autres résidus lors du fonctionnement du robot. Refixer les vis du pare-chocs.

Pour chacune des vis mettez une goutte de frein filet sur le filetage des vis avant de les resserrer dans les fixations pour éviter qu'elles ne se dévissent lors du fonctionnement du robot.

#### Etape 3/4 - Dévisser le bloc de tonte

A l'aide de votre clé allen 6mm, dévisser complètement la vis qui maintient le bloc de tonte pour libérer le bloc.

#### Étape 4/4 - Régler la hauteur souhaitée et revisser

Ensuite, Positionnez le bloc de tonte sur le réglage suivant en faisant translater le bloc pour atteindre le dernier réglage. Cette position est la plus haute vous permettant de tondre avec une hauteur de 10cm.

Revissez la vis qui maintient le bloc, permettant d'immobiliser le bloc de tonte à la hauteur souhaitée.

Enfin, Votre robot est réglé avec une hauteur de tonte a 10 cm.

## Changement des disques de tonte

### Matériel nécessaire :

- Tournevis plat

### Étape 1/3 - Préparation du Robot

Penchez le robot sur le côté

### Étape 2/3 - Retrait du disque de tonte

Desserrez les 3 vis centrales (6 tours max pour éviter de les retirer complètement)

Faites glisser le disque sur le côté pour insérer les vis dans les trous ronds correspondants et retirez le disque.

### Étape 3/3 - Installation du nouveau disque de tonte

Répétez les actions inverses (inversées) pour monter un nouveau disque.



## Changement de batterie

### Étape 1/3 - Préparation du Robot

Avant de commencer éteignez votre robot et munissez-vous de la clé qui permet d'ouvrir la trappe de la batterie.

Pour commencer, positionnez votre robot sur la tranche pour pouvoir effectuer la manipulation plus facilement.

À l'aide de la clé, ouvrez la trappe et maintenez celle-ci lors de l'ouverture pour éviter qu'elle ne tombe brusquement.



## Étape 2/3 – Préparation du Robot

Déloger la batterie de son emplacement pour faire apparaître le branchement de la batterie.



Débrancher la batterie délicatement ensuite, mettez la de côté.

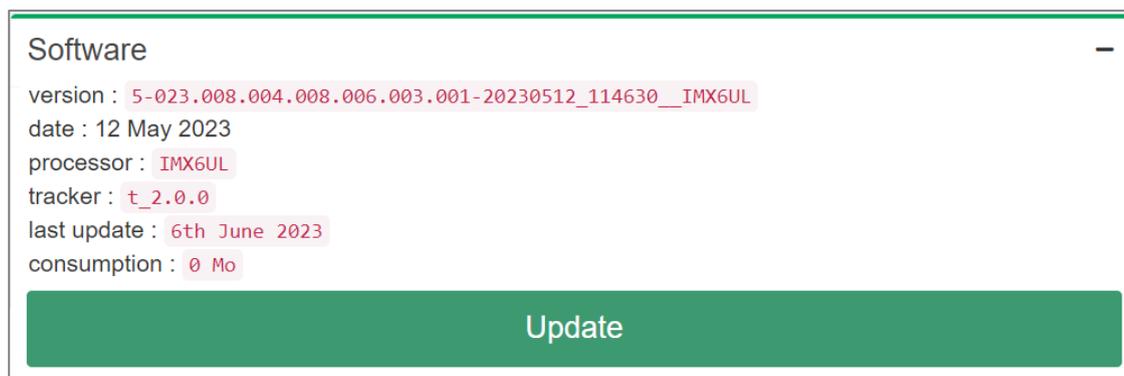
## Étape 3/3 – Préparation du Robot

Munissez-vous de votre nouvelle batterie chargée au préalable. Vous pouvez donc brancher et installer la nouvelle batterie dans son compartiment.

Pour refermer, retirez la clé de la serrure et effectuez une pression pour refermer la trappe.

Il ne vous reste plus qu'à remettre votre robot sur ces 4 roues et l'allumer.

## Mise à jour logicielle



Cette fenêtre affiche les informations concernant la mise à jour du logiciel du robot. Comme pour un ordinateur, lorsque vous cliquez sur UPDATE, le logiciel se télécharge sur le robot et le robot redémarre. Les mises à jour logicielles durent généralement environ 5 minutes. Vitirover ne mettra pas à jour automatiquement votre robot, mais quand une nouvelle version stable est disponible, il vous proposera de mettre à jour.

## 12. Garantie du fabricant

VITIROVER SAS garantit le fonctionnement du Robot Vitirover pendant 2 ans à compter de la date d'achat.

Le client doit respecter les CGU pour que la garantie s'applique, les CGU peuvent être trouvés en suivant ce lien :

<https://vitirover.fr/conditions-generales-dutilisation/>

La garantie couvre les défaillances graves liées aux matériaux ou à la production.

Pendant la période de garantie, VITIROVER SAS réparera le Robot Vitirover sans frais supplémentaires si les conditions suivantes sont remplies :

- Le robot de tonte VITIROVER ne doit être utilisé que dans les conditions décrites dans ce

manuel d'utilisation.

- L'utilisateur ne doit pas essayer de démonter et/ou de réparer le robot Vitirover par lui-même.

Des plans de maintenance/service sont également disponibles et comprennent : le contrôle annuel du robot, le nettoyage du mécanisme et de l'électronique du robot, la vérification des pièces usées, la lubrification mécanique, le test de capacité du panneau solaire et des batteries, la mise à jour du logiciel, les tests, les fonctions, les tests de performance et de sécurité et tout autre travail de maintenance si nécessaire.

Veillez contacter votre revendeur ou installateur local pour plus de détails sur l'extension de garantie et le plan de maintenance/service.

Les dommages résultant des causes profondes suivantes ne sont pas couverts par la garantie du fabricant :

- Stockage inapproprié.
- Utilisation de piles autres que les piles spécifiques à Vitirover

La compatibilité entre le robot Vitirover et d'autres appareils tels que les télécommandes ou les transmissions radio n'est pas garantie par la garantie du fabricant Vitirover.

Les pièces de coupe (disques et lames) ainsi que les pneus du robot sont des fournitures d'usure qui ne sont pas couvertes par la garantie.

En cas de dysfonctionnement ou de questions, veuillez contacter votre support local, votre installateur ou votre revendeur pour essayer de résoudre le problème via l'assistance à distance avant d'autres actions.

Afin que le support soit le plus efficace possible, soyez prêt à :

- Indiquez le nom du robot / le numéro de série (XX-nnn avec X = lettres et n = chiffres). Exemple « AA008 »
- Indiquez le lieu et la date d'achat
- Exécutez un test guidé via votre compte VitiCloud. Veuillez identifier votre nom d'utilisateur et votre mot de passe avant l'appel.

## 13. Assurance

Il est considéré comme un outil d'exploitation, au même titre que les systèmes d'irrigation, les pulvérisateurs ou les pompes. Le Robot Vitirover doit donc être déclaré à l'Assurance Responsabilité Civile de l'entreprise qui le possède.

## 14. Spécifications techniques

Les spécifications réelles peuvent varier en fonction des conditions du terrain (nombre et type d'obstacles, type de sol, conditions météorologiques, sécheresse du sol, propreté du robot, entretien, etc.)

● DIMENSIONS [cm] ( L x l x H )	75 cm x 40 cm x 30 cm
● DIMENSIONS [in] ( L x W x H )	29" 1/2 x 15" 3/4 x 11" 3/4
● WEIGHT (kg / lbs)	23 kg - 51 lbs
● CONSUMPTION	1 W/kg - 0.45 W/lb
● AUTONOMOUS MOVEMENT	YES
● MAX SPEED	900 m/h - 0.55 MPH
● WHEEL DRIVE	4 WD
● DRIVE MOTORS	4 (1 per wheel)
● SOUND LEVEL (dBA)	40 dBA
● MAX SLOPE (based upon soil)	15 to 20%
● WEB BASED DASHBOARD	YES
● CUTTING BLOCK	2 Rotating Grinders
● CUTTING HEIGHT ( cm / in )	5 to 10 cm - 2" to 4"
● CUTTING WIDTH ( cm / in )	30 cm - 11" 3/4
● PRECISION TO OBSTACLE	< 1cm - < 1/2"
● FRONT CAMERAS (RGB)	2
● INERTIAL SENSOR	IMU
● POWER SUPPLY	Solar Panel
● CHARGING DOCK STATION	Solar / Direct
● GEOLOCATION (GNSS)	GPS, GLONASS BEIDOU, GALILEO
● GEOLOCATION (RTK)	YES
● SECURITY GEOLOCATION	Security Battery
● ANTI-THEFT / SAFETY SHUT-OFF	Remote / Auto
● SAFETY FEATURE	Auto Shut Off
● EMISSIONS (CO2/Chemicals)	0

## 15. Déclaration de conformité

### Déclaration de conformité CE

Nous, VITIROVER SAS, Basée au « Lieu-dit Simar, La Gare, 33330 Saint Emilion », déclarons, sous notre seule responsabilité, que la Tondeuse Robotisée Solaire Autonome Commerciale Vitirover VR8 i-GPS Tout Terrain, portant les numéros de série de l'année 2024 et au-delà (l'année de fabrication est clairement inscrite sur le robot suivi de son numéro de série) est conforme aux dispositions de la Directive du Conseil :

- Directive « Machines » **2006/42/CE**.
- Directive **2011/65/UE** « relative à la limitation de l'utilisation de certains produits dangereux ».
- Directive **2000/14/UE** « relative aux émissions sonores et aux matériaux extérieurs ».
- Directive **2004/108/CE** relative à la compatibilité électromagnétique, y compris les modifications actuelles en vigueur. Ces normes ont été respectées :
  - **EN 61000-6-3** (émission)
  - **EN 61000-6-1** (immunité)



VITIROVER SAS, le 1er janvier 2024

A handwritten signature in black ink, appearing to be 'M. Dec', is written over the printed name of the company.