



DREAME

**Dreame Roboticmower A2
User Manual**

EN	P04~P42
SV	P43~P81
PL	P82~P121
NO	P122~P160
DA	P161~P199
FI	P200~P238
ET	P239~P277
CS	P278~P316
LV	P317~P355
LT	P356~P394
RO	P395~P433
HU	P434~P472
SK	P473~P511

Original Instructions

Table of Contents

1 Safety Instructions	P05
2 Product Introduction	P09
3 Installation	P12
4 Preparation for First Use	P14
5 Map Your Garden	P20
6 Operation	P25
7 Dreamehome App	P28
8 Maintenance	P31
9 Battery	P35
10 Winter Storage	P35
11 Transport	P35
12 Troubleshooting	P36
13 Specifications	P40

1 Safety Instructions

1.1 General Safety Instructions

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

1.2 Safety Instructions for Installation

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

1.3 Safety Instructions for Operation

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

1.4 Safety Instructions for Maintenance

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

1.5 Battery Safety

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




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

1.6 Residual Risks

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

1.7 Symbols and Decals

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

	Before charging, read the instructions.
	Direct current
	Class II

INTENDED USE

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



Hereby, TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. declares that the radio equipment model Dreame MXXA8203/MXXA8202 is in compliance with Directive 2014/53/EU. The full text of the EU declaration of conformity is available at the following internet address: <https://global.dreameotech.com/pages/declaration-of-conformity>.

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

For detailed e-manual, please go to <https://global.dreameotech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Network Security Notice

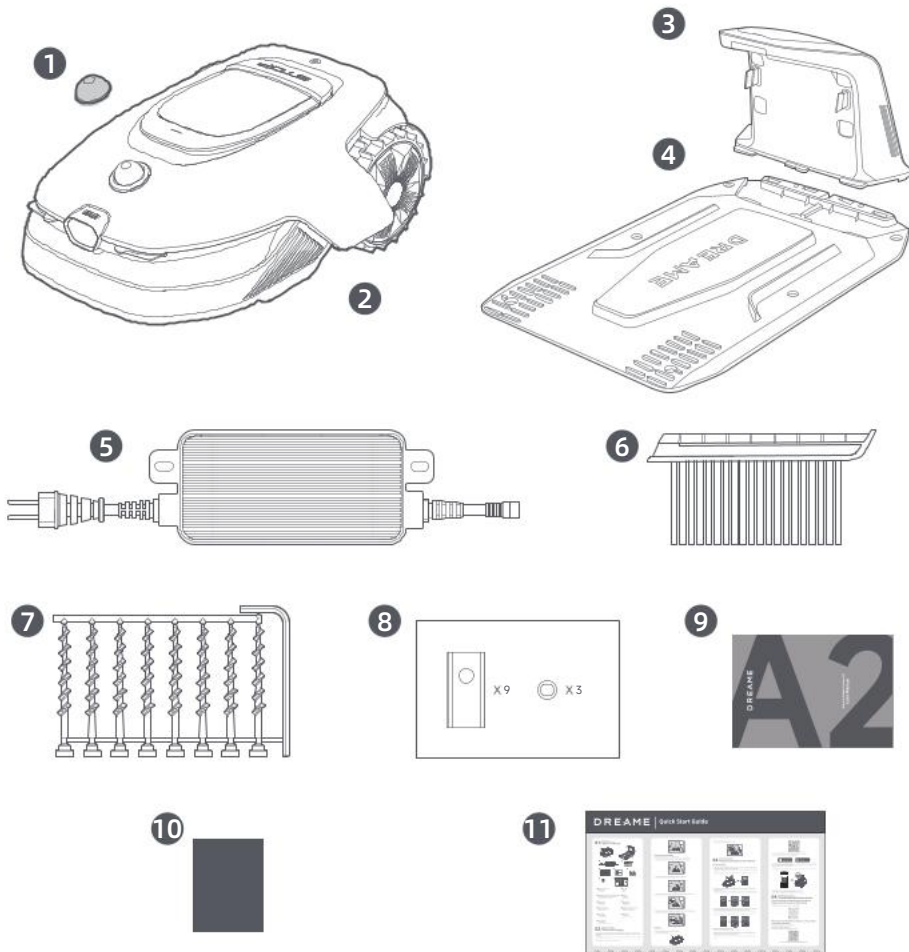
To ensure the safe operation of this device in networked environments, the following information is provided: This device is equipped with multiple network communication capabilities, including an Ethernet port (RJ-45), a Wi-Fi wireless communication module, and a USB debugging interface. Upon startup, the following network services are enabled by default:

- **Web Configuration Service (HTTP/HTTPS):** Listens on port 80 (HTTP) and port 443 (HTTPS) for local configuration and status monitoring. To prevent information leakage, it is recommended to disable the HTTP service immediately after installation, enable only HTTPS, and deploy a trusted TLS certificate.
- **Device Broadcasting (mDNS/SSDP):** Used for automatic discovery by broadcasting device information within the local area network (LAN). If not required, it is recommended to disable these services to reduce the risk of being scanned.
- **USB Interface:** Used for local firmware upgrades and log extraction. When debug mode is enabled, it may expose system file access permissions. It is recommended to restrict use to authorized personnel only and disable this interface when the device is not under maintenance.

For detailed configuration procedures, please refer to the *Preparation for First Use* section.

2 Product Introduction

2.1 What's in the Box



1 LiDAR protective cover

2 The robot

3 Charging tower
(with a 10 m extension cable)

4 Baseplate

5 Power supply

6 Cleaning brush

7 Screws x 8, Hex key

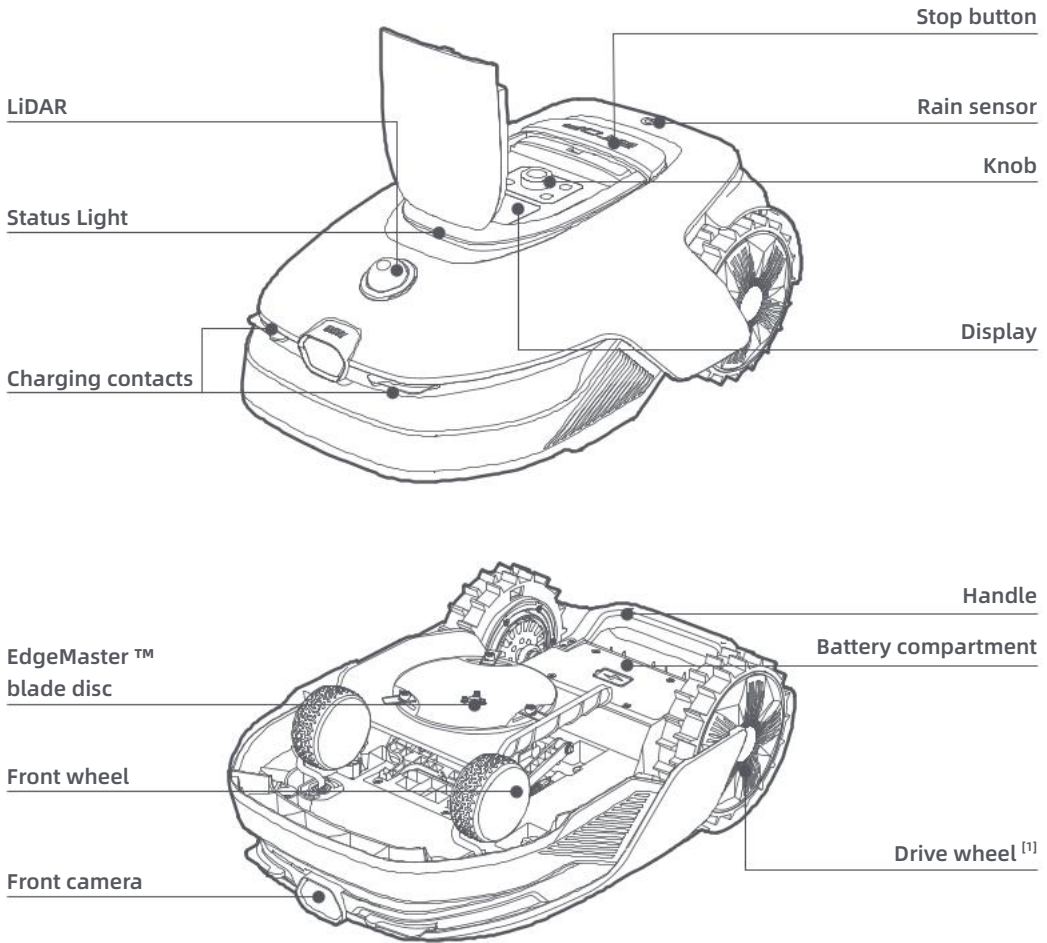
8 Spare blades x 9 and holders x 3

9 User manual

10 Lint-free cloth

11 Quick start guide

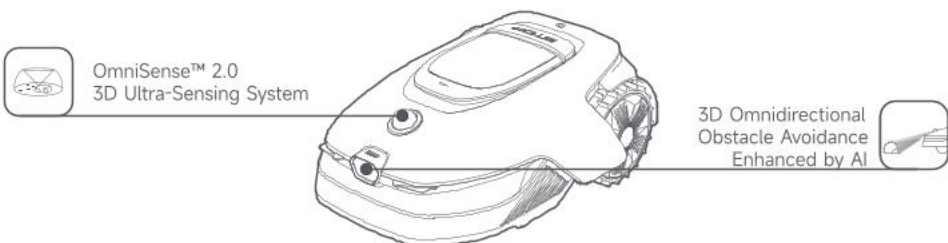
2.2 Product Overview



[1] Equipped with hub motors.

2.3 OmniSense™ 2.0: 3D Ultra-Sensing System with AI Camera


Elevate lawn care to the next level with OmniSense™ 2.0, a groundbreaking 3D ultra-sensing system equipped with an algorithm-assisted HDR camera, providing a more comprehensive and detailed perception of the garden's 3D environment.



2.4 Link Service with GPS and 4G Connectivity

The robot is equipped with the Link Service, offering 4G cellular network connectivity.

Activate the Link Service

Power on your robot and the Link Service will activate automatically.  will light up on the robot's display and in the app, indicating that activation is successful. You can view the usage status of the Link Service under **Connections** in the app.

With the Link Service activated, you can remotely monitor your robot's status and initiate mowing tasks without a Wi-Fi connection. Additionally, there is a built-in GPS for real-time location tracking, enhancing the robot's anti-theft capabilities. You can track its location at any time, from anywhere, and receive notifications if it moves outside the designated map area.

Link Service is offered free of charge for the first year starting from the time of activation. To extend the service upon expiration, please contact the Dreame after-sales service team via dreamesupport@dreame.tech.

2.5 Sensors

Name	Description
LiDAR	Obtains environmental information and facilitates the robot's positioning, obstacle avoidance and sensing of water and dirt. Detection range (at 100 klx): 40 m at 10% reflectivity; 70 m at 80% reflectivity Field of view: 360° (horizontal) × 59° (vertical)
Front Camera	Detects obstacles, lawn boundaries, and human presence. Angle of view: 89° (horizontal), 58° (vertical), 97° (diagonal) Resolution: 2 MP
GPS	You can track the robot's real-time location in Google Maps via the app.

3 Installation

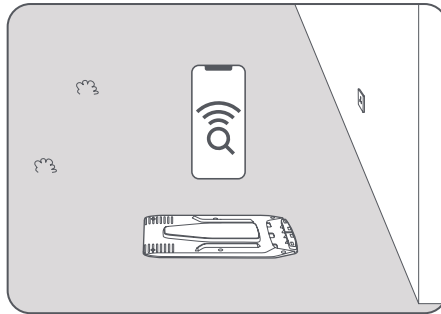
3.1 Select a Suitable Location

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

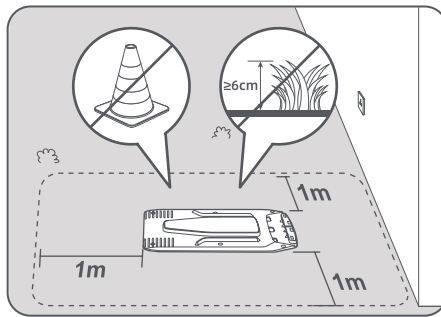
Note: Use your mobile device to help check the Wi-Fi signal strength of the location. A strong Wi-Fi signal strength ensures a stable connection between the robot and the app.

Important: Make sure the ground is soft enough to allow screw installation.

Important: If the charging station is on a slope, ensure the incline is not too steep to prevent the robot from slipping back and failing to dock.

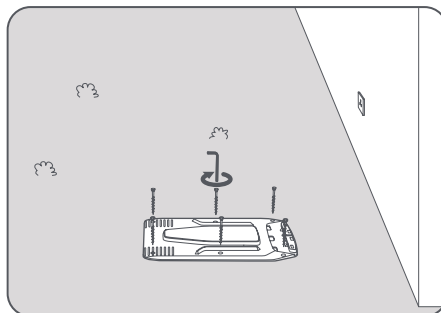


- Keep at least **1 m** of free space with no obstacles to the left, right and in front of the charging station. Make sure that the grass around the location is shorter than **6 cm**. If the grass is taller, please mow it with a push mower first. Tall grass may make it difficult for the robot to return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

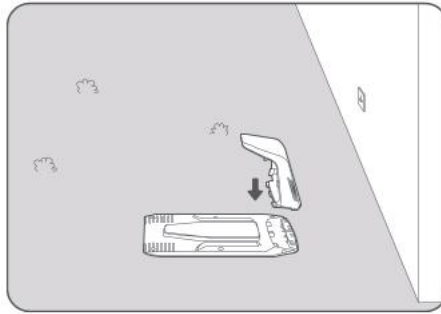


3.2 Install the Charging Station

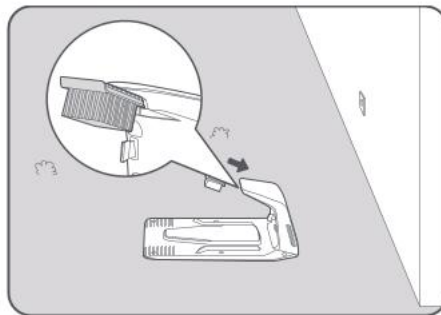
- Secure the baseplate to the ground with the supplied screws and hex key.



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

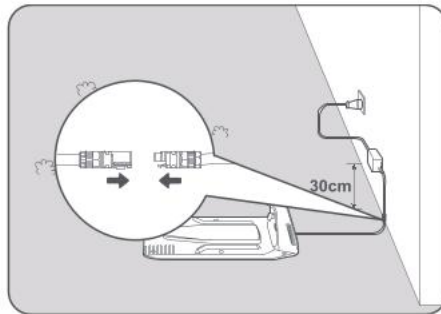


- 3 Insert the cleaning brush into the charging tower by aligning the tab with the slot.

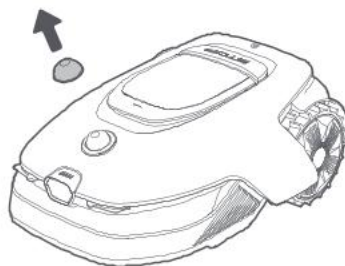


- 4 Connect the power supply to the extension cable and then connect to a power outlet. Please keep the power supply at least **30 cm** above the ground.

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



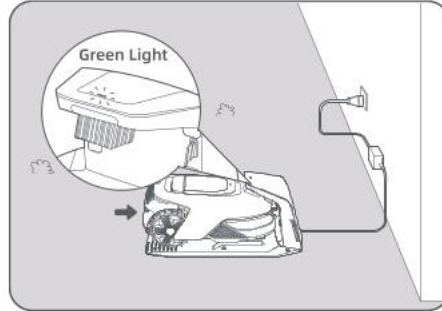
- 5 Remove the LiDAR protective cover.



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

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

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

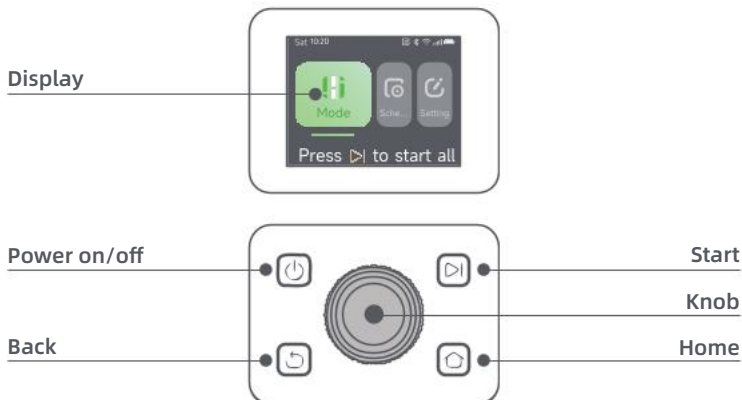


LED Indicator on the Charging Station







LED Indicator Light Colour	Meaning
Blinking/solid red	1. There is an issue with the charging station (such as a problem with the charging current or voltage).
	2. The robot docks in the charging station but the charging is abnormal (for example charging contacts have a short circuit).
Solid blue	The charging station has power. The robot is not in the charging station.
Blinking green	The robot is charging in the charging station.
Solid green	The robot is fully charged in the charging station.

4 Preparation for First Use














4.1 Get Familiar with the Control Panel



Display

Icon	Status
	Battery level (Shows the current battery level.)
	Charging (The robot successfully docks in the charging station.)
	Bluetooth (The robot is connected to the app via Bluetooth.)
	Wi-Fi (The robot is connected to the app via a Wi-Fi network.)
	Link service (Link service is activated.)
	Schedule (A task is scheduled for today and has not started yet.)

Controls

Button	Function
Power 	To turn on/off the robot, press and hold the  button for 2 seconds. Ensure it is outside the charging station.
Start 	To start all-area mowing or resume paused tasks, press the  button, then close the cover in 5 seconds. The task will be cancelled if the cover is not closed in 5 seconds.
Home 	To send the robot back to the charging station to charge, press the  button, then close the cover in 5 seconds. The task will be cancelled if the cover is not closed in 5 seconds.
Back 	To navigate up one level in the menu, press the  button.
Knob	To confirm the selection in the menus, press the knob.
	To enable Bluetooth pairing mode, press and hold the knob for 3 seconds.
	To navigate through the menu, turn the knob clockwise/anticlockwise.
Start + Back	To factory reset the robot, press and hold the  button and the  button together for 3 seconds. The PIN code will not be erased.
Home + Back	Press and hold  button and  button together for 3 seconds to enter the About page in Settings. The About page will disappear in 5 seconds.
Knob + Back	To reset the PIN code, press and hold the knob and the  button together for 3 seconds.
Stop	Press the Stop button to open the top cover and stop the robot. PIN code must be entered on the control panel to resume the operation.

Menu Structure Overview



*It might be updated depending on the software version.

Status Light on the Robot

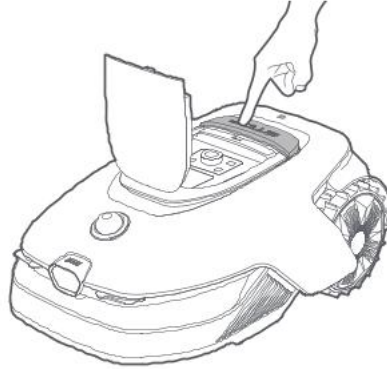
Colour	Meaning
Solid red	An error has occurred.
Solid blue	The robot is on standby.
Blinking blue	The robot is performing a task or is paused.
Blinking green	The robot is charging in the charging station.
Solid green	The battery is fully charged.
Blinking yellow	1. The robot is on patrol. 2. Real-time video from the front camera is displayed via the app.

Note: You can customise the activation period and scenarios of the robot light in **Settings > Light**.

4.2 Initial Settings

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

- 1 Press the **Stop** button to open the top cover.



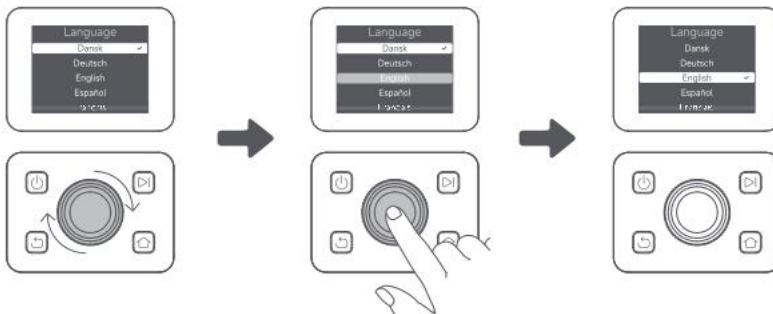
- 2 Press and hold the  button on the control panel for 2 seconds to turn on the robot.

Note: The robot will automatically turn on when it docks in the charging station.



- 3 **Select the Language You Prefer**

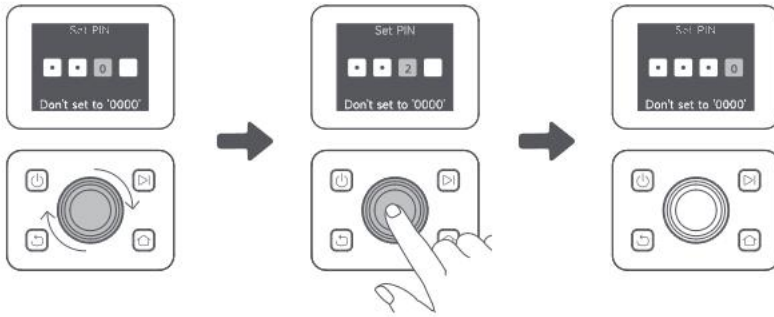
Turn the knob clockwise to go down and anticlockwise to go up to select your language. Press the knob to confirm.



- 4 **Set PIN code**

1. Turn the knob to select a number from 0 to 9. Turn clockwise to increase the number and anticlockwise to decrease it. Press the knob to confirm and set the next digit. To modify the previous digit, turn the knob anticlockwise until the number becomes 0 and keep turning it one time more.

Important: Please do not set the PIN code to "0000".



2. Enter the PIN code again to complete setting the PIN code.

Note: If two passwords do not match, please set the new password again.

5 Connect the Robot to the Internet

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



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



Before network setup:

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

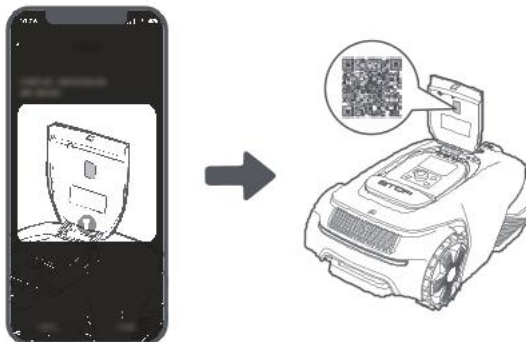
1. Open the Dreamehome app.

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

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

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

c. Automatic discovery: The robot will search for nearby devices. Tap your robot from the list of discovered devices to connect.

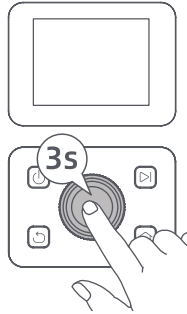


3. Follow the in-app instructions to complete the Wi-Fi network connection.

Important: Please use a single-band network of 2.4 GHz frequency or dual-band network of 2.4/5 GHz frequency.

Important: Make sure your Wi-Fi network doesn't have a firewall and isn't encrypted. Otherwise, the network setup may fail.

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



5. Follow the in-app instructions to complete the pairing.

How to unbind the robot?

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

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

1. Open the Dreamehome app. Go to **Device**.
2. If you have multiple robots bound to your Dreamehome account, swipe left or right to access the page of the robot you want to edit.
3. Tap in the upper right corner.
4. Select **Delete**.

How to share your robot?

1. Tap in the upper right corner.
2. Select **Device Sharing**.

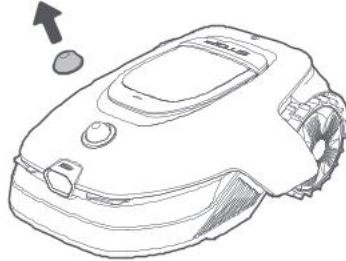
How to log out of your Dreamehome account or delete it?

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

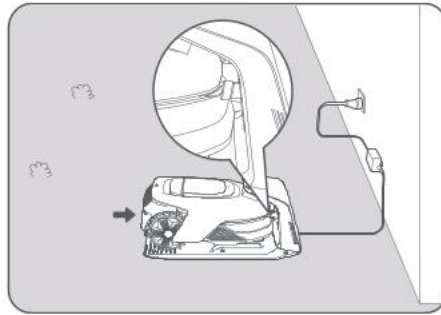
5 Map Your Garden

Before mapping, please check the following:

- The battery level of the robot is more than 50%.
- The protective cover of the LiDAR is removed.



- The top cover is closed.
- The robot correctly docks in the charging station.



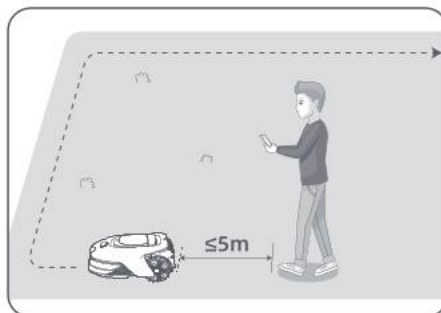
5.1 Create the Virtual Boundary

Before starting the mapping process, please keep the following in mind:

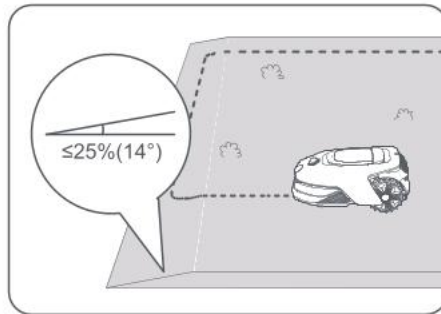
Important: Do not manually move the robot when creating the boundary, as this may cause the mapping to fail.

Important: When the mapping begins, do not remotely dock the robot in the charging station until the mapping process is complete. Otherwise, the LiDAR may be blocked, which can cause the mapping to fail.

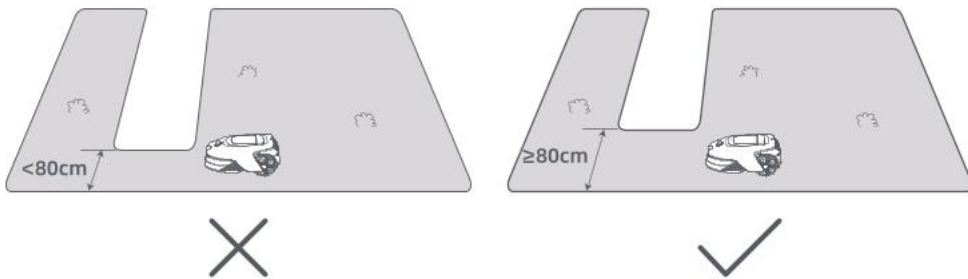
- Walk within **5 m** behind the robot during the mapping process.



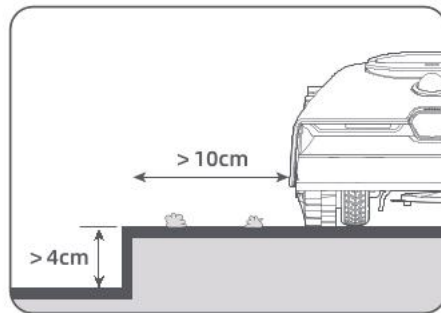
- The robot can navigate slopes with an incline up to **50% (27°)**. However, for better mowing results, it is recommended to keep the slopes of work areas below **25% (14°)**.



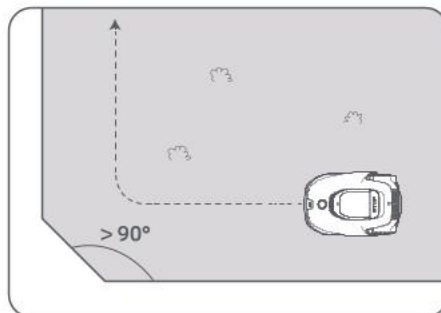
- For areas narrower than **80 cm**, please set them as paths to allow the robot to pass through (see section 5.4: **Set Path**).



- If your lawn is more than **4 cm** higher than the adjacent ground, keep the robot at least **10 cm** away from the edge. If your lawn is level with the adjacent ground, the robot can cross the perimeter for optimal mowing results along the edges.

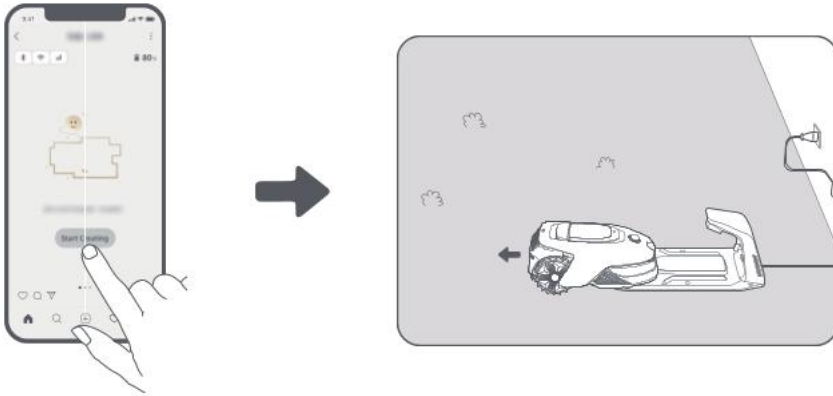


- Make sure the turning angles are greater than **90°**. Angles smaller than 90° can make it difficult for the robot to achieve a clean cut.

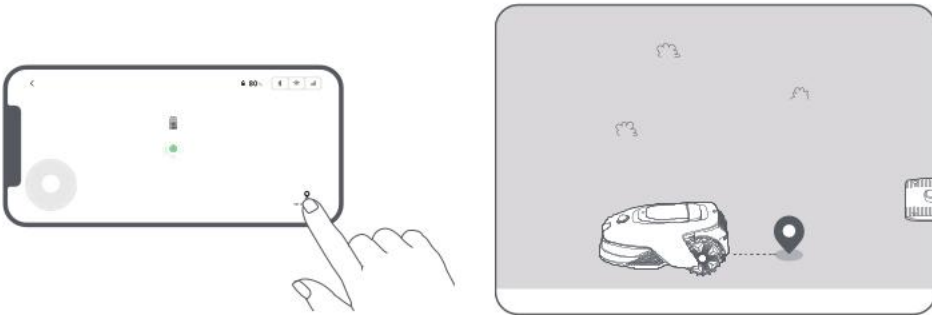


Start Mapping:

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



2. Guide the robot remotely to the edge of your lawn and tap **Set Starting Point** to establish the starting point for the boundary.



3. Remote control the robot to move along the perimeter of your lawn to map out the work area.

Auto Boundary Detection

Powered by an advanced AI algorithm, the robot uses its front camera to detect grass and non-grass areas, allowing it to identify boundaries without the need for manual guidance.

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

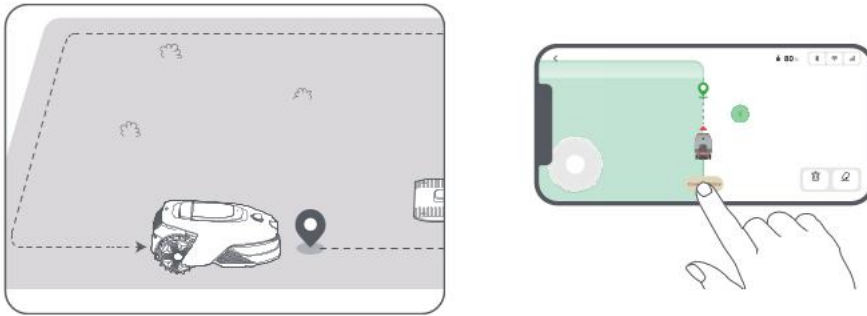
We recommend following the robot during this process. If the robot fails to accurately detect the boundaries, you can exit Auto Boundary Detection mode and switch to remote control at any time.

Important: The Auto Boundary Detection mode should be used in daylight to ensure proper visibility. Avoid using this feature in poor light or rainy conditions.


Important: Make sure the robot's front camera is clean and unobstructed

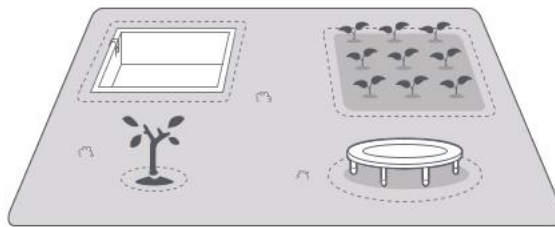


4. When the robot returns to within **1 m** of the starting point, you can tap **Close Boundary** and the boundary will automatically be completed.




5.2 Set No-Go Zone

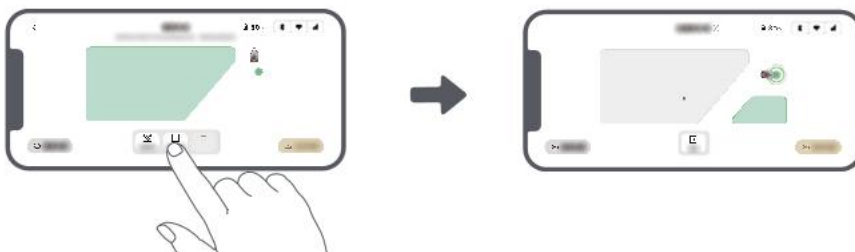
Though the robot can automatically avoid obstacles, it is still necessary to set areas with a risk of falling, such as swimming pools and sandpits, as no-go zones. For objects you want to protect (such as a flowerbed, a trampoline, a vegetable patch or an exposed tree root), please set them as no-go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




5.3 Create More Zones and Expand Existing Zones

• To Create More Zones

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



• To Expand Existing Zones

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

• To Separate and Combine Zones

To divide a zone into smaller ones or to merge zones that were divided using the app into a larger one, go to

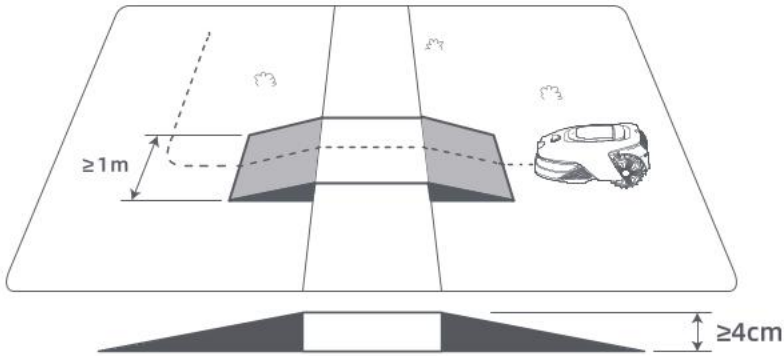
 > **Map Editing** > **Zone settings** and tap **Separate** or **Combine** in the app.

5.4 Set Path

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

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

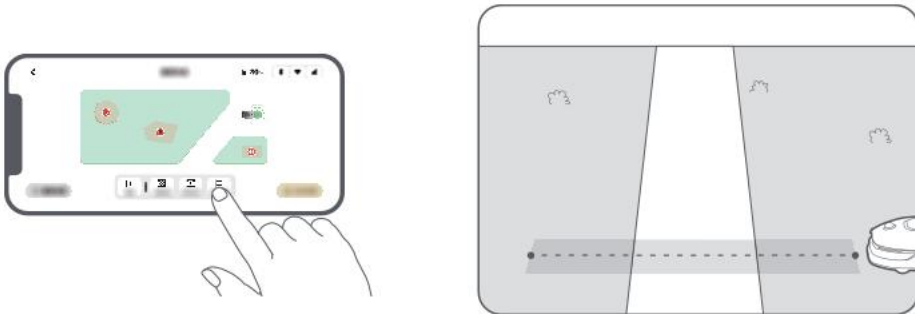
Important: If your lawn is divided by passages higher than **4 cm**, place an object with a slope equal in height to the passage (such as a ramp).



• To Connect Two Isolated Work Zones

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

Important: Make sure the beginning and end of the path are in the work area.

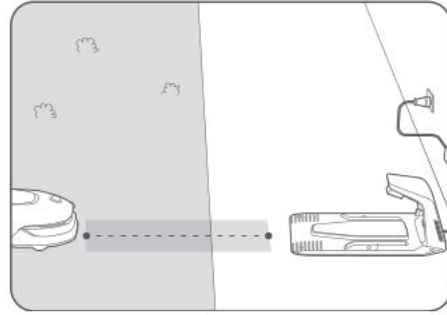
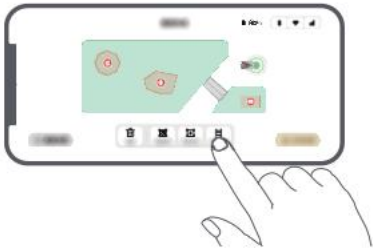


• To Connect the Work Area and the Charging Station

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

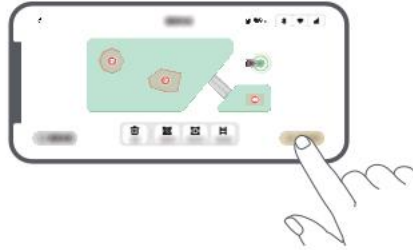
Important: Ensure that one end is inside the work area, and the other end is right in front of the charging station. It's advisable to align the path with the charging station.

Important: When creating paths to connect the work area and the charging station, do not remotely dock the robot in the charging station. Otherwise, the LiDAR may be blocked, which can cause the mapping to fail.





5.5 Finish Map

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



5.6 Add a Second Map

If there is no path between your front and back gardens, you can create a second map. After completing the first map, tap **Add Map** to continue creating the second one. Alternatively, you can navigate to  > **Map Editing** and tap **Add Map** after mapping is complete. Once you have finished the second map, you can switch between maps through  > **Map Editing**.

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

Note: You can purchase an additional charging station to install in the second map for greater convenience. With a separate charging station installed in the second map, you only need to move the robot manually between two maps.



6 Operation

6.1 Start Mowing for the First Time

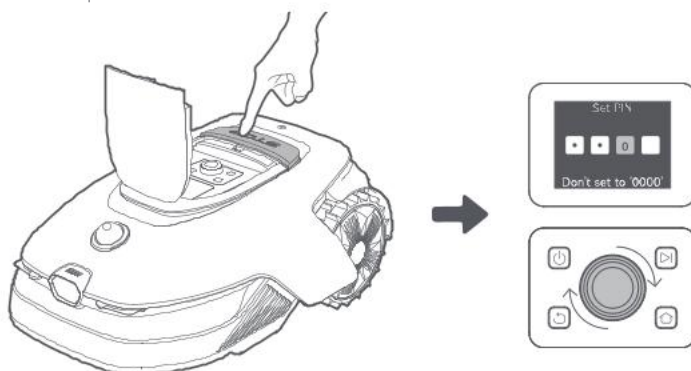
Tips before mowing:

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



a) Start via the control panel

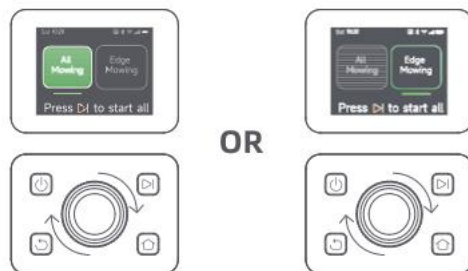
1. Press **Stop** button to open the cover and enter the PIN code.



2. Select "Modes" on the display and press the knob.



3. Turn the knob to select the mowing mode.



4. Press the **▶** button, then **close the top cover** in 5 seconds. The robot will leave the charging station and start all-area mowing. You can also tap **Start** in the app to start mowing.



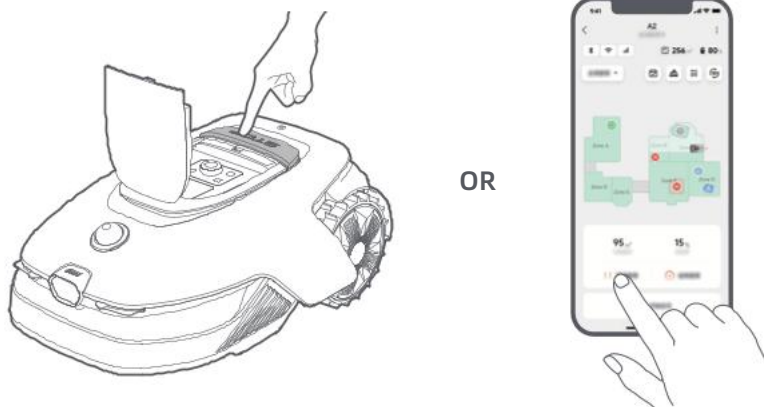
b) Start via the app

1. Open the app.
2. Select a mowing mode and tap **Start** to start mowing.

6.2 Pause

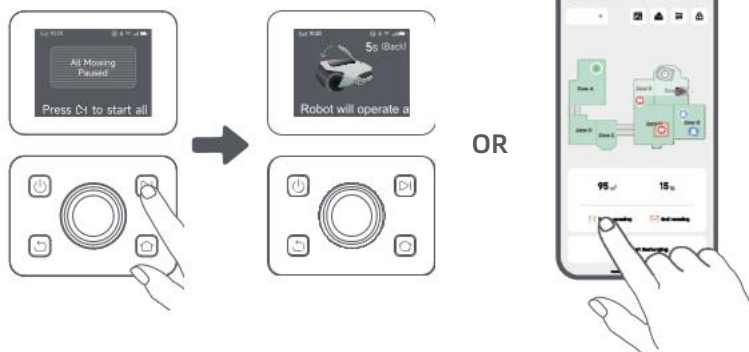
To pause the current mowing task, you can press the **Stop** button on the robot or tap **Pause** in the app.

Note: The robot cannot be started directly through the app after the **Stop** button is pressed. To resume operation, enter your PIN code on the control panel.




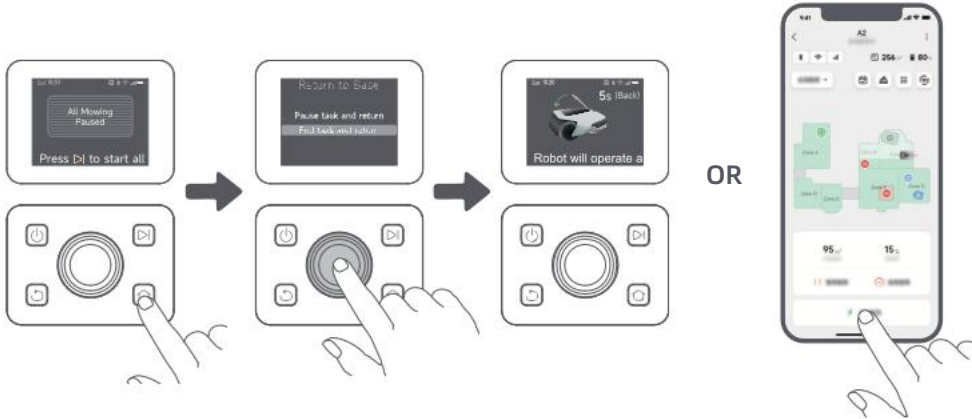
6.3 Resume

To resume the task when the robot is paused, press the **▶** button, then **close the top cover** in 5 seconds. The robot will resume the previous mowing task. Alternatively, you can tap **Continue** in the app to resume the mowing task.



6.4 Return to the Charging Station

To send the robot back to its charging station, press the  on the control panel. Confirm to pause or cancel the current task, then **close the top cover** within 5 seconds. The robot will automatically return to the charging station to recharge. Alternatively, you can select **Start Returning to Station** in the app to send the robot back.



7 Dreamehome App

Where You Can Explore More


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

7.1 Mowing Modes

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



7.2 Mowing Shapes

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




7.3 EdgeMaster™ Blade Disc

The EdgeMaster™ blade disc is designed to move to the side when it reaches the lawn edges, ensuring a cleaner cut. To enable this feature, go to  > **Edge Mowing Settings** > **EdgeMaster™** in the app.



7.4 Schedule

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

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



7.5 Child Lock

If you worry that children may operate the robot, navigate to **Settings** and enable the **Child Lock** function in the app. With this function enabled, the robot will be locked if no operations are performed for 5 minutes when the cover is open.



7.6 Rain Protection

If you worry that adverse weather conditions may affect the mowing work, you can enable **Rain Protection** function in **Settings** on the control panel or in the app. When this function is enabled, the robot automatically pauses mowing and returns to the charging station when it rains. You can set the rain protection time in the app.

Note: Mowing wet grass can damage your lawn. It is advisable to extend the protection duration to allow the grass to get dry before mowing again.



7.7 Frost Protection

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



7.8 Security Features

The robot comes with multiple anti-theft features, powered by the built-in GPS for added security. Additionally, the front camera can detect human presence, making the robot an effective garden guardian.



7.8.1 Lift Alarm

With this function enabled, an alarm will go off immediately when the robot is lifted, and the robot will be locked. To resume operation, enter the PIN code on the robot first.



7.8.2 Off-Map Alarm

With this function enabled, the robot will be locked and alarm will go off immediately if it is away from the map.



7.8.3 Real-Time Location

With this function enabled, you can view the current location of the robot in Google Maps.




7.8.4 Human Presence Detection Alert

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




7.8.5 Real-time Video

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



7.8.6 Patrol

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



7.9 Custom Charging Period

To customise the robot's charging period to specific hours, you can enable the **Custom Charging Period** function through **Settings > Charging** in the app. When activated, the robot will charge itself to 20% when the battery level is low, provided there are no mowing tasks. It will complete a full charge only during the designated charging period. You can also customise the **Battery Level for Auto-Recharge** and **Battery Level for Resuming Tasks** to set the battery levels at which the robot will automatically return to the charging station or resume unfinished mowing tasks.



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

8 Maintenance

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

Part	Replacement Frequency
Blades	Every 6-8 weeks or sooner
Cleaning brush	Every 12 months or sooner

Note: You can check the remaining time for blades and the cleaning brush by navigating to **Settings > Consumables & Maintenance** in the app. After replacing any consumables as prompted, go to the details page for the consumable and tap **I've Replaced It** to reset the timer.

Note: If you have designated areas in your garden for routine robot cleaning and servicing, you can set Maintenance Points on the map by navigating to **Settings > Head to Maintenance Point > Edit Point**. Once the maintenance points are set, you can simply tap **Go** and direct the robot to the designated locations for easy servicing.

8.1 Cleaning

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

⚠ Warning: Before cleaning, please turn off the robot and unplug the charging station.

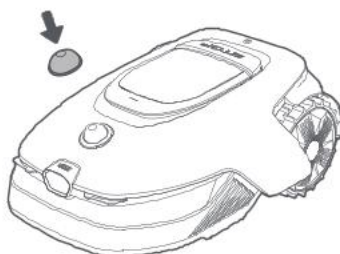
Caution: Please make sure LiDAR protective cover is on the LiDAR before turning the robot upside down to avoid damages to the LiDAR.

• The Housing, Chassis and Blade Disc:

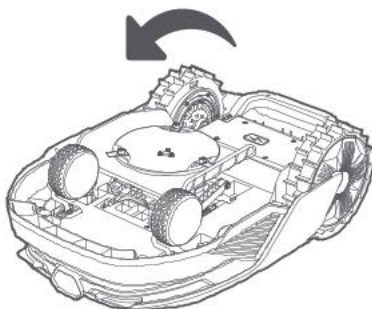
1. Turn the robot off.



2. Cover the LiDAR with its protective cover.

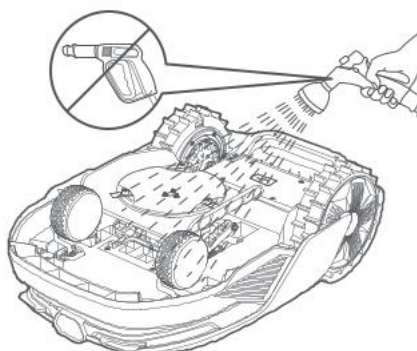


3. Turn the robot upside down.



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

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

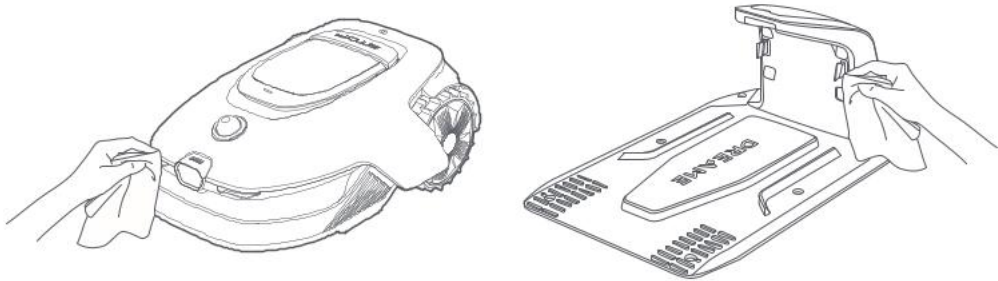


5. Use a lint-free cloth to carefully clean the LiDAR sensor.



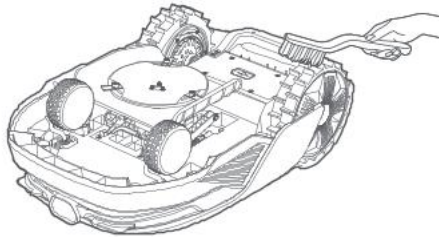
• **Charging Contacts and Front Camera:**

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



• **Drive Wheels:**

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



8.2 Replacing the Components

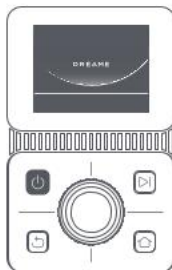
• **Replacing the Blades**

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

⚠ Warning: Please turn off the robot. Wear protective gloves before replacing the blades.

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

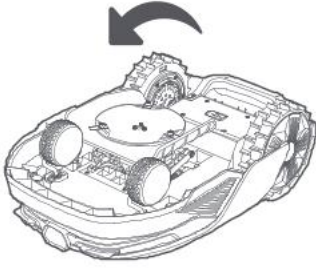
1. Turn off the robot.



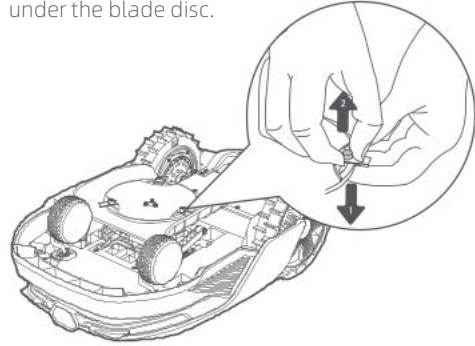
2. Cover the LiDAR with its protective cover.



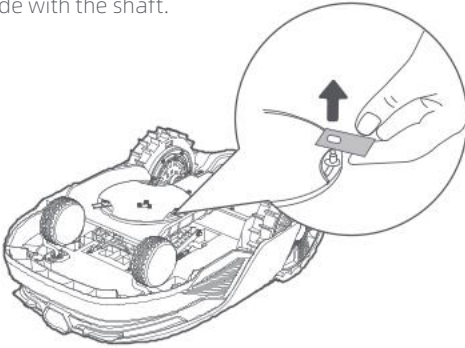
3. Put the robot on a soft surface and turn it upside down.



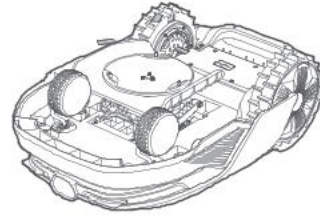
4. Remove the holder by pressing the button under the blade disc.



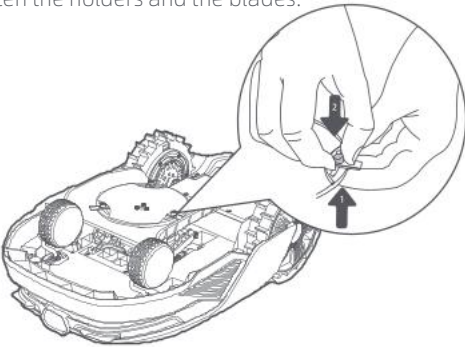
5. Remove the blade by aligning the hole of the blade with the shaft.



6. Remove 3 blades and holders.



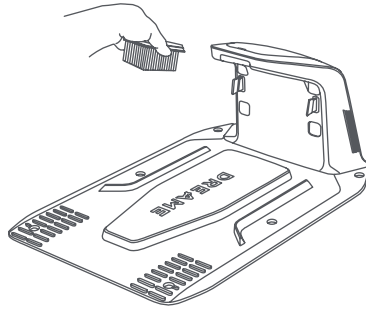
7. Press the button under the blade disc and align the hole of the holder with the shaft to fasten the holders and the blades.



8. Make sure the blades can rotate freely.

• Replacing the Cleaning Brush

When the cleaning brush for the LiDAR sensor wears out, its bristles may fray or deteriorate, affecting its cleaning performance. Please replace the cleaning brush regularly to keep a good cleaning result. It is recommended to replace the cleaning brush every **12 months** or sooner.







9 Battery

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

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

Low-Power Charging Mode:

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

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

10 Winter Storage

• The Robot

1. Charge the battery fully before turning the robot off.
2. Clean the robot thoroughly before putting it into storage in winter.
3. Put on the LiDAR protective cover.
4. Store the robot inside in a dry place, at a temperature **above 0° C**.

• Charging Station

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

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

11 Transport

For long distance transport, ensure that the robot is turned off. It is recommended to use the original packaging. Please put on the LiDAR protective cover.

 **Warning:** Please turn the robot off before transporting it.

 **Warning:** Lift the robot by the rear handle, keeping the blade disc away from your body.

12 Troubleshooting

Issue	Cause	Solution
The robot is not connected to the app.	<ol style="list-style-type: none"> 1. The robot is not within Wi-Fi signal coverage or Bluetooth range. 2. The robot is turned off or is restarting. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Check if the robot has completed the process of turning on. 2. Check if the router is working properly. 3. Move closer to the robot to establish a Bluetooth connection.
Robot lifted.	The wheel is not on the ground.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Put the robot back on flat ground. 2. Enter the PIN code on the robot and confirm. 3. The robot can't cross objects higher than 4 cm. Please keep the ground even where it is working.
Robot tilted.	The robot tilts more than 37°.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Put the robot back on flat ground. 2. Enter the PIN code on the robot and confirm. 3. The robot cannot climb slopes greater than 50% (27°).
Robot trapped.	The robot is trapped and fails to get out.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Remove the surrounding obstacles and then retry. 2. Manually move the robot to a flat and open place inside the map and try starting the task again. If you continue to encounter this problem, please retry after the robot is in the charging station. 3. Check if there are holes in the ground. Fill in the holes before mowing to prevent the robot from being trapped. 4. Check if the surrounding grass is taller than 10 cm. You can adjust the obstacle avoidance height or use a push mower to mow the lawn in advance to prevent the robot from being trapped. 5. If the robot is often trapped in this location, you can set it as a no-go zone.
Left/right rear wheel error.	The wheel cannot rotate or the wheel motor has a problem.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Clean the rear wheels and then retry. 2. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Blade disc can't rotate.	The blade disc cannot rotate normally or the cutting motor has a problem.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Clean the blade disc and then retry. 2. Check if the surrounding grass is taller than 10 cm. You can use a push mower to mow the lawn in advance to prevent the blade disc from being blocked by tall grass. 3. Check if there is water under the blade disc. If there is any, move the robot to a dry place and then retry. 4. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 5. If the problem persists, please contact the after-sales service.
The blade disc fails to move up or down.	The blade disc fails to move up or down.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Clean the blade disc and then retry. 2. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.

Issue	Cause	Solution
The blade disc cannot move to the side.	The blade disc cannot move to the side.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Clean the cutting system and remove any debris or foreign objects. 2. If you continue to encounter this error, you can disable the EdgeMaster™ function first. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Bumper error.	The front bumper sensor is constantly triggered.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Check if the robot is trapped somewhere. 2. Gently tap the bumper and make sure it bounces back. 3. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 4. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Charging error.	The robot docks in the charging station, but the charging current or voltage has a problem.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Check if the charging station is correctly connected to power. 2. Check if the charging contacts on the robot and the charging station are clean. 3. After checking is finished, try docking the robot in the charging station again. 4. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Battery temperature too high.	Battery temperature is $\geq 60^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Use the robot where ambient temperature is below 40°C. You can wait until the battery temperature decreases automatically. 2. You can turn off the robot and restart it after a while. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Battery temperature is high.	Battery temperature is $\geq 45^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Charging may fail when battery temperature is above 45°C. 2. Use the robot where ambient temperature is below 40°C.
Battery temperature is low.	Battery temperature is $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Charging may fail when battery temperature is below 6°C. 2. Use the robot where ambient temperature is above 6°C.
LiDAR is blocked.	LiDAR is blocked (for example the LiDAR protective cover is not removed).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Remove the lidar protective cover and then retry. 2. If lidar on the top of the robot is very dirty, clean it with a lint-free cloth and then retry.
LiDAR malfunction.	LiDAR is very dirty or there is a sensor error.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Check if the lidar is dirty. Clean it if necessary and then try again. 2. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
LiDAR is dirty.	LiDAR is dirty.	Wipe the LiDAR sensor on top of the robot with a clean cloth. Keep the LiDAR dry after cleaning.

Issue	Cause	Solution
LiDAR temperature is high.	LiDAR temperature is $\geq 80^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. The robot will automatically try to return to the charging station to cool down. 2. Ensure the robot operates at an ambient temperature below 40°C. 3. Place the robot in a shaded, cool, and well-ventilated area. The alarm will stop when the temperature drops to a normal range. 4. The robot will automatically resume operation once the alarm stops. 5. If the problem persists, please contact after-sales service.
LiDAR temperature is too high.	LiDAR temperature is $\geq 90^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. The LiDAR is turned off due to high temperatures. 2. Ensure the robot operates at an ambient temperature below 40°C. 3. Place the robot in a shaded, cool, and well-ventilated area. The alarm will stop when the temperature drops to a normal range. 4. If the problem persists, please contact after-sales service.
Robot is lost.	Positioning is lost.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Check if the LiDAR on the top of the robot is dirty. Dirt will affect the positioning. 2. Manually move the robot to an open place inside the map and try starting the task again. 3. If the positioning is not recovered, remote control the robot back to the charging station via the app, and then start the mowing task.
Sensor error.	Sensor error.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Restart the robot and retry. 2. If the problem persists, please contact the after-sales service.
The robot is in the no-go zone.	The robot is in the no-go zone.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Manually move the robot out of the no-go zone and then retry. 2. Remotely control the robot through the app to move it out of the no-go zone, and then retry.
The robot is outside the map.	The robot is outside the map.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Manually move the robot inside the map, and then retry. 2. Remote control the robot back inside the map via the app, and then retry.
Emergency stop is activated.	The Stop button on the robot is pressed.	Enter the PIN code on the robot and confirm.
Low battery. The robot will shut down soon.	Battery level is $\leq 10\%$.	Dock the robot in the charging station to charge.
The robot is away from the map. Risk of being stolen.	The robot is away from the map.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Enter the PIN code on the robot and confirm. 2. You can disable the Off-Map Alarm in Settings in the app.

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

13 Specifications

		A2 1200	A2 2000
Basic information	Product name	Dreame Roboticmower A2	
	Brand	Dreame	
	Model	MXXA8203	MXXA8202
	Dimensions	666 × 444 × 273 mm	
	Weight (battery included)	16.1 kg	
Mowing	Recommended working capacity	1,200 m ²	2,000 m ²
	Mowing efficiency	Standard: 800 m ² /day Efficient: 1,600 m ² /day	Standard: 1,000 m ² /day Efficient: 2,000 m ² /day
	Mowing height	30–70 mm	
	Mowing width	22 cm	
	Charging time ^[2]	52 min	65 min
Noise emissions	Sound power level LWA	54 dB(A)	
	Sound power uncertainties KWA	3 dB(A)	
	Sound pressure level LpA	46 dB(A)	
	Sound pressure uncertainties KpA	3 dB(A)	
Working condition	Operating temperature	0~50° C Recommended: 10~35° C	
	Long-term storage temperature	-10~35° C Recommended: 0~25° C	
	IP-classification	Robot: IPX6 Charging station: IPX4 Power supply: IP67	
	Maximum slope for mowing area	50% (27°)	
Connectivity	Bluetooth frequency range	2400.0-2483.5 MHz	
	Max. RF Power	802.11b: 16±2dBm(@11Mbps) 802.11g: 14±2dBm(@54Mbps) 802.11n: 13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm	
	Wi-Fi	Wi-Fi 2.4 GHz (2400-2483.5M)	
	Link service ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

		A2 1200	A2 2000
Driving motor	Driving speed under remote control	0.45 m/s-0.8 m/s	
	Driving speed when mowing	Standard: 0.35 m/s Efficient: 0.6 m/s	
	Motor type	Hub motor	
Cutting motor	Speed	2200/min	
Battery (robot)	Battery model	MBPA10	MBPA14
	Battery type	Lithium-ion battery	
	Rated capacity	4000 mAh	5000 mAh
	Rated voltage	18 V DC	
Power supply	Charger model	MPAA10/MPAA20	
	Input voltage	100~240 V AC	
	Output voltage	20 V DC	
	Output current	3 A	
Charging station	Charging station model	MCA10	
	Input voltage	20 V DC	
	Output voltage	20 V DC	
	Input current	3 A	
	Output current	3 A	
Accessories	Spare blades and holders	9/3	
	Blade model	MBKA10/MQBA10	

Standards	Band	Uplink (MHz)	Downlink (MHz)	Max RF Output Power	GNSS	Frequency band		
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz		
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2				
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2				
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2				
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2				
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2				
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2				
	41	2496 - 2690	2496 - 2690	23 ± 2				
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
WCDMA	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2			GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				

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

[3] Countries/Regions covered: Albania, Andorra, Austria, Belgium, Bosnia and Herzegovina, Bulgaria, Croatia, Cyprus, Czech Rep, Denmark, Estonia, Finland, France, Germany, Greece, Guernsey, Hungary, Iceland, Ireland, Italy, Kosovo, Latvia, Liechtenstein, Lithuania, Luxembourg, Macedonia, Malta, Moldova, Monaco, Montenegro, Netherlands, Norway, Poland, Portugal, Romania, Serbia, Slovakia, Slovenia, Spain, Sweden, Switzerland, UK, Ukraine.

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

Översättning av den ursprungliga bruksanvisningen

Innehållsförteckning

1 Säkerhetsanvisningar	P44
2 Produktintroduktion	P48
3 Installation	P51
4 Förberedelser inför första användningen	P53
5 Kartlägg din trädgård	P59
6 Användning	P64
7 Appen Dreamehome	P67
8 Underhåll	P70
9 Batteri	P74
10 Vinterförvaring	P74
11 Transport	P74
12 Felsökning	P75
13 Specifikationer	P79

1 Säkerhetsanvisningar

1.1 Allmänna säkerhetsanvisningar

- Läs bruksanvisningen innan du använder produkten.
- Använd bara utrustning som rekommenderas av Dreame tillsammans med produkten. Ingen annan användning är tillåten.
- Låt inte barn vistas i närheten av eller leka med maskinen när den används.
- Använd inte produkten på platser där personer inte är medvetna om dess närvaro.
- Spring inte om produkten används manuellt med Dreamehome-appen. Gå alltid, se upp i slutningar och håll alltid balansen.
- Använd inte produkten om det finns människor, särskilt barn eller djur, på arbetsområdet.
- Om produkten används på offentliga platser ska varningsskyltar sättas upp runt området med följande text: " Varning – Automatisk gräsklippare. Håll avstånd till maskinen! Ha uppsikt över barn!"
- Bär stadiga skor och långbyxor när produkten används.
- För att förhindra skada på produkten och olyckor med fordon och personer, ska arbetsområden eller transportbanor inte ställas in vid offentliga gångbanor.
- Vidrör aldrig farliga rörliga delar, exempelvis knivdisken, förrän de är helt stilla.
- Sök läkarhjälp vid skador eller olyckor.
- Sätt produkten i **OFF**-läge innan hinder rensas, underhåll utförs eller produkten undersöks. Om produkten vibrerar på ett onormalt sätt kontrollerar du om det finns några skador innan den startas om. Använd inte produkten om någon del är skadad.
- Installera inte huvudkabeln på platser där produkten kommer att klippa. Följ anvisningarna för kabelinstallation.
- Använd endast den medföljande laddningsstationen när produkten ska laddas. Felaktig användning kan medföra elstötar, överhettning eller frätande vätskeläckage från batteriet. Vid elektrolytläckage ska du spola med vatten/neutraliseringsmedel och söka läkarvård om den frätande vätskan kommer i kontakt med dina ögon.
- Vid anslutning av huvudkabeln till eluttaget ska en jordfelsbrytare med en maximal utlösningsström på 30 mA användas.
- Använd endast originalbatterier som rekommenderas av Dreame. Produktens säkerhet kan inte garanteras om batterier som inte är original används. Använd inte batterier som inte är uppladdningsbara.
- Håll förlängningssladdar borta från rörliga farliga delar för att undvika skada på sladdarna som kan leda till kontakt med strömförande delar.
- Bilderna i detta dokument visas endast i referenssyfte. Se de faktiska produkterna.
- Låt aldrig barn, personer med lägre fysisk, sensorisk eller mental förmåga eller brist på erfarenhet och kunskap, eller personer som inte känner till dessa anvisningar använda maskinen. Lokala föreskrifter kan begränsa användarnas ålder.
- Du ska aldrig ansluta eller vidröra en skadad kabel förrän den har tagits bort från eluttaget. Om kabeln skadas under drift ska kontakten tas ur eluttaget. En sliten eller skadad kabel ökar risken för elstötar och ska bytas ut av servicepersonal.
- Tryck inte kraftigt eller snabbt på produkten, eftersom detta kan skada produkten.
- För att uppfylla kraven på RF-exponering bör ett avstånd på 35 cm mellan enheten och människan bibehållas.
- För att ladda batteriet, använd endast den löstagbara laddningsenheten som medföljer denna apparat.

1.2 Säkerhetsanvisningar för installation

- Installera inte laddningsstationen på platser där människor kan snubbla över den.
- Installera inte laddningsstationen på platser där det finns risk för stillastående vatten.
- Installera inte laddningsstationen, eller dess tillbehör, inom 60 cm från brännbart material. Funktionsfel eller överhettning i laddningsstationen och nätaggregatet kan utgöra en brandrisk.

1.3 Säkerhetsanvisningar för användningen

- Se till att händer eller fötter inte är i närheten av de roterande knivarna. Placera inte händer eller fötter nära eller under produkten när den är igång.
- Lyft eller flytta inte produkten när den är igång.
- Använd parkläget eller sätt produkten i **OFF**-läge när det finns människor, särskilt barn eller djur, på arbetsområdet.
- Kontrollera att det inte finns några föremål som stenar, grenar, verktyg eller leksaker på gräsmattan. Knivarna kan skadas om de kommer i kontakt med sådana föremål.
- Placera inte något ovanpå produkten eller laddningsstationen.
- Använd inte produkten om **STOP**-knappen inte fungerar.
- Undvik kollisioner mellan produkten och personer eller djur. Om en person eller ett djur finns på produktens bana ska maskinen stoppas omedelbart.
- Sätt alltid produkten i **OFF**-läge när den inte används.
- Använd inte produkten samtidigt som en vattenspridare. Använd schemafunktionen för att säkerställa att produkten och vattenspridaren inte används samtidigt.
- Placera inte någon anslutningskanal där det finns vattenspridare.
- Använd inte produkten där det finns stillastående vatten, exempelvis vid kraftigt regn eller vattensamlingar.

1.4 Säkerhetsanvisningar för underhåll

- Sätt produkten i **OFF**-läge när underhåll utförs.
- Efter avslutad tvätt kontrollerar du att produkten inte är vänd upp och ner på marken.
- Vänd inte produkten när chassit ska rengöras. Om du vänder den i rengöringssyfte måste du se till att den vänds tillbaka på rätt sätt efteråt. Detta är nödvändigt för att förhindra att vatten kommer in i motorn och påverkar driften.
- Ta ur stickkontakten från laddningsstationen eller använd avstängningsenheten före rengöring eller underhåll på laddningsstationen.
- Använd inte högtrycksvätt eller lösningsmedel när produkten rengörs.

1.5 Batterisäkerhet

Litiumjonbatterier kan explodera eller orsaka brand om de tas isär, kortsluts, utsätts för vatten, eld eller höga temperaturer. Hantera dem med försiktighet, ta inte isär eller öppna batteriet och undvik alla former av elektrisk/mechanisk påverkan. Förvara dem inte i direkt solljus.






1. Använd bara batteriladdaren och nätaggregatet från tillverkaren. Användning av olämpliga laddare och nätaggregat kan orsaka elstötar och/eller överhettning.
2. FÖRSÖK INTE REPARERA ELLER ÄNDRA BATTERIER! Reparationsförsök kan orsaka allvarliga personskador på grund av explosion eller elstötar. Om en läcka uppstår är elektrolyterna frätande och giftiga.
3. Apparaten innehåller batterier som endast får bytas ut av fackmän.

1.6 Övriga risker

Skyddshandskar ska användas när knivarna byts ut för att minska risken för skador.

1.7 Symboler och dekaler

	<p>VARNING - Läs användaranvisningarna innan maskinen används.</p>
	<p>VARNING - Var inte nära maskinen när den är i drift.</p>
	<p>VARNING - Stäng av enheten innan underhåll eller om den ska lyftas upp.</p>
	<p>VARNING - Sitt inte på maskinen.</p>
	<p>VARNING - Det är inte tillåtet att kassera produkten som vanligt hushållsavfall. Produkten ska återvinnas i enlighet med lokal lagstiftning.</p>

	Produkten följer tillämpliga EG-direktiv.
	Klass III
	Läs anvisningarna före laddning.
	Likström
	Klass II

AVSEDD ANVÄNDNING

Trädgårdsprodukten är avsedd för gräsklippning i hemmet. Den är utformad för att klippa ofta och bibehålla en friskare och snyggare gräsmatta än någonsin tidigare. Beroende på storleken på din gräsmatta kan din gräsklippare programmeras att fungera när som helst eller med vilken frekvens som helst. Den är inte lämplig för grävning, sopning eller snöröjning.



Härmed försäkrar TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. att radioutrustningen modell Dreame MXXA8203/MXXA8202 överensstämmer med direktiv 2014/53/EU. Den fullständiga texten till EU:s försäkran om överensstämmelse finns tillgänglig på följande Internetadress: <https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity>.

För en detaljerad e-manual gå till <https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Meddelande om nätverkssäkerhet

För att säkerställa säker drift av denna enhet i nätverksmiljöer tillhandahålls följande information:

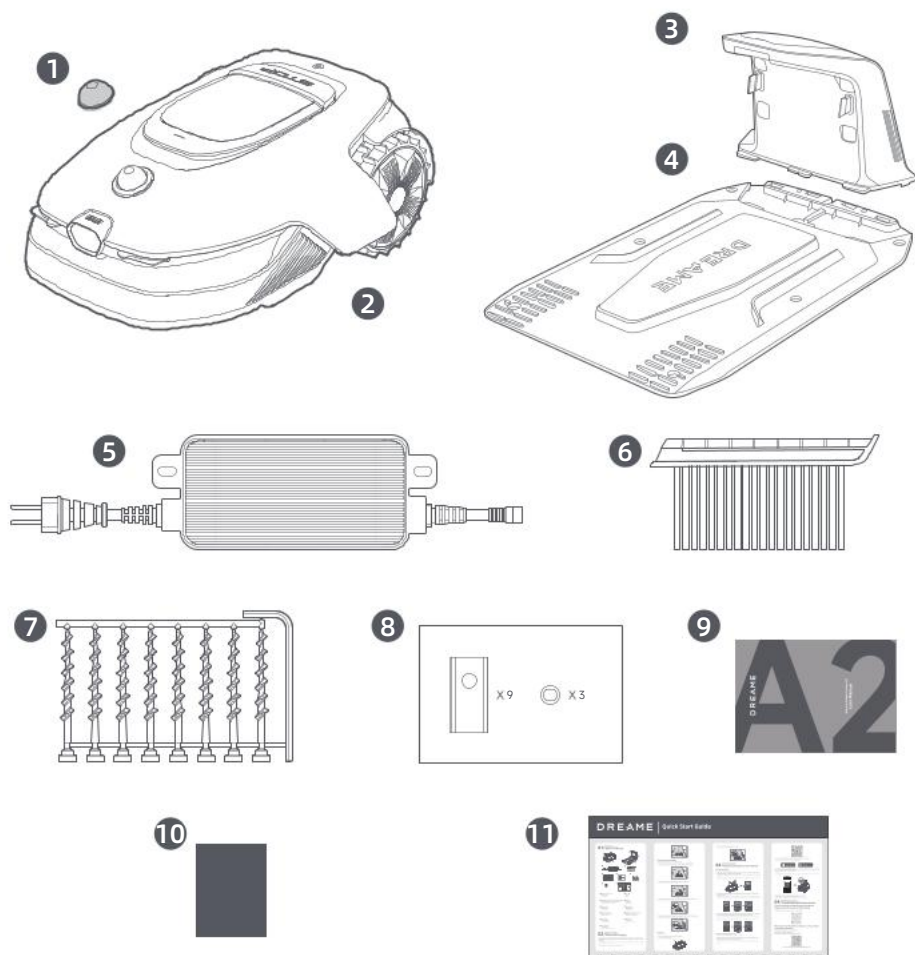
Denna enhet är utrustad med flera funktioner för nätverkskommunikation, en Ethernet-port (RJ-45), en Wi-Fi-modul för trådlös kommunikation och ett USB-gränssnitt för felsökning. Vid start är följande nätverkstjänster aktiverade som standard:

- **Webbkonfigurationstjänst (Web Configuration Service) (HTTP/HTTPS):** Lyssnar på port 80 (HTTP) och port 443 (HTTPS) för lokal konfiguration och statusövervakning. För att förhindra informationsläckage rekommenderas att HTTP-tjänsten inaktiveras omedelbart efter installationen, att endast HTTPS aktiveras och att ett betrott TLS-certifikat används.
- **Enhetssändning (Device Broadcasting) (mDNS/SSDP):** Används för automatisk upptäckt genom att sända ut enhetsinformation inom det lokala nätverket (LAN). Om det inte behövs rekommenderar vi att inaktivera dessa tjänster för att minska risken för att bli avsökta.
- **USB-gränssnitt:** Används för lokala uppgraderingar av firmware och hämtning av loggar. När felsökningsläget är aktiverat kan det avslöja åtkomstbehörigheter för systemfiler. Vi rekommenderar att begränsa användningen till behörig personal och inaktivera detta gränssnitt när enheten inte underhålls.

För detaljerade konfigurationsprocedurer, se avsnittet *Förberedelser inför första användningen*.

2 Produktintroduktion

2.1 Vad finns i förpackningen



1 LiDAR skyddskåpa

2 Roboten

3 Laddningstorn
(med en 10 m förlängningskabel)

4 Bottenplatta

5 Strömförsörjning

6 Rengöringsborste

7 Skruvar × 8, sexkantsnyckel

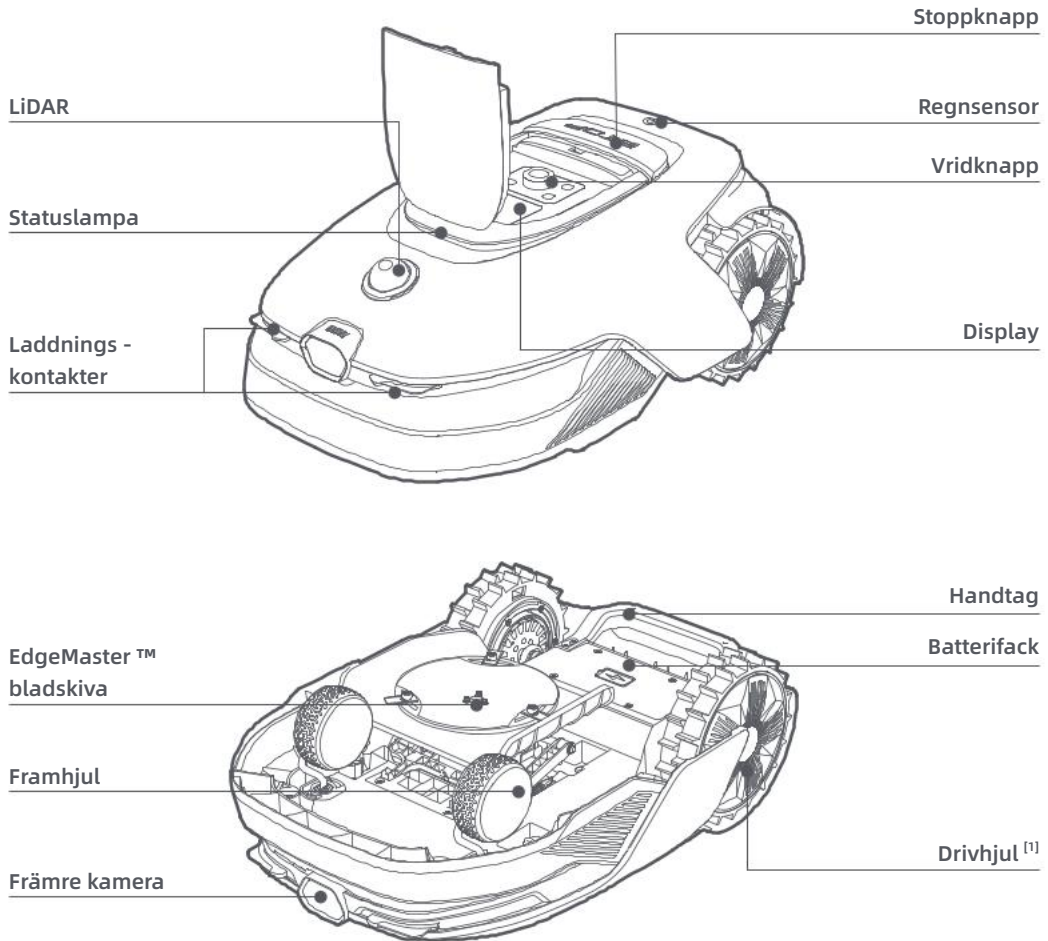
8 Reservblad × 9 och hållare × 3

9 Användarhandbok

10 Luddfri trasa

11 Snabbstartsguide

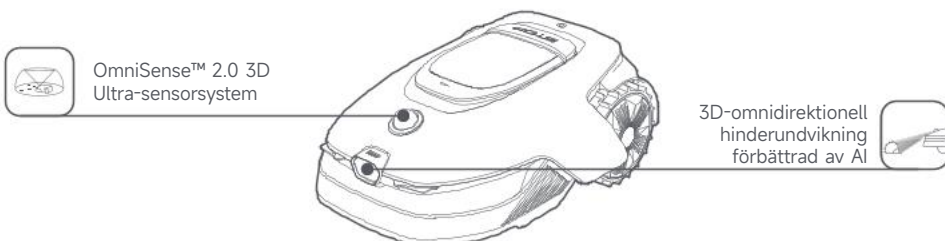
2.2 Produktöversikt



[1] Utrustad med navmotorer.

2.3 OmniSense™ 2.0: 3D Ultra-sensorsystem med AI-kamera


Höj gräsmattans skötsel till nästa nivå med OmniSense™ 2.0, ett banbrytande 3D-ultrasensorsystem utrustat med en algoritmstyrd HDR-kamera, som ger en mer detaljerad och omfattande bild av trädgårdens 3D-miljö.



2.4 Länktjänst med GPS- och 4G-anslutning

Roboten är utrustad med Link-tjänsten, som erbjuder 4G-mobilnätanslutning.

Aktivera länktjänsten

Slå på roboten och länktjänsten aktiveras automatiskt.  tänds på robotens bildskärm och i appen, vilket indikerar att aktiveringen har lyckats. Du kan se användningsstatusen för Link-tjänsten under **Anslutningar** i appen.

När Link-tjänsten är aktiverad kan du fjärrövervaka robotens status och starta klippningsuppgifter utan Wi-Fi-anslutning. Dessutom finns en inbyggd GPS för spårning i realtid, vilket förbättrar robotens stöldsdydd. Du kan spåra dess position när som helst, var som helst, och få aviseringar om den rör sig utanför det angivna kartområdet.

Länktjänsten erbjuds kostnadsfri under det första året från och med aktiveringsögonblicket. För att förlänga tjänsten efter utgången, vänligen kontakta Dreames kundtjänst på dreamesupport@dreame.tech.

2.5 Sensorer

Namn	Beskrivning
LiDAR	Hämtar miljöinformation och underlättar robotens positionering, undvikande av hinder och avkänning av vatten och smuts. Detekteringsavstånd (vid 100 klx): 40 m vid 10 % reflektivitet; 70 m vid 80 % reflektivitet Synfält: 360° (horisontellt) × 59° (vertikalt)
Främre kamera	Upptäcker hinder, gränser för gräsmattan och mänsklig närvaro. Synvinkel: 89° (horisontellt), 58° (vertikalt), 97° (diagonalt) Upplösning: 2 MP
GPS	Du kan spåra robotens plats i realtid på Google Maps via appen.

3 Installation

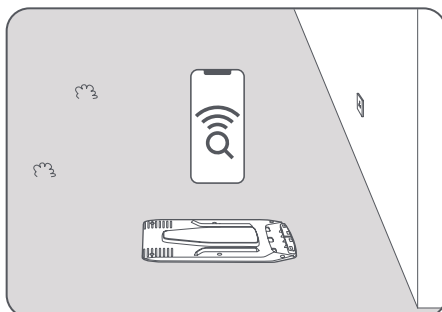
3.1 Välj en lämplig plats

• Placera laddstationen på en plan yta nära gräsmattans kant och ett eluttag. Vi rekommenderar att laddstationen placeras i ett område med god Wi-Fi-signalstyrka.

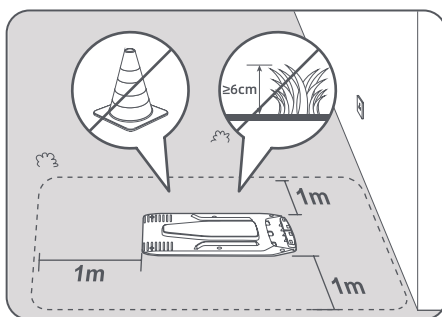
Obs: Använd din mobila enhet för att kontrollera Wi-Fi-signalstyrkan på platsen. En stark Wi-Fi-signal förbättrar stabiliteten i anslutningen mellan roboten och appen.

Viktigt: Se till att marken är tillräckligt mjuk för att tillåta skruvinstallation.

Viktigt: Om laddstationen är placerad i en sluttning, se till att lutningen inte är för brant för att förhindra att roboten glider tillbaka och misslyckas med att docka.

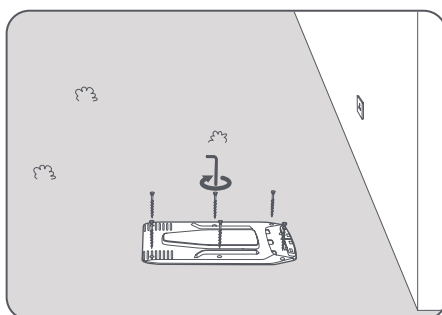


• Håll minst **1 m** fritt utrymme utan hinder till vänster, höger och framför laddstationen. Se till att gräset runt platsen är kortare än **6 cm**. Om gräset är högre kan du klippa det med en handgräsklippare först. Högt gräs kan göra det svårt för roboten att återvända till laddstationen.

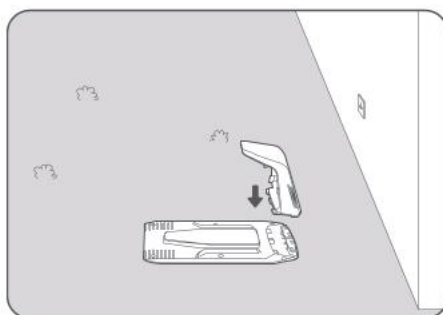


3.2 Installera laddstationen

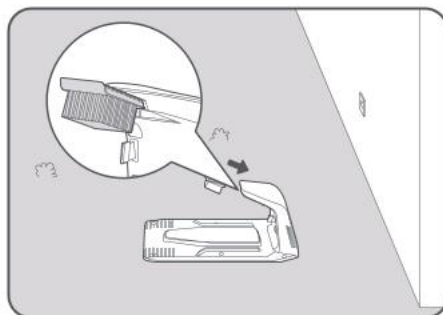
1 Fäst basplattan i marken med de medföljande skruvarna med hjälp av en sexkantsnyckel.



- 2 För in laddningstornet i basplattan tills du hör ett klick.

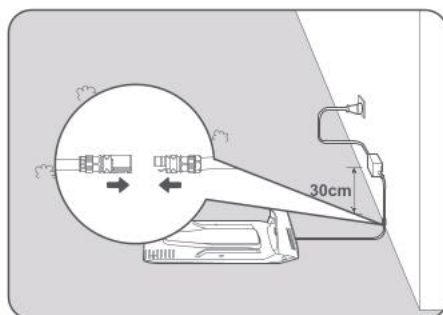


- 3 Sätt in rengöringsborsten i laddningstornet genom att rikta in fliken med spåret.

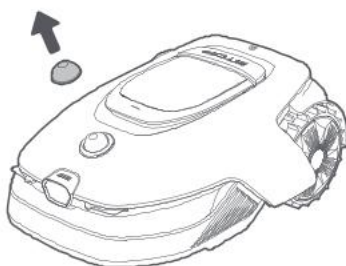


- 4 Anslut strömförsörjningen till förlängningskabeln och anslut sedan till ett eluttag. Håll strömförsörjningen minst **30 cm** över marken.

Obs: LED-indikatorn på laddstationen lyser **konstant blått** när det finns elkraft.



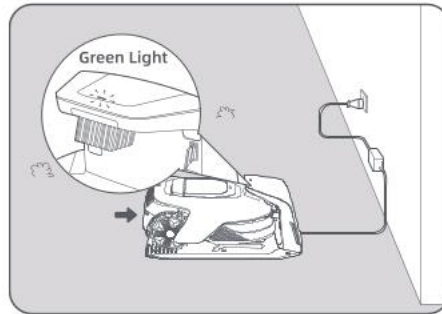
- 5 Ta bort LiDAR-skyddskåpan.



6 Sätt roboten i laddstationen för laddning. Kontrollera att laddningskontaktarna på roboten och laddstationen är korrekt anslutna.

Obs: Indikatorlampan kommer att **blinka grönt** när roboten laddar framgångsrikt i laddstationen.

Obs: Om du vill lägga till ett garage för extra skydd, använd det matchande Dreame-garaget som finns tillgängligt i lokala butiker eller online. Att använda ett icke-Dreame-garage kan orsaka problem vid laddning.

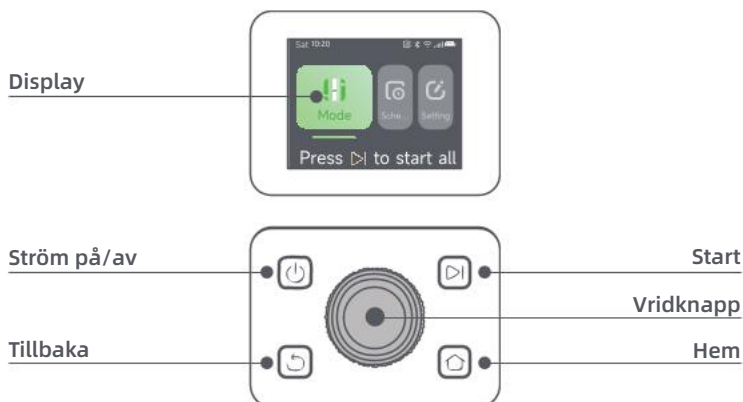


LED-indikator på laddstationen







LED-indikator Ljutfärg	Betydelse
Blinkande/fast röd	1. Problem med laddstationen (t.ex. problem med laddströmmen eller -spänningen). 2. Roboten dockas i laddstationen men laddningen är onormal (t.ex. kortslutning mellan laddningskontaktarna).
Fast blått	Laddstationen är strömförsörjd. Roboten befinner sig inte i laddstationen.
Blinkar grönt	Roboten laddas i laddstationen.
Fast grönt	Roboten är fulladdad i laddstationen.

4 Förberedelser före första användning

4.1 Bekanta dig med kontrollpanelen



Display

Ikon	Status
	Batterinivå (Visar aktuell batterinivå.)
	Laddning (Roboten ansluts korrekt till laddningsstationen.)
	Bluetooth (Roboten är ansluten till appen via Bluetooth.)
	Wi-Fi (Roboten är ansluten till appen via ett Wi-Fi-nätverk.)
	Länktjänst (Länktjänst är aktiverad.)
	Schema (En uppgift är schemalagd för idag och har inte startat ännu.)

Kontroller

Knapp	Funktion
Strömbrytare 	För att slå på/av roboten, håll knappen  intryckt i 2 sekunder. Se till att den är utanför laddningsstationen.
Start 	För att starta klippning av hela området eller återuppta pausade uppgifter, tryck på knappen  och stäng locket inom 5 sekunder. Uppgiften avbryts om locket inte stängs inom 5 sekunder.
Hem 	För att skicka roboten tillbaka till laddningsstationen, tryck på knappen  och stäng locket inom 5 sekunder. Uppgiften avbryts om locket inte stängs inom 5 sekunder.
Tillbaka 	För att navigera upp en nivå i menyn, tryck på knappen  .
Vridknapp	För att bekräfta valet i menyerna, tryck på vridknappen.
	För att aktivera Bluetooth-parningsläge, håll vridknappen intryckt i 3 sekunder.
	Vrid knappen med/moturs för att navigera genom menyn.
Start + Tillbaka	För att återställa roboten till fabriksinställningar, håll knapparna  och  nedtryckta i 3 sekunder. PIN-koden kommer inte att raderas.
Hem + Tillbaka	Håll knapparna  och  nedtryckta i 3 sekunder för att öppna sidan Om i Inställningar. Sidan försvinner efter 5 sekunder.
Vridknapp + Tillbaka	För att återställa PIN-koden, håll vridknappen och  intryckta i 3 sekunder.
Stopp	Tryck på Stopp -knappen för att öppna det övre locket och stoppa roboten. PIN-koden måste anges på kontrollpanelen för att återuppta arbetet.

Översikt över menystrukturen



*Den kan komma att uppdateras beroende på programvaruversion.

Statuslampor på Roboten

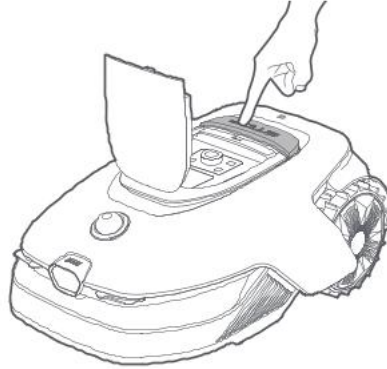
Färg	Betydelse
Fast röd	Ett fel har inträffat.
Fast blå	Robotens står i standby.
Blinkande blå	Robotens utför en uppgift eller är pausad.
Blinkande grön	Robotens laddar i laddstationen.
Fast grön	Batteriet är helt laddat.
Blinkande gul	1. Robotens är på patrull. 2. Realtidsvideo från frontkameran visas via appen.

Obs: Du kan anpassa aktiveringstiden och scenarierna för robotljuset i **Inställningar > Ljus**.

4.2 Inledande inställningar

Innan du slår på roboten för första gången, finns det några grundläggande inställningar att göra innan roboten är redo att börja arbeta.

- 1 Tryck på **Stopp**-knappen för att öppna topplocket.



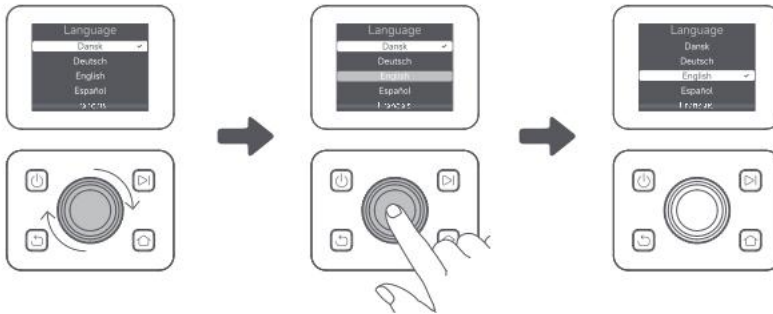
- 2 Tryck och håll in  på kontrollpanelen i 2 sekunder för att slå på roboten.

Obs: Roboten slås automatiskt på när den ansluts till laddstationen.



- 3 Välj det språk du föredrar

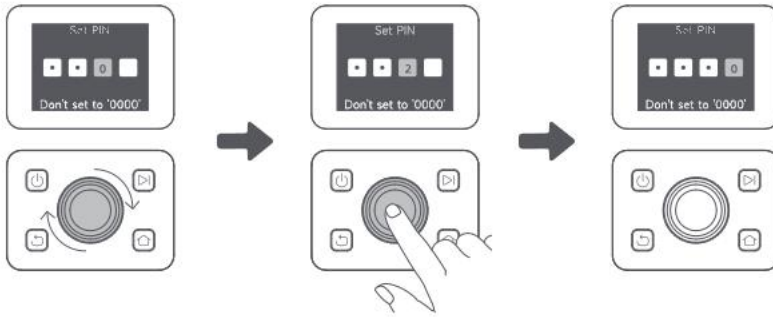
Vrid vredet medurs för att gå nedåt och moturs för att gå uppåt för att välja språk. Tryck på vredet för att bekräfta.



- 4 Ange PIN-kod

1. Vrid på vredet för att välja siffra från 0 till 9. Vrid det medurs för att öka antalet från 0 till 9 och vrid det moturs för att minska antalet. Tryck på vredet för att ställa in nästa siffra. För att ändra föregående siffra, vrid vredet moturs tills siffran blir 0 och fortsätt sedan att vrida det en gång till.

Viktigt: Ange inte PIN-koden till "0000".



2. Ange PIN-koden igen för att slutföra inställningen av PIN-koden.

Obs: De båda lösenorden stämmer inte överens, ange det nya lösenordet igen.

5 Anslut roboten till internet

Skanna QR-koden för att ladda ner Dreamehome-appen på din mobila enhet. Efter installationen kan du skapa ett konto och logga in.



Du kan också ladda ner Dreamehome-appen från App Store eller Google Play.



Innan nätverksinställningen:

- Kontrollera att roboten och din mobila enhet är anslutna till samma Wi-Fi-nätverk.
- Se till att din mobila enhet befinner sig inom **10 m** från roboten.
- Aktivera Bluetooth-funktionen på din mobila enhet.

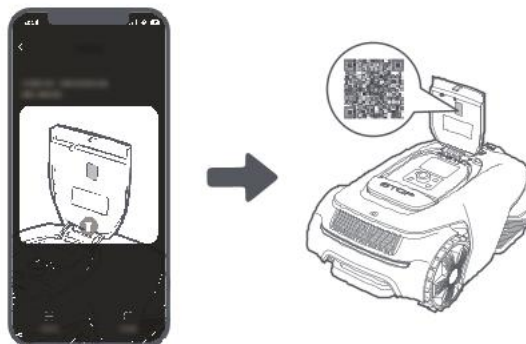
1. Öppna Dreamehome-appen.

2. Du kan ansluta via en av följande metoder:

a. Skanna QR-kod: Gå till **Anordning** och tryck på **Skanna QR-koden för att ansluta**. Skanna QR-koden som finns inuti robotens topplock för att ansluta.

b. Lägg till manuellt: Gå till **Anordning** och tryck på **Lägg till**. Välj sedan din robotmodell för att ansluta.

c. Automatisk upptäckt: Robot kommer att söka efter närliggande enheter. Tryck på din robot från listan över upptäckta enheter för att ansluta.

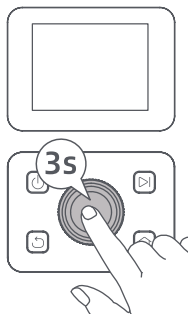


3. Följ instruktionerna i appen för att slutföra anslutningen till Wi-Fi-nätverket.

Viktigt: Se till att det aktuella Wi-Fi-nätverket är enkelbandsnätverket med 2,4 GHz-frekvens eller dubbelbandsnätverket med 2,4/5 GHz-frekvens.

Viktigt: Se till att ditt Wi-Fi-nätverk inte har en brandvägg och inte är krypterat. Annars kan nätverksinställningen misslyckas.

4. Håll vredet på kontrollpanelen intryckt i 3 sekunder. Roboten kommer att gå in i Bluetooth-parkopplingsläge.






5. Följ instruktionerna i appen för att slutföra parkopplingen.

Hur avbinder jag roboten?

Roboten kopplas automatiskt till Dreamehome-kontot när parkopplingen har lyckats. Varje enhet kan endast kopplas till ett konto. Den kan inte vara kopplad till ett annat konto samtidigt.

För att para ihop roboten med ett nytt konto måste du först avbinda den. För att avbinda den:

1. Öppna Dreamehome-appen. Gå till  **Anordning**.
2. Om du har flera robotar kopplade till ditt Dreamehome-konto, svep åt vänster eller höger för att komma åt sidan för den robot du vill redigera.
3. Tryck på  i det övre högra hörnet.
4. Välj  **Radera**.

Hur delar du din robot?

1. Tryck på  i det övre högra hörnet.
2. Välj  **Dela enheten**.

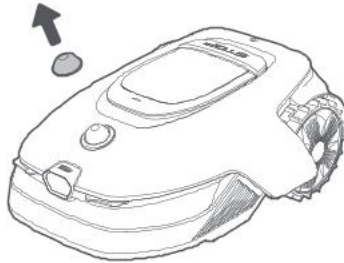
Hur loggar du ut från ditt Dreamehome-konto eller tar bort det?

1. Gå till  **Mig** >  **Konto**.
2. Välj **Logga ut** eller **Radera konto**.

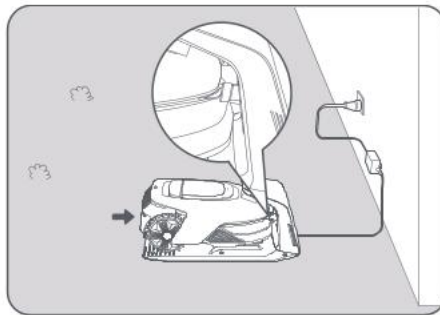
5 Kartlägg din trädgård

Kontrollera följande innan du börjar kartlägga:

- Batterinivån för roboten är mer än 50 %.
- LiDAR:s skyddshölje är borttaget.



- Det övre locket är stängt.
- Roboten dockar korrekt i laddstationen.



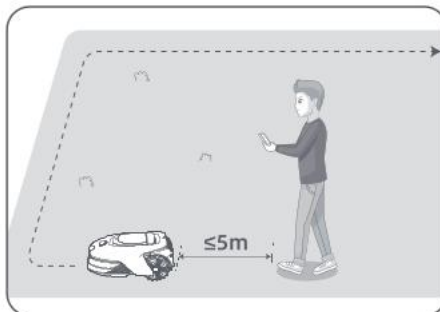
5.1 Skapa gränsen

Tänk på följande innan du påbörjar kartläggningen:

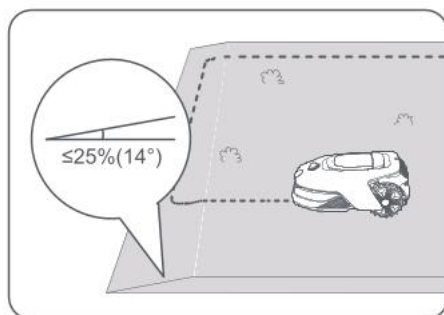
Viktigt: Flytta inte roboten manuellt när du skapar gränsen, annars kan mappningen misslyckas.

Viktigt: När kartläggningen har startat, ska du inte fjärrstyra robotens dockning i laddstationen förrän kartläggningen är klar. Annars kan LiDAR blockeras och kartläggningen misslyckas.

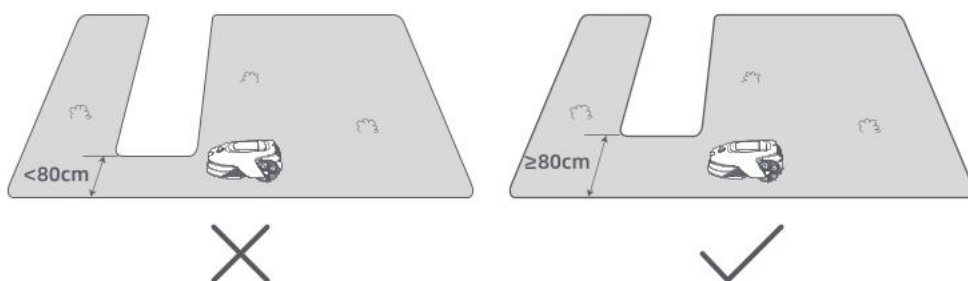
- Gå inom **5 m** bakom roboten under kartläggningen.



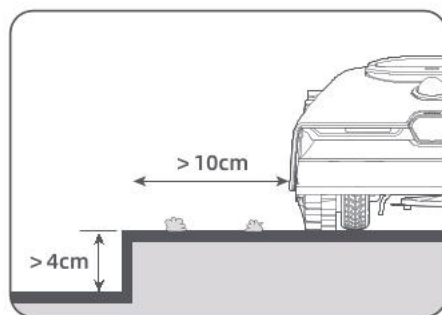
- Robot kan navigera i sluttningar med en lutning på upp till **50% (27°)**. För bättre klippresultat rekommenderas dock att hålla sluttningarna i arbetsområdena under **25% (14°)**.



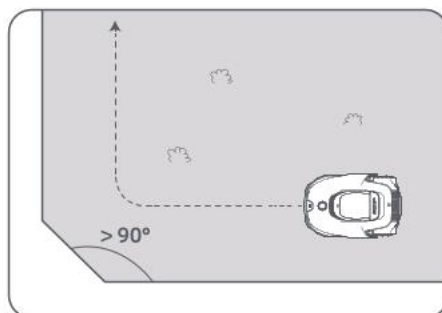
- För områden som är smalare än **80 cm**, ställ in dem som stigar för att låta roboten passera (se avsnitt 5.4: **Ange väg**).



- Om din gräsmatta är mer än **4 cm** högre än den angränsande marken, håll roboten minst **10 cm** från kanten. Om din gräsmatta är i nivå med den angränsande marken, kan roboten sträcka sig över omkretsen för optimala klippresultat längs kanterna.

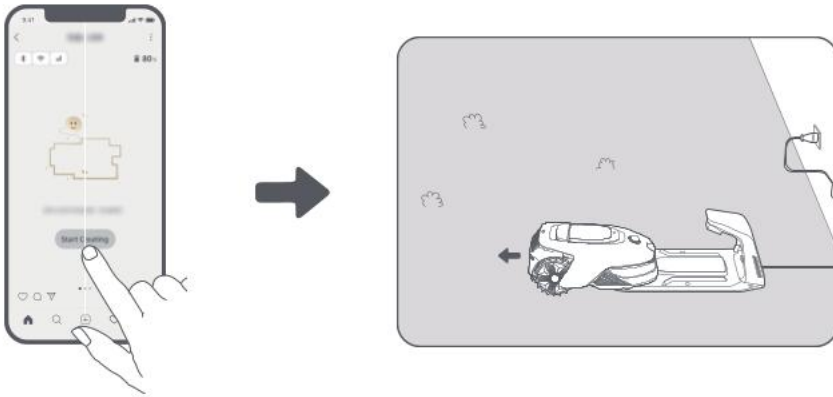


- När du skapar gränser på distans, se till att vridvinkeln är mer än **90°**. Vinklar mindre än 90° kan göra det svårt för roboten att uppnå en ren klippning.

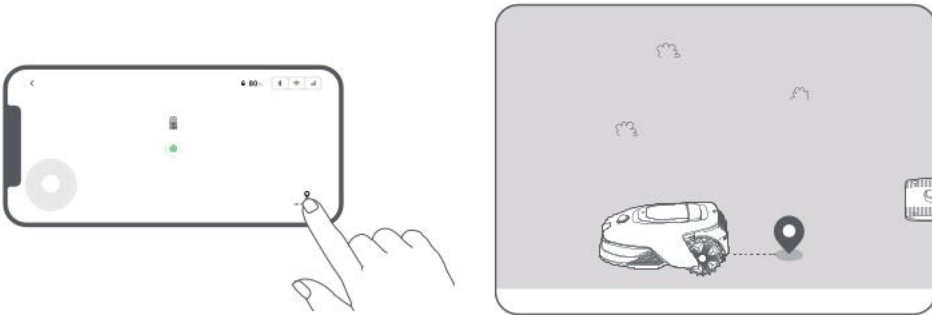


Starta Kartläggning:

1. Tryck på **Börja Skapa** via appen, så kontrollerar roboten status och kalibreras. Den lämnar automatiskt laddstationen för att utföra kalibreringen. Var försiktig.



2. Guida roboten på distans till kanten av din gräsmatta och tryck på **Ställ In Startpunkt** för att ställa in startpunkten för gränsen.



3. Fjärrstyr roboten för att flytta längs kanten av gräsmattan för att skapa arbetsområdet.

Automatisk Gränsdetektering

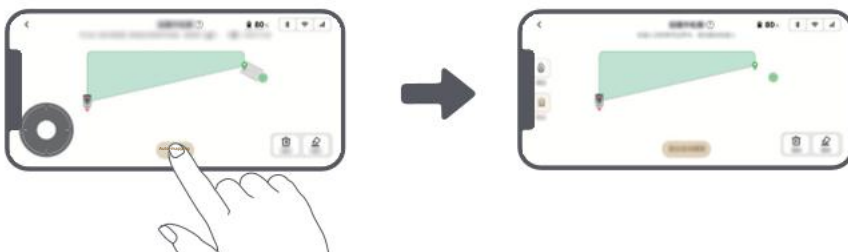
Driven av en avancerad AI-algoritm använder roboten sin främre kamera för att upptäcka gräsytor och icke-gräsområden, vilket gör att den kan identifiera gränser utan behov av manuell vägledning.

Efter att ha fjärrstyrt roboten till gräsmattans kant och ställt in startpunkten kan du använda läget för **Automatisk Gränsdetektering**. Du kan välja om roboten ska korsa omkretsen för renare kantklippresultat eller hålla sig nära den för att undvika att fastna.

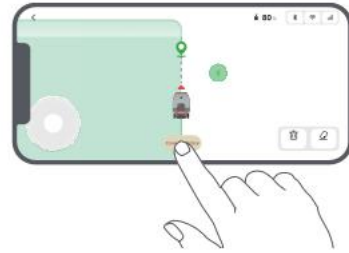
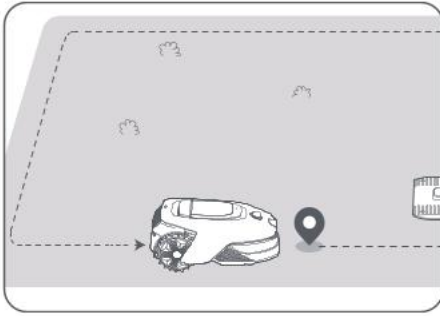
Vi rekommenderar att du följer roboten under kartläggningsprocessen. Om roboten inte lyckas upptäcka gränserna korrekt, kan du när som helst lämna läget för Automatisk Gränsdetektering och växla till fjärrkontroll.

Viktigt: Läget för Automatisk Gränsdetektering bör användas i dagsljus för att säkerställa god sikt. Undvik att använda denna funktion i dåligt ljus eller regn.


Viktigt: Se till att robotens frontkamera är ren och fri.

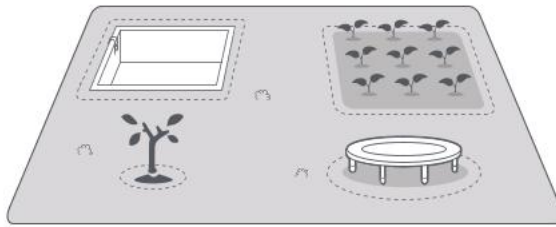


4. När roboten återvänder till inom **1 m** från startpunkten kan du trycka på **Stäng Gränsen** och gränsen kommer automatiskt att slutföras.




5.2 Ställ in förbjudet område

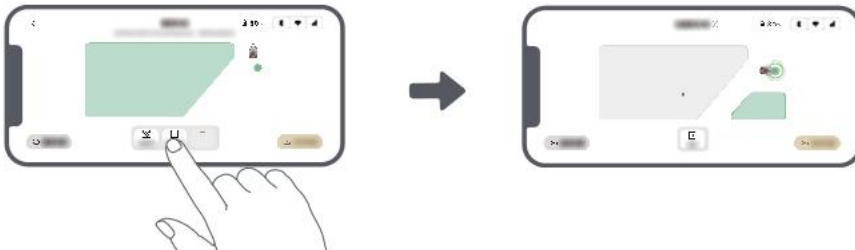
Även om roboten automatiskt kan undvika hinder är det fortfarande nödvändigt att skapa förbjudna områden med fallrisk som t.ex. simbassänger och sandlådor. För objekt som du vill skydda (t.ex. en blomsterrabatt, en studs matta, ett grönsaksland eller en naken trädröt), kan du ange dem som förbjudna zoner. Du kan trycka på **Förbjudet område** i appen för att fortsätta skapa no-go-zoner. Alternativt kan du gå till  > **Kartredigering** för att skapa eller ta bort no-go-zoner när kartan är klar.




5.3 Skapa fler zoner och utöka befintliga zoner

• För att skapa fler zoner

Om din gräsmatta skiljs åt av vägar eller om du har flera isolerade gräsmattor kan du trycka på **Arbetsområde** i appen för att fortsätta skapa arbetsområdena via fjärrkontrollen. Du kan också lägga till, ta bort eller ändra zonerna i  > **Kartredigering** när kartan är klar.



• För att utöka befintliga zoner

För att utöka en befintlig zon, tryck på **Arbetsområde** i appen för att skapa det område du vill inkludera. Om de två områdena överlappar varandra kommer de att slås samman automatiskt. Alternativt kan du gå till  > **Kartredigering** > **Arbetsområde** efter kartläggningen är klar för att utöka en befintlig zon.

- **För att separera och kombinera zoner**

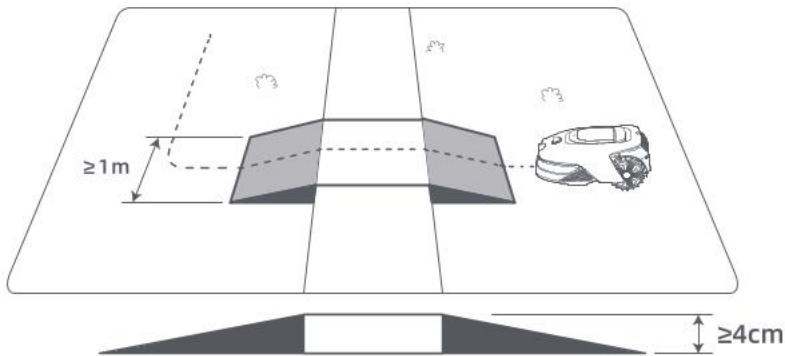
För att splittra en zon i mindre delar eller slå ihop zoner som delades upp i appen till en större, gå till  > **Kartredigering** > **Zoninställningar** och tryck på **Separera** eller **Kombinera** i appen.

5.4 Ange väg

Skapa en bana för att ansluta isolerade zoner. Isolerade zoner utan bana kommer att vara otillgängliga för roboten.

Obs: Som standard följer roboten bara en förinställd väg utan att klippa gräset.

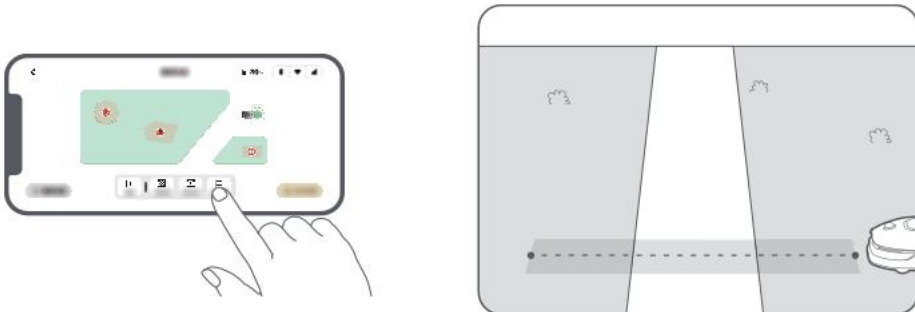
Viktigt: Om din gräsmatta delas av passager som är högre än **4 cm**, placera ett föremål med en lutning som är lika hög som passagen (t.ex. en ramp).



- **För att koppla samman två isolerade arbetszoner**

Skapa vägar för att förbinda isolerade områden, annars kommer de att vara otillgängliga för roboten. Tryck på **Väg** för att skapa en väg.

Viktigt: Se till att banans början och slut ligger inom arbetsområdet.



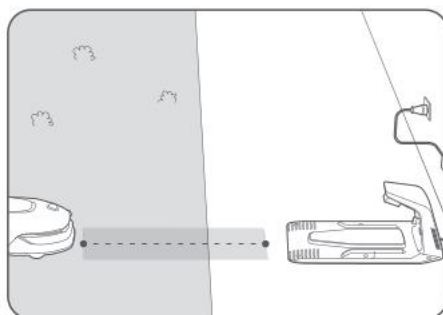
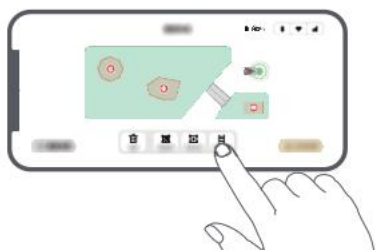
- **För att koppla samman arbetsområdet och laddstationen**

Om din laddstation inte finns i arbetsområdet, bör du skapa en väg för att ansluta den till arbetsområdet.

Tryck på **Väg** för att skapa en rutt som gör det möjligt för roboten att återvända till laddstationen.

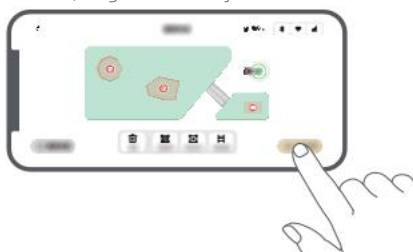
Viktigt: Se till att ena änden är inom arbetsområdet och den andra änden är precis framför laddstationen. Det är lämpligt att justera vägen med laddstationen.

Viktigt: Om du skapar banor för att ansluta arbetsområdet till laddstationen, ska du inte fjärrstyra robotens dockning i laddstationen. Annars kan LiDAR blockeras och kartläggningen misslyckas.





5.5 Slutför karta

Tryck på **Avsluta Karta** när arbetsområden, vägar och förbjudna zoner är färdiga.



5.6 Lägg till en andra karta

Om det inte finns någon väg mellan din fram- och baksida, kan du skapa en andra karta. Efter att ha slutfört den första kartan, tryck på **Lägg till karta** för att fortsätta skapa den andra. Alternativt kan du navigera till  > **Kartredigering** och trycka på **Lägg till karta** efter att kartläggningen är klar. När du har slutfört den andra kartan kan du växla mellan kartor via  > **Kartredigering**.

Obs: Efter att ha bytt karta kommer scheman och klippinställningar för den aktuella kartan att tillämpas.

Obs: Du kan köpa en extra laddstation att installera på den andra kartan för större bekvämlighet. Med en separat laddstation installerad på den andra kartan behöver du bara flytta roboten manuellt mellan de två kartorna.



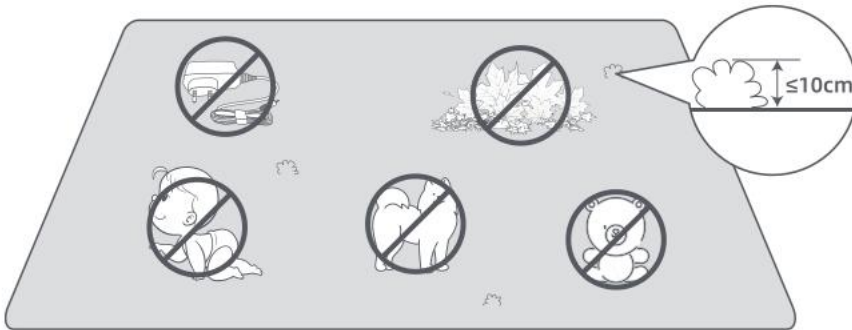
6 Användning

6.1 Börja klippa för första gången

Tips före klippning:

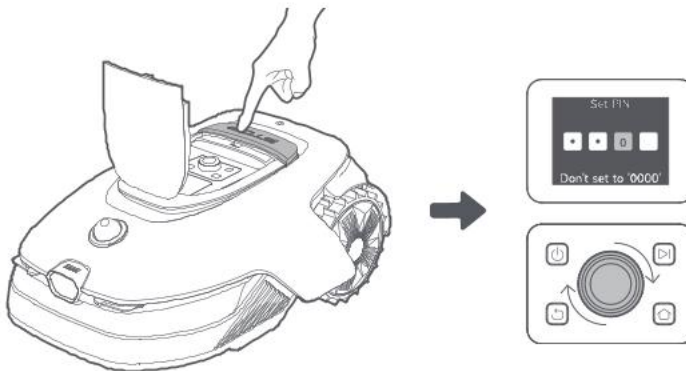
- Klipp gräset till en höjd av högst **10 cm** med en vanlig gräsklippare.
- Rensa bort hinder som skräp, lövhögar, leksaker, sladdar och stenar från gräsmattan. Se till att inga barn eller husdjur befinner sig på gräsmattan när roboten klipper den.
- Fyll igen hålen i gräsmattan.

- Ställ in dina klippinställningar i appen i förväg (t.ex. klippeffektivitet, klipphöjd och klippriktning).



a) Starta via kontrollpanelen

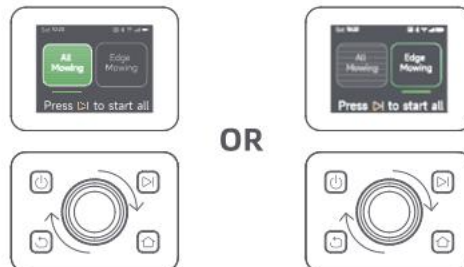
1. Tryck på **Stopp**knappen för att öppna locket och ange PIN-koden.



2. Välj " **Läge**" på displayen och tryck på vredet.



3. Vrid på vredet för att välja klippningsläge.



4. Tryck på **▶** -knappen och **stäng locket** inom 5 sekunder. Roboten lämnar laddstationen och börjar klippa hela området.



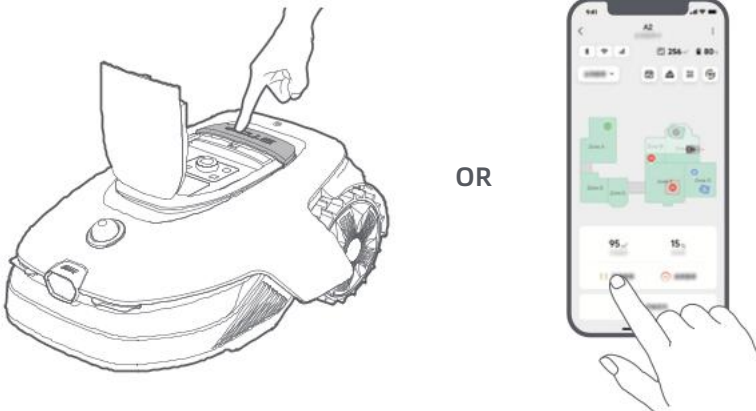
b) Starta via appen

1. Öppna appen.
2. Välj ett klippläge och tryck på **Börja** för att starta klippningen.

6.2 Pausa

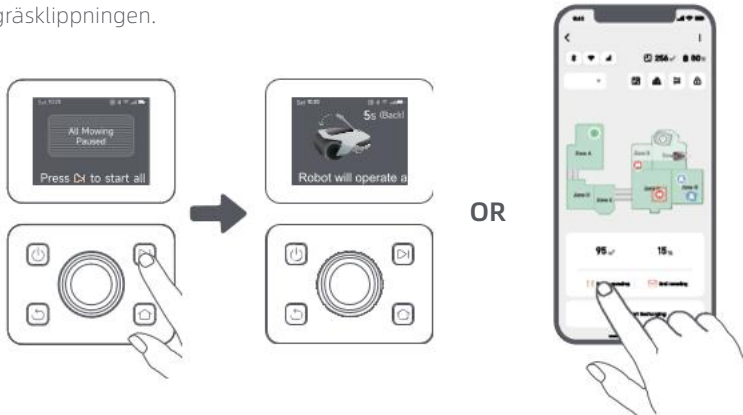
För att pausa den aktuella klippuppgiften kan du trycka på **stoppknappen** på roboten eller trycka på **Pausa** i appen.

Obs: Roboten kan inte startas direkt via appen efter att **Stopp**-knappen har tryckts. För att återuppta driften, ange din PIN-kod på kontrollpanelen.



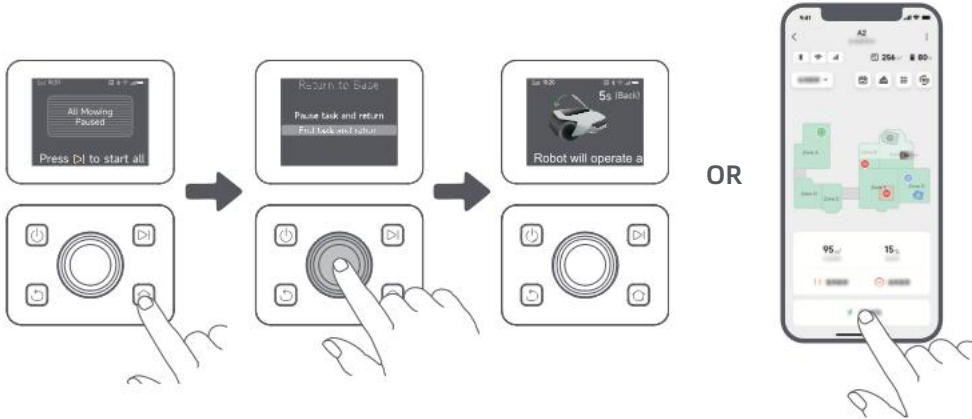
6.3 Fortsätt

För att återuppta uppgiften när roboten är pausad, tryck på **▶** knappen och **stäng locket** inom 5 sekunder. Roboten kommer att återuppta den föregående klippuppgiften. Du kan också trycka på **Fortsätt** i appen för att fortsätta gräsklippningen.



6.4 Återgå till laddstationen

För att skicka tillbaka roboten till laddstationen, tryck på  på kontrollpanelen. Bekräfta att den aktuella uppgiften pausas eller avbryts och **stäng sedan det övre locket** inom 5 sekunder. Roboten återvänder automatiskt till laddstationen för att ladda. Alternativt kan du välja **Börja återvända till stationen** i appen för att skicka tillbaka roboten.



7 Appen Dreamehome

Där du kan utforska mer

Dreamehome App är mer än en fjärrkontroll. Det finns många saker du kan göra via appen: slutföra olika inställningar på distans, utforska olika klipplägen, redigera kartan fritt och justera klippsscheman.

7.1 Klippningslägen

Roboten har olika gräsklippningslägen. Du kan växla mellan lägena via appen, inklusive klippning av hela området, områdesklippning, kantklippning, platsklippning och manuellt läge.




7.2 Klippformer

Anpassa din gräsmatta genom att lägga till former via  > **Kartredigering** > **Former** i appen. Definierade former kommer att undantas från klippning i alla klippningslägen. Du kan ändra deras position, storlek eller ta bort dem i **Former**.




7.3 EdgeMaster™ Bladskiva

EdgeMaster™ -bladskivan är utformad för att röra sig åt sidan när den når gräsets kanter, vilket säkerställer ett renare snitt. För att aktivera denna funktion, gå till  > **Inställningar för kantklippning** > **EdgeMaster™** i appen.



7.4 Schema

När den första kartan är klar skapar roboten automatiskt två veckovisa klippscheman beroende på gräsmattans storlek, vilka är " **Vår- & Sommarschema**" och " **Höst- & Vinterschema**". Du kan trycka på  i appen för att göra detaljerade schemainställningar. Med schemafunktionen kan du helt överlåta det dagliga gräsklippningsarbetet till roboten. Du behöver bara underhålla roboten regelbundet.

Obs: Om du är orolig för att roboten kan störa dig eller dina grannar när den arbetar autonomt under vissa timmar, kan du gå till **Inställningar > Stör ej** och ställa in **Stör ej**-tid i appen.



7.5 Barnlås

Om du är orolig för att barn kan använda roboten kan du gå till **Inställningar** och aktivera funktionen **Barnlås** i appen. Med den här funktionen aktiverad låses roboten om inga åtgärder utförs under 5 minuter.



7.6 Regnskydd

Om du är orolig för att svåra väderförhållanden kan påverka gräsklippningen kan du aktivera funktionen **Regnskydd** i **Inställningar** på kontrollpanelen eller i appen. När denna funktion är aktiverad pauser roboten automatiskt gräsklippningen och återgår till laddningsstationen när det regnar. Du kan ställa in tiden för regnskydd i appen.

Obs: Klippning av vått gräs kan skada din gräsmatta. Det är tillrådeligt att förlänga skyddstiden för att låta gräset torka innan du klipper igen.



7.7 Frostskydd

Om temperaturen sjunker under **6° C** kan gräsklippningen permanent skada gräset. Batteriet kommer inte att laddas som en säkerhetsåtgärd. För att förhindra detta kan du aktivera funktionen **Frostskydd** i **Inställningar**, antingen via kontrollpanelen eller appen. Detta kommer automatiskt att pausa klippningen och skicka roboten tillbaka till laddstationen när temperaturen faller under **6° C**. Roboten kommer att återuppta klippningen när temperaturen stiger över **11° C**.



7.8 Säkerhetsfunktioner

Roboten har flera stölskyddsfunktioner, drivna av den inbyggda GPS:en för ökad säkerhet. Dessutom kan den främre kameran upptäcka mänsklig närvaro, vilket gör roboten till en effektiv trädgårdsvakt.



7.8.1 Lyftlarm

Med den här funktionen aktiverad kommer ett alarm att ljuda omedelbart när roboten lyfts, och roboten kommer att låsas. För att återuppta driften, ange först PIN-koden på roboten.



7.8.2 Larm om roboten befinner sig utanför kartan

Med denna funktion aktiverad kommer roboten att låsas och larmet går omedelbart om den befinner sig utanför kartan.



7.8.3 Plats i realtid

Du kan se robotens aktuella plats i Google Maps när denna funktion är aktiverad.




7.8.4 Larm för upptäckt av mänsklig närvaro

När den är aktiverad kommer roboten att meddela dig vid upptäckt av mänsklig närvaro.




7.8.5 Video i realtid

Tryck på  för att se ett live videoflöde från robotens främre kamera, vilket tillåter dig att övervaka din trädgård när som helst och var som helst.



7.8.6 Patrullera

Medan roboten är i standbyläge kan du skicka den för att patrullera särskilda gränser eller platser i din trädgård via appen. För åtkomst till denna funktion, navigera till  > **Patrullera**.



7.9 Anpassad laddningsperiod

För att anpassa robotens laddningsperiod till specifika timmar kan du aktivera funktionen **Anpassad laddningsperiod** via **Inställningar > Laddning** i appen. När funktionen är aktiverad kommer roboten att ladda sig själv till 20 % när batterinivån är låg, förutsatt att det inte finns några klippuppgifter. En full laddning kommer endast att ske under den angivna laddningsperioden. Du kan också anpassa **Batterinivå för automatisk laddning** och **Batterinivå för att återuppta uppgifter** för att ställa in de batterinivåer vid vilka roboten automatiskt återvänder till laddningsstationen eller återupptar oavslutade klippuppgifter.



Obs: Dreames utvecklingsteam kommer kontinuerligt att genomföra **OTA-uppdateringar (Over-the-Air)** och underhåll av den inbyggda programvaran och appen. Kontrollera om det finns uppdateringsmeddelanden eller aktivera funktionen **Automatisk uppdatering** för att hålla programvaran och appen uppdaterade och få tillgång till fler funktioner.

8 Underhåll

Rengör roboten regelbundet och byt ut slitna delar enligt frekvensen nedan för bättre prestanda och livslängd:

Komponent	Frekvens för utbyte
Blad	Var 6-8:e vecka eller tidigare
Rengöringsborste	Var 12:e månad eller tidigare

Obs: Du kan kontrollera den återstående tiden för knivarna och rengöringsborsten genom att navigera till **Inställningar > Förbrukningsvaror & Underhåll** i appen. Efter att ha bytt ut förbrukningsvarorna enligt anvisningarna går du till detaljsidan för förbrukningsvaran och trycker på **Jag har bytt ut den** för att återställa timern.

Obs: Om du har utsett områden i din trädgård för rutinmässig rengöring och service av roboten kan du ställa in Underhållspunkter på kartan genom att navigera till **Inställningar > Gå till Underhållspunkt > Redigera Punkt**. När underhållspunkterna är inställda kan du enkelt trycka på **Gå** för att dirigera roboten till de utpekade platserna för enkel service.

8.1 Rengöring

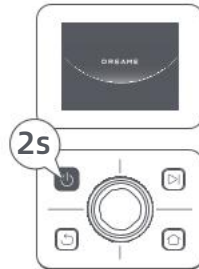
Rengör din robot regelbundet för att förhindra att gräsklipp och smuts samlas och täpper till knivskivan och drivhjulen, vilket kan påverka dess klipp-, docknings- och rörelseprestanda. Vi rekommenderar att använda ett rengöringskit, tillgängligt i lokala butiker eller online.

 **Varning:** Stäng av roboten och koppla bort laddstationen innan rengöring.

Försiktighet: Se till att LiDAR-skyddskåpan sitter på LiDAR innan du vänder roboten upp och ned för att undvika skador på LiDAR.

• **Huvuddel, chassi och bladskiva:**

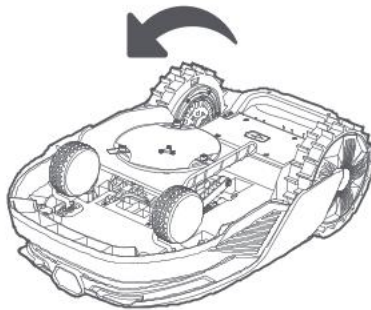
1. Stäng av roboten.



2. Sätt LiDAR-skyddskåpan på LiDAR-enheten.



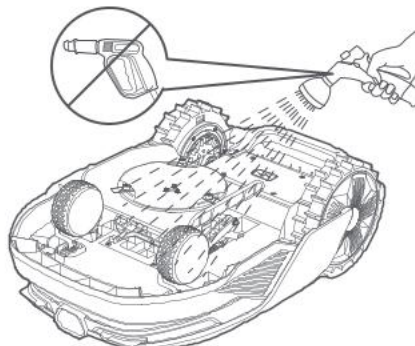
3. Vänd roboten upp och ned.



4. Rengör kroppen, bladskivan och chassiet på roboten med en slang.

⚠ Varning: Rör inte vid knivarna när du rengör chassit. Använd handskar vid rengöring.

Försiktighet: Använd inte högtryckstvätt för rengöring. Använd inte rengöringsmedel för rengöring.

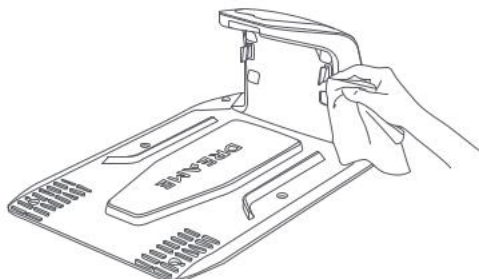
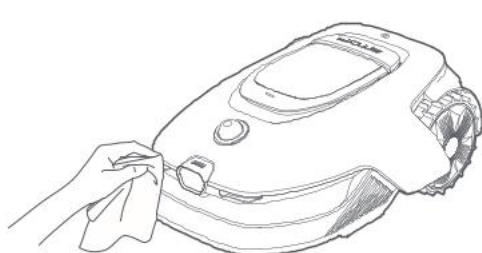


5. Använd en luddfri trasa till att noggrant rengöra LiDAR-sensorn.



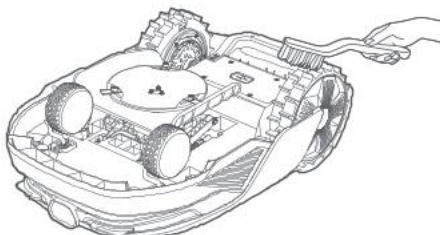
• Laddningskontakter och frontkamera:

Använd en ren trasa för att rengöra laddningskontakterna på roboten och laddstationen och rengör också frontkameran. Håll laddningskontakterna och frontkameran torra efter rengöring.



• Drivhjul:

Använd en borste för att ta bort lera från hjulen för att säkerställa bra grepp.



8.2 Byte av komponenter

• Byte av knivblad

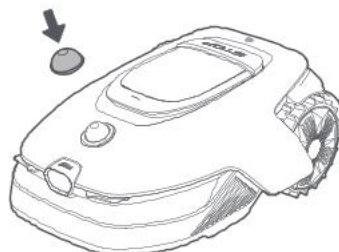
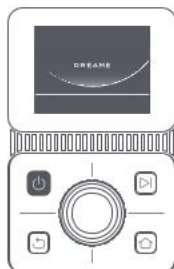
Byt ut knivbladen regelbundet för att hålla knivarna vassa. Vi rekommenderar att du byter ut knivarna var **6-8:e vecka** eller tidigare. Använd endast originalknivar från Dreame.

⚠ Varning: Stäng av roboten och använd skyddshandskar innan du byter knivarna.

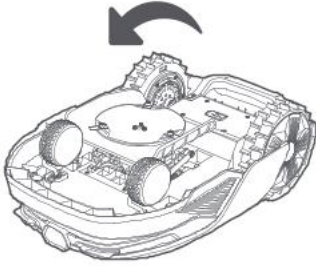
Obs: Byt ut alla tre knivbladen samtidigt för att säkerställa ett balanserat skärsystem.

1. Stäng av roboten.

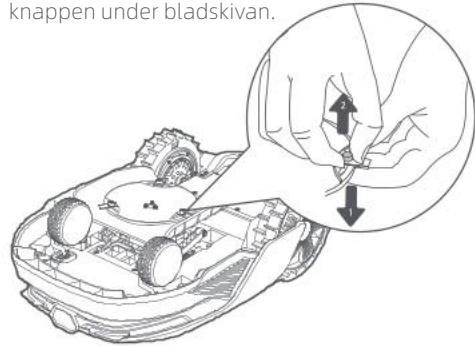
2. Kontrollera att LiDAR-skyddsskåpan sitter på.



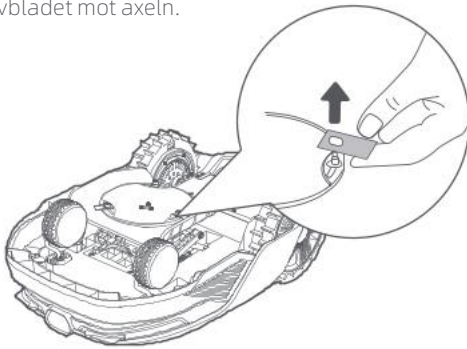
3. Placera roboten på ett mjukt underlag och vänd den upp och ned.



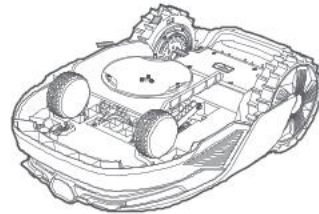
4. Ta bort hållaren genom att trycka på knappen under bladskivan.



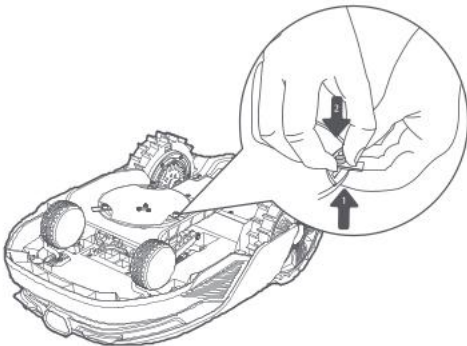
5. Ta bort knivbladet genom att rikta in hålet på knivbladet mot axeln.



6. Ta bort de 3 knivbladen och hållarna.



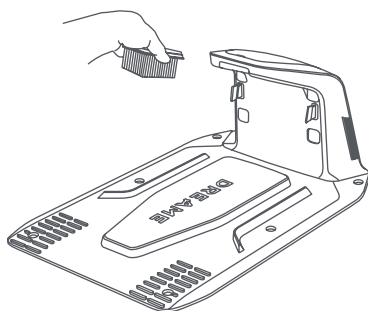
7. Tryck på knappen under bladskivan och rikta in hålet i hållaren med axeln för att fästa hållarna och knivbladen.



8. Se till att knivbladen kan rotera fritt.

• Byte av rengöringsborste

När rengöringsborsten för LiDAR-sensorn är sliten kan dess borst lossna eller försämrats, vilket påverkar rengöringseffekten. Byt ut rengöringsborsten regelbundet för att bibehålla ett bra rengöringsresultat. Det rekommenderas att byta rengöringsborsten var **12:e månad** eller tidigare.







9 Batteri

Ladda roboten var **6:e månad** för att skydda batteriet vid långtidsförvaring. Batteriskador som orsakas av överurladdning täcks inte av den begränsade garantin. Ladda inte batteriet vid en omgivningstemperatur **över 45 ° C** eller **under 6 ° C**. Temperaturen vid långtidsförvaring av batteriet ska vara **mellan -10 och 35 ° C**. För att minimera skadorna rekommenderas att batteriet förvaras i en temperatur **mellan 0 och 25 ° C**. **Obs:** Livslängden på robotens batteri beror på användningsfrekvens och antal drifttimmar. Om batteriet är skadat eller inte kan laddas, kassera det föråldrade eller defekta batteriet enligt gällande riktlinjer. Följ lokala bestämmelser för återvinning.

Laddningsläge med låg effekt:

När laddningsläget med låg effekt är aktiverat inaktiveras funktioner som inte är relaterade till laddningen. (Display och nätverk kommer att stängas av.)

- För att aktivera lågströmsladdningsläge, tryck och håll ned  -knappen och  -knappen samtidigt, och tryck på  -knappen 5 gånger snabbt samtidigt. Du kommer att höra en röstprompt: laddningsläge med låg effekt är på.
- För att inaktivera lågströmsladdningsläge, starta om roboten eller tryck snabbt 5 gånger på  -knappen.

10 Vinterförvaring

• Roboten

1. Ladda batteriet helt innan du stänger av roboten.
2. Rengör roboten noggrant innan den ställs undan för vinterförvaring.
3. Sätt på LiDAR-skyddskåpan.
4. Förvara roboten inomhus på en torr plats, vid en temperatur **över 0 ° C**.

• Laddningsstation

Koppla ur laddstationen och förvara den på en torr och sval plats, skyddad från direkt solljus.

Obs: Efter vinterförvaring, installera laddstationen igen och placera roboten i den för att ladda. Om du installerar laddstationen på en annan plats kommer roboten automatiskt att uppdatera stationens plats så snart den laddas och lämnar stationen. Om du stöter på positioneringsfel på grund av stora förändringar i din trädgård rekommenderas det att kartlägga området på nytt.

11 Transport

För långdistans transport, se till att roboten är avstängd. Det rekommenderas att använda den ursprungliga förpackningen. Sätt på LiDAR-skyddet.

 **Varning:** Vänligen stäng av roboten innan du transporterar den.

 **Varning:** Lyft roboten i det bakre handtaget och håll bladskivan borta från kroppen.

12 Felsökning

Problem	Orsak	Lösning
Roboten är inte ansluten till appen.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Roboten är inte inom WiFi-signaltäckningen eller Bluetooth-området. 2. Roboten är avstängd eller startas om. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kontrollera att roboten är påslagen. 2. Kontrollera att routern fungerar. 3. Gå närmare roboten för att upprätta en Bluetooth-anslutning.
Roboten upplyft.	Hjulet står inte på marken.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sätt tillbaka roboten på plan mark. 2. Ange PIN-koden på roboten och bekräfta. 3. Roboten kan inte korsa föremål som är högre än 4 cm. Håll marken jämn även där den arbetar.
Roboten lutad.	Roboten lutar mer än 37° .	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sätt tillbaka roboten på plan mark. 2. Ange PIN-koden på roboten och bekräfta. 3. Roboten kan inte klättra upp i sluttningar som är större än 50% (27°).
Roboten har fastnat.	Roboten har fastnat och kan inte ta sig loss.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ta bort omgivande hinder och försök sedan igen. 2. Flytta roboten manuellt till en platt och öppen plats i kartan och försök starta uppgiften igen. Om du fortfarande stöter på detta problem, försök igen när roboten är i laddstationen. 3. Kontrollera om det finns hål i marken. Fyll i hålen innan du klipper för att förhindra att roboten fastnar. 4. Kontrollera om det omgivande gräset är högre än 10 cm. Du kan justera Hinder Undvikande höjd eller använda en vanlig gräsklippare för att klippa gräsmattan i förväg för att förhindra att roboten fastnar. 5. Om roboten ofta fastnar på den här platsen kan du ställa in den som ett förbjudet område.
Fel på vänster/höger bakhjul.	Bladskivan kan inte rotera normalt eller så är det något fel på skärmotorn.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Rengör de bakre hjulen och försök sedan igen. 2. Om felet kvarstår kan du försöka starta om roboten. 3. Kontakta kundservice om felet kvarstår.
Bladskivan kan inte rotera.	Bladskivan kan inte rotera normalt eller så är det något fel på skärmotorn.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Rengör bladskivan och försök sedan igen. 2. Kontrollera om det omgivande gräset är högre än 10 cm. Du kan klippa gräsmattan i förväg med hjälp av en vanlig gräsklippare för att förhindra att bladskivan blockeras av högt gräs. 3. Kontrollera om det finns vatten under knivdisken. Flytta i så fall roboten till en torr plats och försök sedan igen. 4. Om felet kvarstår kan du försöka starta om roboten. 5. Kontakta kundservice om felet kvarstår.
Bladskivan lyckas inte röra sig upp eller ner.	Bladskivan lyckas inte röra sig upp eller ner.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Rengör knivdisken och försök sedan igen. 2. Om detta fel upprepar sig, försök starta om roboten. 3. Kontakta kundservice om felet kvarstår.
Bladskivan kan inte röra sig åt sidan.	Bladskivan kan inte röra sig åt sidan.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Rengör klippsystemet och ta bort skräp eller främmande föremål.

Problem	Orsak	Lösning
		<ol style="list-style-type: none"> Om du fortsätter att stöta på detta fel kan du först inaktivera EdgeMaster™ -funktionen. Om problemet kvarstår, vänligen kontakta kundtjänst.
Fel på stötfångaren.	Sensorn för den främre stötfångaren aktiveras konstant.	<ol style="list-style-type: none"> Kontrollera om roboten har fastnat någonstans. Knacka försiktigt på stötfångaren och se till att den studsar tillbaka. Om felet kvarstår kan du försöka starta om roboten. Kontakta kundservice om felet kvarstår.
Laddningsfel.	Roboten dockas i laddstationen, men laddningsströmmen eller laddningsspänningen är inte korrekt.	<ol style="list-style-type: none"> Kontrollera om laddningsstationen är korrekt ansluten till strömmen. Kontrollera om laddningskontaktarna på roboten och laddstationen är rena. När kontrollen är klar kan du försöka docka roboten i laddstationen igen. Kontakta kundservice om felet kvarstår.
Batteritemperaturen är för hög.	Batteritemperaturen är ≥ 60 °C .	<ol style="list-style-type: none"> Använd roboten där omgivningstemperaturen är lägre än 40 °C . Du kan vänta tills batteritemperaturen sjunker automatiskt. Du kan stänga av roboten och starta om den efter ett tag. Kontakta kundservice om felet kvarstår.
Batteritemperaturen är hög.	Batteritemperaturen är ≥ 45 ° C.	<ol style="list-style-type: none"> Laddning kan misslyckas när batteritemperaturen är över 45°C . Använd roboten där omgivningstemperaturen är lägre än 40 °C .
Batteritemperaturen är låg.	Batteritemperaturen är ≤ 6 ° C.	<ol style="list-style-type: none"> Laddning kan misslyckas när batteritemperaturen är under 6°C . Använd roboten där omgivningstemperaturen är över 6 °C .
LiDAR är blockerad.	LiDAR är blockerad (t.ex. LiDAR-skyddskåpan är inte borttagen).	<ol style="list-style-type: none"> Ta bort skyddslocket till lidar och försök sedan igen. Om lidar ovanpå roboten är mycket smutsig rengör du den med en luddfri trasa. Försök sedan igen.
Lidar fungerar inte.	Lidar är mycket smutsig eller så har ett sensorfel inträffat.	<ol style="list-style-type: none"> Kontrollera om lidar är smutsig. Rengör den vid behov och försök sedan igen. Om felet kvarstår kan du försöka starta om roboten. Om problemet kvarstår kontaktar du kundservice.
LiDAR är smutsig.	LiDAR är smutsig.	Torka av LiDAR-sensorn ovanpå roboten med en ren trasa. Håll LiDAR torr efter rengöring.
LiDAR-temperaturen är hög.	LiDAR-temperatur är ≥ 80 °C .	<ol style="list-style-type: none"> Roboten kommer automatiskt att försöka återvända till laddstationen för att svalna. Se till att roboten arbetar vid en omgivningstemperatur under 40 °C . Placera roboten i ett skuggigt, svalt och välventilerat område. Larmet slutar när temperaturen sjunker till ett normalt intervall. Roboten återupptar automatiskt driften när larmet slutar.

Problem	Orsak	Lösning
		5. Om problemet kvarstår, kontakta eftermarknadsservice.
LiDAR-temperaturen är för hög.	LiDAR-temperatur är $\geq 90^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> LiDAR är avstängd på grund av höga temperaturer. Se till att roboten arbetar vid en omgivningstemperatur under 40°C. Placera roboten i ett skuggigt, svalt och välventilerat område. Larmet slutar när temperaturen sjunker till ett normalt intervall. Om problemet kvarstår, kontakta eftermarknadsservice.
Roboten är vilse.	Positioneringen är förlorad.	<ol style="list-style-type: none"> Kontrollera om LiDAR på ovansidan av roboten är smutsig. Smuts kommer att påverka positioneringen. Flytta roboten manuellt till en öppen plats i kartan och försök starta uppgiften igen. Om positioneringen inte återställs kan du fjärrstyra roboten tillbaka till laddstationen via appen och sedan starta gräsklippningen.
Fel på sensorn.	Fel på sensorn.	<ol style="list-style-type: none"> Starta om roboten och försök igen. Kontakta kundservice om felet kvarstår.
Roboten är i förbjudet område.	Roboten är i förbjudet område.	<ol style="list-style-type: none"> Flytta roboten från no-go-zonen och försök sedan igen. Fjärrstyr roboten med appen för att flytta bort den från no-go-zonen och försök sedan igen.
Roboten befinner sig utanför kartan.	Roboten befinner sig utanför kartan.	<ol style="list-style-type: none"> Flytta roboten manuellt så att den hamnar innanför kartans gräns. Försök sedan igen. Fjärrstyr roboten tillbaka till kartområdet via appen och försök sedan igen.
Nödstopp är aktiverat.	Stoppknappen på roboten trycks in.	Ange PIN-koden på roboten och bekräfta
Lågt batteri. Roboten stängs snart av.	Batterinivån är $\leq 10\%$.	Docka roboten i laddstationen för laddning.
Roboten är utanför kartan. Risk för stöld.	Roboten är utanför kartan.	<ol style="list-style-type: none"> Ange PIN-koden på roboten och bekräfta. Du kan inaktivera Utanför kartan-larmet i Inställningar i appen.
Misslyckades med att återvända till laddstationen.	Roboten hittar inte laddstationen när den återvänder till laddstationen.	<ol style="list-style-type: none"> Kontrollera om det finns hinder som blockerar roboten. Ta bort hindren och försök igen. Fjärrstyra roboten tillbaka till laddstationen via appen.
Misslyckades med att docka i laddstationen.	Roboten hittar laddstationen men lyckas inte docka.	<ol style="list-style-type: none"> Kontrollera om de reflekterande filmerna på laddstationen är smutsiga eller blockerade. Kontrollera om det finns hinder framför laddstationen. Kontrollera om laddstationen har flyttats. Kontrollera om bottenplattan är täckt med tjock lera. Kontrollera om stationen står på en sluttning. Kontrollera om stationen har ström. Hjälp roboten att docka i stationen med fjärrkontrollen eller manuellt.

Problem	Orsak	Lösning
Positioneringen misslyckades.	Positioneringen misslyckas när roboten försöker starta en klippuppgift.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kontrollera om lidar'en kan vara blockerad. Flytta roboten manuellt till en platt och öppen plats inom kartan och försök starta uppgiften igen. 2. Om du fortsätter att stöta på detta fel, försök igen efter att roboten har dockat i stationen.
Otillräckligt utrymme för att svänga framför stationen.	Otillräckligt utrymme för att svänga framför stationen.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Om stationen är placerad vid kanten av kartan eller inuti den, se till att det finns minst 1 m fritt utrymme mellan den främre delen av stationens bottenplatta och kartans gräns; annars kanske roboten inte kan svänga. 2. Flytta stationen, eller ändra kartan i Kartredigering.
Vägen är blockerad.	Vägen är blockerad.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kontrollera om en förbjuden zon är inställd på vägen. 2. Kontrollera om det finns hinder som blockerar roboten. 3. Om roboten fortfarande inte kan passera, ta bort vägen i Kartredigering och ställ in en ny.
Den främre kameran är smutsig.	Den främre kameran är smutsig.	Torka av främre kameran med en ren trasa.
Det är ett problem med den främre kameran.	Det är ett problem med den främre kameran.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Torka av främre kameran med en ren trasa. 2. Prova att starta om roboten. 3. Om problemet kvarstår, vänligen kontakta kundtjänst.
Främre kamera blockerad.	Främre kamera blockerad.	Torka av främre kameran med en ren trasa.
Gränsdetekteringsfel uppstår under automatisk kartläggning.	Gränsdetekteringsfel uppstår under automatisk kartläggning.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Se till att ljusförhållandena är lämpliga, varken för ljusa eller för svaga. 2. Bekräfta att vädret är klart, undvik dimma eller regn. 3. Se till att robotens frontkamera är ren och fri. 4. Se till att markytan är jämn, eftersom gupp kan påverka upptäckt. 5. Om gränsdetektering fortsätter att misslyckas, växla till fjärrkontrolläge för kartläggning.

13 Specifikationer

		A2 1200	A2 2000
Grundläggande information	Produktnamn	Dreame Robotgräsklippare A2	
	Varumärke	Dreame	
	Modell	MXXA8203	MXXA8202
	Mått	666 × 444 × 273 mm	
	Vikt (inklusive batteri)	16,1 kg	
Klippning	Rekommenderad arbetskapacitet	1.200 m ²	2.000 m ²
	Klippeffektivitet	Standard: 800 m ² /dag Effektivitet: 1.600 m ² /dag	Standard: 1.000 m ² /dag Effektivitet: 2.000 m ² /dag
	Klipphöjd	30–70 mm	
	Klippbredd	22 cm	
	Laddningstid ^[2]	52 min	65 min
Buller	Ljudkraftnivå LWA	54 dB(A)	
	Ljudeffekt osäkerheter KWA	3 dB(A)	
	Ljudtryck nivå LpA	46 dB(A)	
	Ljudtryck osäkerheter KpA	3 dB(A)	
Arbetsmiljö	Drifttemperatur	0~50° C Rekommenderat: 10~35° C	
	Temperatur vid långvarig lagring	-10~35° C Rekommenderad: 0~25° C	
	IP-klassificering	Robotgräsklippare: IPX6 Laddstation: IPX4 Strömförsörjning: IP67	
	Maximal lutning för klippområde	50% (27°)	
Anslutnings- möjligheter	Bluetooth-frekvens	2400,0–2483,5 MHz	
	Maximal RF-effekt	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm	
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400–2483,5M)	
	Länktjänsten ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

		A2 1200	A2 2000
Drivmotor	Körhastighet med fjärrkontroll	0,45 m/s-0,8 m/s	
	Körhastighet vid klippning	Standard: 0,35 m/s Effektivitet: 0,6 m/s	
	Motorotyp	Navmotor	
Skärande motor	Hastighet	2200 v/min	
Batteri (robot)	Batterimodell	MBPA10	MBPA14
	Batterityp	Litiumjonbatteri	
	Nominell kapacitet	4000 mAh	5000 mAh
	Nominell spänning	18 V DC	
Strömförsörjning	Laddarmodell	MPAA10/MPAA20	
	Ingångsspänning	100~240 V AC	
	Utgångsspänning	20 V DC	
	Utström	3 A	
Laddstation	Laddningsstationsmodell	MCA10	
	Ingångsspänning	20 V DC	
	Utgångsspänning	20 V DC	
	Ingångsström	3 A	
	Utström	3 A	
Tillbehör	Reservblad och hållare	9/3	
	Bladmodell	MBKA10/MQBA10	

[2] Laddningstid gäller när roboten automatiskt återvänder till laddningsstationen vid låg batterinivå.

[3] Länder/regioner som omfattas: Albanien, Andorra, Österrike, Belgien, Bosnien och Hercegovina, Bulgarien, Kroatien, Cypern, Tjeckien, Danmark, Estland, Finland, Frankrike, Tyskland, Grekland, Guernesey, Ungern, Island, Irland, Italien, Kosovo, Lettland, Liechtenstein, Litauen, Luxemburg, Makedonien, Malta, Moldavien, Monaco, Montenegro, Nederländerna, Norge, Polen, Portugal, Rumänien, Serbien, Slovakien, Slovenien, Spanien, Sverige, Schweiz, Storbritannien, Ukraina.

Obs: Specifikationerna kan komma att ändras eftersom vi ständigt förbättrar vår produkt. Besök vår webbplats på <https://global.dreametech.com> för den senaste informationen.

Standarder	Band	Uplink (MHz)	Downlink (MHz)	Max RF uteffekt	GNSS	Frekvensband
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2		
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2		
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2		
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2		
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2		
	41	2496 - 2690	2496 - 2690	23 ± 2		
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
WCDMA	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		

[2] Laddningstid gäller när roboten automatiskt återvänder till laddningsstationen vid låg batterinivå.

[3] Länder/regioner som omfattas: Albanien, Andorra, Österrike, Belgien, Bosnien och Hercegovina, Bulgarien, Kroatien, Cypern, Tjeckien, Danmark, Estland, Finland, Frankrike, Tyskland, Grekland, Guernesey, Ungern, Island, Irland, Italien, Kosovo, Lettland, Liechtenstein, Litauen, Luxemburg, Makedonien, Malta, Moldavien, Monaco, Montenegro, Nederländerna, Norge, Polen, Portugal, Rumänien, Serbien, Slovakien, Slovenien, Spanien, Sverige, Schweiz, Storbritannien, Ukraina.

Obs: Specifikationerna kan komma att ändras eftersom vi ständigt förbättrar vår produkt. Besök vår webbplats på <https://global.dreametech.com> för den senaste informationen.

Tłumaczenie oryginalnej instrukcji obsługi

Spis treści

1 Instrukcje bezpieczeństwa	P83
2 Wprowadzenie do produktu	P87
3 Montaż	P90
4 Przygotowanie do pierwszego użycia	P92
5 Wygeneruj mapę ogrodu	P98
6 Sposób działania	P103
7 Aplikacja Dreamehome	P103
8 Konserwacja	P109
9 Bateria	P113
10 Przechowywanie w okresie zimowym	P113
11 Transport	P113
12 Rozwiązywanie problemów	P114
13 Specyfikacja	P119

1 Instrukcje bezpieczeństwa

1.1 Ogólne instrukcje bezpieczeństwa

- Przed użyciem produktu uważnie przeczytaj i zrozum instrukcję obsługi.
- Do produktu używaj tylko wyposażenia rekomendowanego przez Dreame. Każde inne użycie jest niewłaściwe.
- Nie pozwalaj, by dzieci znajdowały się lub bawiły się w pobliżu działającego urządzenia.
- Nie używaj produktu tam, gdzie ludzie nie są świadomi jego obecności.
- Nie biegaj, sterując ręcznie produktem za pomocą aplikacji Dreamehome. Zawsze chodź, uważając na kroki stawiane na zbozczach i cały czas utrzymuj równowagę.
- Unikaj używania produktu gdy ludzie, a zwłaszcza dzieci lub zwierzęta znajdują się na obszarze jego pracy.
- Jeżeli używasz produktu w miejscach publicznych, umieść znaki ostrzegawcze wokół obszaru pracy o następującej treści: „Uwaga! Automatyczna kosiarka trawy! Trzymaj się z dala od urządzenia! Nadzoruj dzieci!”
- Noś wytrzymałe obuwie i długie spodnie podczas obsługi produktu.
- Aby uniknąć zniszczenia produktu oraz wypadków z udziałem pojazdów i osób, nie ustawiaj obszarów pracy lub ścieżek transportu wzdłuż ścieżek publicznych.
- Nie dotykaj ruchomych, niebezpiecznych części, takich jak tarcza tnąca, zanim zupełnie się nie zatrzymają.
- W przypadku urazu lub wypadku poszukaj pomocy medycznej.
- Przed usunięciem blokad, przeprowadzaniem konserwacji lub sprawdzaniem produktu, **WYŁĄCZ** go. Jeżeli produkt wibruje nieprawidłowo, przed ponownym uruchomieniem, sprawdź czy nie doznał uszkodzeń. Nie używaj produktu, gdy jakkolwiek część jest zepsuta.
- Nie umieszczaj kabla głównego na obszarze, na którym produkt będzie kosił. Stosuj się do instrukcji dotyczących instalacji kabla.
- Używaj tylko stacji ładującej dołączonej do zestawu, aby naładować produkt. Niepoprawne użycie może skutkować porażeniem prądem, przegrzaniem lub wyciekami żrącej cieczy z baterii. W przypadku wycieku elektrolitu, przepłukać wodą/środkiem neutralizującym i zgłosić się po pomoc medyczną, jeżeli żrąca ciecz dostanie się do oczu.
- Podłączając kabel główny do gniazdka elektrycznego, użyj wyłącznik różnicowoprądowy (RCD) o maksymalnym prądzie wyzwalającym 30 mA.
- Używaj tylko oryginalnych baterii rekomendowanych przez Dreame. Zapewnienie bezpieczeństwa z nieoryginalnymi bateriami jest niemożliwe. Nie używaj baterii jednorazowych.
- Trzymaj przedłużacze z dala od ruchomych, niebezpiecznych części, aby uniknąć uszkodzenia przewodu, które może doprowadzić do kontaktu z żywymi częściami.
- Ilustracje wykorzystane w niniejszym dokumencie mają jedynie charakter poglądowy. Należy odnieść się do rzeczywistego produktu.
- Nigdy nie pozwalaj dzieciom, osobom o ograniczonych zdolnościach fizycznych, sensorycznych lub psychicznych lub nieposiadającym doświadczenia i wiedzy lub niezaznajomionym z niniejszymi instrukcjami na używanie tego urządzenia. Przepisy lokalne mogą ograniczać wiek operatora.
- Nie podłączaj ani nie dotykaj uszkodzonego kabla, dopóki nie zostanie on odłączony od gniazdka elektrycznego. Jeżeli kabel zostanie zniszczony podczas działania, odłącz wtyczkę z gniazdka elektrycznego. Zużyty lub uszkodzony kabel zwiększa ryzyko porażenia prądem i powinien zostać zastąpiony przez serwisantów.
- Nie popychaj produktu na siłę ani zbyt szybko, to może go uszkodzić.
- Aby zachować zgodność z wymogami dotyczącymi ekspozycji na promieniowanie RF, należy utrzymać odległość separacyjną 35 cm między urządzeniem a człowiekiem.
- Dla celów doładowania akumulatora stosuj tylko odłączany moduł zasilacza dostarczany wraz z urządzeniem.

1.2 Instrukcje bezpieczeństwa dotyczące instalacji

- Unikaj instalowania stacji ładującej w miejscach, gdzie ludzie mogą się o nią potknąć.
- Nie instaluj stacji ładującej w miejscach, gdzie istnieje ryzyko wystąpienia stojącej wody.
- Nie instaluj stacji ładującej, w tym żadnych akcesoriów, w zasięgu 60 cm od jakichkolwiek materiałów palnych. Awaria lub przegrzewanie się stacji ładującej oraz źródła zasilania stanowią zagrożenie pożarowe.

1.3 Instrukcje bezpieczeństwa dotyczące działania

- Trzymaj dłonie i stopy z dala od obracających się ostrzy. Nie umieszczaj dłoni ani stóp w pobliżu lub pod produktem, gdy jest on włączony.
- Nie podnoś ani nie przenoś produktu, gdy jest włączony.
- Użyj trybu parkowania lub **WYŁĄCZ** produkt, gdy w obszarze pracy znajdują się ludzie, a zwłaszcza dzieci lub zwierzęta.
- Upewnij się, że na trawniku nie ma takich obiektów jak kamienie, gałęzie, narzędzia lub zabawki. W przeciwnym razie, ostrza w kontakcie z nimi, mogą ulec zniszczeniu.
- Nie kładź przedmiotów na produkcie lub stacji ładowania.
- Nie używaj produktu, gdy przycisk **STOP** nie działa.
- Unikaj kolizji pomiędzy produktem a ludźmi lub zwierzętami. Jeżeli osoba lub zwierzę wejdą w drogę produktu, zatrzymaj go natychmiast.
- Zawsze **WYŁĄCZAJ** produkt, jeżeli nie pracuje.
- Nie używaj produktu, gdy jednocześnie działa zraszacz wynurzalny. Użyj funkcji harmonogramu, aby upewnić się, że produkt i zraszacz wynurzalny nie działają w tym samym czasie.
- Unikaj umieszczania kanałów łączenia tam, gdzie są zainstalowane zraszacze wynurzalne.
- Nie używaj produktu w miejscach, gdzie znajduje się stojąca woda, na przykład podczas obfitych opadów deszczu lub gdzie gromadzi się woda.

1.4 Instrukcje bezpieczeństwa dotyczące konserwacji

- **WYŁĄCZ** produkt podczas konserwowania.
- Po umyciu, upewnij się, że produkt znajduje się na ziemi, w jego naturalnej pozycji, a nie do góry nogami.
- Nie odwracaj produktu, aby wyczyścić obudowę. Jeżeli odwrócisz go w celach czyszczenia, upewnij się, że zostanie on przywrócony do właściwej mu pozycji. Ten środek ostrożności jest konieczny, aby zapobiec przedostaniu się wody do silnika i potencjalnemu zakłóceniu normalnego funkcjonowania.
- Przed czyszczeniem lub konserwacją stacji ładującej, odłącz wtyczkę ze stacji ładującej lub włącz urządzenie blokujące.
- Nie używaj myjek wysokociśnieniowych lub rozpuszczalników, aby wyczyścić produkt.

1.5 Bezpieczeństwo baterii

Baterie litowo-jonowe mogą eksplodować lub powodować pożar, gdy zostaną rozmontowane, spowodują zwarcie, wystawione na działanie wody, ognia lub wysokich temperatur. Obchodź się z nimi z ostrożnością, nie rozmontowuj lub nie otwieraj baterii, a także unikaj jakichkolwiek form elektronicznych/mechanicznych uszkodzeń. Przechowuj z dala od bezpośredniego światła słonecznego.






1. Używaj tylko ładowarki i zasilacza dostarczonych przez producenta. Użycie niewłaściwych ładowarek lub zasilaczy może spowodować porażenie prądem i/lub przegrzanie.
2. **NIE PRÓBUJ NAPRAWIAĆ LUB MODYFIKOWAĆ BATERII!** Próby naprawy mogą skutkować poważnymi obrażeniami ciała w wyniku eksplozji lub porażenia prądem. Jeżeli dojdzie do wycieku, uwolnione elektrolity będą żrące i toksyczne.
3. To urządzenie zawiera baterie, które mogą być wymieniane jedynie przez wykwalifikowane osoby.

1.6 Pozostałe niebezpieczeństwa

Aby uniknąć urazów, do wymiany ostrzy zakładaj rękawice ochronne.

1.7 Symbole i naklejki

	<p>OSTRZEŻENIE - Przeczytaj instrukcję obsługi przed przystąpieniem do obsługi urządzenia.</p>
	<p>OSTRZEŻENIE - Zachowaj bezpieczną odległość od urządzenia podczas jego pracy.</p>
	<p>OSTRZEŻENIE - Uruchom urządzenie blokujące przed rozpoczęciem pracy przy produkcie lub podnoszeniem go.</p>
	<p>OSTRZEŻENIE - Nie jeźdź na urządzeniu.</p>
	<p>OSTRZEŻENIE - Wyrzucanie tego produktu jako zwykły odpad domowy jest zabronione. Upewnij się, że produkt został poddany recyklingowi zgodnie z lokalnymi wymogami prawnymi.</p>

	Ten produkt jest zgodny z obowiązującymi dyrektywami WE.
	Klasa III
	Przed ładowaniem, zapoznaj się z instrukcją.
	Prąd stały
	Klasa II

ZAMIERZONE UŻYCIE

Produkt ogrodowy jest przeznaczony do koszenia trawnika domowego. Jest zaprojektowany do częstego koszenia, co pozwala utrzymać zdrowszy i lepiej wyglądający trawnik niż kiedykolwiek wcześniej. W zależności od wielkości trawnika, kosiarka może być zaprogramowana do pracy w dowolnym czasie lub z dowolną częstotliwością. Nie nadaje się do kopania, zmiatania ani odśnieżania.



Niniejszym TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. deklaruje, że sprzęt radiowy modelu Dreame MXXA8203/ MXXA8202 jest zgodny z Dyrektywą 2014/53/UE. Pełny tekst deklaracji zgodności UE jest dostępny pod poniższym adresem internetowym: <https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity>.

Szczegółowa e-instrukcja znajduje się na stronie <https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Informacja dotycząca bezpieczeństwa sieciowego

Dla celów zapewnienia bezpiecznego działania urządzenia w środowiskach sieciowych podajemy następujące informacje:

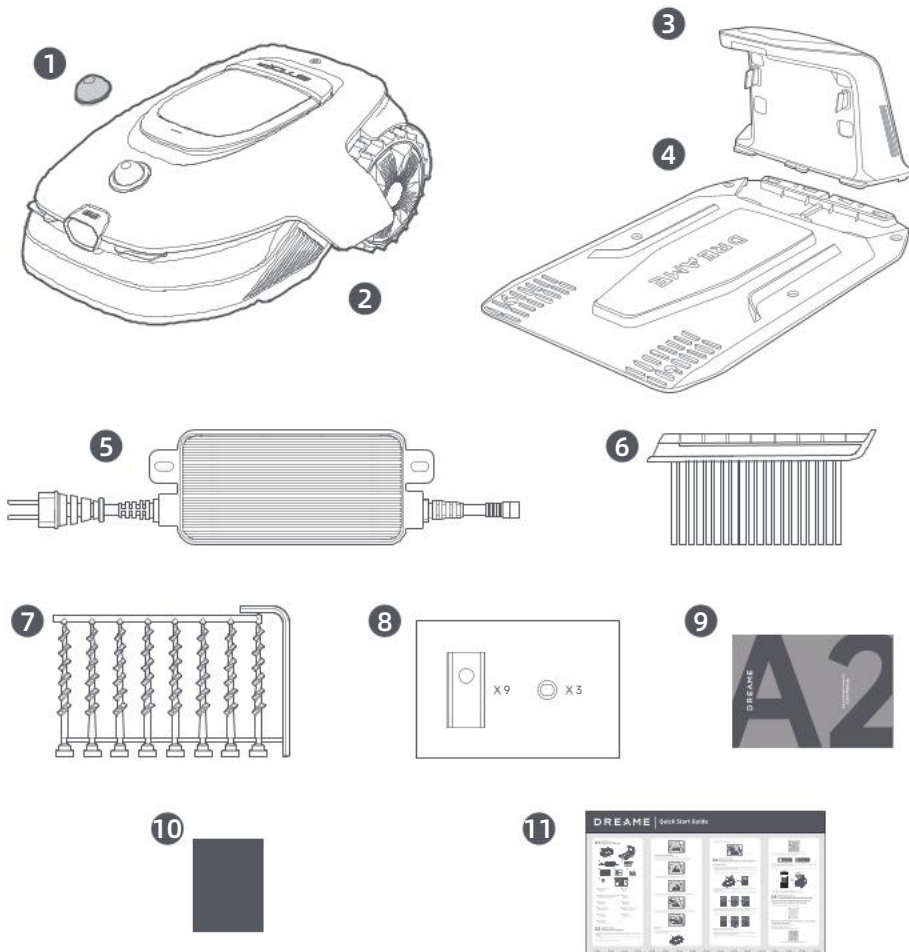
Urządzenie to jest wyposażone w wiele funkcji łączności sieciowej, w tym port Ethernet (RJ-45), moduł komunikacji bezprzewodowej Wi-Fi oraz interfejs debugowania USB. Po uruchomieniu domyślnie włączone są następujące usługi sieciowe:

- **Usługa konfiguracji w sieci Web (HTTP/HTTPS):** Nasłuchuje na porcie 80 (HTTP) i porcie 443 (HTTPS) w celu lokalnej konfiguracji i monitorowania stanu. Aby zapobiec wyciekowi informacji, zaleca się natychmiastowe wyłączenie usługi HTTP po instalacji, włączenie jedynie protokołu HTTPS oraz wdrożenie zaufanego certyfikatu TLS.
- **Rozgłaszanie urządzenia (mDNS/SSDP):** Służy do automatycznego wykrywania poprzez rozgłaszanie informacji o urządzeniu w sieci lokalnej (LAN). Jeśli usługi te nie są wymagane, zaleca się ich wyłączenie, aby zmniejszyć ryzyko skanowania.
- **Interfejs USB:** Służy do lokalnych aktualizacji oprogramowania układowego i pobierania dzienników. W przypadku włączenia trybu debugowania może dojść do narażenia na przejęcie uprawnień dostępu do plików systemowych. Zaleca się ograniczenie dostępu wyłącznie do osób upoważnionych i wyłączenie tego interfejsu poza okresami konserwacji urządzenia.

Szczegółowe procedury konfiguracji można znaleźć w części zat.: *Przygotowanie do pierwszego użycia*.

2 Wprowadzenie do produktu

2.1 Zawartość pudełka



1 Pokrywa lidar

2 Robot

3 Wieża ładowania
(z 10 m kablem)

4 Płyta podstawowa

5 Źródło zasilania

6 Szczotka czyszcząca

7 Śrubki x 8, imbus

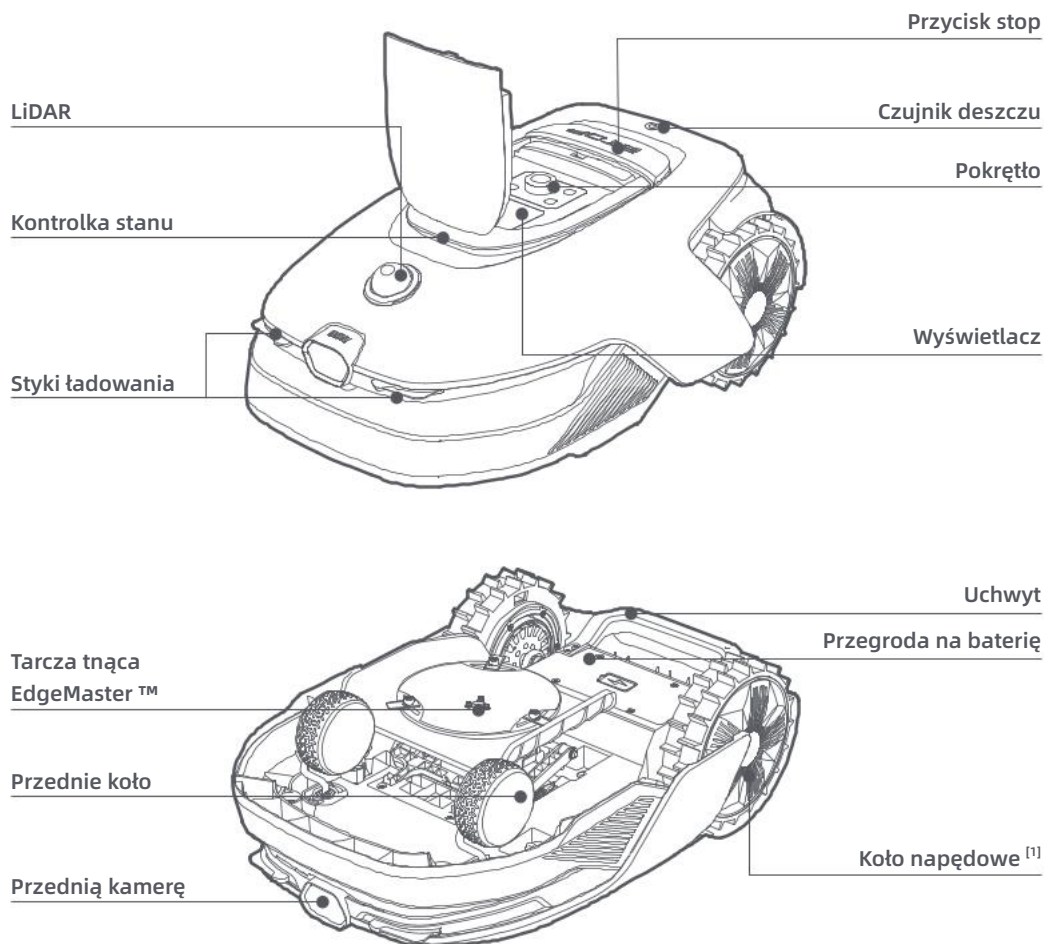
8 Zapasowe ostrza x 9 i oprawki x 3

9 Instrukcja użytkownika

10 Niestrzępiąca się szmatka

11 Skrócona instrukcja użytkownika

2.2 Przegląd produktów



[1] Wyposażony w silniki piastowe.

2.3 OmniSense™ 2.0: Ultra-czujnik 3D z kamerą AI

Podnieś pielęgnację trawnika na wyższy poziom dzięki OmniSense™ 2.0 - rewolucyjnemu systemowi ultraczuźników 3D, wyposażonemu w kamerę HDR wspomagana algorytmem, który zapewnia dokładniejsze i bardziej kompleksowe rozpoznawanie środowiska 3D ogrodu.



System ultradokładnych czujników 3D OmniSense™ 2.0




Wielokierunkowa funkcja unikania przeszkód 3D wspomagana przez AI



2.4 Usługa Link z GPS i łącznością 4G

Robot jest wyposażony w usługę Link, oferującą łączność komórkową 4G.

Aktywuj usługę łączenia się z internetem

Włącz robota, a usługa łączenia się z Internetem aktywuje się automatycznie.  rozświetli się na wyświetlaczu robota i w aplikacji, co oznacza, że aktywacja się powiodła. Możesz sprawdzić status użytkowania usługi Link w sekcji **Połączenia** w aplikacji.

Po aktywowaniu usługi Link możesz zdalnie monitorować status swojego robota i uruchamiać zadania koszenia bez połączenia Wi-Fi. Dodatkowo, wbudowany moduł GPS umożliwia śledzenie lokalizacji w czasie rzeczywistym, zwiększając zdolności antykradzieżowe robota. Możesz śledzić jego położenie w dowolnym momencie i z dowolnego miejsca oraz otrzymywać powiadomienia, jeśli opuści wyznaczony obszar na mapie.

Usługa Link jest oferowana bezpłatnie przez pierwszy rok od momentu aktywacji. Aby przedłużyć usługę po jej wygaśnięciu, proszę skontaktować się z zespołem obsługi posprzedażowej Dreame pod adresem dreamesupport@dreame.tech.

2.5 Czujniki

Nazwa	Opis
LiDAR	Uzyskuje informacje o wpływie na środowisko i ułatwia robotowi ustalanie lokalizacji, omijanie przeszkód oraz wyczuwanie wody i brudu. Zasięg detekcji (przy 100 klx): 40 m przy 10% refleksyjności, 70 m przy 80% refleksyjności Pole widzenia: 360° (w poziomie) × 59° (w pionie)
Przednią kamerę	Wykrywa przeszkody, granice trawnika oraz obecność ludzi. Kąt widzenia: 89° (poziomy), 58° (pionowy), 97° (przekątna) Rozdzielczość: 2 MP
GPS	Możesz śledzić lokalizację robota w czasie rzeczywistym w Mapach Google za pośrednictwem aplikacji.

3 Montaż

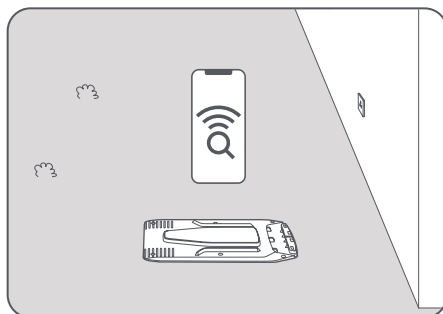
3.1 Wybierz odpowiednie miejsce

- Umieść stację ładowania na równej powierzchni blisko krawędzi trawnika i gniazdka zasilania. Zaleca się umieścić stację ładowania w miejscu z silnym sygnałem Wi-Fi.

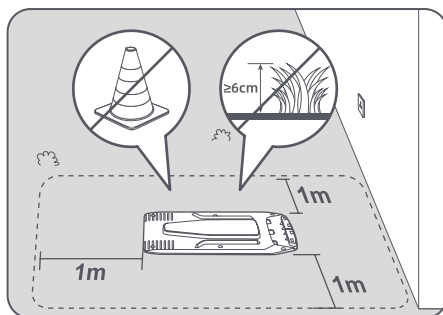
Uwaga: Siłę sygnału Wi-Fi możesz sprawdzić przy pomocy urządzenia mobilnego. Duża siła sygnału Wi-Fi zwiększa stabilność połączenia między robotem a aplikacją.

Ważne: Upewnij się, że grunt jest dość miękki, aby zapewnić możliwość bezpiecznego wkręcenia śrubek.

Ważne: Jeśli stacja ładująca znajduje się na zboczu, upewnij się, że nachylenie nie jest zbyt strome, aby zapobiec ześlizgnięciu się robota i nieudanym dokowaniu.

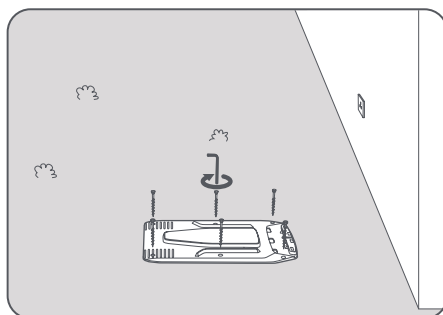


- Przeźrzeń w obrębie **1 m** po lewej, prawej i naprzeciw stacji powinna być pusta i pozbawiona przeszkód. Upewnij się, że trawa wokół miejsca, w którym znajduje się robot, jest krótsza niż **6 cm**. Jeżeli trawa jest wyższa, najpierw skosź ją przy pomocy konwencjonalnej kosiarki. Wysoka trawa utrudnia robotowi powrót do stacji ładowania.

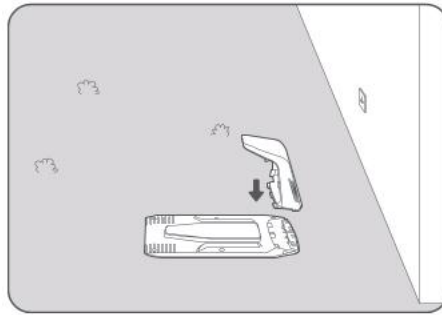


3.2 Zmontuj stację ładowania

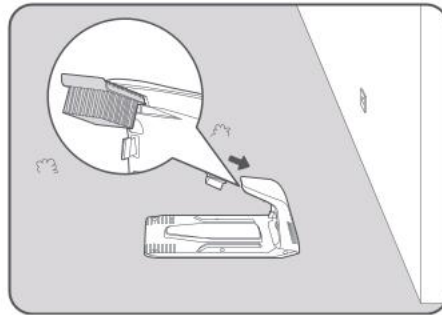
- Przymocuj płytę podstawową do gruntu przy pomocy śrubek i imbusa,



- 2 Wsuń wieżę ładowania w odpowiednie miejsce płyty podstawowej, aż usłyszysz kliknięcie.

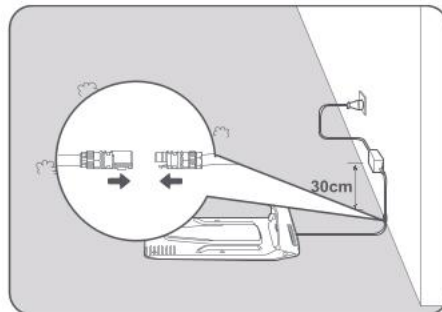


- 3 Włóż szczotkę czyszczącą do wieży ładującej, wyrównując zakładkę z otworem.



- 4 Podłącz kabel do źródła zasilania. Następnie włóż kabel do gniazdka. Upewnij się, że źródło zasilania znajduje się zawsze przynajmniej **30 cm** nad ziemią.

Uwaga: Jeżeli wszystko zostanie podłączone poprawnie, dioda LED zacznie świecić stałym światłem **niebieskim**, gdy będzie zasilanie.



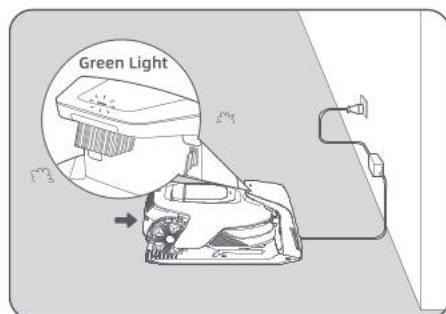
- 5 Zdejmij pokrywę lidar.



6 Umieść robota w stacji ładowania, aby go naładować. Upewnij się, że robot został poprawnie podłączony do stacji ładowania.

Uwaga: Lampka kontrolna będzie migać na **zielono**, gdy robot będzie pomyślnie się ładować w stacji ładowania.

Uwaga: Jeśli chcesz dodać garaż dla dodatkowej ochrony, użyj odpowiedniego garażu Dreame, dostępnego w lokalnych sklepach lub online. Używanie garażu innego niż Dreame może powodować problemy podczas ładowania.

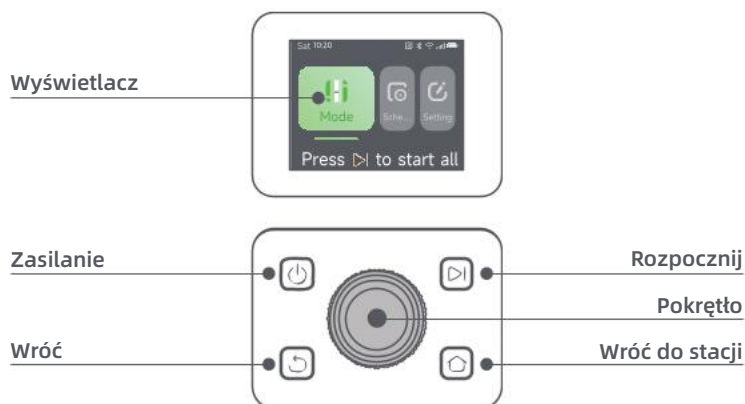


Dioda LED na stacji ładowania







Kolory diody LED	Znaczenie
Czerwony; dioda świeci nieprzerwanie/mruga	1. Stacja ładowania ma problem (na przykład z przepływem prądu bądź napięciem).
	2. Robot dokuje w stacji ładowania, ale ładowanie nie przebiega poprawnie (na przykład w przypadku zwarcia na stykach ładowania).
Niebieski; dioda świeci nieprzerwanie.	Stacja ładowania jest zasilana. Robot nie znajduje się w stacji ładowania.
Zielony; dioda mruga.	Robot ładuje się w stacji ładowania.
Zielony; dioda świeci nieprzerwanie	Robot jest naładowany w stacji ładowania.

4 Przed pierwszym użyciem














4.1 Zapoznaj się z panelem sterowania



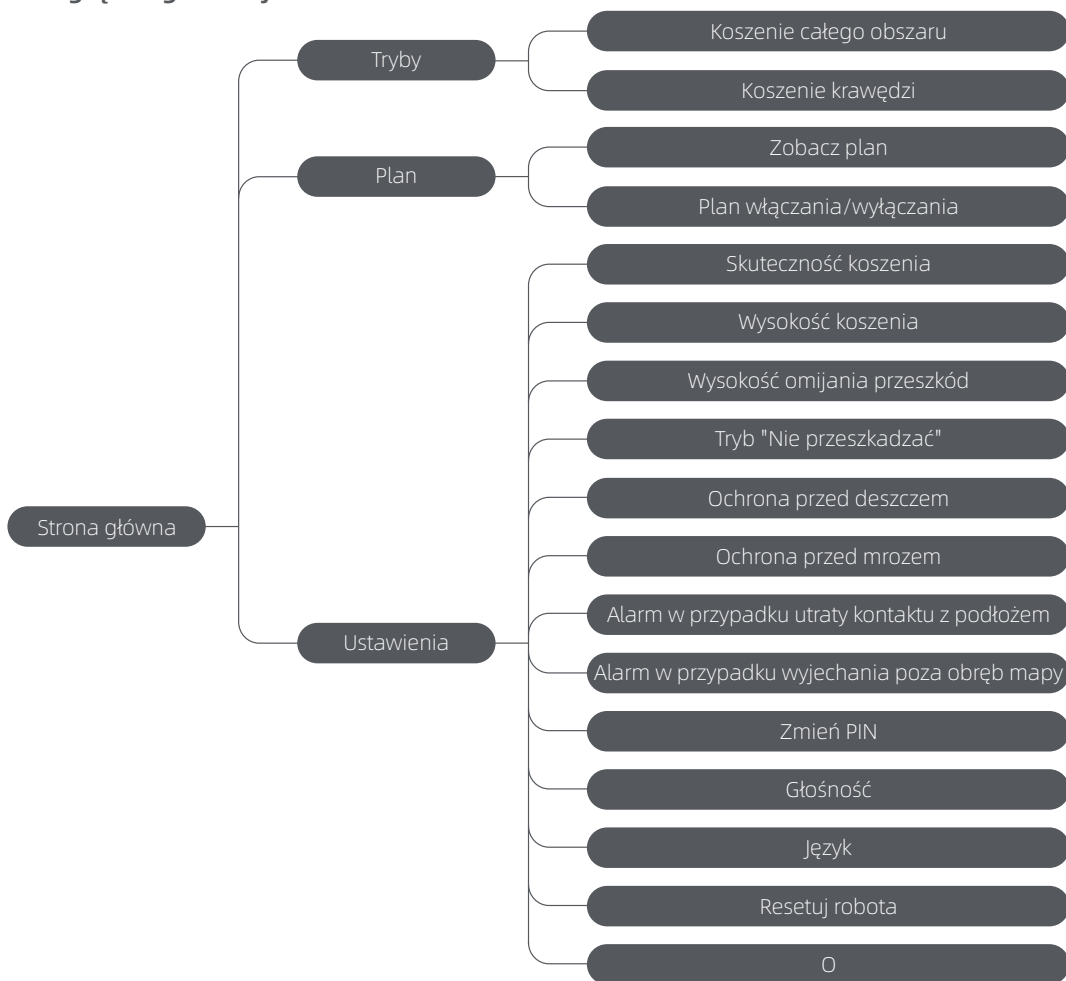
Wyświetlacz

Ikona	Status
	Poziom baterii (pokazuje obecny poziom naładowania baterii.)
	Ładowanie (robot skutecznie dokuje w stacji ładowania.)
	Bluetooth (robot jest połączony z aplikacją przez Bluetooth.)
	Wi-Fi (robot jest połączony z aplikacją przez Wi-Fi.)
	Usługa łączenia się z Internetem (usługa łączenia się z Internetem aktywna.)
	Plan (zaplanowano na dzisiaj zadanie, ale nie zostało jeszcze rozpoczęte.)

Sterowanie

Przycisk	Funkcja
Zasilanie 	Aby włączyć lub wyłączyć robota, przytrzymaj przycisk  przez 2 sekundy. Upewnij się, że robot jest poza stacją ładowania.
Rozpocznij 	Aby rozpocząć koszenie całego obszaru lub wznowić wstrzymane zadania, naciśnij przycisk  i zamknij pokrywę w ciągu 5 sekund. Zadanie zostanie anulowane, jeśli pokrywa nie zostanie zamknięta w ciągu 5 sekund.
Wróć do stacji 	Aby odesłać robota do stacji ładowania, naciśnij przycisk  i zamknij pokrywę w ciągu 5 sekund. Zadanie zostanie anulowane, jeśli pokrywa nie zostanie zamknięta w ciągu 5 sekund.
Wróć 	Aby przejść o poziom wyżej w menu, naciśnij przycisk  .
Pokrętło	Aby potwierdzić wybór w menu, naciśnij pokrętło.
	Przytrzymaj pokrętło przez 3 sekundy, aby włączyć tryb parowania Bluetooth.
	Obracaj pokrętłem w prawo lub w lewo, aby nawigować po menu.
Start + Wróć	Aby zresetować robota do ustawień fabrycznych, przytrzymaj przyciski  i  przez 3 sekundy. Kod PIN zostanie zachowany.
Wróć do stacji + Wróć	Przytrzymaj przyciski  i  przez 3 sekundy, aby otworzyć stronę 0 w ustawieniach. Strona ta zniknie po 5 sekundach.
Pokrętło + Wróć	Aby zresetować kod PIN, przytrzymaj pokrętło i przycisk  przez 3 sekundy.
Stop	Aby zatrzymać robota, naciśnij przycisk Stop , aby otworzyć górną pokrywę. Wprowadź kod PIN na panelu sterowania, aby wznowić działanie.

Przegląd organizacji menu



* W zależności od wersji oprogramowania, może ulec aktualizacji.

Kontrolki stanu na robocie

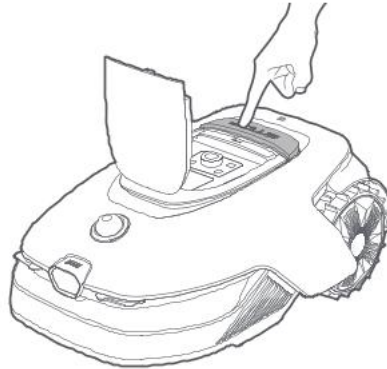
Kolor	Znaczenie
Czerwony stały	Wystąpił błąd.
Niebieski stały	Robot jest w trybie oczekiwania.
Niebieski migający	Robot wykonuje zadanie lub jest wstrzymany.
Zielony migający	Robot ładuje się w stacji ładującej.
Zielony stały	Bateria jest w pełni naładowana.
Żółty migający	1. Robot patroluje. 2. Transmisja wideo na żywo z kamery przedniej jest wyświetlana w aplikacji.

Uwaga: Możesz dostosować czas aktywacji oraz scenariusze światła robota w **Ustawieniach > Światło**.

4.2 Ustawienia początkowe

Przed włączeniem robota po raz pierwszy, należy wykonać kilka podstawowych czynności, aby przygotować go do użytku.

- 1 Naciśnij przycisk **Stop**, aby otworzyć górną pokrywę.



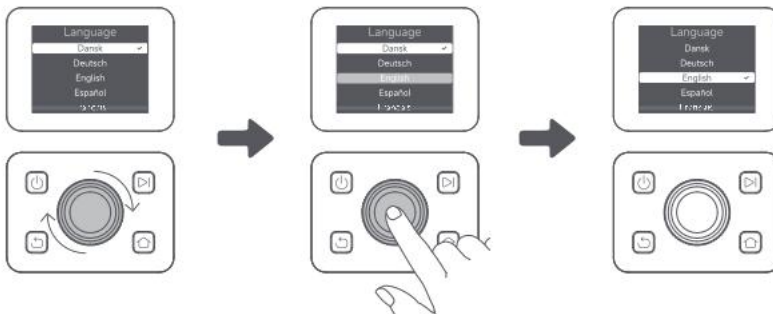
- 2 Aby włączyć robota, wciśnij i przytrzymaj przycisk  na panelu sterowania przez 2 sekundy.

Uwaga: Robot włączy się automatycznie po zadokowaniu w stacji ładowania.



- 3 Wybierz język

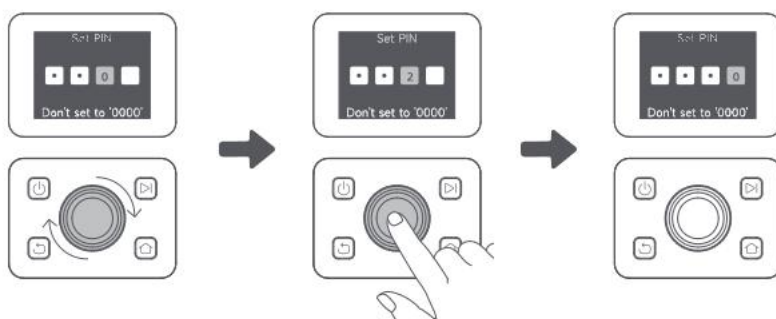
Aby wybrać język, obróć pokrętko zgodnie z ruchem wskazówek zegara lub przeciwnie do niego. Aby potwierdzić, naciśnij pokrętko.



- 4 Ustaw kod PIN

1. Obróć pokrętko, aby wybrać cyfrę od 0 do 9. Aby wybrać większą cyfrę (od 0 do 9), obróć pokrętko zgodnie z ruchem wskazówek zegara. Aby wybrać mniejszą, obróć je przeciwnie do ruchu wskazówek zegara. Naciśnij pokrętko, aby ustawić następną cyfrę. Aby zmodyfikować poprzednią cyfrę, obróć pokrętko przeciwnie do ruchu wskazówek zegara, aż na wyświetlaczu pojawi się 0, a następnie powtórz tę czynność.

Ważne: Nie ustawiaj kodu PIN o treści „0000”.



2. Aby zakończyć ustawianie kodu PIN, wprowadź go ponownie.

Uwaga: Jeżeli hasła się nie zgadzają, ustaw hasło ponownie

5 Połącz robota z Internetem

Zeskanuj kod QR, aby pobrać aplikację Dreamehome na urządzenie mobilne. Po instalacji, utwórz konto i zaloguj się.



Możesz również pobrać aplikację Dreamehome z App Store lub Google Play.



Przed konfiguracją sieci:

- Upewnij się, że Twoje urządzenie mobilne i robot są podłączone do tej samej sieci Wi-Fi.
- Upewnij się, że Twoje urządzenie mobilne znajduje się w odległości nie mniejszej, niż **10 m** od robota.
- Włącz Bluetooth na urządzeniu mobilnym.

1. Otwórz aplikację Dreamehome.

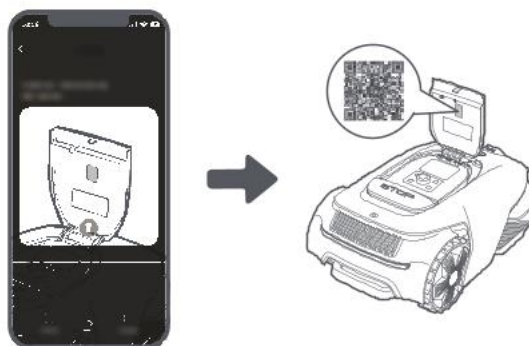
2. Możesz połączyć się za pomocą jednej z następujących metod:

a. Skanowanie kodu QR: Przejdź do 🏠 **Urządzenie** i stuknij 📄 **Zeskanuj kod QR, aby się połączyć**.

Zeskanuj kod QR znajdujący się wewnątrz górnej pokrywy robota, aby nawiązać połączenie

b. Dodaj ręcznie: Przejdź do 🏠 **Urządzenie** i stuknij + **Dodaj**. Następnie wybierz model swojego robota, aby nawiązać połączenie.

c. Automatyczne wykrywanie: Robot będzie szukał pobliskich urządzeń. Stuknij swojego robota z listy wykrytych urządzeń, aby nawiązać połączenie.

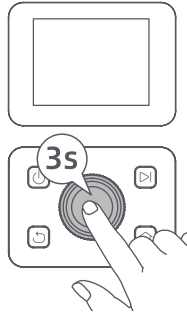


3. Postępuj zgodnie z instrukcjami w aplikacji, aby zakończyć połączenie z siecią Wi-Fi.

Ważne: Wykorzystaj częstotliwość 2.4 GHz lub umożliwiającą łączność dwupasmową 2.4/5 GHz.

Ważne: Upewnij się, że Twoja sieć Wi-Fi nie ma zapory ogniowej i nie jest zaszyfrowana. W przeciwnym razie konfiguracja sieci może się nie powieść.

4. Naciśnij i przytrzymaj pokrętko na panelu sterowania przez 3 sekundy, aby robot wszedł w tryb parowania Bluetooth.



5. Postępuj zgodnie z instrukcjami w aplikacji, aby zakończyć parowanie.

Jak anulować parowanie robota?

Po zakończeniu parowania robota zostanie automatycznie powiązany z kontem Dreamehome. Każde urządzenie może być powiązane tylko z jednym kontem w danym czasie. Nie może zostać powiązane z innym kontem w tym samym czasie.

Aby sparować robota z nowym kontem, musisz go najpierw rozłączyć. Aby go rozłączyć:

1. Otwórz aplikację Dreamehome. Przejdź do **Urządzenie**.
2. Jeśli masz wiele robotów powiązanych z kontem Dreamehome, przesuń palcem w lewo lub w prawo, aby uzyskać dostęp do strony robota, którego chcesz edytować.
3. Naciśnij w prawym górnym rogu.
4. Wybierz **Usuń**.

Jak udostępnić robota?

1. Naciśnij w prawym górnym rogu.
2. Wybierz **Udostępnianie urządzenia**.

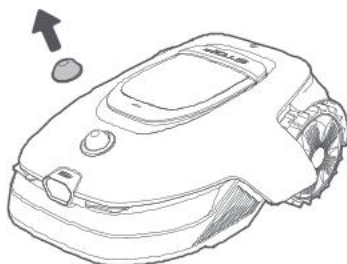
Jak wylogować się z konta Dreamehome lub usunąć konto?

1. Przejdź do **Ja** > > **Konto**.
2. Wybierz **Wyloguj się** lub **Usuń konto**.

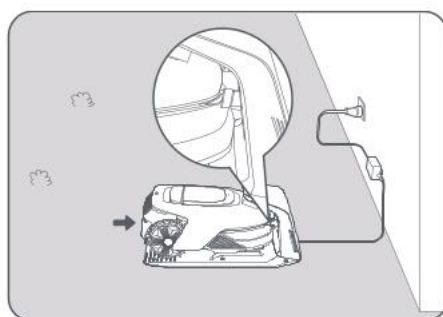
5 Wygeneruj mapę ogrodu

Przed mapowaniem, wykonaj następujące kroki:

- Poziom baterii robota jest wyższy niż 50%.
- Pokrywa lidaru nie jest założona.



- Górna pokrywa jest zamknięta.
- Robot prawidłowo zadokuje się w stacji ładowania.



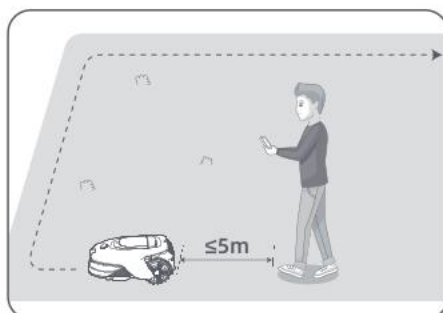
5.1 Wygeneruj granicę

Przed rozpoczęciem tworzenia mapy mapowania należy pamiętać o następujących kwestiach:

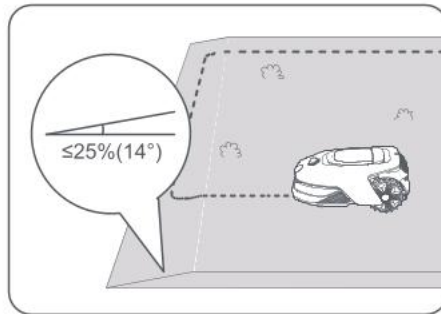
Ważne: Nie przesuwaj robota ręcznie podczas generowania granicy, ponieważ może się to zakończyć niepowodzeniem.

Ważne: Gdy mapowanie rozpoczyna się poprzez pilota, nie dokuj zdalnie robota w stacji ładowania przed zakończeniem mapowania. W przeciwnym wypadku LiDAR może zostać zablokowany, a mapowanie nie powieść się.

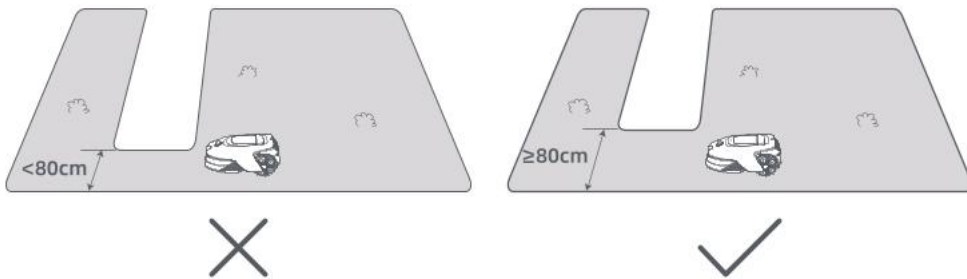
- W trakcie tworzenia mapy idź za robotem w odległości nie większej niż **5 m**.



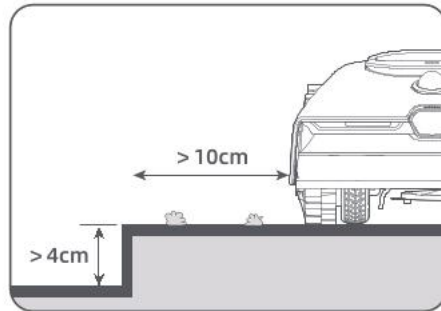
- Robot może poruszać się po stokach o nachyleniu do **50% (27°)**. Jednak dla lepszych wyników koszenia zaleca się utrzymywanie nachyleń obszarów roboczych poniżej **25% (14°)**.



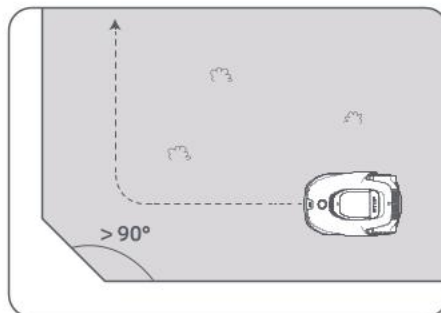
- Dla obszarów węższych niż **80 cm**, ustaw je jako ścieżki, aby umożliwić robotowi przejście (patrz sekcja 5.4: **Ustaw ścieżkę**).



- Jeśli twój trawnik jest wyższy niż **4 cm** od przylegającego terenu, trzymaj robota co najmniej **10 cm** od krawędzi. Jeśli twój trawnik jest na poziomie przylegającego terenu, robot może przekraczać obwód dla optymalnych wyników koszenia wzdłuż krawędzi.

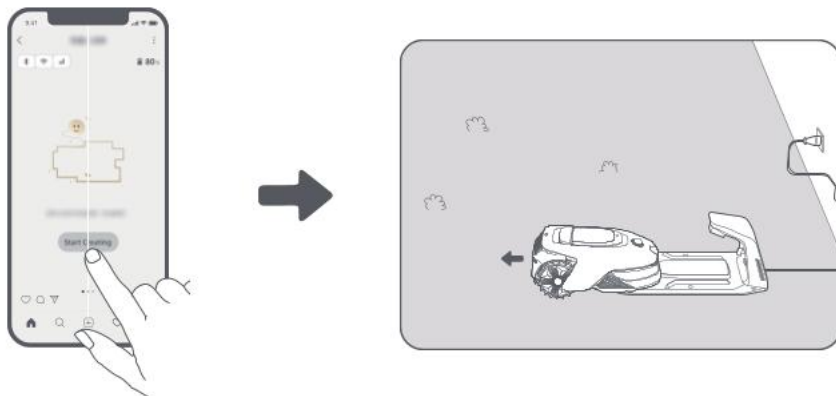


- Upewnij się, że promień skrętu wynosi więcej niż **90°**. Kąty mniejsze niż 90° mogą utrudniać robotowi uzyskanie czystego cięcia.

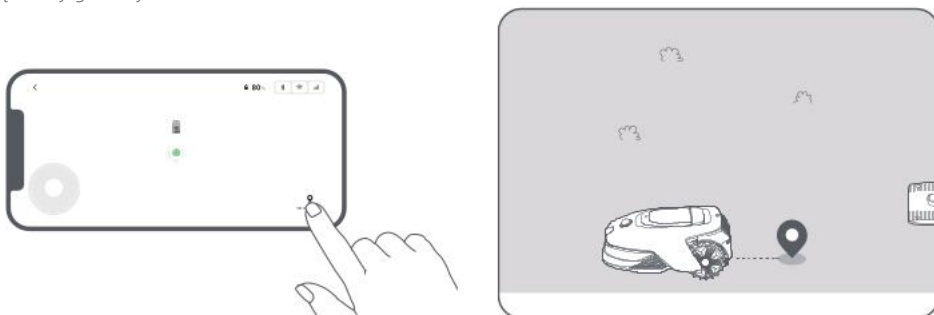


Rozpocznij tworzenie mapy

1. Dotknij **Rozpocznij tworzenie** w aplikacji. Robot sprawdzi status i przeprowadzi kalibrację. Robot automatycznie opuści stację, aby przeprowadzić kalibrację. Zachowaj ostrożność.



2. Zdalnie poprowadź robota na krawędź trawnika i naciśnij **Ustaw punkt początkowy**, aby ustalić punkt początkowy granicy.



3. Zdalnie skieruj robota wzdłuż krawędzi trawnika, aby wygenerować strefę działania.

Automatyczne wykrywanie granicy

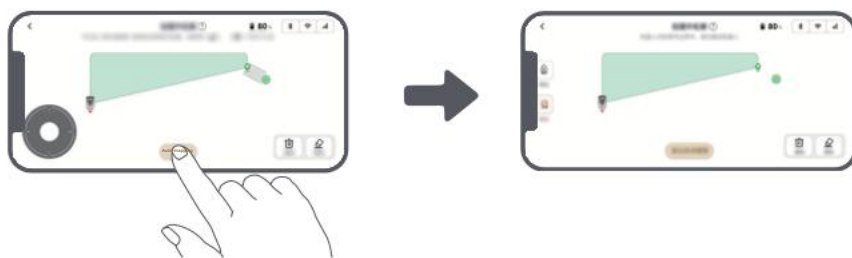
Robot, wyposażony w zaawansowany algorytm sztucznej inteligencji, wykorzystuje przednią kamerę do wykrywania obszarów trawiastych i porośniętych trawą, co pozwala mu na identyfikowanie granic bez konieczności ręcznego sterowania.

Po zdalnym skierowaniu robota na krawędź trawnika i ustawieniu punktu początkowego można użyć trybu **automatycznego wykrywania** granic. Możesz wybrać, czy robot ma przekroczyć obwód uzyskując lepsze efekty koszenia, czy też pozostać blisko niego, aby nie utknąć.

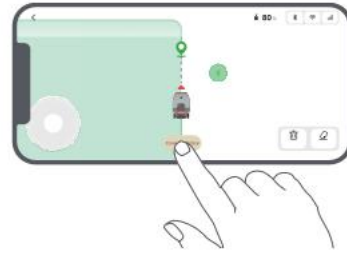
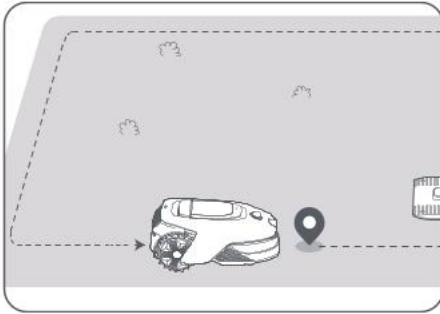
Zalecamy, by podczas tworzenia mapy iść za robotem. Jeśli robot nie wykryje prawidłowo granic, możesz w każdej chwili opuścić tryb automatycznego wykrywania granic i przełączyć się na tryb sterowania zdalnego.

Ważne: Funkcja automatycznego wykrywania granic powinna być używana w świetle dziennym, aby zapewnić odpowiednią widoczność. Unikaj korzystania z tej funkcji w słabym oświetleniu lub w deszczu.


Ważne: Upewnij się, że przednia kamera robota jest czysta i niezastonięta.

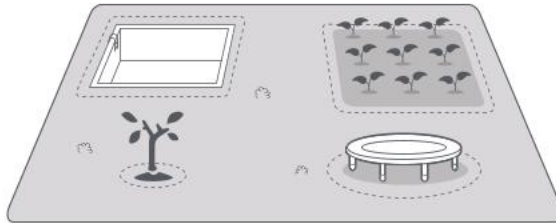


4. Gdy robot wróci do miejsca znajdującego się w odległości **1 m** od punktu początkowego, możesz dotknąć **Domknij granicę** i generowanie granicy zostanie automatycznie zakończone.




5.2 Ustaw strefę wyłączoną

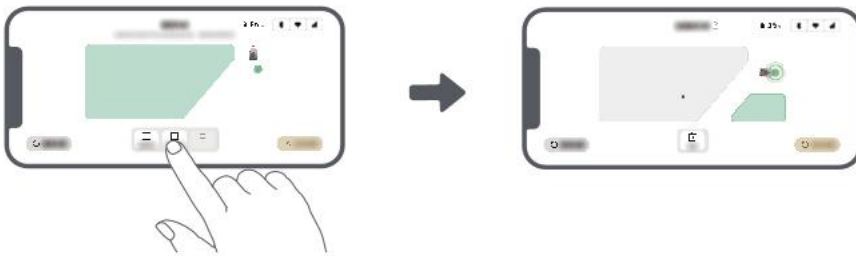
Choć robot potrafi automatycznie omijać przeszkody, nadal należy ustawić strefy zagrożenia upadkiem, takie jak baseny i piaskownice, jako obszary, do których nie może wjeżdżać. Jeżeli chcesz chronić pewne przedmioty przed działaniem robota (takie jak kwietnik, trampolina, grządka warzywna czy odstępiony korzeń drzewa), ustaw wokół nich strefy wyłączone. Możesz dotknąć opcji **Strefa wyłączona** w aplikacji, aby kontynuować tworzenie stref zakazu. Alternatywnie, możesz przejść do  > **Edycja mapy**, aby tworzyć lub usuwać strefy zakazu po zakończeniu mapy.




5.3 Tworzenie więcej stref i rozszerzanie istniejących stref

• Aby utworzyć więcej stref


Jeżeli twój trawnik jest oddzielony drogami lub masz kilka oddzielnych obszarów trawnika, możesz dotknąć opcję **Strefa działania** w aplikacji, aby kontynuować zdalne tworzenie strefy działania. Możesz również dodawać, usuwać i modyfikować strefy w  > **Edycji mapy** po zakończeniu mapowania.



• Aby rozszerzyć istniejące strefy

Aby rozszerzyć istniejącą strefę, dotknij **Strefa działania** w aplikacji, aby utworzyć obszar, który chcesz uwzględnić. Jeśli dwa obszary nakładają się, zostaną automatycznie połączone. Alternatywnie możesz przejść do  > **Edycja mapy** > **Strefa działania** po zakończeniu mapowania, aby rozszerzyć istniejącą strefę.

• Aby oddzielić i połączyć strefy

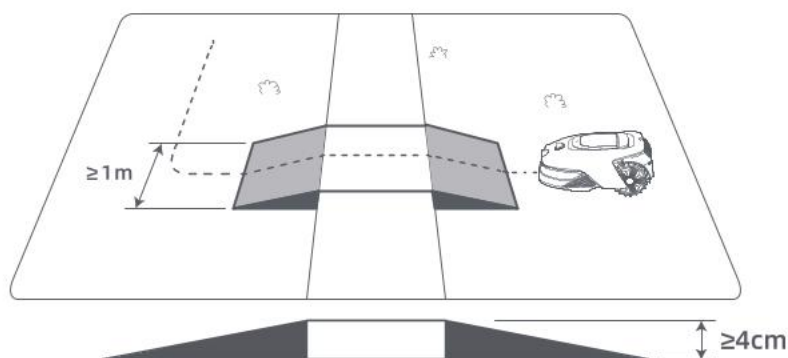
Aby podzielić strefę na mniejsze lub połączyć strefy, które zostały podzielone za pomocą aplikacji w jedną większą, przejdź do  > **Edycja mapy** > **Ustawienia strefy** i dotknij **Rozdziel** lub **Scal strefy** w aplikacji.

5.4 Ustaw ścieżkę

Dla oddzielnych stref wygeneruj ścieżkę, aby je połączyć. Oddzielne strefy, które nie są połączone ścieżką, będą niedostępne dla robota.

Uwaga: Robot domyślnie może poruszać się po ścieżce, ale bez koszenia trawy.

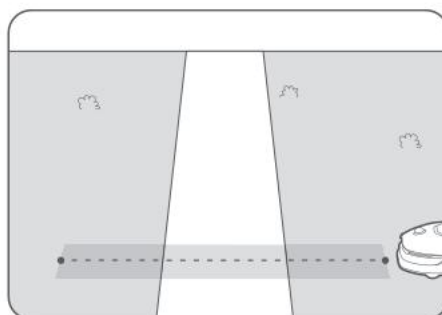
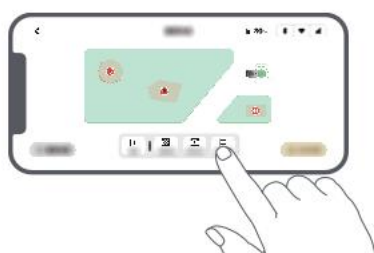
Ważne: Jeżeli przez twój trawnik przechodzą ścieżki wyższe niż **4 cm**, umieść na nich przedmiot z pochyłą powierzchnią o wysokości równej wysokości ścieżki (taki jak pomost).



• Aby połączyć dwie oddzielne strefy działania

W przypadku oddzielnych stref, wygeneruj ścieżki, aby je połączyć. W innym przypadku będą dla robota niedostępne. Aby wygenerować ścieżkę, dotknij **Ścieżka**.

Ważne: Upewnij się, że początek i koniec ścieżki znajdują się w strefie działania.

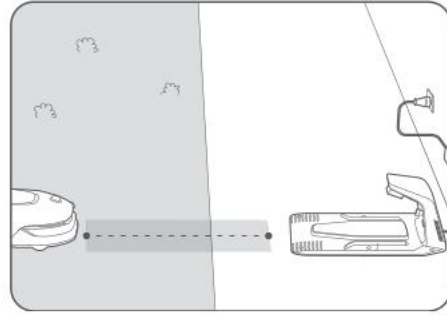
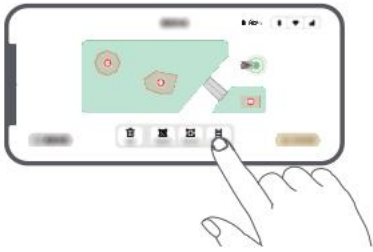


• Aby połączyć strefę działania i stację ładowania

Jeżeli stacja ładowania znajduje się poza strefą działania, aby połączyć ją ze strefą działania, należy wygenerować ścieżkę. Aby wygenerować ścieżkę, która pozwoli robotowi wrócić do stacji, dotknij **Ścieżka**.

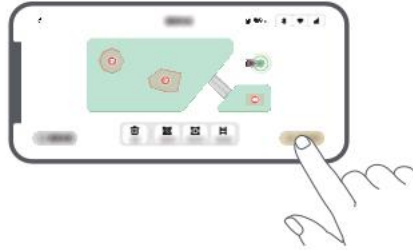
Ważne: Upewnij się, że jeden koniec znajduje się wewnątrz obszaru roboczego, a drugi koniec jest bezpośrednio przed stacją ładującą. Zaleca się wyrównanie ścieżki ze stacją ładującą.

Ważne: Podczas tworzenia ścieżek łączących strefę działania i stację ładowania, nie dokuj robota zdalnie w stacji ładowania. W przeciwnym razie LiDAR może zostać zablokowany, co spowoduje niepowodzenie mapowania.





5.5 Ukończ mapę

Po wygenerowaniu stref działania, ścieżek i stref wyłączonej, stuknij **Ukończ mapę**.



5.6 Dodaj drugą mapę

Jeśli nie ma ścieżki między twoim przednim a tylnym ogrodem, możesz stworzyć drugą mapę. Po ukończeniu pierwszej mapy, stuknij **Dodaj mapę**, aby kontynuować tworzenie drugiej. Alternatywnie możesz przejść do  > **Edycja mapy** i stuknąć **Dodaj mapę** po zakończeniu mapowania. Po zakończeniu drugiej mapy możesz przełączać się między mapami przez  > **Edycja mapy**.

Uwaga: Po przełączeniu mapy zostaną zastosowane harmonogramy i ustawienia koszenia bieżącej mapy.

Uwaga: Możesz zakupić dodatkową stację ładującą do zainstalowania na drugiej mapie dla większej wygody. Z oddzielną stacją ładującą zainstalowaną na drugiej mapie, musisz tylko ręcznie przenieść robota między dwiema mapami.



6 Sposób działania

6.1 Rozpocznij pierwsze koszenie

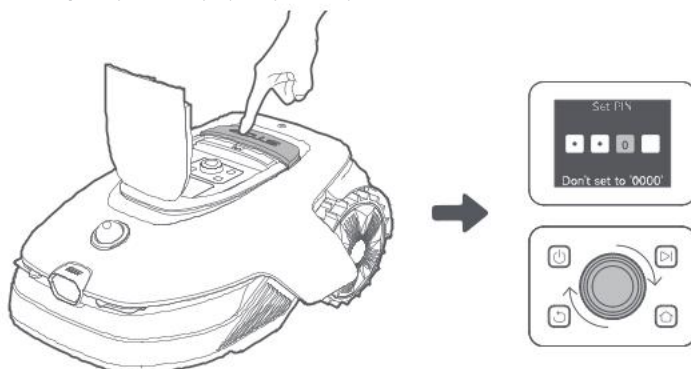
Wskazówki przed koszeniem:

- Użyj konwencjonalnej kosiarki, aby skrócić trawę do wysokości nie większej niż **10 cm**.
- Usuń z trawnika przeszkody, takie jak gruz, liście, sterty przedmiotów, zabawki. Upewnij się, że podczas koszenia na trawniku nie przebywają dzieci i zwierzęta.
- Wyrównaj nierówności trawnika.
- Z wyprzedzeniem ustaw w aplikacji preferencje koszenia (takie jak skuteczność koszenia, wysokość koszenia czy kierunek koszenia).



a) Rozpocznij za pomocą panelu kontrolnego

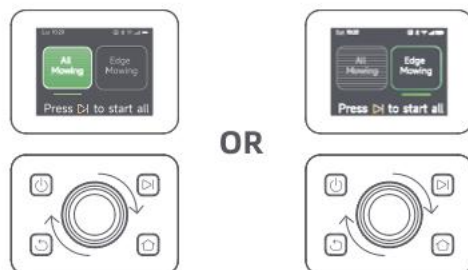
1. Naciśnij przycisk **Stop**, aby otworzyć pokrywę i wprowadzić kod PIN.



2. Wybierz „Tryby” na wyświetlaczu i przyciśnij pokrętko.



3. Obróć pokrętko, aby wybrać tryb koszenia.



4. Naciśnij przycisk **▶** i **zamknij pokrywę górną** w ciągu 5 sekund. Robot opuści stację ładującą i rozpocznie koszenie całego obszaru.



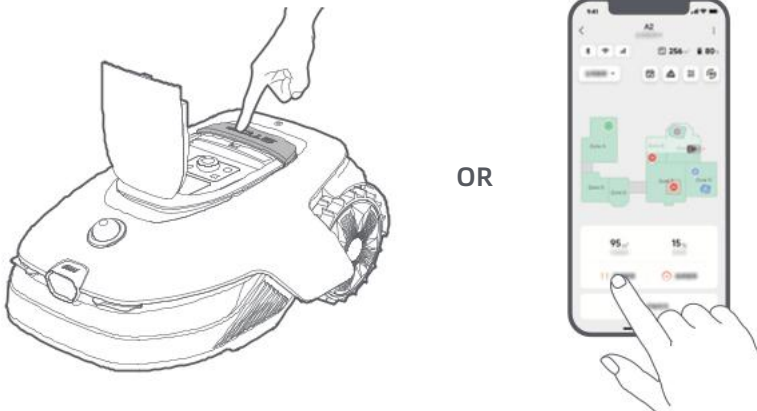
b) Rozpocznij w aplikacji

1. Otwórz aplikację.
2. Wybierz tryb koszenia, a następnie dotknij przycisku **Rozpocznij**, aby uruchomić robota.

6.2 Wstrzymaj

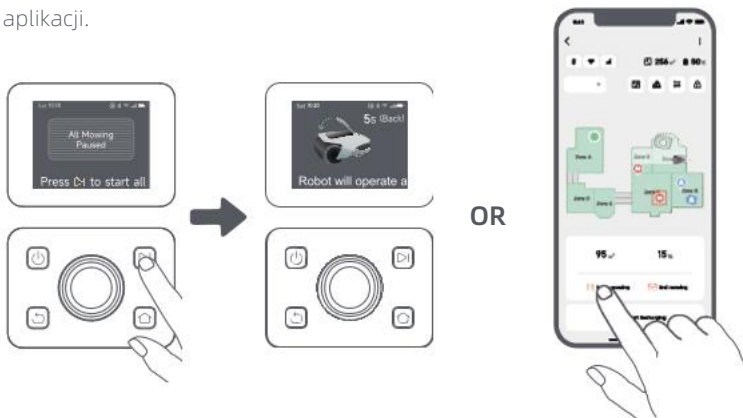
Aby wstrzymać obecne zadanie, naciśnij przycisk **Stop** na robocie lub dotknij **Wstrzymaj** w aplikacji.

Uwaga: Robot nie może zostać uruchomiony bezpośrednio z aplikacji po naciśnięciu przycisku **Stop**. Aby wznowić działanie, wprowadź kod PIN na panelu sterowania.




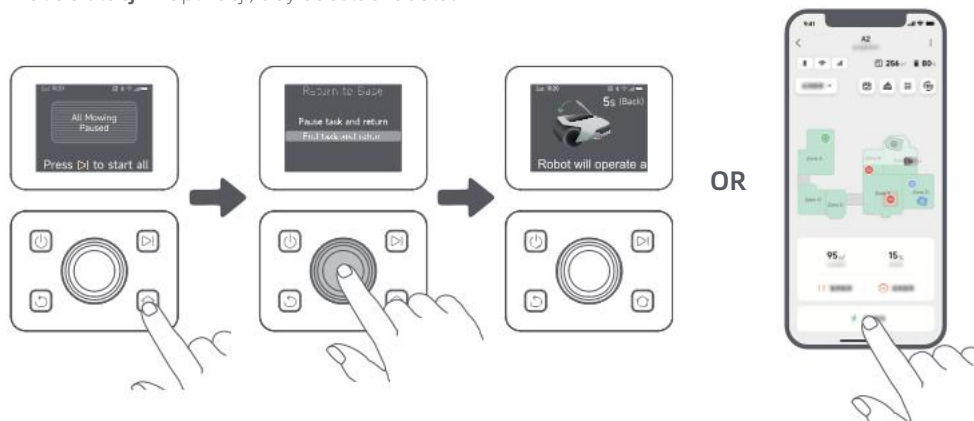
6.3 Wznów

Aby wznowić zadanie, gdy robot jest w stanie wstrzymania, naciśnij przycisk **▶**, a następnie **zamknij górną pokrywę** w ciągu 5 sekund. Robot wznowi poprzednie zadanie. Alternatywnie, możesz dotknąć **Kontynuuj** w aplikacji.



6.4 Wróć do stacji ładowania

Aby odesłać robota do stacji ładującej, naciśnij  na panelu sterowania. Potwierdź wstrzymanie lub anulowanie bieżącego zadania, a następnie **zamknij górną pokrywę** w ciągu 5 sekund. Robot automatycznie wróci do stacji ładującej, aby się naładować. Alternatywnie możesz wybrać **Rozpocznij powrót do stacji** w aplikacji, aby odesłać robota.



7 Aplikacja Dreamehome

Aplikacja, która daje Ci więcej możliwości

Dreamehome to coś znacznie więcej, niż program do zdalnego sterowania robotem. W aplikacji możesz robić wiele rzeczy: wprowadzać zdalnie ustawienia, eksperymentować z różnymi trybami koszenia, swobodnie edytować mapę i plan koszenia.

7.1 Tryby koszenia

Robot oferuje różne tryby koszenia. W aplikacji można wybierać różne tryby koszenia: koszenie całego obszaru, koszenie strefy, koszenie krawędzi, koszenie miejscowe i tryb ręczny.




7.2 Kształty koszenia

Dostosuj swój trawnik, dodając kształty przez  > **Edycja mapy** > **Kształty** w aplikacji. Zdefiniowane kształty będą wyłączone z koszenia we wszystkich trybach koszenia. Możesz zmienić ich pozycję, rozmiar lub usunąć je w **Kształty**.




7.3 Tarcza tnąca EdgeMaster™

Tarcza tnąca EdgeMaster™ została zaprojektowana tak, aby poruszać się na bok, gdy dotrze do krawędzi trawnika, zapewniając czystsze cięcie. Aby włączyć tę funkcję, przejdź do  > **Ustawienia koszenia krawędzi** > **EdgeMaster™** w aplikacji.



7.4 Plan

Po ukończeniu pierwszej mapy, robot automatycznie generuje dwutygodniowe plany koszenia dostosowane do wielkości trawnika: „**Plan wiosenno-letni**” i „**Plan jesienno-zimowy**”. Możesz dotknąć  w aplikacji, aby wprowadzić szczegółowe ustawienia planu. Gdy funkcja planu jest włączona, jeśli chodzi o codzienne koszenie, możesz w pełni zdać się na robota. Jedyne, co musisz robić, to regularnie dbać o właściwą konserwację robota.

Uwaga: Jeżeli obawiasz się, że podczas autonomicznego działania w pewnych godzinach robot może zakłócać spokój sąsiadów, możesz przejść do zakładki **Ustawienia** > **Nie przeszkadzać** i ustawić czas trybu **Nie przeszkadzać** w aplikacji.



7.5 Blokada rodzicielska

Jeśli chcesz uniemożliwić dzieciom uruchomienie robota, przejdź do **Ustawienia** w aplikacji i włącz funkcję **Blokada rodzicielska**. Po jej włączeniu, jeśli osłona pozostaje otwarta i w ciągu 5 minut nie zostanie wykonane żadne działanie, robot zostanie automatycznie zablokowany.



7.6 Ochrona przed deszczem

Jeżeli obawiasz się, że na koszenie mogą wywrzeć negatywny wpływ niekorzystne warunki pogodowe, możesz włączyć funkcję **Ochrona przed deszczem** w **Ustawieniach** na panelu sterowania lub w aplikacji. Gdy ta funkcja jest aktywna, robot automatycznie przerywa koszenie i wraca do stacji ładowania, gdy pada deszcz. Możesz ustawić czas ochrony przed deszczem w aplikacji.

Uwaga: Koszenie mokrej trawy może uszkodzić twój trawnik. Zaleca się wydłużenie czasu ochrony, aby trawa mogła wyschnąć przed ponownym koszeniem.



7.7 Ochrona przed mrozem

Jeśli temperatura spadnie poniżej **6° C**, koszenie może trwale uszkodzić trawniki. Bateria nie będzie się ładować z powodu mechanizmu ochrony. Aby temu zapobiec, możesz włączyć funkcję **Ochrona przed mrozem** w **Ustawieniach**, za pomocą panelu sterowania lub aplikacji. Funkcja ta automatycznie wstrzyma koszenie i wyśle robota z powrotem na stację ładującą, gdy temperatura spadnie poniżej **6° C**. Robot wznowi koszenie, gdy temperatura przekroczy **11° C**.



7.8 Funkcje bezpieczeństwa

Robot jest wyposażony w liczne funkcje antykradzieżowe, zasilane wbudowanym systemem GPS dla zwiększenia bezpieczeństwa.

Dodatkowo przednia kamera potrafi wykrywać obecność człowieka, czyniąc robota skutecznym strażnikiem ogrodu.



7.8.1 Alarm w przypadku utraty kontaktu z podłożem

Po włączeniu tej funkcji alarm włączy się natychmiast po podniesieniu robota, a robot zostanie zablokowany. Aby wznowić działanie, najpierw wprowadź kod PIN na robocie.



7.8.2 Alarm w przypadku wyjechania poza obręb mapy

Jeżeli ta funkcja jest włączona, robot zostanie zablokowany i alarm włączy się natychmiast po wyjechaniu poza obręb mapy.



7.8.3 Lokalizacja w czasie rzeczywistym

Po włączeniu tej funkcji możesz zobaczyć bieżącą lokalizację robota w Mapach Google.



7.8.4 Ostrzeżenie o wykryciu obecności ludzi

Po włączeniu robot powiadomi Cię o wykryciu obecności ludzi.




7.8.5 Obraz w czasie rzeczywistym

Chcąc monitorować postępy koszenia ogrodu w czasie rzeczywistym, z dowolnego miejsca i w każdej chwili, dotknij .



7.8.6 Patrol

Gdy robot znajduje się w trybie czuwania, korzystając z aplikacji można go wysłać na patrol wzdłuż wyznaczonych granic lub do określonych miejsc w ogrodzie. Funkcja jest dostępna po włączeniu  **Patrol**.



7.9 Niestandardowy okres ładowania

Aby dostosować okres ładowania robota do określonych godzin, możesz włączyć funkcję **Niestandardowy okres ładowania** przez **Ustawienia > Ładowanie** w aplikacji. Po aktywacji robot naładuje się do 20%, gdy poziom baterii jest niski, pod warunkiem że nie ma zadań koszenia. Pełne ładowanie zostanie wykonane tylko w wyznaczonym okresie ładowania. Możesz również dostosować **Poziom naładowania baterii do automatycznego ładowania** i **Poziom naładowania baterii do wznowienia zadań**, aby ustawić poziomy baterii, przy których robot automatycznie wróci do stacji ładowania lub wznowi niedokończone zadania koszenia.



Uwaga: Zespół techniczny Dreame będzie prowadził zdalne aktualizacje i przeglądy oprogramowania firmowego i aplikacji. Aby upewnić się, że posiadasz najnowszą wersję aplikacji i oprogramowania firmowego i cieszyć się największą ilością funkcji, regularnie sprawdzaj powiadomienia lub włącz funkcję **Automatycznie pobieraj aktualizacje**.

8 Konserwacja

Aby zapewnić sobie najlepsze działanie i największą żywotność robota, czyść robota regularnie i wymieniaj zużyte części zgodnie z następującym harmonogramem:

Część	Częstotliwość wymiany
Ostrza	Co 6-8 tygodni lub wcześniej
Szczotka czyszcząca	Co 12 miesięcy lub wcześniej

Uwaga: Możesz sprawdzić pozostały czas dla ostrzy i szczotki czyszczącej, przechodząc do **Ustawienia > Części zużywalne i konserwacja** w aplikacji. Po wymianie materiałów eksploatacyjnych zgodnie z instrukcjami przejdź do strony szczegółów materiału i stuknij **Wymieniłem to**, aby zresetować licznik.

Uwaga: Jeśli wyznaczyłeś obszary w swoim ogrodzie do rutynowego czyszczenia i serwisowania robota, możesz ustawić Punkty Konserwacji na mapie, przechodząc do **Ustawienia > Przejdź do Punktu Konserwacji > Edytuj Punkt**. Po ustawieniu punktów konserwacji możesz po prostu stuknąć **Idź**, aby skierować robota do wyznaczonych miejsc w celu łatwej obsługi.

8.1 Czyszczenie

Regularnie czyść swojego robota, aby zapobiec gromadzeniu się ścinków trawy i brudu, które mogą zatykać tarczę tnącą i koła napędowe, co może wpływać na wydajność koszenia, dokowania i poruszania się. Zalecamy użycie zestawu do czyszczenia, dostępnego w lokalnych sklepach lub online.

⚠ Ostrzeżenie: Przed czyszczeniem wyłącz robota i odłącz stację ładującą.

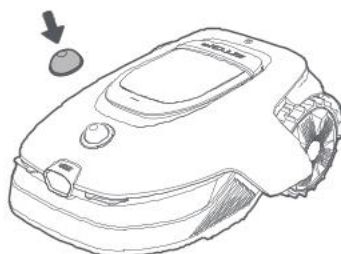
Ostrzeżenie: Przed odwróceniem robota upewnij się, że pokrywa lidar jest założona, aby uniknąć uszkodzenia lidar.

• Korpus robota, podwozie i tarcza tnąca:

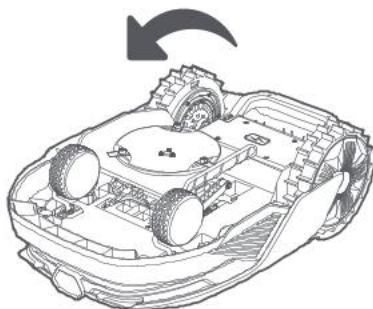
1. Wyłącz robota.



2. Załóż pokrywę lidar na LiDAR.

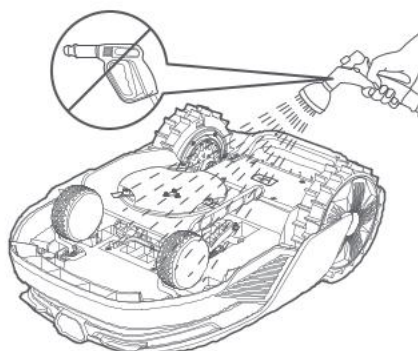


3. Odwróć robota do góry nogami.



4. Wyczyść korpus robota, tarczę tnącą i podwozie za pomocą węża.

⚠ Ostrzeżenie: Podczas czyszczenia podwozia, nie dotykaj ostrzy. Przed czyszczeniem załóż rękawice.
Ostrzeżenie: Nie używaj do mycia myjki wysokociśnieniowej. Nie używaj detergentów.

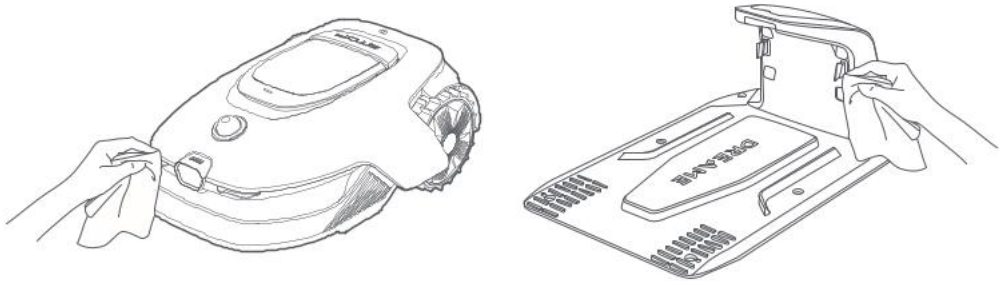


5. Użyj niestrzępiącej się szmatki, aby starannie wyczyścić czujnik LiDAR.



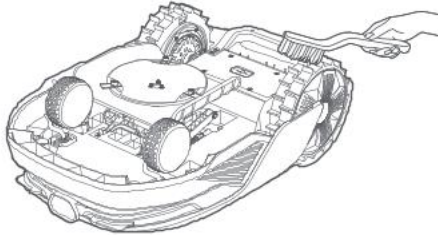
• **Styki ładowania i przednia kamera:**

Styki ładowania robota i stacji ładowania oraz przednią kamerę czyść czystą ściereczką. Po czyszczeniu upewnij się, że styki ładowania i przednia kamera są całkowicie suche.



• **Koła napędowe:**

Użyj szczotki, aby usunąć błoto z kół, zapewniając dobrą przyczepność.



8.2 Wymiana części

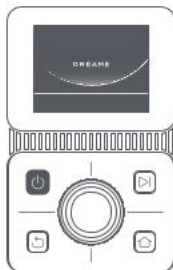
• **Wymiana ostrzy**

Aby zachować odpowiednią ostrość ostrzy, wymieniaj je regularnie. Zaleca się wymieniać ostrza co **6-8 tygodni** lub wcześniej. Używaj tylko oryginalnych ostrzy Dreame.

⚠ Ostrzeżenie: Proszę wyłączyć robota. Załóż rękawice ochronne przed wymianą ostrzy.

Uwaga: Aby zapewnić stabilny system koszenia, zawsze wymieniaj wszystkie trzy ostrza naraz.

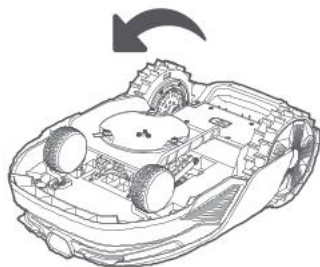
1. Wyłącz robota.



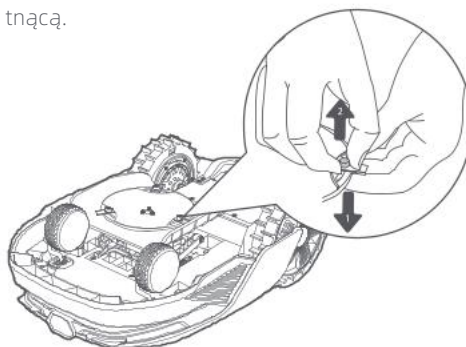
2. Upewnij się, że pokrywa lidarowa jest założona.



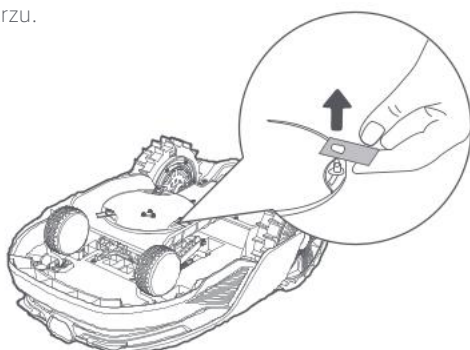
3. Umieść robota na miękkim podłożu i odwróć go do góry nogami.



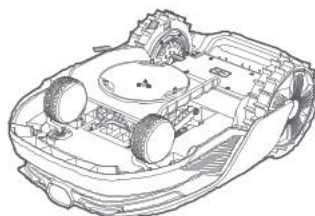
4. Usuń oprawkę naciskając przycisk pod tarczą tnącą.



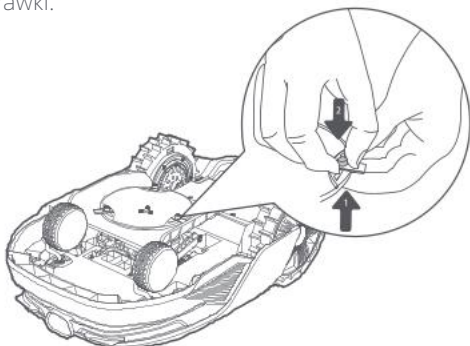
5. Usuń ostrze, wsuwając trzonek w otwór na ostrzu.



6. Usuń w ten sposób wszystkie 3 ostrza wraz z oprawkami.



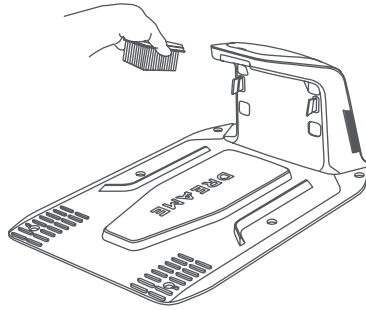
7. Naciśnij przycisk pod tarczą tnącą i nasuń oprawkę na trzonek, aby umocować ostrza i oprawki.



8. Upewnij się, że ostrza swobodnie się obracają.

• Wymiana szczotki czyszczącej

Gdy szczotka czyszcząca lidarów się zużyje, jej włosie może się strzępić i ulegać deterioracji, co z kolei może negatywnie wpłynąć na jakość czyszczenia. Aby zapewnić sobie najlepsze rezultaty czyszczenia, wymieniaj szczotkę czyszczącą regularnie. Zaleca się wymieniać szczotkę czyszczącą co **12 miesięcy** lub wcześniej.



9 Bateria

Aby zapewnić sobie najdłuższą żywotność baterii, ładuj robota co **6 miesięcy**. Gwarancja nie pokrywa uszkodzeń baterii spowodowanych jej całkowitym rozładowaniem. Nie ładuj baterii, gdy temperatura otoczenia jest **wyższa niż 45° C** lub **niższa niż 6° C**. Temperatura przechowywania długoterminowego dla baterii powinna wynosić **między -10° C a 35° C**. Aby zminimalizować ryzyko uszkodzeń, zaleca się przechowywać baterię w temperaturze **między 0° C a 25° C**.

Uwaga: Żywotność baterii robota zależy od częstotliwości używania i długości działania. Jeżeli bateria jest uszkodzona i nie może zostać naładowana, nie wyrzucaj jej wraz ze zwykłymi śmieciami. Przestrzegaj przepisów dotyczących recyklingu.

Tryb ładowania przy niskim poziomie baterii:

Jeżeli tryb ładowania przy niskim poziomie baterii jest włączony, funkcje niezwiązane z ładowaniem zostaną wyłączone. (Wyświetlacz i sieć również zostaną wyłączone).

- Aby włączyć tryb ładowania o niskiej mocy, przytrzymaj jednocześnie przyciski i , a następnie szybko naciśnij przycisk 5 razy. Usłyszysz komunikat głosowy: tryb ładowania przy niskim poziomie baterii włączony.
- Aby wyłączyć tryb ładowania przy niskim poziomie baterii, uruchom ponownie robota lub szybko naciśnij przycisk 5 razy.

10 Przechowywanie w okresie zimowym

• Robot

1. Naładuj baterię do pełna przed wyłączeniem robota.
2. Zanim odłożysz robota na zimę, wyczyść go dokładnie.
3. Załóż pokrywę ochronną LiDAR-u.
4. Robot powinien być przechowywany w suchym miejscu, w temperaturze **powyżej 0° C**.

• Stacja ładowania

Odłącz stację ładowania od prądu i umieść ją w suchym i chłodnym miejscu, bez bezpośredniego działania promieni słonecznych.

Uwaga: Po zimowym przechowywaniu proszę ponownie zainstalować stację ładującą i umieścić w niej robota do ładowania. Jeśli ponownie zainstalujesz stację ładującą w innym miejscu, robot automatycznie zaktualizuje lokalizację stacji, gdy tylko się naładuje i opuści stację. W przypadku błędów pozycjonowania z powodu dużych zmian w ogrodzie, zaleca się ponowne mapowanie obszaru.

11 Transport

Do transportu na długie odległości upewnij się, że robot jest wyłączony. Zaleca się użycie oryginalnego opakowania. Załóż osłonę ochronną na LiDAR.

Ostrzeżenie: Wyłącz robota przed transportem.

Ostrzeżenie: Podnieś robota za tylny uchwyt, trzymając tarczę tnącą z dala od ciała.

12 Rozwiązywanie problemów

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Robot nie jest połączony z aplikacją.	1. Robot znajduje się poza sygnałem WiFi lub zasięgiem Bluetooth. 2. Robot jest wyłączony lub ponownie się uruchamia.	1. Sprawdź, czy robot zakończył proces włączania. 2. Sprawdź, czy ruter działa poprawnie. 3. Przybliż się do robota, aby nawiązać połączenie Bluetooth.
Robot o utracił kontakt z podłożem.	Koło nie dotyka ziemi.	1. Połóż robota z powrotem na równej powierzchni. 2. Wprowadź kod PIN na robocie i potwierdź. 3. Robot nie potrafi pokonać przeszkód wyższych niż 4 cm. Upewnij się, że grunt na obszarze działania robota jest równy.
Robot jest przechylony.	Przechył robota jest większy niż 37°.	1. Połóż robota z powrotem na równej powierzchni. 2. Wprowadź kod PIN na robocie i potwierdź. 3. Robot nie potrafi wjeżdżać po zboczach o stopniu nachylenia większym niż 50% (27°).
Robot jest unieruchomiony.	Robot jest unieruchomiony i nie może się wydostać.	1. Usuń przeszkodę znajdującą się w pobliżu i spróbuj ponownie. 2. Ręcznie przenieś robota na płaskie i otwarte miejsce w obrębie mapy i spróbuj rozpocząć zadanie ponownie. Jeżeli problem będzie się powtarzał, spróbuj ponownie po tym, jak robot wróci do stacji ładowania. 3. Sprawdź, czy w podłożu są dziury. Wypełnij nierówności podłoża przed koszeniem, aby uchronić robota przed unieruchomieniem. 4. Sprawdź, czy trawa w pobliżu jest wyższa niż 10 cm. Możesz regulować wysokość omijania przeszkód bądź skosić trawnik przy użyciu konwencjonalnej kosiarki, aby uchronić robota przed unieruchomieniem. 5. Jeżeli w danej lokalizacji robot często zostaje unieruchomiony, możesz ustawić w niej strefę wyłączoną.
Błąd lewego/prawego tylnego koła.	Koło nie może się obracać lub zachodzi problem z napędem.	1. Wyczyść tylne koła i spróbuj ponownie. 2. Jeżeli ten błąd będzie nadal występował, spróbuj zrestartować robota. 3. Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.
Tarcza tnąca nie może się obracać.	Tarcza tnąca nie może się obracać lub zachodzi problem z napędem.	1. Wyczyść tarczę tnącą i spróbuj ponownie. 2. Sprawdź, czy trawa w pobliżu jest wyższa niż 10 cm. Aby uchronić tarczę tnącą przed zablokowaniem się w trawie, możesz wstępnie skosić trawnik przy użyciu konwencjonalnej kosiarki. 3. Sprawdź, czy pod tarczą tnącą znajduje się woda. Jeżeli tak, przenieś robota w suche miejsce i spróbuj ponownie. 4. Jeżeli ten błąd będzie nadal występował, spróbuj zrestartować robota. 5. Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Tarcza tnąca nie porusza się do góry ani do dołu.	Tarcza tnąca nie porusza się do góry ani do dołu.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Wyczyść tarczę tnącą i spróbuj ponownie. 2. Jeżeli ten błąd będzie nadal występował, spróbuj zrestartować robot. 3. Jeżeli problem utrzymuje się, skontaktuj się z obsługą klienta.
Tarcza tnąca nie może przesunąć się na bok.	Tarcza tnąca nie może przesunąć się na bok.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Wyczyść system tnący i usuń wszelkie zanieczyszczenia lub obce przedmioty. 2. Jeśli nadal napotykaś ten błąd, możesz najpierw wyłączyć funkcję EdgeMaster™. 3. Jeśli problem nadal występuje, skontaktuj się z serwisem posprzedażowym.
Błąd zderzaka.	Czujnik przedniego zderzaka często się włącza.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sprawdź, czy robot nie został gdzieś unieruchomiony. 2. Delikatnie puknij w zderzak i upewnij się, że jest sprężysty. 3. Jeżeli ten błąd będzie nadal występował, spróbuj zrestartować robota. 4. Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.
Błąd ładowania.	Robot jest zadokowany w stacji ładowania, ale występuje problem z przepływem prądu lub napięciem.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sprawdź, czy stacja ładowania jest poprawnie podłączona do prądu. 2. Sprawdź, czy styki ładowania na robocie i stacja ładowania są czyste. 3. Po zakończeniu sprawdzania, spróbuj ponownie zadokować robota w stacji ładowania. 4. Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.
Zbyt wysoka temperatura baterii.	Temperatura baterii $\geq 60^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Używaj robota tylko w miejscach, w których temperatura nie przekracza poziomu 40°C. Możesz poczekać, aż temperatura spadnie automatycznie. 2. Możesz wyłączyć robota i spróbować uruchomić go ponownie za chwilę. 3. Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.
Wysoka temperatura baterii.	Temperatura baterii wynosi $\geq 45^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ładowanie może zakończyć się niepowodzeniem, jeżeli temperatura baterii wynosi więcej niż 45°C. 2. Używaj robota tylko w miejscach, w których temperatura nie przekracza poziomu 40°C.
Niska temperatura baterii.	Temperatura baterii wynosi $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ładowanie może zakończyć się niepowodzeniem, jeżeli temperatura baterii wynosi mniej niż 6°C. 2. Używaj robota tylko w miejscach, w których temperatura wynosi więcej niż 6°C.
Lidar jest zablokowany.	Lidar jest zablokowany (być może pokrywa lidar nie została zdjęta).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zdejmij pokrywę lidar i spróbuj ponownie. 2. Jeżeli lidar na górze robota jest bardzo brudny, wyczyść go przy użyciu niestrzępiącej się szmatki i spróbuj ponownie.
Błąd LiDARa.	LiDAR jest bardzo brudny lub wystąpił błąd czujnika.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sprawdź, czy lidar jest brudny. Wyczyść go, jeżeli to konieczne i spróbuj ponownie. 2. Jeżeli ten błąd będzie nadal występował, spróbuj zrestartować robota.

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
		3. Jeżeli nie udało się rozwiązać problemu, skontaktuj się z obsługą klienta.
LiDAR jest brudny.	LiDAR jest brudny.	Wytrzyj czujnik LiDAR na górze robota czystą szmatką. Utrzymuj LiDAR w suchości po czyszczeniu.
Temperatura LiDAR jest wysoka.	Temperatura LiDAR ≥ 80 °C .	<ol style="list-style-type: none"> 1. Robot spróbuje automatycznie wrócić do stacji ładowania, aby się schłodzić. 2. Upewnij się, że robot działa w temperaturze otoczenia poniżej 40 °C . 3. Umieść robota w zacienionym, chłodnym i dobrze wentylowanym miejscu. Alarm zatrzyma się, gdy temperatura spadnie do normalnego zakresu. 4. Robot automatycznie wznowi działanie po zatrzymaniu alarmu. 5. Jeśli problem nadal występuje, skontaktuj się z serwisem posprzedażowym.
Temperatura LiDAR jest zbyt wysoka.	Temperatura LiDAR ≥ 90 °C .	<ol style="list-style-type: none"> 1. LiDAR jest wyłączony z powodu wysokiej temperatury. 2. Upewnij się, że robot działa w temperaturze otoczenia poniżej 40 °C . 3. Umieść robota w zacienionym, chłodnym i dobrze wentylowanym miejscu. Alarm zatrzyma się, gdy temperatura spadnie do normalnego zakresu. 4. Jeśli problem nadal występuje, skontaktuj się z serwisem posprzedażowym.
Robot stracił orientację.	Ustalanie lokalizacji przerwane.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sprawdź, czy lidar na górze robota jest brudny. Brud negatywnie wpłynie na ustalanie lokalizacji. 2. Ręcznie przenieś robota na otwarte miejsce w obrębie mapy i spróbuj rozpocząć zadanie ponownie. 3. Jeżeli nie uda się przywrócić ustalania lokalizacji, zdalnie skieruj robota do stacji za pośrednictwem aplikacji i rozpocznij koszenie.
Błąd czujnika.	Błąd czujnika.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Uruchom ponownie robota i spróbuj ponownie. 2. Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.
Robot znajduje się w strefie wyłączonej.	Robot znajduje się w strefie wyłączonej.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ręcznie przenieś robota ze strefy wyłączonych i spróbuj ponownie. 2. Zdalnie kontroluj robota przez aplikację, aby przenieść go ze strefy wyłączonej i spróbuj ponownie.
Robot znajduje się poza obrębem mapy.	Robot znajduje się poza obrębem mapy.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ręcznie przenieś robota na obszar mapy i spróbuj ponownie. 2. Zdalnie, za pomocą aplikacji przywróć robota na obszar mapy i spróbuj ponownie.
Zatrzymanie awaryjne aktywowane.	Przycisk Stop na robocie jest wciśnięty.	Wprowadź kod PIN na robocie i potwierdź.
Niski poziom baterii. Robot wyłączy się niedługo.	Poziom baterii wynosi $\leq 10\%$.	Zadokuj robota w stacji, aby naładować baterię.

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Robot jest poza mapą. Ryzyko kradzieży.	Robot jest poza mapą.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zweryfikuj kodem PIN. 2. Możesz wyłączyć Alarm w przypadku wyjechania poza obręb mapy w aplikacji (Ustawienia).
Powrót do stacji zakończony niepowodzeniem.	Wracając do stacji ładowania, robot nie może jej odnaleźć.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sprawdź, czy robot nie jest blokowany przez przeszkody. Po ich usunięciu spróbuj ponownie. 2. Zdalnie skieruj robota z powrotem do stacji ładowania za pośrednictwem aplikacji.
Dokowanie w stacji ładowania zakończone niepowodzeniem.	Robot znajduje stację ładowania, ale nie potrafi się zadokować.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sprawdź, czy odblaskowe warstwy na stacji nie są brudne ani zablokowane. 2. Sprawdź, czy naprzeciw stacji nie znajdują się przeszkody. 3. Sprawdź, czy stacja nie zmieniła położenia. 4. Sprawdź, czy płyta podstawowa jest pokryta grubym błotem. 5. Sprawdź, czy stacja znajduje się na zboczu. 6. Sprawdź, czy stacja ma zasilanie. 7. Pomóż robotowi zadokować na stacji za pomocą pilota lub manualnie.
Ustalanie lokalizacji zakończone niepowodzeniem.	Ustalanie lokalizacji jest niemożliwe, gdy robot próbuje rozpocząć zadanie.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sprawdź, czy lidar nie jest zablokowany. Ręcznie przenieś robota na płaskie i otwarte miejsce w obrębie mapy i spróbuj rozpocząć zadanie ponownie. 2. Jeżeli problem będzie się powtarzał, spróbuj ponownie, gdy robot znajdzie się w stacji.
Niewystarczająca przestrzeń do skrętu przed stacją.	Niewystarczająca przestrzeń do skrętu przed stacją.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Jeśli stacja jest umieszczona na krawędzi mapy lub wewnątrz niej, upewnij się, że istnieje co najmniej 1 m wolnej przestrzeni między przednią częścią płyty podstawowej stacji a granicą mapy; w przeciwnym razie robot może nie być w stanie skręcić. 2. Przenieś stację lub zmień mapę w Edycja mapy.
Ścieżka zablokowana.	Ścieżka zablokowana.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sprawdź, czy na ścieżce ustawiono strefę zakazu. 2. Sprawdź, czy na drodze robota nie ma przeszkód. 3. Jeśli robot nadal nie może przejść, usuń ścieżkę w edytorze mapy i ustaw nową.
Kamera przednia jest brudna.	Kamera przednia jest brudna.	Wyczyść kamerę przednią czystą szmatką.
Wystąpił problem z przednią kamerą.	Wystąpił problem z przednią kamerą.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Wyczyść kamerę przednią czystą szmatką. 2. Uruchom robota ponownie. 3. Jeśli problem nadal występuje, skontaktuj się z serwisem posprzedażowym.
Przednia kamera jest zablokowana.	Przednia kamera jest zablokowana.	Wyczyść kamerę przednią czystą szmatką.
Podczas automatycznego tworzenia mapy pojawia się błąd wykrywania granic.	Podczas automatycznego tworzenia mapy pojawia się błąd wykrywania granic.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Oświetlenie musi być odpowiednie - nie może być zbyt jasno, ani zbyt ciemno. 2. Ustawień dokonuj bezchmurny dzień, nie może być mgły, ani deszczu. 3. Obiektów przedniej kamery robota musi być czysty, nie wolno jej niczym przesłaniać.

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
		4. Podłoże musi być równe, gdyż nierówności mogą utrudniać wykrywanie. 5. Jeśli wykrywanie granic nadal nie działa, włącz tryb zdalnego sterowania, co umożliwi utworzenie mapy.

13 Specyfikacja

		A2 1200	A2 2000
Informacje podstawowe	Nazwa produktu	Robot koszący Dreame A2	
	Marka	Dreame	
	Model	MXXA8203	MXXA8202
	Wymiary	666 × 444 × 273 mm	
	Waga (łącznie z akumulatorem)	16,1 kg	
Koszenie	Zalecana wydajność pracy	1200 m ²	2000 m ²
	Skuteczność koszenia	Standardowa: 800 m ² /dzień Wysoka: 1600 m ² /dzień	Standardowa: 1000 m ² /dzień Wysoka: 2000 m ² /dzień
	Wysokość koszenia	30-70 mm	
	Szerokość koszenia	22 cm	
	Czas ładowania ^[2]	52 min	65 min
Emisja dźwięku	Poziom mocy akustycznej LWA	54 dB(A)	
	Niepewności pomiarowe KWA	3 dB(A)	
	Poziom ciśnienia akustycznego LpA	46 dB(A)	
	Niepewności pomiarowe KpA	3 dB(A)	
Stan pracy	Temperatura działania	0~50° C Zalecana: 10~35° C	
	Temperatura przechowywania długoterminowego	-10~35° C Zalecana: 0~25° C	
	Klasyfikacja IP	Kosiarka: IPX6 Stacja ładowania: IPX4 Źródło zasilania: IP67	
	Maksymalny stopień nachylenia obszaru koszenia	50 % (27°)	
Łączność	Zakres częstotliwości Bluetooth	2400,0-2483,5 MHz	
	Maksymalna Moc RF	802.11b:16±2dBm (11 Mb/s) 802.11g:14±2dBm (54 Mb/s) 802.11n:13±2dBm (HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm	
	Wi-Fi	Wi-Fi 2.4 GHz (2400-2483,5M)	
	Usługa połączenia z Internetem ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

		A2 1200	A2 2000
Silnik napędowy	Prędkość podczas sterowania zdalnego	0,45 m/s-0,8 m/s	
	Prędkość podczas koszenia	Standardowa: 0,35 m/s Wysoka: 0,6 m/s	
	Typ silnika	Silnik ośrodkowy	
Silnik koszenia	Prędkość	2200 obr./min	
Akumulator (kosiarka)	Model akumulatora	MBPA10	MBPA14
	Typ akumulatora	Akumulator litowo-jonowy	
	Pojemność znamionowa	4000 mAh	5000 mAh
	Napięcie znamionowe	18 V DC	
Źródło zasilania	Model ładowarki	MPAA10/MPAA20	
	Napięcie wejściowe	100~240 V AC	
	Napięcie wyjściowe	20 V DC	
	Prąd wyjściowy	3 A	
Stacja ładowania	Model stacji ładującej	MCA10	
	Napięcie wejściowe	20 V DC	
	Napięcie wyjściowe	20 V DC	
	Prąd wejściowy	3 A	
	Prąd wyjściowy	3 A	
Aksesoria	Zapasowe ostrza i oprawki	9/3	
	Model noża	MBKA10/MQBA10	

Standardowa	Pasma	Uplink (MHz)	Downlink (MHz)	Maksymalna moc wyjściowa RF	GNSS	Pasma częstotliwości
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2		
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2		
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2		
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2		
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2		
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
WCDMA	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		

[2] Czas ładowania ma zastosowanie, gdy robot automatycznie powraca do stacji ładowania przy niskim poziomie baterii.

[3] Obsługiwane kraje/regiony: Albania, Andora, Austria, Belgia, Bośnia i Hercegowina, Bułgaria, Chorwacja, Cypr, Czarnogóra, Czechy, Dania, Estonia, Finlandia, Francja, Grecja, Guernsey, Hiszpania, Holandia, Islandia, Irlandia, Kosowo, Liechtenstein, Litwa, Luksemburg, Łotwa, Macedonia, Malta, Mołdawia, Monako, Niemcy, Norwegia, Polska, Portugalia, Rumunia, Serbia, Słowacja, Słowenia, Szwecja, Szwajcaria, Wielka Brytania, Węgry, Włochy, Ukraina.

Uwaga: Ze względu na to, że nieustannie pracujemy nad udoskonaleniem naszego produktu, jego specyfikacja może ulec zmianie. Aby uzyskać najnowsze informacje, odwiedź naszą stronę internetową: <https://global.dreametech.com>.

Øversettelse av den opprinnelige brukermanualen

Innholdsfortegnelse

1 Sikkerhetsinstruksjoner	P123
2 Produktintroduksjon	P127
3 Installasjon	P130
4 Forberedelse til første gangs bruk	P132
5 Kartlegging av hagen din	P138
6 Drift	P143
7 Dreamehome-appen	P146
8 Vedlikehold	P149
9 Batteri	P153
10 Vinterlagring	P153
11 Transport	P153
12 Feilsøking	P154
13 Spesifikasjoner	P158

1 Sikkerhetsinstruksjoner

1.1 Generelle sikkerhetsinstruksjoner

- Les og forstå brukerhåndboken nøye før du begynner å bruke produktet.
- Bruk kun det utstyret som er anbefalt av Dreame sammen med produktet. Enhver annen bruk er feil.
- La aldri barn være i nærheten eller leke med maskinen når den er i drift.
- Bruk aldri produktet i områder der folk ikke er klar over dens tilstedeværelse.
- Når du kjører produktet manuelt med Dreamehome-appen, ikke løp. Gå alltid, se hvor du trækker i bakker og oppretthold balansen til enhver tid.
- Unngå å bruke produktet når det er mennesker i arbeidsområdet, spesielt barn eller dyr.
- Dersom du bruker produktet i offentlige områder, plasser advarselsskilt rundt arbeidsområdet med følgende tekst: "Advarsel! Automatisk gressklipper! Hold deg unna maskinen! Overvåk barn!"
- Bruk solid fottøy og lange bukser når du bruker produktet.
- For å forhindre skade på produktet og ulykker som involverer kjøretøy eller enkeltpersoner, angi aldri arbeidsområder eller transportbaner over offentlige veier.
- Aldri berør bevegelige farlige deler, for eksempel bladskiven, før den har stoppet fullstendig.
- Søk medisinsk hjelp i tilfelle skader eller ulykker.
- Sett produktet til **AV** før du fjerner blokkeringer, utfører vedlikehold eller undersøger produktet. Dersom produktet vibrerer unormalt, inspiser det for skade før du starter det på nytt. Ikke bruk produktet hvis noen av delene er defekte.
- Ikke installer hovedkabelen i områder der produktet skal klippe. Følg de medfølgende instruksjonene for kabelinstallasjon.
- Bruk kun ladestasjonen som er inkludert i pakken for å lade produktet. Feil bruk kan føre til elektrisk støt, overoppheting eller etsende væskelekkasje fra batteriet. Ved elektrolyttlekkasje, skyl med vann eller nøytraliseringsmiddel, og søk medisinsk hjelp hvis den etsende væsken kommer i kontakt med øynene.
- Når du kobler hovedkabelen inn i strømuttaket, bruk en reststrømenhet (RCD) med en maksimal trippestrøm på 30 mA.
- Bruk kun originale batterier anbefalt av Dreame. Produktets sikkerhet kan ikke garanteres med ikke-originale batterier. Ikke bruk ikke-ladbare batterier.
- Hold skjøteledningene unna bevegende farlige deler for å unngå skade på ledningene som kan føre til kontakt med strømførende deler.
- Illustrasjonene som brukes i dette dokumentet er kun for referanse. Vennligst referer til de faktiske produktene.
- Barn, personer med reduserte fysiske, sensoriske eller mentale evner eller manglende erfaring og kunnskap eller personer som er ukjente med disse instruksjonene kan ikke tillates å bruke maskinen. Lokale forskrifter kan begrense operatørens alder.
- Ikke koble til eller berør en skadet kabel før den er frakoblet strømuttaket. Hvis kabelen blir skadet under drift, ta pluggen ut av strømuttaket. En slitt eller skadet kabel øker risikoen for elektrisk støt og bør erstattes av tjenestepersonell.
- Ikke skyv produktet kraftig eller raskt, siden dette kan skade produktet.
- For å opprettholde overensstemmelse med kravet til RF-eksponering, bør en separasjonsavstand på 35 cm mellom enheten og mennesket opprettholdes.
- Bruk bare den avtakbare strømforsyningsenheten som fulgte med dette apparatet for å lade opp batteriet.

1.2 Sikkerhetsinstruksjoner for installasjon

- Unngå installering av ladestasjonen i områder der folk kan snuble over den.
- Ikke installer ladestasjonen i områder der det er fare for stillestående vann.
- Ikke installer ladestasjonen, inkludert ethvert tilbehør, innen 60 cm fra brennbart materiale. Funksjonsfeil eller overoppheting av ladestasjonen og strømforsyningen kan utgjøre brannfare.

1.3 Sikkerhetsinstruksjoner for drift

- Hold hendene og føttene dine unna de roterende knivbladene. Aldri plasser hendene eller føttene dine nær eller under produktet når det er slått på.
- Hverken løft eller flytt produktet når det er slått på.
- Benytt parkeringsmodus eller sett produktet til **AV** når det er mennesker, spesielt barn eller dyr, i arbeidsområdet.
- Sørg for at det ikke er noen gjenstander som steiner, grener, verktøy eller leker på plenen. Ellers kan bladene bli skadet når de kommer i kontakt med et objekt.
- Stil aldri gjenstander oppå produktet eller ladestasjonen.
- Bruk aldri produktet dersom **STOPP**-knappen ikke fungerer.
- Unngå kollisjoner mellom produktet og mennesker eller dyr. Dersom en person eller et dyr kommer inn i banen til produktet, stopp det umiddelbart.
- Still alltid produktet til **AV** når det ikke er i drift.
- Bruk aldri produktet samtidig som en popup-sprinkler. Bruk tidsplanfunksjonen for å sikre at produktet og popup-sprinkleren ikke opererer samtidig.
- Unngå å plassere en tilkoblingskanal der popup-sprinkler er installert.
- Bruk aldri produktet i nærheten av stillestående vann i arbeidsområdet, for eksempel under kraftig regn eller vannsamlinger.

1.4 Sikkerhetsinstruksjoner for vedlikehold

- Still produktet til **AV** mens du utfører vedlikehold.
- Etter vasking, sørg for at produktet er plassert på bakken i sin normale orientering, og ikke opp-ned.
- Reverser aldri produktet for å rengjøre chassiset. Hvis du reverserer det for rengjøringsformål, sørg for å gjenopprette det til sin riktige orientering etterpå. Denne forholdsregelen er nødvendig for å forhindre at vann kommer inn i motoren og potensielt påvirker normal drift.
- Koble pluggen ut fra ladestasjonen eller betjen den deaktivierende enheten før du rengjør eller utfører vedlikehold på ladestasjonen.
- Bruk aldri en høytrykksspyler eller løsningsmidler for å rengjøre produktet.

1.5 Batterisikkerhet

Litium-ion-batterier kan eksplodere eller forårsake brann hvis de demonteres, kortsluttes eller blir utsatt for vann, brann eller høye temperaturer. Håndter dem med forsiktighet, ikke demonter eller åpne batteriet, og unngå enhver form for elektrisk/mekanisk misbruk. Oppbevar dem unna direkte sollys.






1. Bruk kun batterilader og strømforsyning levert av produsenten. Bruk av en upassende lader eller strømforsyning kan forårsake elektriske støt og/eller overoppheting.
2. IKKE FORSØK Å REPARERE ELLER MODIFISERE BATTERIER! Reparasjonsforsøk kan føre til alvorlig personskade, på grunn av eksplosjon eller elektrisk sjokk. Hvis det oppstår en lekkasje, er frigjorte elektrolytter etsende og giftige.
3. Dette apparatet inneholder batterier som kun kan erstattes av fagfolk.

1.6 Resterende risiko

For å unngå skader, bruk vernehansker ved utskifting av knivbladene.

1.7 Symboler og dekaleringer

	<p>Advarsel - Les brukerinstruksjoner før du bruker maskinen.</p>
	<p>Advarsel - Hold en sikker avstand fra maskinen når du bruker den.</p>
	<p>Advarsel - Bruk deaktiveringsenheten før du arbeider på eller løfter maskinen.</p>
	<p>Advarsel - Ikke kjør på maskinen.</p>
	<p>Advarsel - Det er ikke tillatt å kaste dette produktet som normalt husholdningsavfall. Forsikre deg om at produktet blir resirkulert i samsvar med lokale juridiske krav.</p>

	Dette produktet samsvarer med de gjeldende EC-direktivene.
	Klasse III
	Les instruksjonene før lading.
	Likestrøm
	Klasse II

TILTENKT BRUK

Hageproduktet er beregnet for klipping av plener i hjemmet. Det er designet for å klippe ofte, og opprettholder en sunnere og penere plen enn noen gang før. Avhengig av størrelsen på plenen din, kan gressklipperen programmeres til å operere når som helst eller med hvilken som helst frekvens. Den er ikke egnet for graving, feiing eller snørydding.



Med dette erklærer TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. at radioutstyrsmodellen Dreame MXXA8203/MXXA8202 er i samsvar med direktiv 2014/53/EU. Den fullstendige teksten til EU-samsvarserklæringen er tilgjengelig på følgende internettadresse: <https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity>.

For en detaljert e-manual kan du gå til <https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Merknad om nettverkssikkerhet

Informasjon for sikker drift av denne enheten i nettverksmiljøer:

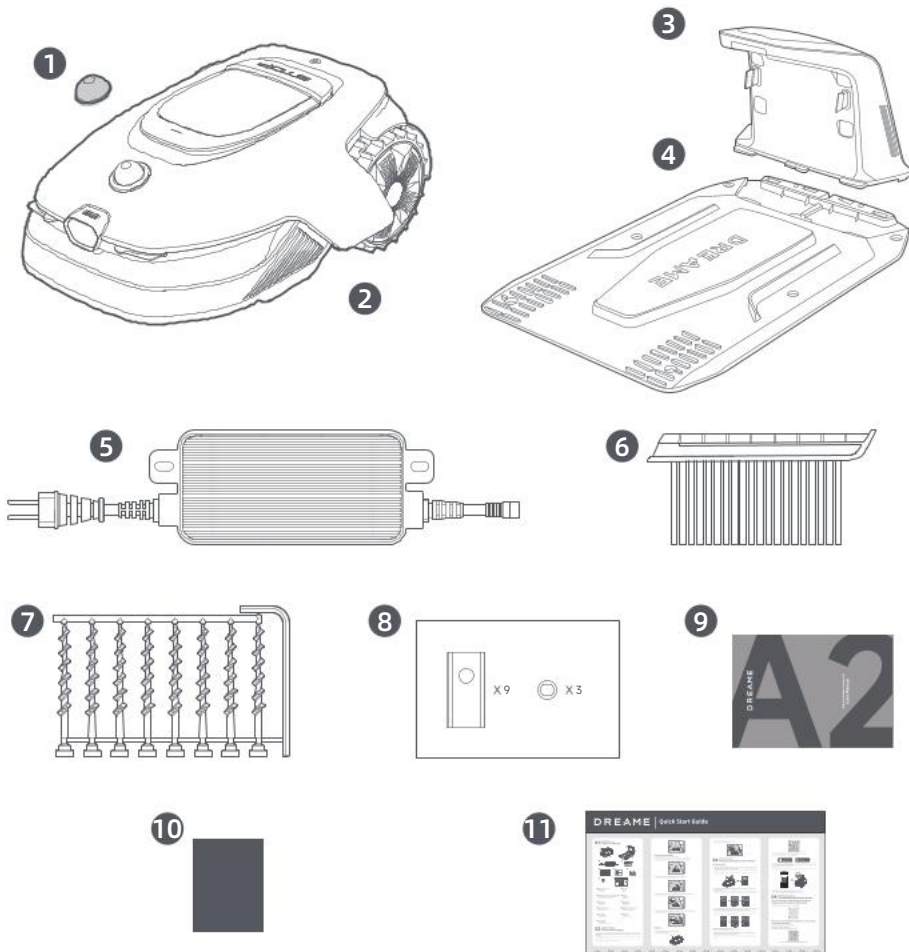
Denne enheten er utstyrt med flere funksjoner for nettverkskommunikasjon, inkludert en Ethernet-port (RJ-45), en Wi-Fi-kommunikasjonsmodul og et USB-feilsøkningsgrensesnitt. Ved oppstart er følgende nettverkstjenester aktivert som standard:

- **Nettkonfigurasjonstjeneste (HTTP/HTTPS):** Overvåker på port 80 (HTTP) og port 443 (HTTPS) for lokal konfigurasjon og statusovervåking. For å hindre lekkasje av informasjon anbefales det å deaktivere HTTP-tjenesten umiddelbart etter installasjonen, bare aktivere HTTPS og bruke et pålitelig TLS-sertifikat.
- **Enhetskringkasting (mDNS/SSDP):** Brukes til automatisk oppdagelse ved å kringkaste enhetsinformasjon innenfor det lokale nettverket (LAN). Hvis ikke det er behov for disse tjenestene, anbefales det å deaktivere dem, for å redusere risikoen for å bli skannet.
- **USB-grensesnitt:** Brukes til lokale fastvareoppgraderinger og utdrag fra loggen. Når feilsøkningsmodus er aktivert, kan tilgangstillatelser til systemfiler bli vist. Det anbefales å begrense bruken til autorisert personell og deaktivere dette grensesnittet når det ikke utføres vedlikehold på enheten.

Se *Forberedelse til første gangs bruk* for detaljerte prosedyrer for konfigurasjon.

2 Produktintroduksjon

2.1 Hva er i esken



1 LiDAR-beskyttelsesdeksel

2 Robot

3 Ladetårn
(med 10 m skjøteledning)

4 Bunnplate

5 Strømforsyning

6 Rengjøringsbørste

7 Skruer x 8, unbrakonøkkel

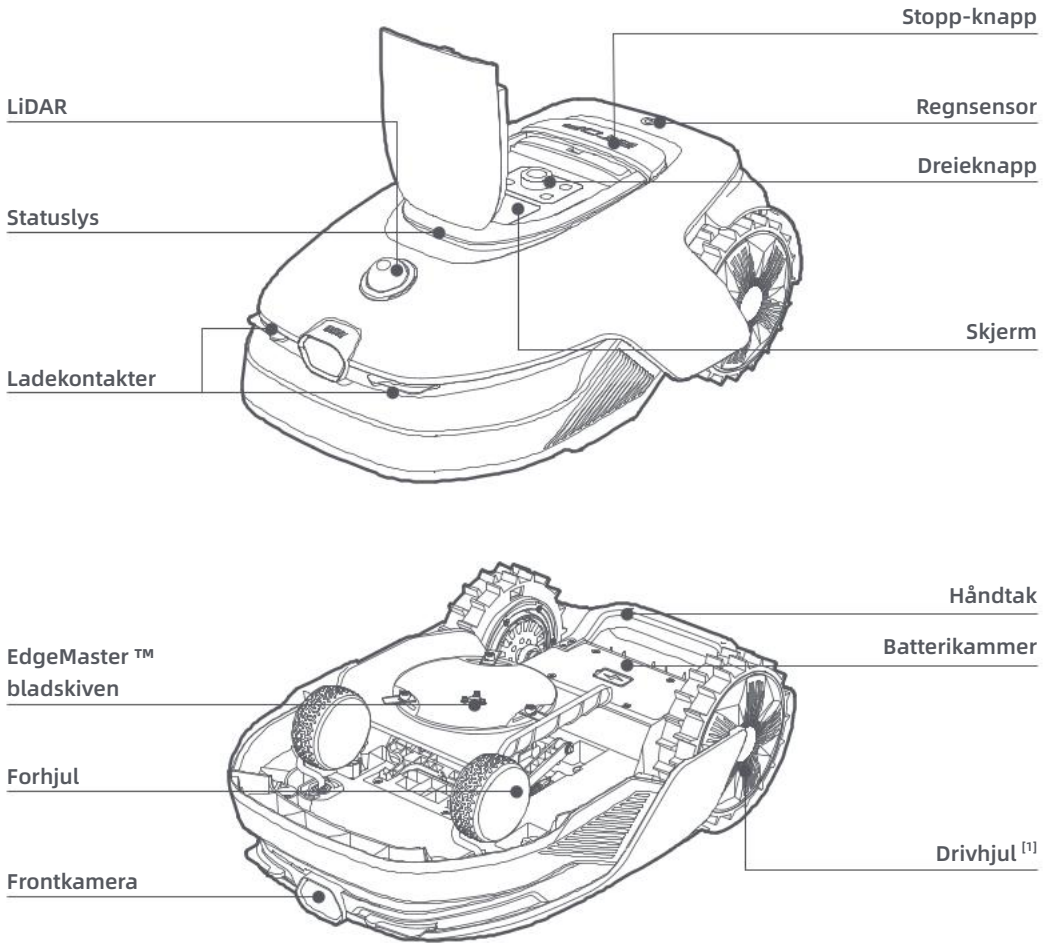
8 Reserveblader x 9 og holdere x 3

9 Brukermanual

10 Lofri klut

11 Hurtigstartveiledning

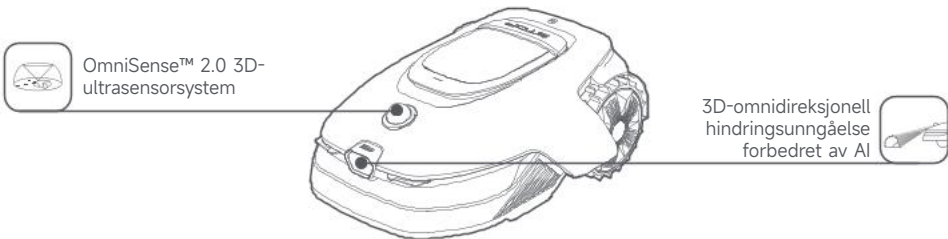
2.2 Produktoversikt



[1] Utstyrt med navmotorer.

2.3 OmniSense™ 2.0: 3D ultra-sensorsystem med AI-kamera


Hev plenpleien til neste nivå med OmniSense™ 2.0, et banebrytende 3D-ultra-sensorsystem utstyrt med et algoritmestyrt HDR-kamera som gir en mer detaljert oppfatning av hagens 3D-miljø.



2.4 Link-tjeneste med GPS og 4G-tilkobling

Roboten er utstyrt med Link-tjenesten, som gir 4G mobilnettverkstilkobling.

Aktiver koblingsservice

Slå på roboten, og koblingsservice vil aktiveres automatisk.  vil lyse opp på robotens display og i appen, noe som indikerer at aktiveringen er vellykket. Du kan se brukstatusen for Link-tjenesten under **Tilkoblinger** i appen.

Når Link-tjenesten er aktivert, kan du eksternt overvåke robotens status og starte klippeoppgaver uten Wi-Fi-tilkobling. I tillegg har den innebygd GPS for sporing av posisjon i sanntid, noe som forbedrer robotens tyverisikring. Du kan spore plasseringen når som helst, hvor som helst, og motta varsler hvis den beveger seg utenfor det angitte kartområdet.

Link-tjenesten tilbys gratis det første året fra aktiveringsøyeblikket. For å forlenge tjenesten ved utløpet, vennligst kontakt Dreame etter-salgstjeneste på dreamesupport@dreame.tech.

2.5 Sensorer

Navn	Beskrivelse
LiDAR	Innhenter miljøinformasjon og letter robotens posisjonering, unngåelse av hindringer og oppfattelse av vann og skitt. Deteksjonsområde (ved 100 klx): 40 m ved 10 % refleksivitet; 70 m ved 80 % refleksivitet Synsfelt: 360° (horisontalt) og 59° (vertikalt)
Frontkamera	Oppdager hindringer, plenens grenser og tilstedeværelse av mennesker. Synsvinkel: 89° (horisontal), 58° (vertikal), 97° (diagonal) Oppløsning: 2 MP
GPS	Du kan spore robotens sanntidsposisjon på Google Maps via appen.

3 Installasjon

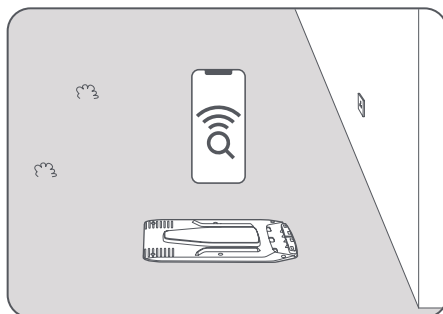
3.1 Velg et passende sted

- Plasser ladestasjonen på et jevnt underlag ved plenens kant og et strømuttak. Det anbefales å plassere ladestasjonen i et område med god Wi-Fi-signalstyrke.

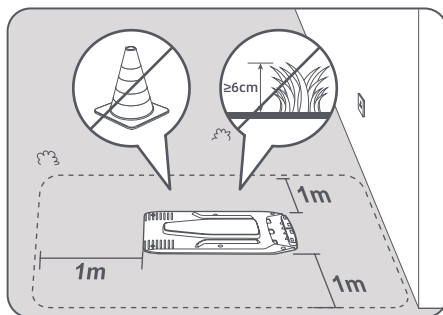
Merk: Bruk din mobile enhet til å sjekke Wi-Fi-signalstyrken i området. God Wi-Fi-signalstyrke sikrer en stabil tilkobling mellom roboten og appen.

Viktig: Sørg for at bakken er myk nok til å tillate skrumontering.

Viktig: Hvis ladestasjonen står i en skråning, sørg for at helningen ikke er for bratt for å forhindre at roboten glir tilbake og ikke klarer å dokke.

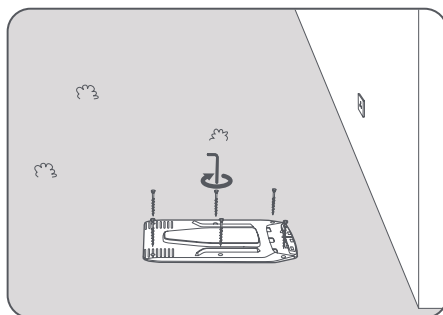


- Hold minst **1 m** ledig plass uten hindringer til venstre, høyre og foran ladestasjonen. Pass på at gresset rundt stedet er kortere enn **6 cm**. Hvis gresset er høyere, vennligst klipp det med en manuell gressklipper først. Høyt gress kan gjøre det vanskelig for roboten å komme tilbake til ladestasjonen.

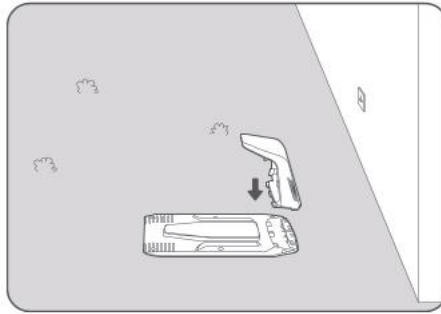


3.2 Installering av ladestasjonen

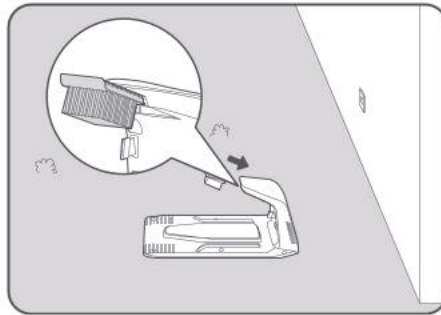
- 1 Fest bunnplaten til bakken med medfølgende skruer med unbrakonøkkelen.



- 2 Sett ladetårnet inn i bunnplaten til du hører et klikk.

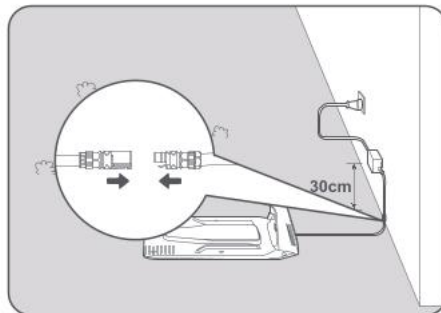


- 3 Sett rengjøringsbørsten inn i ladetårnet ved å justere tappen med sporet.



- 4 Koble strømforsyningen til en skjøteledning og koble den deretter til en stikkontakt. Vennligst påse at strømforsyningen er minst **30 cm** over bakken.

Merk: LED-indikatoren på ladestasjonen vil være **konstant blå** når det er strøm.



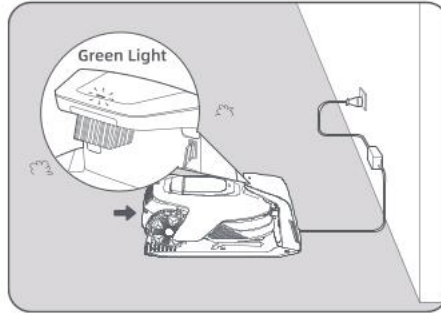
- 5 Fjern LiDAR-beskyttelsesdekslet.



6 Sett roboten i ladestasjonen for å lade. Sørg for at ladekontaktene på roboten og på ladestasjonen er tilkoblet korrekt.

Merk: Indikatorlyset **blinker grønt** når roboten lader i ladestasjonen.

Merk: Hvis du ønsker å legge til en garasje for ekstra beskyttelse, vennligst bruk den matchende Dreame-garasjen som er tilgjengelig i lokale butikker eller på nettet. Bruk av en ikke-Dreame garasje kan forårsake problemer under lading.

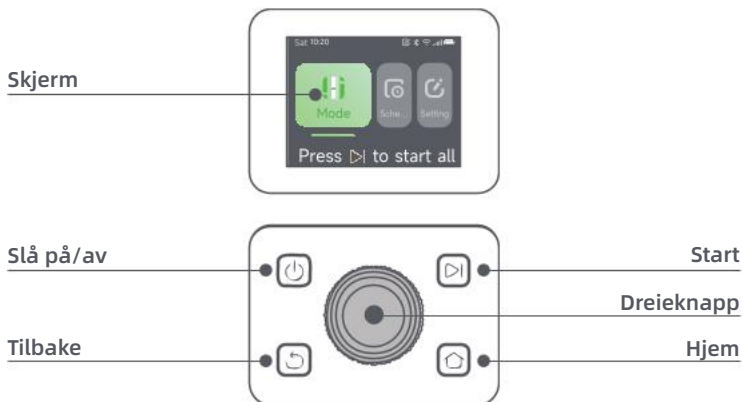


LED-indikator på ladestasjonen







LED-indikatorlysfarge	Mening
Blinker/helt rødt	1. Ladestasjonen har et problem (for eksempel med ladestrøm eller spenning). 2. Roboten dokker i ladestasjonen, men ladingen er unormal (for eksempel om en ladekontakt er kortslettet).
Fast blå	Ladestasjonen er tilkoblet strøm. Roboten finnes ikke i ladestasjonen.
Blinker grønt	Roboten lader i ladestasjonen.
Fast grønn	Roboten er fulladet på ladestasjonen.

4 Forberedelse for første gangs bruk

4.1 Gjør deg kjent med kontrollpanelet



Skjerm

Ikon	Status
	Batterinivå (viser nåværende batterinivå.)
	Lading (Roboten er vellykket dokket i ladestasjonen.)
	Bluetooth (Roboten er koblet til appen over Bluetooth.)
	Wi-Fi (Roboten er koblet til appen over et Wi-Fi-nettverk.)
	Koblingsservice (Koblingsservice er aktivert.)
	Tidsplan (En oppgave er planlagt for i dag, men har ikke startet ennå.)

Kontroller

Knapp	Funksjon
Av/på 	For å slå roboten av/på, hold inne  -knappen i 2 sekunder. Pass på at roboten er utenfor ladestasjonen.
Start 	For å starte klipping av hele området eller gjenoppta pauserte oppgaver, trykk på  -knappen og lukk dekselet innen 5 sekunder. Oppgaven blir kansellert hvis dekselet ikke lukkes innen 5 sekunder.
Hjem 	For å sende roboten tilbake til ladestasjonen, trykk på  -knappen og lukk dekselet innen 5 sekunder. Oppgaven blir kansellert hvis dekselet ikke lukkes innen 5 sekunder.
Tilbake 	For å navigere ett nivå opp i menyen, trykk på  -knappen.
Dreieknapp	Trykk på dreieknappen for å bekrefte valget i menyene.
	Hold dreieknappen inne i 3 sekunder for å aktivere Bluetooth-paring.
	Vri dreieknappen med eller mot klokken for å navigere i menyen.
Start + Tilbake	For å tilbakestille roboten til fabrikkinnstillinger, hold inne  og  -knappen samtidig i 3 sekunder. PIN-koden vil ikke slettes.
Hjem + Tilbake	Hold inne  og  -knappen samtidig i 3 sekunder for å åpne Om -siden i Innstillinger. Siden forsvinner etter 5 sekunder.
Dreieknapp + Tilbake	For å tilbakestille PIN-koden, hold inne dreieknappen og  -knappen i 3 sekunder.
Stopp	Trykk på Stopp -knappen for å åpne toppdekselet og stoppe roboten. PIN-koden må tastes inn på kontrollpanelet for å gjenoppta arbeidet.

Oversikt over menystruktur



*Det kan bli oppdatert avhengig av programvareversjonen.

Statuslys på roboten

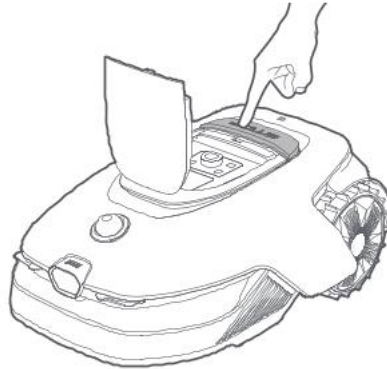
Farge	Betydning
Fast rød	Det har oppstått en feil.
Fast blått	Roboten er i standby.
Blinkende blått	Roboten utfører en oppgave eller er pauset.
Blinkende grønn	Roboten lader i ladestasjonen.
Fast grønn	Batteriet er fulladet.
Blinkende gul	1. Roboten er på patrulje. 2. Direktesendt video fra frontkameraet vises via appen.

Merk: Du kan tilpasse aktiveringsperioden og scenariene for robotlyset i **Innstillinger > Lys**.

4.2 Startinnstillinger

Før roboten slås på for første gang, er det noen grunnleggende innstillinger som må gjøres før roboten er klar til å starte jobbing.

- 1 Trykk på **Stopp**-knappen for å åpne toppdekelet.



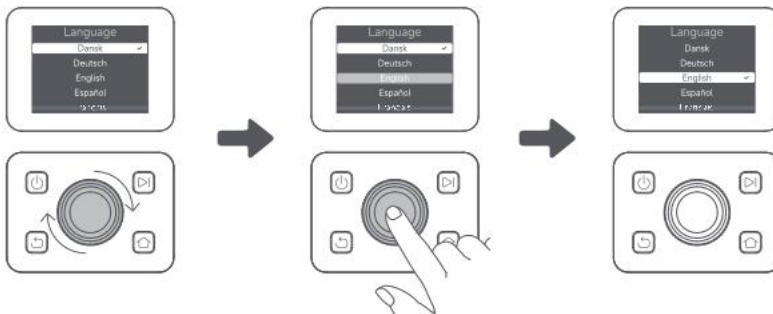
- 2 Trykk og hold inne -knappen på kontrollpanelet i 2 sekunder for å slå på roboten.

Merk: Roboten vil automatisk slås på når den dokker i ladestasjonen.



- 3 **Velg ditt foretrukne språk**

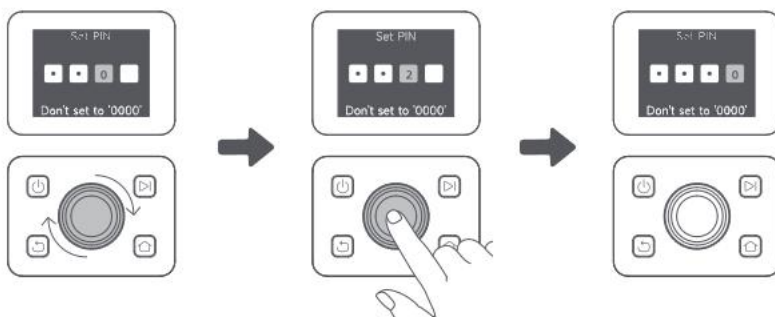
Vri dreieknappen med klokken for å navigere ned, og mot klokken for å navigere opp for å velge språk. Trykk på dreieknappen for å bekrefte.



- 4 **Angivelse av PIN-kode**

1. Vri dreieknappen for å velge tall fra 0 til 9. Vri den med klokken for å øke tallet fra 0 til 9, og vri den mot klokken for å redusere tallet. Trykk på dreieknappen for å stille inn neste siffer. For å endre det forrige sifferet, vri dreieknappen mot klokken til tallet blir 0, og fortsett å vri den én gang til.

Viktig: Vennligst bruk aldri "0000" som PIN-kode.



2. Tast inn PIN-koden på nytt for å fullføre angivelsen av PIN-koden.

Merk: Dersom to passord ikke samsvarer, må du angi det nye passordet på nytt.

5 Koble roboten til internett

Skann QR-koden og last ned Dreamehome-appen til din mobile enhet. Etter installasjonen må du opprette en konto og logge på.



Du kan også laste ned Dreamehome-appen fra App Store eller Google Play.



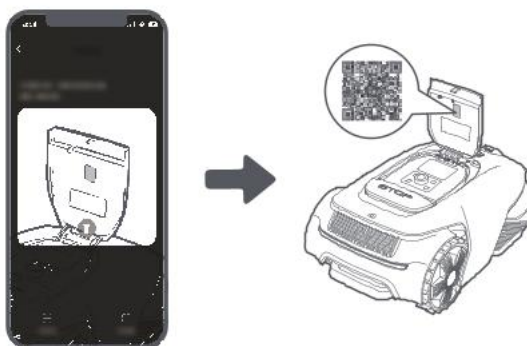
Før nettverksoppsett:

- Sørg for at roboten og din mobile enhet er på samme Wi-Fi-nettverk.
- Sørg for at din mobile enhet er innenfor **10 m** fra roboten.
- Aktiver Bluetooth-funksjonen på din mobile enhet.

1. Åpne Dreamehome-appen.

2. Du kan koble til via en av følgende metoder:

- Skann QR-kode: Gå til **Enhet** og trykk på **Skanne QR-kode for å koble til**. Skann QR-koden som ligger inne i robotens topplukk for å koble til.
- Legg til manuelt: Gå til **Enhet** og trykk på **+ Legg til**. Velg deretter din robotmodell for å koble til.
- Automatisk oppdagelse: Roboten vil søke etter nærliggende enheter. Trykk på din robot i listen over oppdagede enheter for å koble til.

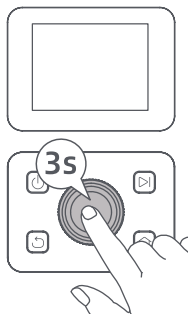


3. Følg instruksjonene i appen for å fullføre tilkoblingen til Wi-Fi-nettverket.

Viktig: Bruk et enkeltbånds-nettverk med 2,4 GHz-frekvens eller tobånds-nettverk med 2,4/5 GHz-frekvens.

Viktig: Sørg for at Wi-Fi-nettverket ditt ikke har en brannmur og ikke er kryptert. Ellers kan nettverksoppsettet mislykkes.

4. Trykk og hold dreieknappen på kontrollpanelet i 3 sekunder. Roboten går inn i Bluetooth-paringsmodus.



5. Følg instruksjonene i appen for å fullføre paringen.

Hvordan fjerne roboten fra kontoen?

Roboten er automatisk koblet til Dreamehome-kontoen når sammenkoblingen er vellykket. Hver enhet kan bare knyttes til én konto. Den kan ikke kobles til en annen konto samtidig.

For å pare roboten med en ny konto, må du først frakoble den. For å frakoble den:

1. Åpne Dreamehome-appen. Gå til **Enheter**.
2. Hvis du har flere roboter knyttet til Dreamehome-kontoen din, sveip til venstre eller høyre for å få tilgang til siden til roboten du vil redigere.
3. Trykk på i øverste høyre hjørne.
4. Velg **Slett**.

Hvordan dele roboten din?

1. Trykk på i øverste høyre hjørne.
2. Velg **Enhetsdeling**.

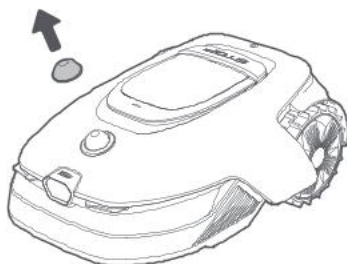
Hvordan logger jeg ut av eller sletter min Dreamehome-konto?

1. Gå til **Meg** > **Konto**.
2. Velg **Logg ut** eller **Slett Konto**.

5 Kartlegging av hagen din

Før kartleggingen, vennligst sjekk følgende:

- Batterinivået til roboten er mer enn 50 %.
- Beskyttelsesdekselet på LiDARen er fjernet.



- Toppdekselet er lukket.
- Roboten dokker riktig i ladestasjonen.



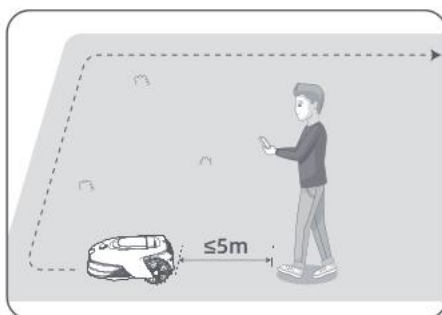
5.1 Lag grensen

Før du starter kartleggingsprosessen, husk på følgende:

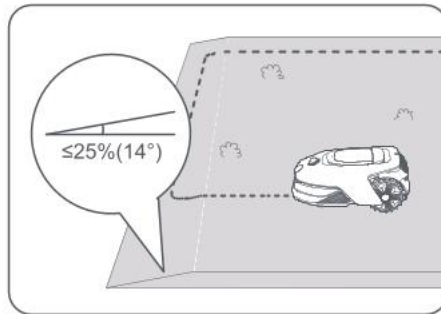
Viktig: Ikke flytt roboten manuelt mens du oppretter en grense, ellers kan kartleggingen mislykkes.

Viktig: Når kartleggingen begynner, må du ikke fjerndokke roboten i ladestasjonen før kartleggingen er fullført. Ellers kan LiDARen bli blokkert, noe som kan føre til at kartleggingen mislykkes.

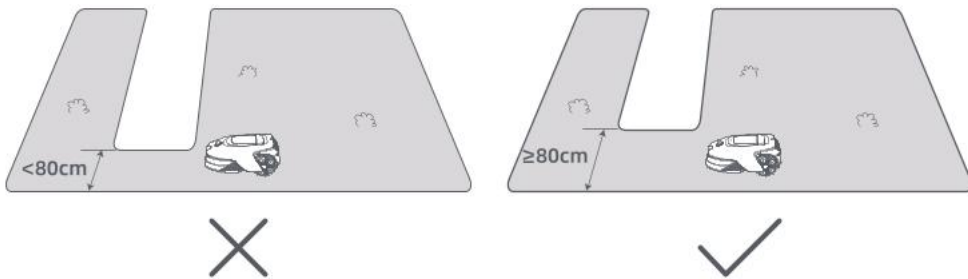
- Gå innenfor **5 m** bak roboten under kartleggingsprosessen.



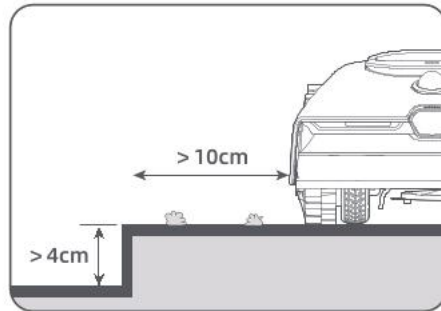
- Roboten kan navigere i skråninger med en helling på opptil **50% (27°)**. For bedre klipperesultater anbefales det imidlertid å holde skrånningene i arbeidsområdene under **25% (14°)**.



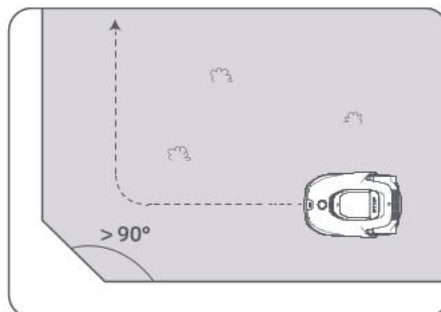
- For områder som er smalere enn **80 cm**, sett dem som stier for å la roboten passere (se avsnitt 5.4: **Angi bane**).



- Hvis plenen din er mer enn **4 cm** høyere enn tilstøtende grunn, hold roboten minst **10 cm** unna kanten. Hvis plenen din er på nivå med tilstøtende grunn, kan roboten krysse omkretsen for optimale klipperesultater langs kantene.

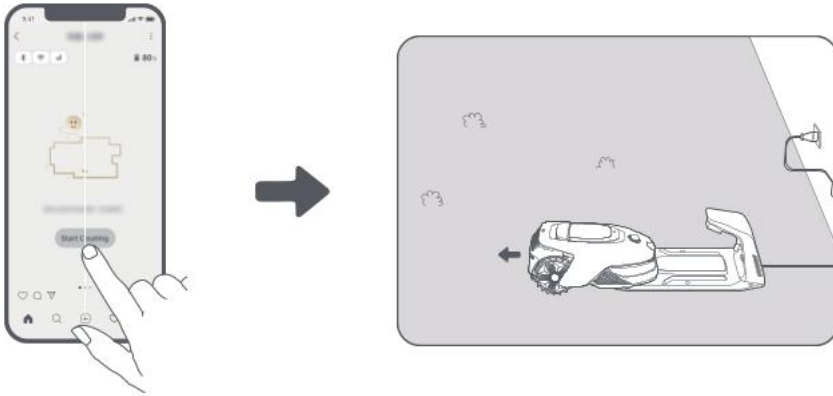


- Kontroller at svingvinklene er større enn **90°**. Vinkler mindre enn 90° kan gjøre det vanskelig for roboten å oppnå et rent kutt.

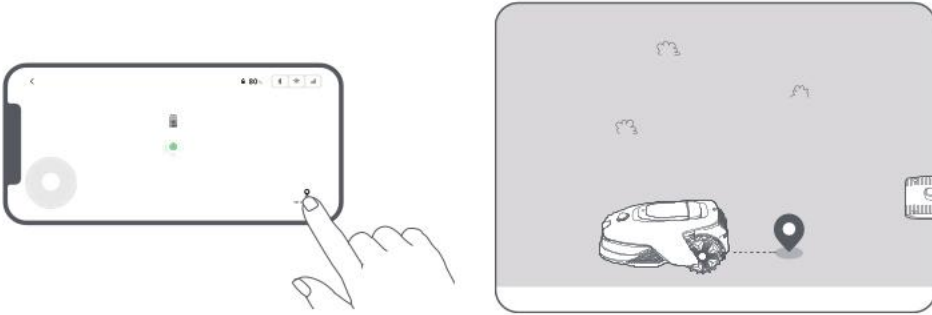


Start kartlegging:

1. Trykk på **Begynn oppretting** gjennom appen, og roboten vil sjekke statusen og kalibrere. Den vil da automatisk forlate ladestasjonen for å kunne utføre kalibreringen. Vennligst vær forsiktig.



2. Veiled roboten på avstand til kanten av plenen din, og trykk på **Sett startpunkt** for å etablere startpunktet for grensen.



3. Fjernstyr roboten for å flytte langs kanten av plenen din for å skape arbeidsområdet.

Automatisk grensedeteksjon

Drevet av en avansert AI-algoritme, bruker roboten frontkameraet til å oppdage områder med og uten gress, slik at den kan identifisere grenser uten behov for manuell veiledning.

Etter at du har ledet roboten eksternt til plenkanten og satt startpunktet, kan du bruke modusen **Automatisk grensedeteksjon**. Du kan velge om roboten skal krysse omkretsen for renere klipperesultater, eller om den skal holde seg nær kanten for å unngå å sette seg fast.

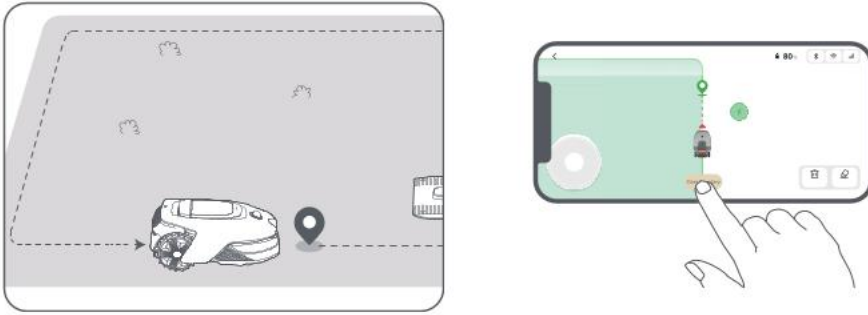
Vi anbefaler å følge roboten under kartleggingsprosessen. Hvis roboten ikke klarer å oppdage grensene nøyaktig, kan du avslutte automatisk grensedeteksjonsmodus og når som helst bytte til fjernkontroll.

Viktig: Den automatiske grensedeteksjonsmodusen bør brukes i dagslys for å sikre god synlighet. Unngå å bruke denne funksjonen i dårlig lys eller regnvær.


Viktig: Sørg for at robotens frontkamera er rent og uten hindringer.

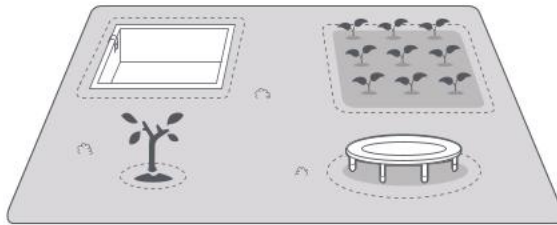


4. Når roboten kommer tilbake til innenfor **1 m** fra startpunktet, kan du trykke på **Steng grense** for å fullføre.




5.2 Angi forbudssone

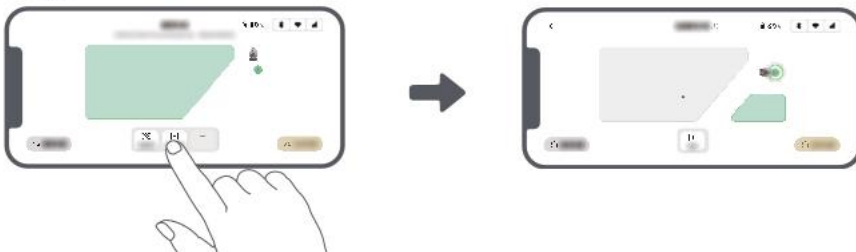
Selv om roboten automatisk kan unngå hindringer, er det likevel nødvendig å sette opp forbudte områder med risiko for fall, slik som svømmebasseng og sandkasser. Gjenstander som du ønsker å beskytte (for eksempel et blomsterbed, en trampoline, en grønnsakslapp eller en trerot), kan angis som forbudte soner. Du kan trykke på **Forbudssone** i appen for å fortsette å opprette forbudssoner. Alternativt kan du gå til  **> Kartredigering** for å opprette eller slette forbudssoner etter at kartet er ferdig.



5.3 Opprett flere soner og utvid eksisterende soner

• For å opprette flere soner

Hvis plenen din er adskilt av veier eller du har flere isolerte plener, kan du trykke på **Arbeidssone** inne i appen for å fortsette å lage arbeidsområdet gjennom fjernstyring. Du kan også legge til, slette eller endre sonene under  **> Kartredigering** når kartet er ferdig.



• For å utvide eksisterende soner

For å utvide en eksisterende sone, trykk på **Arbeidssone** i appen for å opprette området du vil inkludere. Hvis de to områdene overlapper, vil de automatisk slås sammen. Alternativt kan du gå til  **> Kartredigering > Arbeidssone** etter kartleggingen er fullført for å utvide en eksisterende sone.

• For å dele og kombinere soner

For å dele en sone inn i mindre soner eller for å slå sammen soner som ble delt med appen til en større, gå til

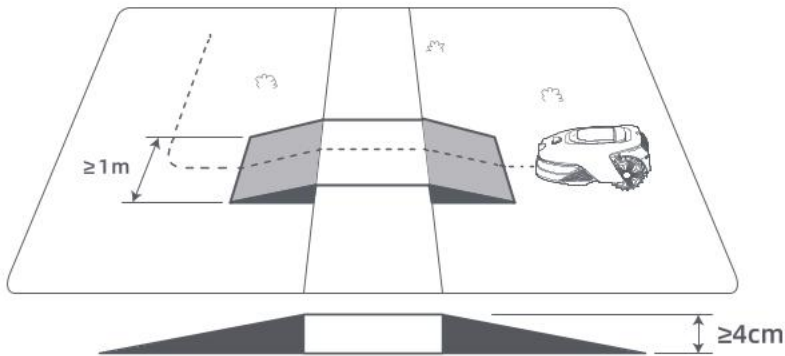
 > **Kartredigering** > **Soneinnstillinger** og trykk på **Separere** eller **Kombinere** i appen.

5.4 Angi bane

For isolerte soner må du opprette en bane for å koble dem sammen. Isolerte soner uten baner vil være utilgjengelige for roboten.

Merk: Som standard beveger roboten seg kun langs banen uten å klippe gresset.

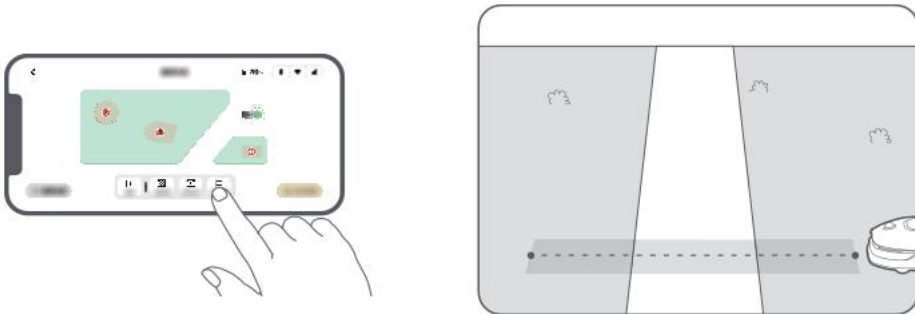
Viktig: Hvis plenen din er delt av passasjer høyere enn **4 cm**, plasser en gjenstand med en skråning som er lik høyden på passasjen (for eksempel en rampe).



• Hvordan koble sammen to isolerte arbeidssoner

For isolerte områder, vennligst lag stier for å koble dem sammen, ellers vil de være utilgjengelige for roboten. Trykk på **Bane** og fjernstyr roboten for å opprette en bane.

Viktig: Pass på at begynnelsen og slutten av banen er inne i arbeidsområdet.

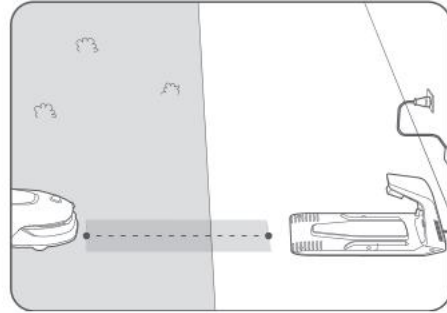
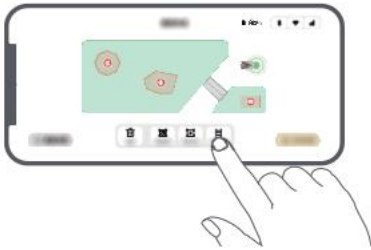


• Hvordan koble sammen arbeidsområdet og ladestasjonen

Dersom ladestasjonen din ikke er inne i arbeidsområdet, bør det opprettes en bane for å koble den til arbeidsområdet. Trykk på **Bane** for å opprette en bane som lar roboten returnere til ladestasjonen.

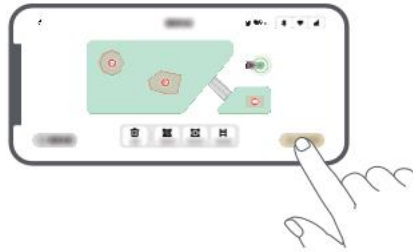
Viktig: Sørg for at den ene enden er innenfor arbeidsområdet, og den andre enden er rett foran ladestasjonen. Det anbefales å justere stien med ladestasjonen.

Viktig: Når du oppretter baner for å koble sammen arbeidsområdet og ladestasjonen, må du ikke fjernstyre roboten til ladestasjonen. Ellers kan LiDARen bli blokkert, noe som kan føre til at kartleggingen mislykkes.





5.5 Fullfør kart

Trykk på **Fullfør kart** når arbeidsområder, stier og forbudssoner er ferdig angitt.



5.6 Legg til et andre kart

Hvis det ikke er noen sti mellom hagen foran og bak, kan du opprette et andre kart. Etter å ha fullført det første kartet, trykk på **Legg til kart** for å fortsette å opprette det andre. Alternativt kan du navigere til  > **Kartredigering** og trykke på **Legg til kart** etter at kartleggingen er fullført. Når du har fullført det andre kartet, kan du bytte mellom kart via  > **Kartredigering**.

Merk: Etter å ha byttet kart vil tidsplanene og klippeinnstillingene for det gjeldende kartet bli brukt.

Merk: Du kan kjøpe en ekstra ladestasjon for å installere på det andre kartet for større bekvemmelighet.

Med en separat ladestasjon installert på det andre kartet, trenger du bare å flytte roboten manuelt mellom de to kartene.



6 Drift

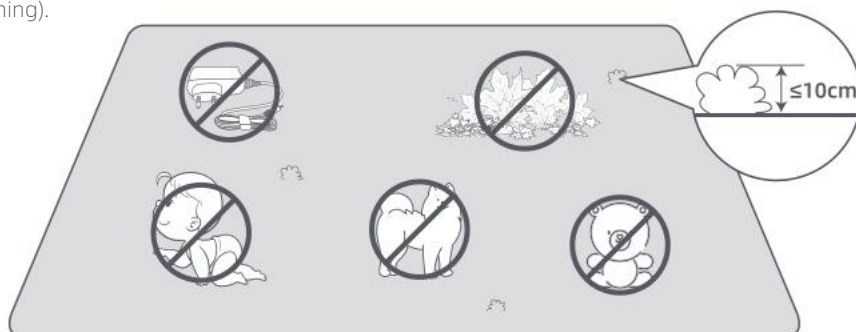
6.1 Start klipping for første gang

Tips før gressklipping:

- Bruk en manuell gressklipper for å klippe gresset til en høyde på ikke mer enn **10 cm**.
- Fjern hindringene, inkludert rusk, løvhauger, leker, ledninger og steiner fra plenen. Pass på at ingen barn eller kjæledyr oppholder seg på plenen når roboten klipper.
- Fyll igjen hullene i plenen.

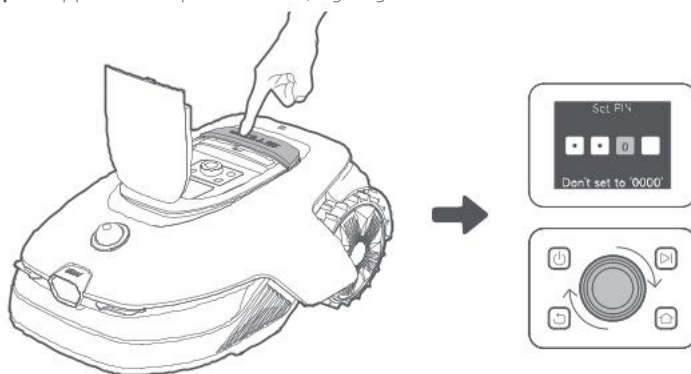
DREAME

- Still inn klippepreferansene dine inne i appen på forhånd (som klippeeffektivitet, klippehøyde og klipperetning).



a) Start gjennom kontrollpanelet

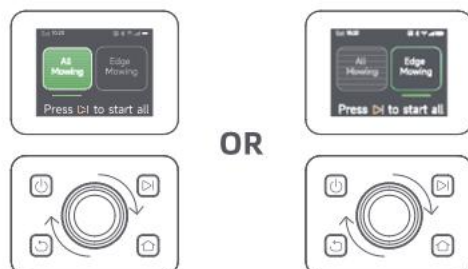
1. Trykk på **Stopp**-knappen for å åpne dekselet, og angi så PIN-koden.



2. Velg **"Moduser"** på displayet og trykk på dreieknappen.



3. Vri dreieknappen for å velge Klippemodus.



4. Trykk på **▶** -knappen og **lukk toppdekselet** innen 5 sekunder. Roboten vil forlate ladestasjonen og begynne å klippe hele området.



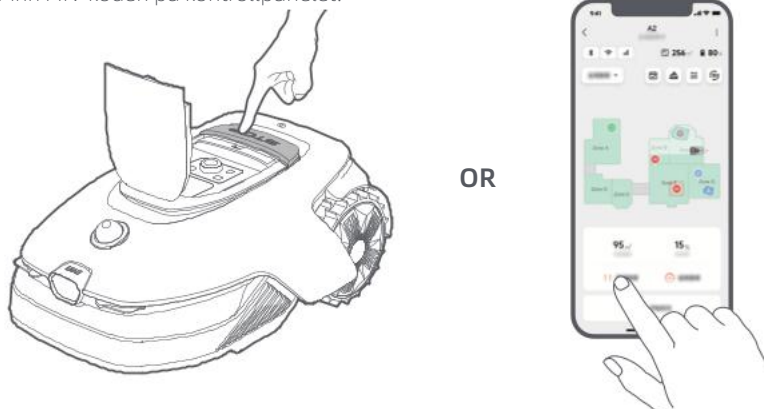
b) Start gjennom appen

1. Åpne appen.
2. Velg en klippemodus og trykk på **Start** for å starte klippingen.

6.2 Pause

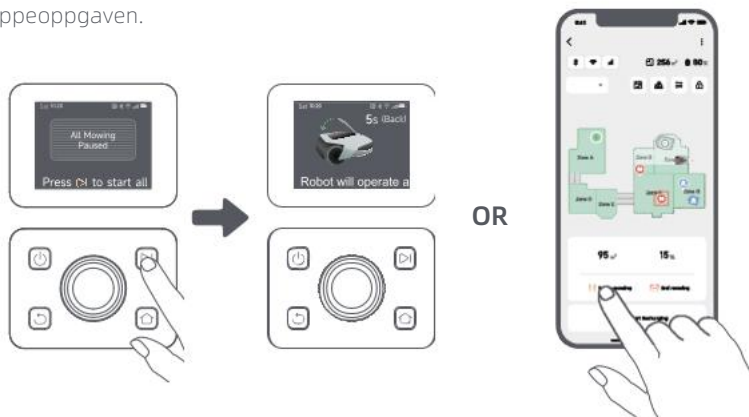
For å sette den nåværende klippeoppgaven på pause, kan du trykke på **Stopp**-knappen på roboten eller trykke på **Pause** inne i appen.

Merk: Robotten kan ikke startes direkte via appen etter at **Stopp**-knappen er trykket på. For å gjenoppta driften, skriv inn PIN-koden på kontrollpanelet.



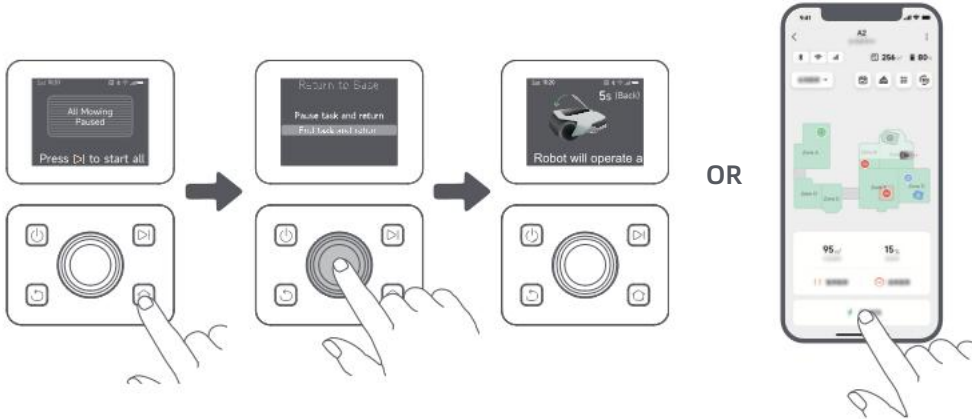
6.3 Gjenopptagelse

For å gjenoppta oppgaven når roboten er satt på pause, trykk på **▶** -knappen og **lukk dekkelet** innen 5 sekunder. Roboten vil da gjenoppta forrige klippeoppgave. Du kan også trykke **Fortsett** i appen for å gjenoppta klippeoppgaven.



6.4 Navigér tilbake til ladestasjonen

For å sende roboten tilbake til ladestasjonen, trykk på  på kontrollpanelet. Bekreft at den nåværende oppgaven skal pauses eller avbrytes, og **luk**k deretter **toppdeks**et innen 5 sekunder. Roboten vil automatisk returnere til ladestasjonen for å lade. Alternativt kan du velge **Begynn retur til ladestasjon** i appen for å sende roboten tilbake.



7 Dreamehome-appen

Her kan du utforske mer


Dreamehome-appen er mer enn bare en fjernkontroll. Det er mange ting du kan gjøre gjennom appen: fullføre forskjellige innstillinger eksternt, oppleve forskjellige klippemoduser, redigere kartet fritt og justere klippeplanene.

7.1 Klippemoduser

Roboten tilbyr flere forskjellige klippemoduser. Du kan bytte mellom moduser gjennom appen, inkludert Klipping av hele området, Soneklipping, Kantklipping, Punktklipping og Manuell modus.



7.2 Klippeformer

Tilpass plenen din ved å legge til former gjennom  > **Kartredigering** > **Former** i appen. Definerte former vil bli ekskludert fra klipping i alle klippemoduser. Du kan endre deres posisjon, størrelse eller fjerne dem i **Former**.



7.3 EdgeMaster™ bladskiven

EdgeMaster™ -bladskiven er designet for å bevege seg til siden når den når gresskantene, noe som sikrer et renere snitt. For å aktivere denne funksjonen, gå til  > **Innstillinger for kantklipping** > **EdgeMaster™** i appen.



7.4 Tidsplan

Etter at det første kartet er fullført, oppretter roboten automatisk to ukentlige klippeplaner i henhold til plenstørrelsen, og disse er "**Vår- og sommer-tidsplan**" og "**Høst- og vinter-tidsplan**". Du kan trykke på  inne i appen for å opprette detaljerte tidsplan-innstillinger. Med tidsplanfunksjonen kan du overlate det daglige klippearbeidet fullstendig til roboten. Det eneste du behøver å gjøre er å vedlikeholde roboten regelmessig.

Merk: Dersom du bekymrer deg for at roboten kan forstyrre deg eller naboene dine når den fungerer autonomt til bestemte klokkeslett, kan du navigere til **Innstillinger > Ikke forstyr** og angi **Ikke forstyr-tid** inne i appen.



7.5 Barnesikring

Hvis du er bekymret for at barn kan forsøke å bruke roboten, kan du aktivere **Barnesikring**-funksjonen i **Innstillinger** i appen. Når denne funksjonen er aktivert, vil roboten låses dersom det ikke utføres noen handlinger i løpet av 5 minutter når dekslet er åpnet.



7.6 Regnbeskyttelse

Dersom du bekymrer deg for hvorvidt alvorlige værforhold kan påvirke klippearbeidet, kan du aktivere funksjonen **Regnbeskyttelse** under **Innstillinger** på kontrollpanelet eller i appen. Med denne funksjonen aktivert, pauser roboten automatisk klippingen og returnerer til ladestasjonen når det regner. Du kan stille inn tiden for regnbeskyttelse i appen.

Merk: Klipping av vått gress kan skade plenen din. Det er tilrådelig å forlenge beskyttelsestiden for å la gresset tørke før du klipper igjen.



7.7 Frostbeskyttelse

Hvis temperaturen faller under **6° C**, kan gressklipping permanent skade plenen. Batteriet vil ikke lades som en sikkerhetsforanstaltning. For å forhindre dette, kan du aktivere funksjonen **Frostbeskyttelse** i **Innstillinger** via kontrollpanelet eller appen. Dette vil automatisk pause klippingen og sende roboten tilbake til ladestasjonen når temperaturen faller under **6° C**. Roboten vil gjenoppta klippingen når temperaturen stiger over **11° C**.



7.8 Sikkerhetsfunksjoner

Roboten er utstyrt med flere tyverisikringsfunksjoner, drevet av den innebygde GPS-en for økt sikkerhet. I tillegg kan frontkameraet oppdage menneskelig tilstedeværelse, noe som gjør roboten til en effektiv hagevokter.



7.8.1 Løftealarm

Med denne funksjonen aktivert vil en alarm gå av umiddelbart når roboten løftes, og roboten vil bli låst. For å gjenoppta driften, skriv først inn PIN-koden på roboten.



7.8.2 Alarm utenfor kartet

Med denne funksjonen aktivert, vil roboten være låst og alarmen vil gå umiddelbart dersom den er borte fra kartet.



7.8.3 Sanntidsplassering

Med denne funksjonen aktivert kan du se robotens nåværende plassering i Google Maps.



7.8.4 Varsel om menneskelig tilstedeværelse

Når den er aktivert, vil roboten varsle deg ved deteksjon av menneskelig tilstedeværelse.




7.8.5 Sanntidsvideo

Trykk på  for å se en direkte videostrøm fra robotens frontkamera, som gjør at du kan overvåke hagen din når som helst, hvor som helst.



7.8.6 Patruljering

Mens roboten er i ventemodus, kan du sende den for å patruljere langs angitte grenser eller steder i hagen via appen. For å få tilgang til denne funksjonen, gå til  > **Patruljering**.



7.9 Egendefinert ladeperiode

For å tilpasse robotens ladeperiode til bestemte timer, kan du aktivere funksjonen **Egendefinert ladeperiode** via **Innstillinger** > **Lading** i appen. Når aktivert, vil roboten lade seg selv til 20 % når batterinivået er lavt, forutsatt at det ikke er noen klippeoppgaver. En full ladning vil kun skje i den angitte ladeperioden. Du kan også tilpasse **Batterinivå for automatisk lading** og **Batterinivå for å gjenoppta oppgaver** for å sette batterinivåene ved hvilke roboten automatisk vil returnere til ladestasjonen eller gjenoppta uferdige klippeoppgaver.



Merk: Dreames utviklingsteam vil kontinuerlig utføre **OTA (Over-the-Air)**-oppdateringer samt vedlikehold på fastvaren og appen. Se etter oppdateringsvarsler eller aktivér funksjonen for **automatisk oppdatering** for å holde fastvaren og appen oppdatert og nyte flere funksjoner.

8 Vedlikehold

For bedre ytelse og levetid for roboten, vennligst rengjør den regelmessig, og skift ut slitte deler i frekvensen nedenfor:

Del	Utskiftningsfrekvens
Blader	Hver 6.-8. uke eller hyppigere
Rengjøringsbørste	Hver 12. måned eller hyppigere

Merk: Du kan sjekke gjenværende levetid for knivene og rengjøringsbørsten ved å navigere til **Innstillinger** > **Forbruksvarer & vedlikehold** i appen. Etter å ha byttet ut forbruksvarene som anvist, går du til detaljsiden for forbruksvarer og trykker på **Jeg har byttet det** for å tilbakestille timeren.

Merk: Hvis du har utpekt områder i hagen din for rutinemessig rengjøring og vedlikehold av roboten, kan du sette Vedlikeholdspunkter på kartet ved å navigere til **Innstillinger** > **Gå til vedlikeholdspunkt** > **Rediger punkt**. Når vedlikeholdspunktene er satt, kan du enkelt trykke på **Gå** for å dirigere roboten til de utpekte stedene for enkel service.

8.1 Rengjøring

Rengjør roboten din regelmessig for å forhindre at gressklipp og skitt akkumuleres og tetter bladskiven og drivhjulene, noe som kan påvirke klippe-, dokking- og bevegelsesytelsen. Vi anbefaler å bruke et rengjøringssett, tilgjengelig i lokale butikker eller online.

⚠ Advarsel: Før rengjøring, slå av roboten og koble fra ladestasjonen.

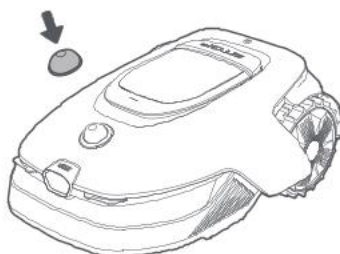
Forsiktighet: Sørg for at LiDAR-beskyttelsesdekslet er riktig festet på LiDARen før du snur roboten opp ned, for å unngå skader på LiDARen.

• Hoveddelen, chassis og bladskiven:

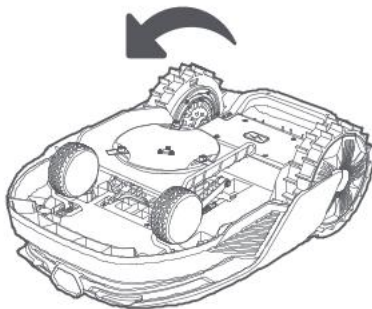
1. Slå av roboten.



2. Sett LiDAR-beskyttelsesdekslet på LiDAR.



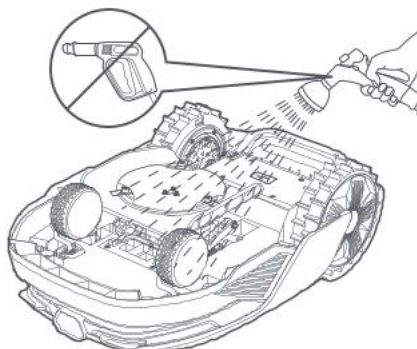
3. Snu roboten opp ned.



4. Rengjør hoveddelen, bladskiven og chassiset med en vannslange.

⚠ Advarsel: Ikke berør bladene når du rengjør chassiset. Vennligst alltid bruk hansker ved rengjøring.

Forsiktighet: Ikke bruk en høytrykkspyler til rengjøring. Ikke bruk noen vaskemidler til rengjøring.

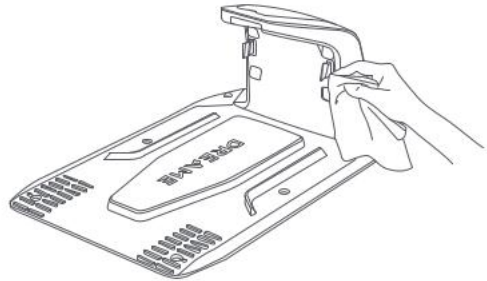
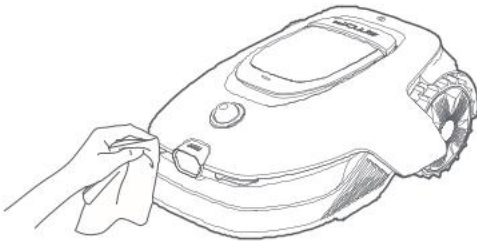


5. Bruk en løfri klut for å rengjøre LiDAR-sensoren forsiktig.



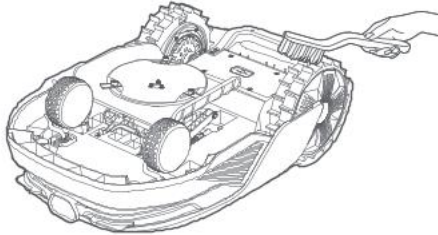
• **Ladekontakter og frontkamera:**

Benytt en ren klut til å rengjøre ladekontaktene på roboten og ladestasjonen, og rengjør også frontkameraet. Pass på at ladekontaktene og frontkameraet er tørre etter rengjøring.



• **Drivhjul:**

Bruk en børste for å fjerne gjørme fra hjulene for å sikre godt grep.



8.2 Utskifting av komponenter

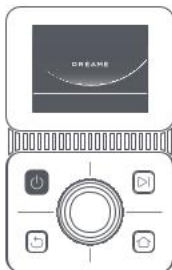
• **Utskifting av knivene**

For å holde knivene skarpe, må du bytte dem ut regelmessig. Det anbefales å skifte bladene hver **6.-8. uke** eller hyppigere. Vennligst bruk kun Dreame originale kniver.

⚠ Advarsel: Vennligst slå av roboten. Bruk vernehansker før du bytter knivene.

Merk: Bytt alle tre knivene samtidig for å sikre et balansert skjæresystem.

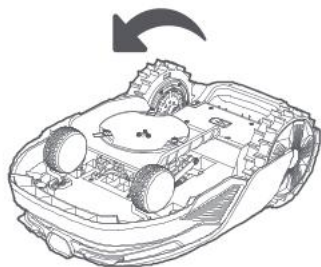
1. Slå av roboten.



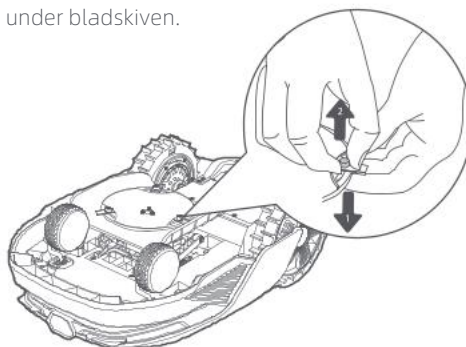
2. Sørg for at LiDAR-beskyttelsesdekslet er på.



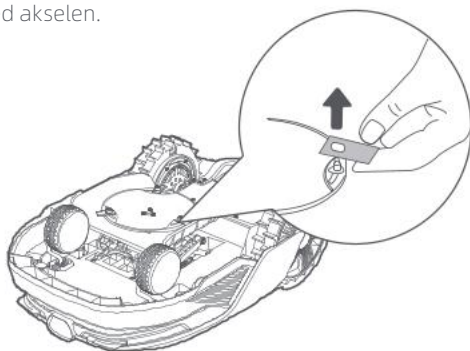
3. Legg roboten på en myk flate og snu den opp-ned.



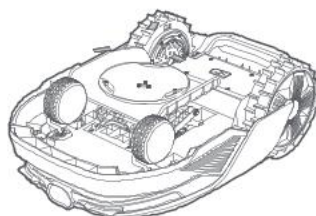
4. Fjern beholderen ved å trykke på knappen under bladskiven.



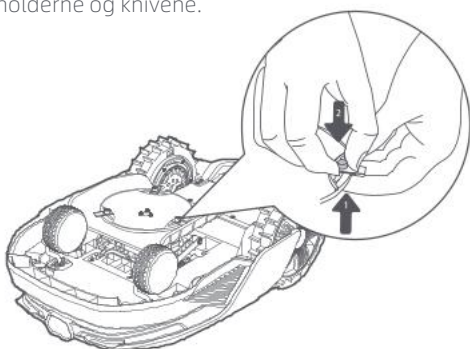
5. Fjern bladet ved å justere hullet på bladet med akselen.



6. Fjern alle 3 blader og beholdere.



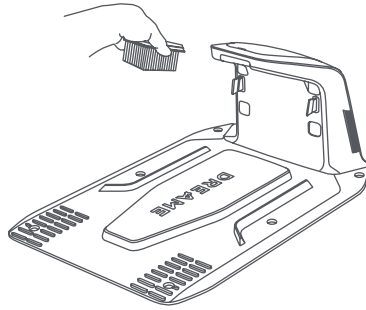
7. Trykk på knappen under bladskiven og juster hullet i beholderen med akselen for å feste beholderne og knivene.



8. Sørg for at knivene kan rotere fritt.

• Utskifting av rengjøringsbørsten

Når rengjøringsbørsten for LiDAR-sensoren slites ut, kan også busten slites eller forringes, noe som påvirker rengjøringsytelsen. Bytt ut rengjøringsbørsten regelmessig for å beholde et godt rengjøringsresultat. Det anbefales å bytte ut rengjøringsbørsten hver **12. måned** eller hyppigere.



9 Batteri

For langtidslagring, lad roboten hver **6. måned** så batteriet er beskyttet. Eventuell batteriskade forårsaket av overutlading dekkes ikke av den begrensede garantien. Ikke lad batteriet når omgivelsestemperaturen er **over 45 ° C** eller **under 6 ° C**. Langtidslagringstemperaturen for batteriet burde være **mellom -10 og 35 ° C**. For å minimere eventuell skade er den anbefalte lagringstemperaturen for batteriet imidlertid **mellom 0 og 25 ° C**.

Merk: Levetiden til robotens batteri avhenger av bruksfrekvensen og driftstimerne. Dersom batteriet er skadet eller ikke kan lades, ikke kast det utdaterte eller defekte batteriet vilkårlig. Følg lokale forskrifter for resirkulering.

Lavstrøms-lademodus:

Med lavstrøms-lademodus på, vil funksjoner som ikke er relaterte til lading bli deaktivert. (Skjerm og nettverk blir da slått av.)

- For å aktivere lavstrømslading, trykk og hold inne **▶**-knappen og **🏠** knappen samtidig, og trykk på **↺** knappen 5 ganger raskt samtidig. Du vil høre en talemelding: lademodus for lavt strømforbruk er slått på.
- For å deaktivere lavstrømslading, start roboten på nytt eller trykk på **🔌** knappen 5 ganger raskt.

10 Vinterlagring

• Roboten

1. Lad batteriet fullt før du slår av roboten.
2. Rengjør roboten grundig før oppbevaring om vinteren.
3. Sett på LiDAR-ens beskyttelsesdeksel.
4. Oppbevar roboten inne og på et tørt sted, ved en temperatur på **over 0 ° C**.

• Ladestasjon

Koble ut ladestasjonen og oppbevar den på et tørt og kjølig sted, borte fra direkte sollys.

Merk: Etter vinterlagring, installer ladestasjonen på nytt og plasser roboten i den for å lade. Hvis du installerer ladestasjonen på et annet sted, vil roboten automatisk oppdatere stasjonens plassering så snart den lader og forlater stasjonen. Hvis du opplever posisjoneringsfeil på grunn av store endringer i hagen din, anbefales det å kartlegge området på nytt.

11 Transport

For langdistanse transport, sørg for at roboten er slått av. Det anbefales å bruke den originale emballasjen. Sett på LiDAR-beskyttelsesdekselet.

⚠ Advarsel: Slå av roboten før transport.

⚠ Advarsel: Løft roboten ved bakre håndtak, og hold bladskiven borte fra kroppen din.

12 Feilsøking

Problem	Årsak	Løsning
Roboten er ikke koblet til appen.	1. Roboten er ikke innenfor Wi-Fi-signaldekning eller Bluetooth-rekkevidde. 2. Roboten er slått av eller i ferd med å starte på nytt.	1. Sjekk om roboten har fullført prosessen med å slå seg på. 2. Sjekk om ruterer fungerer ordentlig. 3. Gå nærmere roboten for å etablere en Bluetooth-tilkobling.
Robot løftet.	Hjulet er ikke på bakken.	1. Sett roboten tilbake på et flatt underlag. 2. Skriv inn PIN-koden på roboten og bekreft. 3. Roboten kan ikke krysse gjenstander som er høyere enn 4 cm. Hold bakken der den jobber jevn.
Robot vippet.	Roboten vipper mer enn 37°.	1. Sett roboten tilbake på et flatt underlag. 2. Skriv inn PIN-koden på roboten og bekreft. 3. Roboten kan ikke klatre i bakker som har større helning enn 50 % (27°).
Roboten fanget.	Roboten er fanget og klarer ikke å komme seg ut.	1. Fjern de omkringliggende hindringene, og prøv deretter på nytt. 2. Flytt roboten manuelt til et flatt og åpent sted inne på kartet og prøv å begynne oppgaven på nytt. Dersom du fortsetter å støte på dette problemet, forsøk igjen etter at roboten befinner seg inne i ladestasjonen. 3. Sjekk om det er hull i bakken. Fyll ut hullene før klipping for å forhindre at roboten blir fanget. 4. Sjekk om gresset rundt er høyere enn 10 cm. Du kan justere høyden for unngåelse av hindringer eller klippe plenen på forhånd med en skyveklipper, for å forhindre at roboten setter seg fast. 5. Dersom roboten ofte setter seg fast på dette stedet, kan du angi det som en forbudssone.
Venstre/høyre bakhjulsfeil.	Hjulet kan ikke rotere eller det er et problem med hjulmotoren.	1. Rengjør bakhjulene, og prøv deretter på nytt. 2. Hvis du fortsetter å støte på denne feilen, forsøk å starte roboten på nytt. 3. Hvis problemet vedvarer, vennligst kontakt ettersalgsservice.
Bladskiven kan ikke rotere.	Bladskiven kan ikke rotere normalt eller det er et problem med skjæremotoren.	1. Rengjør bladskiven i tide. 2. Sjekk om gresset rundt er høyere enn 10 cm. Du kan bruke en skyveklipper til å klippe plenen på forhånd for å forhindre at bladskiven blokkeres av for høyt gress. 3. Kontroller om det er vann under bladskiven. Dersom dette er tilfelle, flytt roboten til et tørt sted og prøv deretter på nytt. 4. Hvis du fortsetter å støte på denne feilen, forsøk å starte roboten på nytt. 5. Hvis problemet vedvarer, vennligst kontakt ettersalgsservice.
Bladskiven klarer ikke å bevege seg opp eller ned.	Bladskiven klarer ikke å bevege seg opp eller ned.	1. Rengjør bladskiven og prøv deretter på nytt. 2. Prøv å starte roboten på nytt hvis du fortsetter å oppleve denne feilen. 3. Hvis problemet vedvarer, vennligst kontakt kundeservice.

Problem	Årsak	Løsning
Bladskiven kan ikke flytte seg sideveis.	Bladskiven kan ikke flytte seg sideveis.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Rengjør skjæresystemet og fjern eventuelt rusk eller fremmedlegemer. 2. Hvis du fortsatt opplever denne feilen, kan du først deaktivere EdgeMaster™ -funksjonen. 3. Hvis problemet vedvarer, vennligst kontakt kundeservice.
Støtfangerfeil.	Støtfangersensoren foran blir konstant utløst.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sjekk hvorvidt roboten er fanget et sted. 2. Bank forsiktig på støtfangeren og kontroller at den spretter tilbake. 3. Hvis du fortsetter å støte på denne feilen, forsøk å starte roboten på nytt. 4. Hvis problemet vedvarer, vennligst kontakt ettersalgsservice.
Ladefeil.	Roboten kan dokke i ladestasjonen, men det er et problem med ladestrømmen eller spenningen.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sjekk hvorvidt ladestasjonen er koblet til strøm korrekt. 2. Sjekk hvorvidt ladekontaktene på roboten og ladestasjonen er rene. 3. Etter at kontrollen er fullført, prøv å dokke roboten i ladestasjonen på nytt. 4. Hvis problemet vedvarer, vennligst kontakt ettersalgsservice.
Batteritemperaturen er for høy.	Batteritemperaturen er ≥ 60 °C .	<ol style="list-style-type: none"> 1. Bruk roboten der omgivelsestemperaturen er under 40 °C . Du kan vente til batteritemperaturen reduseres automatisk. 2. Du kan deretter slå av roboten og starte den på nytt etter en stund. 3. Hvis problemet vedvarer, vennligst kontakt ettersalgsservice.
Batteritemperaturen er høy.	Batteritemperaturen er ≥ 45 °C .	<ol style="list-style-type: none"> 1. Lading kan mislykkes når batteritemperaturen er over 45 °C . 2. Bruk roboten der omgivelsestemperaturen er under 40 °C .
Batteritemperaturen er lav.	Batteritemperaturen er ≤ 6 °C .	<ol style="list-style-type: none"> 1. Lading kan mislykkes når batteritemperaturen er under 6 °C . 2. Bruk roboten der omgivelsestemperaturen er over 6 °C .
LiDARen er blokkert.	LiDARen er blokkert (for eksempel at LiDAR-beskyttelsesdekelet ikke har blitt fjernet).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Fjern lidar-beskyttelsesdekelet, og prøv deretter på nytt. 2. Dersom lidaren på toppen av roboten er veldig skitten, rengjør den med en lofri klut og prøv deretter på nytt.
LiDAR har funksjonsfeil.	LiDARen er svært skitten, eller det er en sensorfeil.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sjekk om lidaren er skitten. Rengjør den om nødvendig, og så forsøk igjen. 2. Hvis du fortsetter å støte på denne feilen, forsøk å starte roboten på nytt. 3. Dersom problemet vedvarer, vennligst kontakt ettersalgsservice.
LiDAR er skitten.	LiDAR er skitten.	Tørk av LiDAR-sensoren på toppen av roboten med en ren klut. Hold LiDAR tørr etter rengjøring.
LiDAR-temperaturen er høy.	LiDAR-temperatur er ≥ 80 °C .	<ol style="list-style-type: none"> 1. Roboten vil automatisk prøve å returnere til ladestasjonen for å kjøle seg ned. 2. Sørg for at roboten opererer ved en omgivelsestemperatur under 40 °C .

Problem	Årsak	Løsning
		<ol style="list-style-type: none"> 3. Plasser roboten i et skyggefullt, kjølig og godt ventilert område. Alarmen stopper når temperaturen faller til et normalt nivå. 4. Roboten vil automatisk gjenoppta driften når alarmen stopper. 5. Hvis problemet vedvarer, vennligst kontakt ettersalgsservice.
LiDAR-temperaturen er for høy.	LiDAR-temperatur er ≥ 90 °C .	<ol style="list-style-type: none"> 1. LiDAR er slått av på grunn av høy temperatur. 2. Sørg for at roboten opererer ved en omgivelsestemperatur under 40 °C . 3. Plasser roboten i et skyggefullt, kjølig og godt ventilert område. Alarmen stopper når temperaturen faller til et normalt nivå. 4. Hvis problemet vedvarer, vennligst kontakt ettersalgsservice.
Roboten kan ikke bli funnet.	Posisjonering kan ikke bli funnet.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sjekk hvorvidt LiDARen på toppen av roboten er skitten. Smuss vil påvirke posisjonen. 2. Flytt roboten manuelt til et åpent sted inne på kartet og prøv å starte oppgaven på nytt. 3. Hvis posisjoneringen ikke gjenoprettes, fjernkontroll roboten tilbake til ladestasjonen gjennom appen, og start deretter klippeoppgaven.
Sensorfeil.	Sensorfeil.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Start roboten på nytt og prøv igjen. 2. Hvis problemet vedvarer, vennligst kontakt ettersalgsservice.
Roboten er i forbudssonen.	Roboten er i forbudssonen.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Flytt roboten manuelt ut av forbudssonen, og prøv deretter på nytt. 2. Fjernkontroller roboten gjennom appen for å flytte den ut av forbudssonen, og prøv deretter på nytt.
Roboten befinner seg utenfor kartet.	Roboten befinner seg utenfor kartet.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Flytt roboten manuelt inn på kartet, og prøv deretter på nytt. 2. Fjernkontroller roboten tilbake inn på kartet via appen, og prøv deretter på nytt.
Nødstopp er aktivert.	Stopp-knappen på roboten er trykket på.	Skriv inn PIN-koden på roboten og bekreft.
Lavt batteri. Roboten stenges snart.	Batterinivået er på ≤ 10 %.	Dokk roboten i ladestasjonen så den kan lade.
Roboten er utenfor kartet. Fare for tyveri.	Roboten er utenfor kartet.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Skriv inn PIN-koden på roboten og bekreft. 2. Du kan deaktivere Utenfor kartet-alarmen under Innstillinger i appen.
Mislyktes å gå tilbake til ladestasjonen.	Roboten finner ikke ladestasjonen ved retur til den.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sjekk hvorvidt det er hindringer som kan blokkere roboten. Fjern hindringene og prøv på nytt. 2. Fjernkontroll roboten tilbake til ladestasjonen gjennom appen.
Mislyktes å dokke i ladestasjonen.	Roboten finner ladestasjonen, men mislykkes med å dokke.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sjekk hvorvidt de reflekterende filmene på ladestasjonen er skitne eller blokkerte. 2. Sjekk hvorvidt det er noen hindringer foran ladestasjonen. 3. Sjekk hvorvidt ladestasjonen har blitt flyttet. 4. Sjekk om bunnplaten er dekket med tykk gjørme.

Problem	Årsak	Løsning
		5. Sjekk om stasjonen står på en skråning. 6. Sjekk om stasjonen har strøm. 7. Hjelp roboten med å dokke i stasjonen ved bruk av fjernkontrollen eller manuelt.
Posisjonering mislyktes.	Posisjonering mislykkes når roboten prøver å starte en klippeoppgave.	1. Lidaren kan være hindret. Flytt roboten manuelt til et flatt og åpent sted innenfor kartet og prøv å starte oppgaven på nytt. 2. Hvis du fortsetter å støte på denne feilen, vennligst prøv igjen etter at roboten er dokket i ladestasjonen.
Utilstrekkelig plass til å svinge foran stasjonen.	Utilstrekkelig plass til å svinge foran stasjonen.	1. Hvis stasjonen er plassert på kanten av kartet eller innenfor det, sørg for at det finnes minst 1 m med fri plass mellom den fremre delen av stasjonens bunnplate og kartgrensen; ellers kan det hende at roboten ikke klarer å svinge. 2. Flytt stasjonen, eller endre kartet i Kartredigering.
Stien er blokkert.	Stien er blokkert.	1. Sjekk om det er satt en forbudt sone i stien. 2. Sjekk om det er hindringer som blokkerer roboten. 3. Hvis roboten fortsatt ikke kan passere, slett stien i kartredigering og sett en ny.
Frontkameraet er skittent.	Frontkameraet er skittent.	Tørk av frontkameraet med en ren klut.
Det er et problem med frontkameraet.	Det er et problem med frontkameraet.	1. Tørk av frontkameraet med en ren klut. 2. Prøv å starte roboten på nytt. 3. Hvis problemet vedvarer, bes du kontakte produktstøtten.
Frontkamera blokkert.	Frontkamera blokkert.	Tørk av frontkameraet med en ren klut.
Grenseoppdagelsesfeil oppstår under automatisk kartlegging.	Grenseoppdagelsesfeil oppstår under automatisk kartlegging.	1. Sørg for at lysforholdene er passende, verken for lyse eller for svake. 2. Kontroller at været er klart, unngå tåke eller regn. 3. Sørg for at frontkameraet er rent og uten hindringer. 4. Sørg for at underlaget er jevnt, da humper kan påvirke oppdagelsen. 5. Hvis grenseoppdagelsen fortsatt mislykkes, kan du bytte til fjernkontrollmodus for kartlegging.

13 Spesifikasjoner

		A2 1200	A2 2000
Grunnleggende informasjon	Produktnavn	Dreame robotklipper A2	
	Merke	Dreame	
	Modell	MXXA8203	MXXA8202
	Dimensjoner	666 × 444 × 273 mm	
	Vekt (batteri inkludert)	16,1 kg	
Klipping	Anbefalt arbeidskapasitet	1 200 m ²	2 000 m ²
	Klippeeffektivitet	Standard: 800 m ² /dag Effektiv: 1 600 m ² /dag	Standard: 1 000 m ² /dag Effektiv: 2 000 m ² /dag
	Kutthøyde	30-70 mm	
	Klippebredde	22 cm	
	Ladetid ^[2]	52 min	65 min
Støyutslipp	Lydeffektnivå LWA	54 dB(A)	
	Lydkraft usikkerhet KWA	3 dB(A)	
	Lydtrykk nivå LpA	46 dB(A)	
	Lydtrykk usikkerhet KpA	3 dB(A)	
Arbeidsforhold	Driftstemperatur	0-50 °C Anbefalt: 10-35 °C	
	Langtidslagringstemperatur	-10-35 °C Anbefalt: 0-25 °C	
	IP-klassifisering	Klipper: IPX6 Ladestasjon: IPX4 Strømforsyning: IP67	
	Maksimal helningsvinkel for klippeareal	50% (27°)	
Tilkobling	Bluetooth-frekvensområde	2 400,0-2 483,5 MHz	
	Maksimal RF-effekt	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm	
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2 400-2 483,5 M)	
	Koblingsservice ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

		A2 1200	A2 2000
Kjøremotor	Kjørehastighet ved fjernkontroll	0,45 m/s-0,8 m/s	
	Kjørehastighet ved klipping	Standard: 0,35 m/s Effektiv: 0,6 m/s	
	Motortype	Navmotor	
Skjæremotor	Hastighet	2 200 r/min	
Batteri (robot)	Batterimodell	MBPA10	MBPA14
	Batteritype	Litium-ionbatteri	
	Nominell kapasitet	4000 mAh	5000 mAh
	Nominell spenning	18 V DC	
Strømforsyning	Ladermodell	MPAA10/MPAA20	
	Inngående spenning	100~240 V AC	
	Utgående spenning	20 V DC	
	Utgående strøm	3 A	
Ladestasjon	Ladestasjonsmodell	MCA10	
	Inngående spenning	20 V DC	
	Utgående spenning	20 V DC	
	Inngående strøm	3 A	
	Utgående strøm	3 A	
Tilbehør	Reserveblader og -holdere	9/3	
	Bladmodell	MBKA10/MQBA10	

Standarder	Bånd	Uplink (MHz)	Downlink (MHz)	Maks RF utgangseffekt	GNSS	Frekvensbånd		
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz		
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2				
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2				
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2				
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2				
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2				
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2				
	41	2496 - 2690	2496 - 2690	23 ± 2				
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
WCDMA	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2			GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				

[2] Ladetiden begynner når roboten automatisk går tilbake til ladestasjonen ved lavt batteri.

[3] Land/regioner som dekkes: Albania, Andorra, Belgia, Bosnia-Hercegovina, Bulgaria, Danmark, Estland, Finland, Frankrike, Guernesey, Hellas, Irland, Island, Italia, Kosovo, Kroatia, Kypros, Latvia, Liechtenstein, Litauen, Luxembourg, Makedonia, Malta, Moldova, Monaco, Montenegro, Nederland, Norge, Polen, Portugal, Romania, Serbia, Slovakia, Slovenia, Spania, Storbritannia, Sveits, Sverige, Tsjekkia, Tyskland, Ukraina, Ungarn, Østerrike.

Merk: Disse spesifikasjonene kan endres ettersom vi kontinuerlig forbedrer produktet vårt. For tilgang til den nyeste informasjonen, vennligst besøk nettstedet vårt på <https://global.dreametech.com>.

Oversættelse af den originale brugsanvisning

Indholdsfortegnelse

1 Sikkerhedsinstruktioner	P162
2 Produktintroduktion	P166
3 Installation	P169
4 Forberedelse til første brug	P171
5 Kortlæg din have	P177
6 Drift	P182
7 Dreamehome-appen	P185
8 Vedligeholdelse	P188
9 Batteri	P192
10 Vinteropbevaring	P192
11 Transport	P192
12 Fejlfinding	P193
13 Specifikationer	P197

1 Sikkerhedsinstruktioner

1.1 Generelle sikkerhedsinstruktioner

- Læs og forstå brugervejledningen omhyggeligt, før produktet tages i brug.
- Brug kun det udstyr, som Dreame anbefaler sammen med produktet. Enhver anden brug er forkert.
- Lad ikke børn opholde sig i nærheden af eller lege med maskinen, når den er i drift.
- Brug ikke produktet i områder, hvor personer ikke er klar over dets tilstedeværelse.
- Løb ikke, når du betjener produktet manuelt med Dreamehome-appen. Gå altid, pas på, når du går på skråninger, og sørg for til enhver tid at have god balance.
- Undgå at bruge produktet, når der er personer, især børn, eller dyr, i arbejdsområdet.
- Hvis produktet bruges i offentlige områder, skal der placeres advarselsskilte omkring arbejdsområdet med følgende tekst: "Advarsel! Automatisk plæneklipper! Hold afstand til maskinen! Hold børn under opsyn!"
- Brug solidt fodtøj og lange bukser ved betjening af produktet.
- For at undgå skader på produktet og ulykker med køretøjer og personer må arbejdsområder eller transportstier ikke krydse offentlige veje.
- Rør ikke ved bevægelige, farlige dele, som f.eks. skivebladet, før det er standset fuldstændigt.
- Søg lægehjælp i tilfælde af skader eller ulykker.
- Sæt produktet på **SLUKKET**, før du fjerner forhindringer, udfører vedligeholdelse eller undersøger produktet. Hvis produktet vibrerer unormalt, skal det undersøges for skader, før det genstartes. Brug ikke produktet, hvis nogen af delene er defekte.
- Installer ikke hovedkablet i områder, hvor produktet klipper græs. Følg de medfølgende instruktioner for kabelinstallation.
- Brug kun ladestationen, der er inkluderet i pakken, til at oplade produktet. Forkert brug kan resultere i elektrisk stød, overophedning eller lækage af ætsende væske fra batteriet. I tilfælde af elektrolytlækage skal du skylle med vand/neutraliseringsmiddel og søge lægehjælp, hvis den ætsende væske kommer i kontakt med dine øjne.
- Når du tilslutter hovedkablet til stikkontakten, skal du bruge en fejlstrømsafbryder (RCD) med en maksimal udløsningsstrøm på 30 mA.
- Brug kun originale Dreame-batterier. Produktets sikkerhed kan ikke garanteres med ikke-originale batterier. Brug kun genopladelige batterier.
- Hold forlængerledninger væk fra bevægelige farlige dele for at undgå skader på ledningerne, som kan føre til kontakt med strømførende dele.
- Illustrationerne i dette dokument er kun vejledende. Henvi til de faktiske produkter.
- Lad aldrig børn, personer med nedsatte fysiske, sensoriske eller mentale evner eller manglende erfaring og viden eller personer, der ikke er bekendt med disse instruktioner, bruge maskinen; lokale bestemmelser kan sætte begrænsninger for operatørens alder.
- Du må ikke tilslutte eller røre ved et beskadiget kabel, før det er taget ud af stikkontakten. Hvis kablet bliver beskadiget under drift, skal stikket tages ud af stikkontakten. Et slidt eller beskadiget kabel øger risikoen for elektrisk stød og bør udskiftes af servicepersonale.
- Skub ikke kraftigt eller hurtigt på produktet, da det kan beskadige det.
- For at overholde kravene til RF-eksponering skal der opretholdes en afstand på 35 cm mellem enheden og mennesket.
- Brug kun den aftagelige forsyningsenhed, der følger med dette apparat, til at genoplade batteriet.

1.2 Sikkerhedsinstruktioner for installation

- Undgå at installere ladestationen på steder, hvor man kan snuble over den.
- Installer ikke ladestationen i områder, hvor der er risiko for stående vand.
- Installer ikke ladestationen eller tilbehør tættere på brændbart materiale end 60 cm. Funktionsfejl eller overophedning af ladestationen og strømforsyningen kan medføre brandfare.

1.3 Sikkerhedsinstruktioner for brug

- Hold hænder og fødder væk fra de roterende knive. Placer ikke dine hænder eller fødder i nærheden af eller under produktet, når det er tændt.
- Produktet må ikke løftes eller flyttes, når det er tændt.
- Brug parkeringsfunktionen, eller indstil produktet til **SLUKKET**, når der er personer, især børn, eller dyr, i arbejdsområdet.
- Sørg for, at der ikke ligger genstande som sten, grene, værktøj eller legetøj på plænen. Knivene kan blive beskadiget, hvis de kommer i kontakt med en genstand.
- Stil ikke genstande oven på produktet eller ladestationen.
- Brug ikke produktet, hvis **STOP**-knappen ikke fungerer.
- Undgå kollisioner mellem produktet og mennesker eller dyr. Stop produktet straks, hvis en person eller et dyr er i vejen.
- Sæt altid produktet på **SLUKKET**, når det ikke bruges.
- Brug ikke produktet samtidig med en pop-op-sprinkler. Brug planlægningsfunktionen til at sikre, at produktet og pop-op-sprinkleren ikke kører samtidig.
- Undgå at placere en forbindelseskanal, hvor der er installeret pop-op-sprinklere.
- Brug ikke produktet, hvis der er stående vand i arbejdsområdet, f.eks. ved kraftig regn eller vandansamlinger.

1.4 Sikkerhedsinstruktioner til vedligeholdelse

- Sæt produktet på **SLUKKET** under udførelse af vedligeholdelse.
- Efter vask skal du sørge for, at produktet placeres på jorden i sin normale retning, ikke med bunden opad.
- Vend ikke produktet om for at rengøre chassiset. Hvis du vender det om for at rengøre det, skal du sørge for at vende det korrekt igen bagefter. Denne forholdsregel er nødvendig for at forhindre vand i at trænge ind i motoren og potentielt påvirke normal drift.
- Træk stikket ud af ladestationen, eller betjen deaktiveringsenheden, før du rengør eller udfører vedligeholdelse på ladestationen.
- Brug ikke højtryksrensere eller opløsningsmidler til at rengøre produktet.

1.5 Batterisikkerhed

Lithium-ion-batterier kan eksplodere eller forårsage brand, hvis de skilles ad, kortsluttes, udsættes for vand, ild eller høje temperaturer. Håndter dem med forsigtighed, batteriet må ikke afmonteres eller åbnes, og undgå enhver form for elektrisk/mekanisk overbelastning. Må ikke opbevares i direkte sollys.

1. Brug kun den batterioplader og strømforsyning, der leveres af producenten. Brug af en ukorrekt oplader og strømforsyning kan forårsage elektrisk stød og/eller overophedning.


2. **FORSØG IKKE AT REPARERE ELLER MODIFICERE BATTERIERNE!** Reparationsforsøg kan resultere i alvorlige personskader på grund af eksplosion eller elektrisk stød. Hvis der opstår en lækage, er de udsivende elektrolytter ætsende og giftige.






3. Dette apparat indeholder batterier, som kun må udskiftes af fagpersonale.

1.6 Restrisici

For at undgå skader ved udskiftning af knivene skal der benyttes sikkerhedshandsker.

1.7 Symboler og mærkater

	<p>ADVARSEL - Læs brugervejledningen, før du betjener maskinen.</p>
	<p>ADVARSEL - Hold sikker afstand til maskinen, når den betjenes.</p>
	<p>ADVARSEL - Anvend deaktiveringsenheden, før du arbejder på eller løfter maskinen.</p>
	<p>ADVARSEL - Sid ikke på maskinen.</p>
	<p>ADVARSEL - Dette produkt må ikke bortskaffes som almindeligt husholdningsaffald. Sørg for, at produktet bortskaffes i overensstemmelse med lokale lovkraft.</p>

	Dette produkt er i overensstemmelse med de gældende EF-direktiver.
	Klasse III
	Læs instruktionerne, før du oplader.
	Jævnstrøm
	Klasse II

TILTÆNKT BRUG

Haveproduktet er beregnet til græsslåning i hjemmet. Det er designet til at slå græsset ofte og opretholde en sundere og flottere græsplæne end nogensinde før. Afhængigt af størrelsen på din græsplæne kan din plæneklipper programmeres til at fungere når som helst eller med enhver frekvens. Det er ikke egnet til gravning, fejning eller snerydning.



Hermed erklærer TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. at den radiostyrede model Dreame MXXA8203/MXXA8202/ er i overensstemmelse med direktiv 2014/53/EU. Den fulde tekst til EU-overensstemmelseserklæringen er tilgængelig på følgende internetadresse: <https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity>.

For detaljeret e-manual, gå til <https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Meddelelse om netværkssikkerhed

For at garantere sikker drift af denne enhed i netværksmiljøer gives følgende oplysninger:

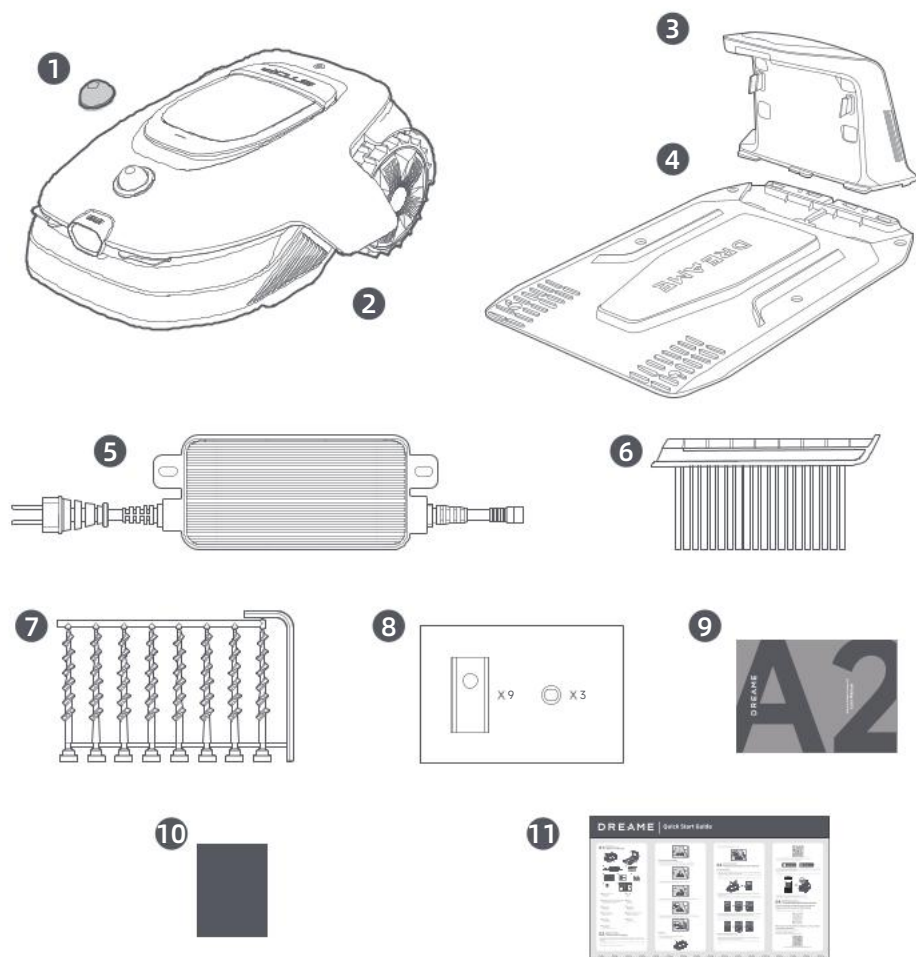
Denne enhed er udstyret med flere netværkskommunikationsfunktioner, herunder en Ethernet-port (RJ-45), et trådløst Wi-Fi-kommunikationsmodul og en USB-fejlfindingsgrænseflade. Ved opstart er følgende netværkstjenester aktiveret som standard:

- **Webkonfigurationsservice (HTTP/HTTPS):** Lytter på port 80 (HTTP) og port 443 (HTTPS) for lokal konfiguration og statusovervågning. For at forhindre informationslækage anbefales det at deaktivere HTTP-tjenesten umiddelbart efter installationen, kun aktivere HTTPS og implementere et pålideligt TLS-certifikat.
- **Device Broadcasting (mDNS/SSDP):** Bruges til automatisk søgning ved at udsende enhedsoplysninger inden for det lokale netværk (LAN). Hvis det ikke er nødvendigt, anbefales det at deaktivere disse tjenester for at reducere risikoen for at blive scannet.
- **USB-interface:** Bruges til lokale firmware-opgraderinger og log-ekstraktion. Når fejlfindingsfunktionen er aktiveret, kan det afsløre systemfilers adgangstilladelser. Det anbefales at begrænse brugen til autoriseret personale og deaktivere denne interface, når enheden ikke er under vedligeholdelse.

For detaljerede konfigurationsprocedurer henvises til afsnittet *Forberedelse til første brug*.

2 Produktintroduktion

2.1 Hvad er der i kassen?



1 LiDAR-beskyttelsesdæksel

2 Robotten

3 Ladetårn
(med et 10 m forlængerkabel)

4 Grundplade

5 Strømforsyning

6 Rengøringsbørste

7 Skruer x 8, unbrakonøgle

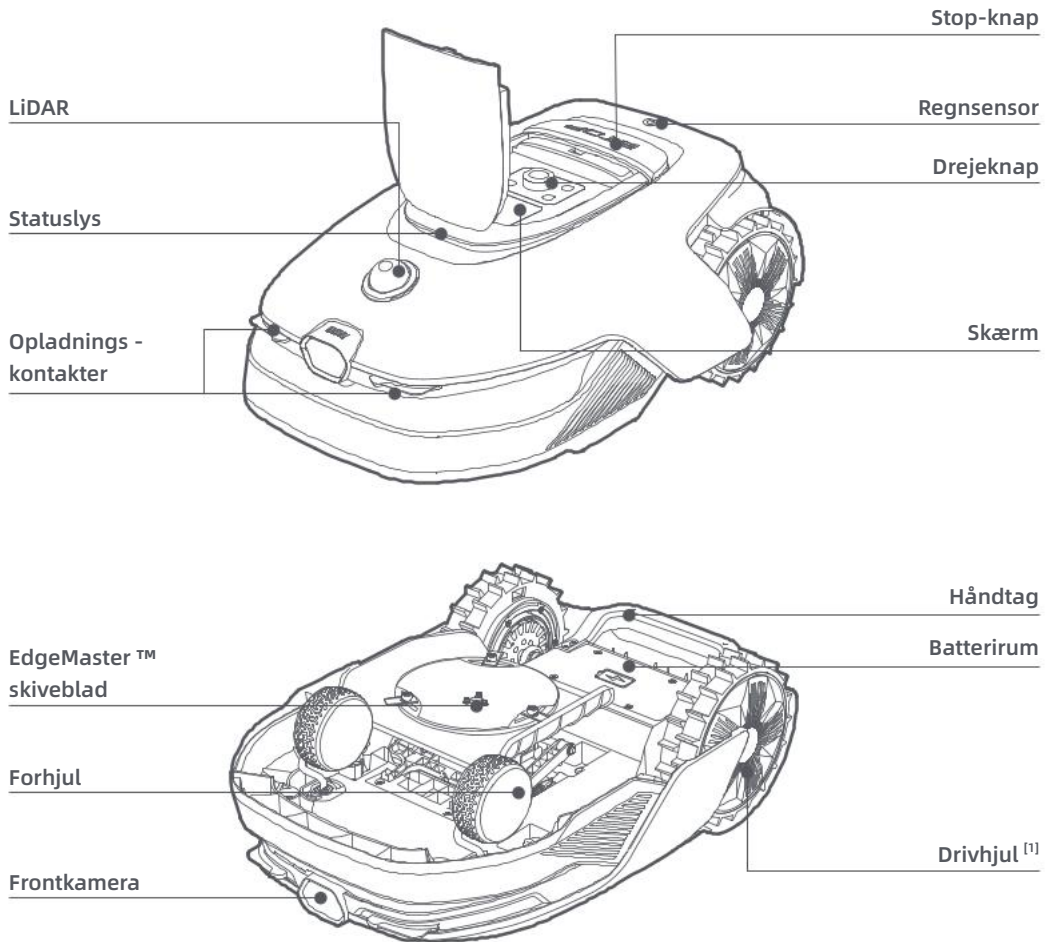
8 Reserveblade x 9 og holdere x 3

9 Brugermanual

10 Fnugfri klud

11 Hurtig startvejledning

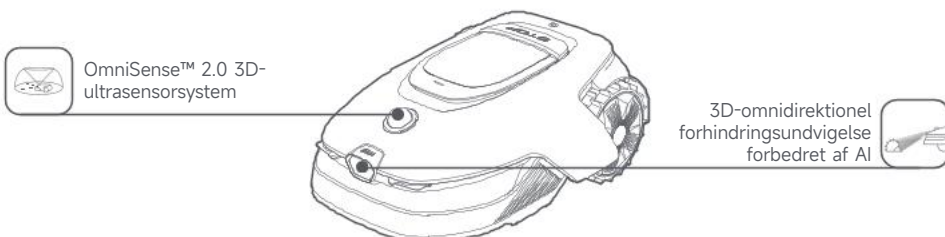
2.2 Produktoversigt



[1] Udstyret med navmotorer.

2.3 OmniSense™ 2.0: 3D-Ultra-sensorsystem med AI-kamera


Løft plæneplejen til næste niveau med OmniSense™ 2.0, et banebrydende 3D-ultrasensorsystem udstyret med et algoritmestyret HDR-kamera, der giver en mere omfattende og detaljeret opfattelse af havens 3D-miljø.



2.4 Link-tjeneste med GPS og 4G-forbindelse

Robotten er udstyret med Link-tjenesten, som tilbyder 4G mobilnetværksforbindelse.

Aktivering af linktjenesten

Tænd din robot, og linktjenesten aktiveres automatisk.  vil lyse op på robotens skærm og i appen, hvilket indikerer, at aktiveringen er vellykket. Du kan se status for brugen af Link-tjenesten under **Forbindelser** i appen.

Når Link-tjenesten er aktiveret, kan du fjernovervåge din robots status og starte klippeopgaver uden en Wi-Fi-forbindelse. Derudover er der indbygget GPS til sporing af placering i realtid, hvilket forbedrer robotens tyveribeskyttelse. Du kan spore dens placering når som helst og hvor som helst samt modtage beskeder, hvis den bevæger sig uden for det angivne kortområde.

Link-tjenesten tilbydes gratis det første år fra aktiveringsøjeblikket. Kontakt Dreames kundeservice på dreamesupport@dreame.tech for at forlænge tjenesten efter udløb.

2.5 Sensorer

Navn	Beskrivelse
LiDAR	Indhenter miljøoplysninger og letter robotens positionering, undgåelse af forhindringer og registrering af vand og snavs. Registreringsafstand (ved 100 klx): 40 m ved 10 % refleksionsevne; 70 m ved 80 % refleksionsevne Synsfelt: 360° (vandret) × 59° (lodret)
Frontkamera	Registrerer forhindringer, skillelinjer for græsplænen og menneskelig tilstedeværelse. Synsvinkel: 89° (vandret), 58° (lodret), 97° (diagonalt) Opløsning: 2 MP
GPS	Du kan spore robotens placering i realtid på Google Maps via appen.

3 Installation

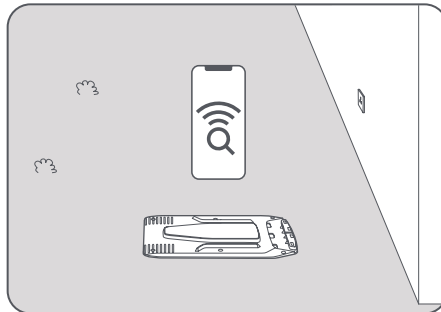
3.1 Vælg et passende sted

- Anbring ladestationen på en plan overflade nær kanten af græsplænen og en stikkontakt. Det anbefales at placere ladestationen i et område med god Wi-Fi signalstyrke.

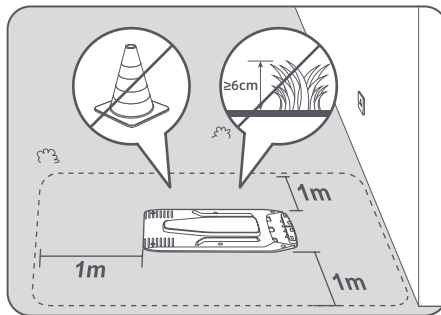
Bemærk: Brug din mobilenhed til at kontrollere Wi-Fi signalstyrken på stedet. God Wi-Fi-signalstyrke forbedrer forbindelsens stabilitet mellem robotten og appen.

Vigtigt: Sørg for, at jorden er blød nok til, at skrueene kan monteres.

Vigtigt: Hvis ladestationen står på en skråning, skal du sikre dig, at hældningen ikke er for stejl for at forhindre, at robotten glider tilbage og ikke kan dokke.

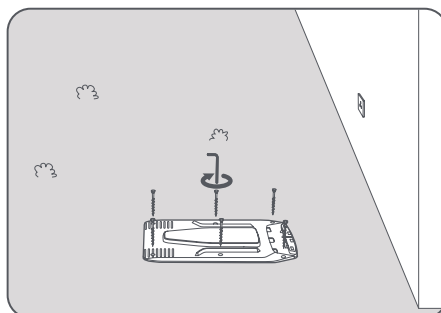


- Sørg for, at der er mindst **1 m** frirum uden forhindringer til venstre, højre og foran ladestationen. Sørg for, at græsset omkring stedet er kortere end **6 cm**. Hvis græsset er højere end dette, skal det først klippes. Højt græs kan gøre det svært for Robotten at komme tilbage til ladestationen.

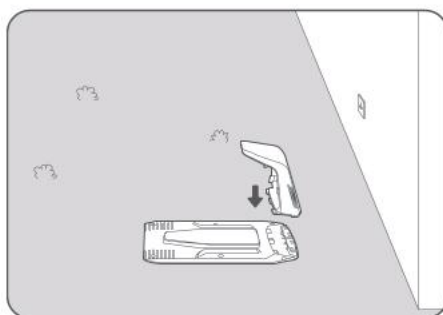


3.2 Monter ladestationen

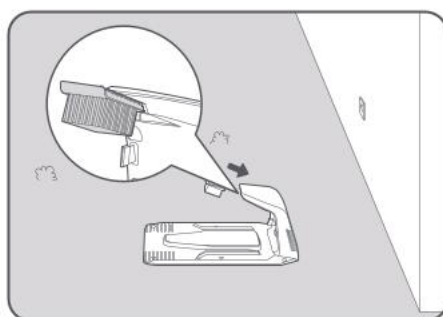
- 1 Fastgør bundpladen til underlaget med de medfølgende skrueer ved hjælp af unbrakonøglen.



- 2 Indsæt ladetårnet i bundpladen, indtil du hører et klik.

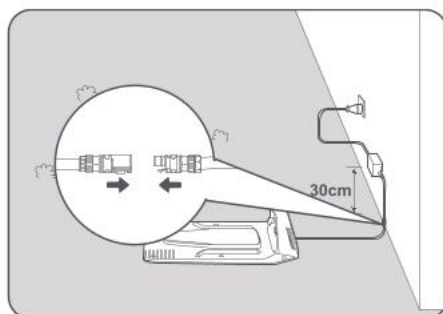


- 3 Indsæt rengøringsbørsten i ladetårnet ved at justere tappene med spalten.

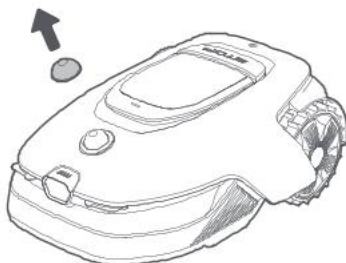


- 4 Slut strømforsyningen til forlængerkablet, og slut den derefter til en stikkontakt. Strømforsyningen skal som minimum være **30 cm** over jordoverfladen.

Bemærk: LED-indikatoren på ladestationen lyser **konstant blåt** når der er strøm.



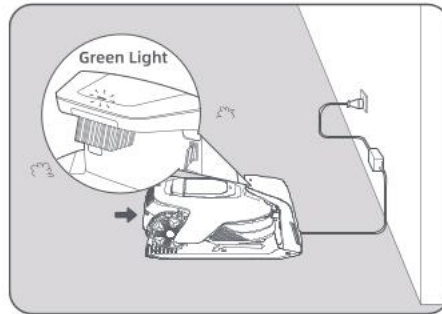
- 5 Fjern LiDAR-beskyttelsesdækslet.



6 Sæt robotten i ladestationen for at oplade den. Kontrollér, at opladningskontakterne på robotten og ladestationen er tilsluttet korrekt.

Bemærk: Indikatorlyset vil **blinke grønt**, når robotten oplader korrekt i ladestationen.

Bemærk: Hvis du ønsker at tilføje en garage for ekstra beskyttelse, skal du bruge den matchende Dreame Garage, der er tilgængelig i lokale butikker eller online. Brug af en ikke-Dreame garage kan forårsage problemer under opladning.



Ladestationens LED-indikator

LED-indikatorens farve	Betydning
Blinkende/konstant rød	1. Der er et problem med ladestationen (f.eks. et problem med ladestrømmen eller spændingen).
	2. Robotten sidder korrekt i ladestationen, men opladningen er unormal (f.eks. hvis opladningskontakterne har en kortslutning).
Konstant blå	Der er strøm på ladestationen. Robotten er ikke i ladestationen.
Blinkende grønt	Robotten oplades i ladestationen.
Konstant grøn	Robotten er fuldt opladet på ladestationen.







4 Forberedelse til første brug

4.1 Lær kontrolpanelet at kende








DREAME

Skærm

Ikon	Status
	Batteriniveau (Viser det aktuelle batteriniveau.)
	Opladning (Robotten er dokket i ladestationen.)
	Bluetooth (Robotten er tilsluttet appen via Bluetooth.)
	Wi-Fi (Robotten er tilsluttet appen via et Wi-Fi-netværk.)
	Linktjeneste (Linktjenesten er aktiveret.)
	Tidsplan (En opgave er planlagt til i dag og er ikke startet endnu.)

Styrefunktioner

Knap	Funktion
Tænd/sluk 	For at tænde eller slukke robotten, skal du holde  -knappen nede i 2 sekunder. Sørg for, at den er uden for ladestationen.
Start 	For at starte græsslåning af hele området eller genoptage opgaver, der er sat på pause, skal du trykke på  -knappen, og derefter lukke dækslet inden for 5 sekunder. Opgaven annulleres, hvis dækslet ikke lukkes inden for 5 sekunder.
Hjem 	For at sende robotten tilbage til ladestationen, skal du trykke på  -knappen, og derefter lukke dækslet inden for 5 sekunder. Opgaven annulleres, hvis dækslet ikke lukkes inden for 5 sekunder.
Tilbage 	For at navigere ét niveau op i menuen, tryk på  -knappen.
Drejeknap	Tryk på drejeknappen for at bekræfte valget i menuen.
	Hold drejeknappen nede i 3 sekunder for at aktivere Bluetooth-parringstilstand.
	Drej drejeknappen med/ mod uret for at navigere gennem menuen.
Start + Tilbage	For at nulstille robotten til fabriksindstillingerne, skal du holde  og  -knappen nede i 3 sekunder. PIN-koden slettes ikke.
Hjem + Tilbage	Tryk på knappen  og knappen  samtidig i 3 sekunder for at åbne siden Om i Indstillinger. Siden Om forsvinder efter 5 sekunder.
Drejeknap + Tilbage	For at nulstille PIN-koden, skal du trykke på drejeknappen og knappen  samtidig og holde dem nede i 3 sekunder.
Stop	Tryk på Stop -knappen for at åbne topdæksler og stoppe robotten. PIN-koden skal indtastes på kontrolpanelet for at genoptage arbejdet.

Oversigt over menustruktur



*Den kan blive opdateret afhængigt af softwareversionen.

Statuslys på robotten

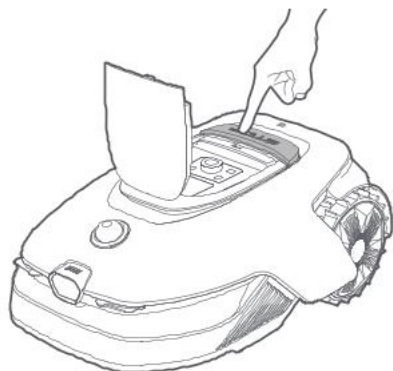
Farve	Betydning
Fast rød	Der er opstået en fejl.
Konstant blå	Robotten er i standby.
Blinkende blå	Robotten udfører en opgave eller er sat på pause.
Blinkende grøn	Robotten oplader i ladestationen.
Konstant grøn	Batteriet er fuldt opladet.
Blinkende gult	1. Robotten er på patrulje. 2. Realtidsvideo fra frontkameraet vises via appen.

Bemærk: Du kan tilpasse aktiveringsperioden og scenarierne for robotlyset i **Indstillinger > Lys**.

4.2 Startindstillinger

Når Robotten tændes for første gang, skal du foretage nogle grundlæggende indstillinger, før robotten er klar til brug.

- 1 Tryk på **Stop**-knappen for at åbne topdækslet.



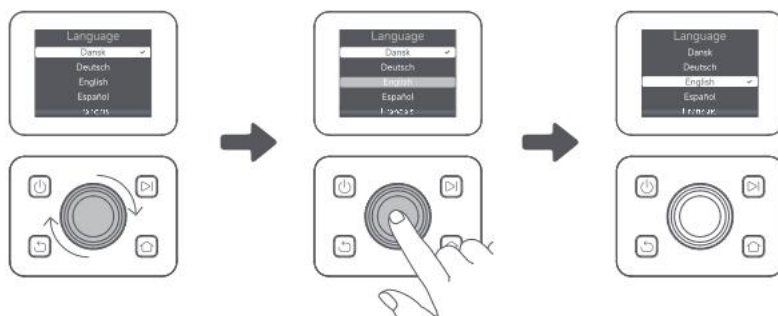
- 2 Hold knappen  på kontrolpanelet inde i 2 sekunder for at tænde robotten.

Bemærk: Robotten tændes automatisk, når den sættes i ladestationen.



- 3 Vælg det ønskede sprog

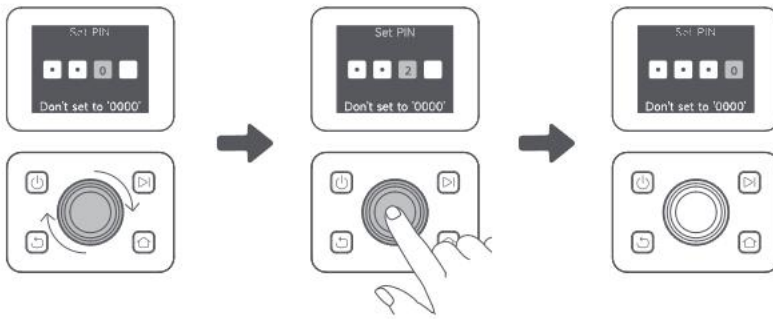
Drej drejeknappen med uret for at gå ned og mod uret for at gå op, når du vælger sprog. Tryk på knappen for at bekræfte.



- 4 Indstil pinkode

1. Drej drejeknappen for at vælge et tal fra 0 til 9. Drej drejeknappen med uret for at øge tallet fra 0 til 9, og drej mod uret for at mindske tallet. Tryk på drejeknappen for at angive det næste ciffer. For at ændre det forrige ciffer skal du dreje drejeknappen mod uret, indtil tallet bliver 0, og dreje den endnu en gang.

Vigtigt: Du må ikke angive "0000" som pinkode.



2. Indtast pinkoden igen for at afslutte indstillingen af den.

Bemærk: Hvis de to adgangskoder ikke stemmer overens, skal du angive den nye adgangskode igen.

5 Slut Robotten til internettet

Scan QR-koden for at downloade Dreamehome-appen til din mobilenhed. Når appen er installeret, opretter du en konto og logger ind.



Du kan også downloade Dreamehome-appen fra App Store eller Google Play.



Før netværksopsætning:

- Sørg for, at robotten og din mobilenhed er på det samme Wi-Fi-netværk.
- Din mobilenhed må maks. være **10 m** væk fra robotten.
- Aktivér Bluetooth-funktionen på din mobilenhed.

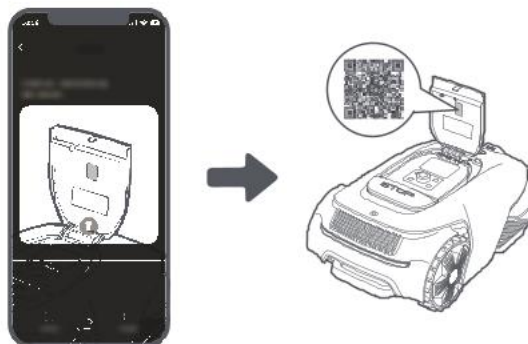
1. Åbn Dreamehome-appen.

2. Du kan oprette forbindelse via en af følgende metoder:

a. Scan QR-koden: Gå til **Enhed** og tryk på **Scan QR-koden for at oprette forbindelse**. Scan QR-koden inde i robotens topdæksel for at oprette forbindelse.

b. Tilføj manuelt: Gå til **Enhed** og tryk på **Tilføj**. Vælg derefter din robotmodel for at oprette forbindelse.

c. Automatisk opdagelse: Robotten vil søge efter nærliggende enheder. Tryk på din robot fra listen over opdagede enheder for at oprette forbindelse.

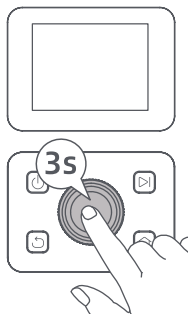


3. Følg venligst instruktionerne i appen for at fuldføre oprettelse af Wi-Fi-netværksforbindelsen.

Vigtigt: Brug et enkeltbåndsnetværk med en frekvens på 2,4 GHz eller et dobbeltbåndsnetværk med en frekvens på 2,4/5 GHz.

Vigtigt: Sørg for, at dit Wi-Fi-netværk ikke har en firewall og ikke er krypteret. Ellers kan netværksopsætningen mislykkes.

4. Hold drejeknappen på kontrolpanelet nede i 3 sekunder. Robotten vil åbne i Bluetooth-parringstilstand.



5. Følg venligst instruktionerne i appen for at fuldføre parringen.

Hvordan fjerner man robotens tilknytning?

Robotten er automatisk knyttet til Dreamehome-kontoen, når parringen er fuldført. Hver enhed kan kun være knyttet til én konto. Den kan ikke være knyttet til en anden konto på samme tid.

For at parre robotten med en ny konto, skal du først afbinde den. For at afbinde den:

1. Åbn Dreamehome-appen. Gå til **Enhed**.
2. Hvis du har flere robotter knyttet til din Dreamehome-konto, skal du stryge til venstre eller højre for at få adgang til siden for den robot, du vil redigere.
3. Tryk på i øverste højre hjørne.
4. Vælg **Slet**.

Hvordan deler du din robot?

1. Tryk på i øverste højre hjørne.
2. Vælg **Deling af enhed**.

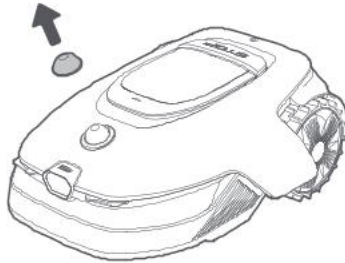
Hvordan logger man ud af sin Dreamehome-konto eller sletter den?

1. Gå til **Mig** > **Konto**.
2. Vælg **Log ud** eller **Slet konto**.

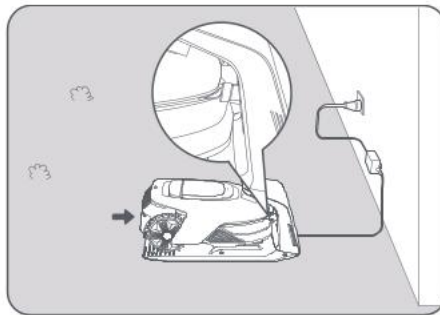
5 Kortlæg din have

Før du kortlægger, skal du kontrollere følgende:

- Robottens batteriniveau er over 50 %.
- LiDAR'ens beskyttelsesdæksel fjernes.



- Topdækslet er lukket.
- Robotten dokker korrekt i ladestationen.



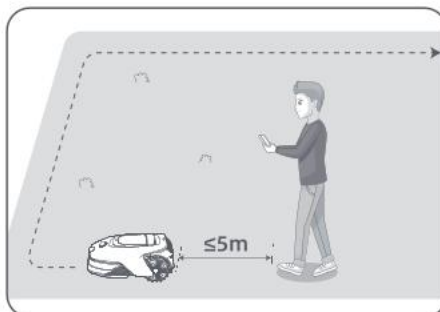
5.1 Opret afgrænsningen

Før du starter processen med kortlægning, skal du overveje følgende:

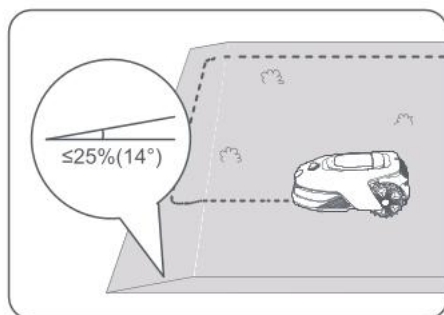
Vigtigt: Du må ikke flytte robotten manuelt, når du opretter afgrænsningen, da det kan medføre, at kortlægningen mislykkes.

Vigtigt: Når kortlægning påbegyndes via fjernstyring, må robotten ikke fjerdokkes i ladestationen, før kortlægningen er gennemført. I modsat fald kan LiDAR blive blokeret, hvilket kan forårsage, at kortlægningen mislykkes.

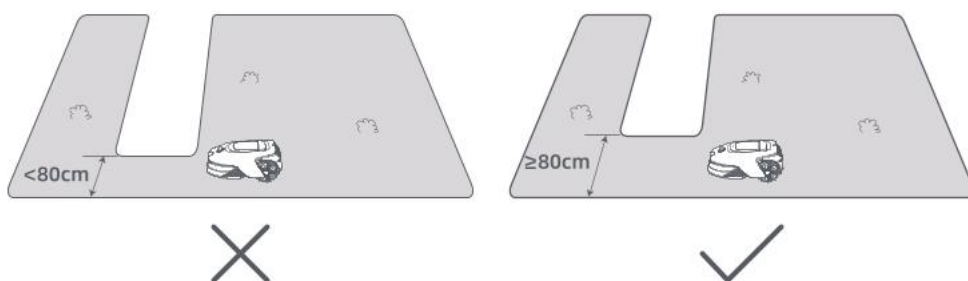
- Gå maks. **5 m** bag robotten, når den fjernstyres.



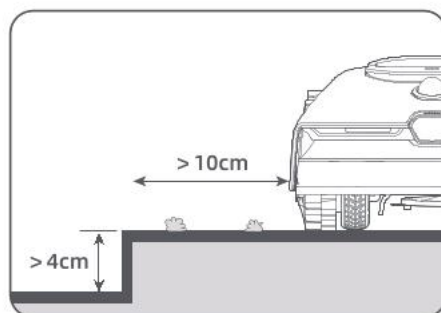
- Robotten kan navigere på skråninger med en hældning på op til **50% (27°)**. For bedre klipperesultater anbefales det dog at holde skråningerne i arbejdsområderne under **25% (14°)**.



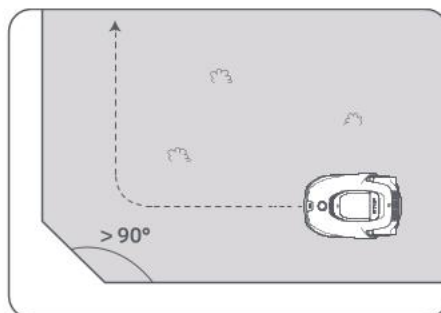
- For områder, der er smallere end **80 cm**, skal du indstille dem som stier, så robotten kan passere igennem (se afsnit 5.4: **Indstil sti**).



- Hvis din græsplæne er mere end **4 cm** højere end det tilstødende terræn, skal du holde robotten mindst **10 cm** væk fra kanten. Hvis din græsplæne er på niveau med det tilstødende terræn, kan robotten krydse omkredsen for optimale klipperesultater langs kanterne.

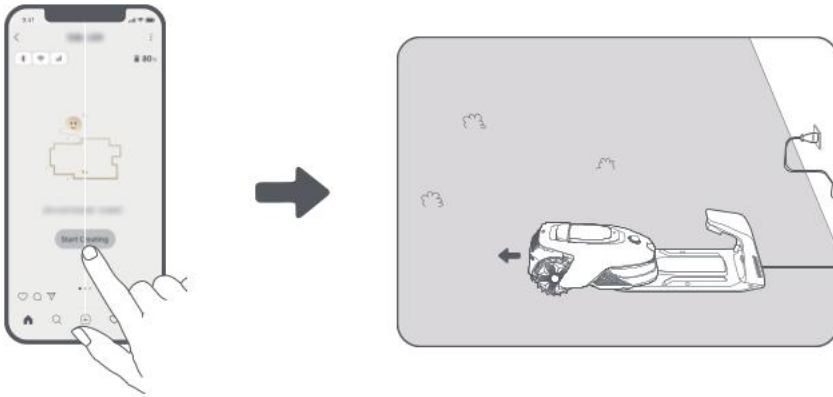


- Sørg for, at drejevinklerne er større end **90°**. Vinkler mindre end 90° kan gøre det svært for robotten at opnå et rent snit.

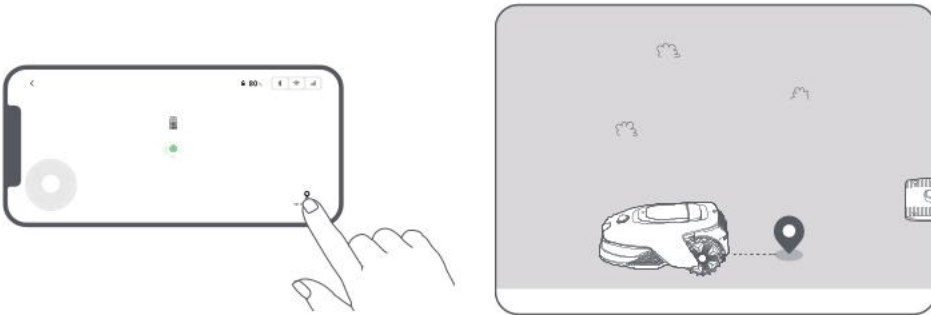


Start kortlægning:

1. Tryk på **Start på oprettelse** via appen, så tjekker Robotten sin status og kalibrerer. Den forlader automatisk ladestationen for at udføre kalibreringen. Vær forsigtig.



2. Led robotten til kanten af din græsplæne via fjernbetjening, og tryk på **Angiv Startpunkt** for at definere startpunktet for skillelinjen.



3. Fjernstyr Robotten til at bevæge sig langs græsplænekanten for at oprette arbejdsområdet.

Automatisk registrering af skillelinje

Robotten drives af en avanceret AI-algoritme og bruger sit frontkamera til at registrere områder med og uden græs, så den kan identificere skillelinjer uden behov for manuel vejledning.

Når robotten er blevet fjernstyret hen til græsplænenes kant og startpunktet er blevet indstillet, kan tilstanden **Automatisk registrering af skillelinje** anvendes. Du kan vælge, om robotten skal køre over omkredsen for at få en renere kantklipping eller holde sig tæt på den for at undgå at sidde fast.

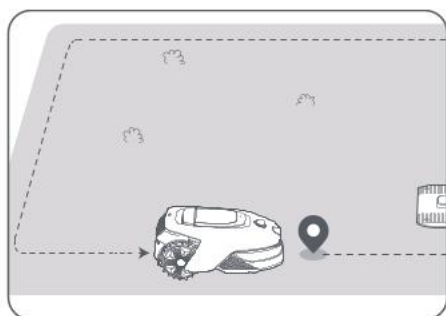
Vi anbefaler, at du følger robotten under denne proces. Hvis robotten ikke registrerer skillelinjerne nøjagtigt, kan du til enhver tid afslutte tilstanden Automatisk registrering af skillelinje og skifte til manuel kontrol.

Vigtigt: Tilstanden Automatisk registrering af skillelinje skal anvendes i dagslys for at sikre korrekt synlighed. Undgå at bruge denne funktion i svag belysning eller regnvejr.


Vigtigt: Sørg for, at robotens frontkamera er rent og frit.

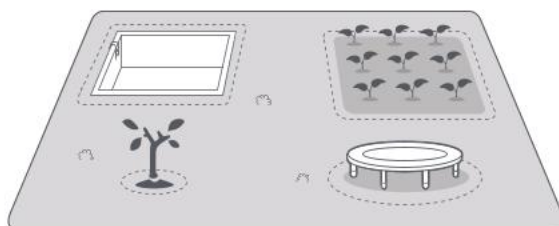


4. Når Robotten vender tilbage til stedet **1 m** fra startpunktet, trykker du på **Luk skillelinje**, hvorefter afgrænsningen afsluttes automatisk.




5.2 Indstil undvigelseszone

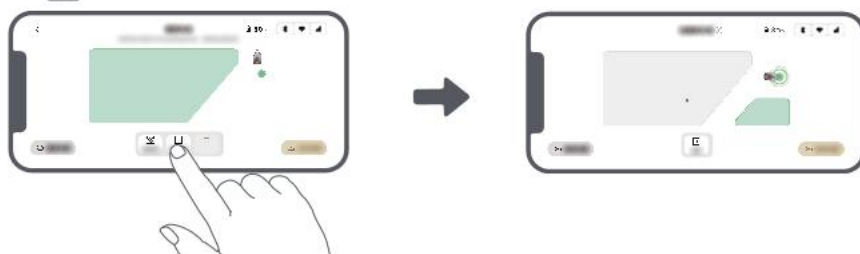
Selvom Robotten automatisk kan undgå forhindringer, er det stadig nødvendigt at indstille områder med risiko for at falde, såsom svømmebassiner og sandkasser, som no-go-zoner. For objekter, du ønsker at beskytte (såsom et blomsterbed, en trampolin, en køkkenhave eller en blotlagt trærod), skal du indstille dem som undvigelseszoner. Du kan trykke på **Undvigelseszone** i appen for at fortsætte med at oprette forbudszoner. Alternativt kan du gå til  **> Kortredigering** for at oprette eller slette forbudszoner, når kortet er færdigt.



5.3 Opret flere zoner og udvid eksisterende zoner

• For at oprette flere zoner

Hvis din plæne er adskilt af veje, eller du har flere isolerede plæner, kan du trykke på **Arbejdszone** i appen for at fortsætte med at oprette arbejdsområder via fjernstyring. Du kan også tilføje, slette eller ændre zonerne under  **> Kortredigering**, når kortet er færdigt.



• For at udvide eksisterende zoner

For at udvide en eksisterende zone, tryk på **Arbejdszone** i appen for at oprette det område, du vil inkludere. Hvis de to områder overlapper hinanden, bliver de automatisk slået sammen. Alternativt kan du gå til  **> Kortredigering > Arbejdszone** efter kortlægningen er afsluttet for at udvide en eksisterende zone.

• For at adskille og kombinere zoner

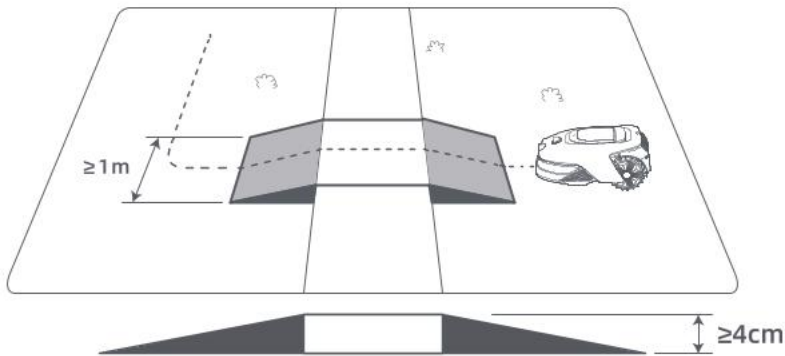
For at opdele en zone i mindre zoner eller for at kombinere zoner, der blev opdelt ved hjælp af appen, til en større, gå til  > **Kortredigering** > **Indstillinger for zone** og tryk på **Separer** eller **Kombiner** i appen.

5.4 Indstil sti

Du skal oprette en sti for isolerede zoner, så de er forbundne. Robotten kan ikke få adgang til isolerede zoner uden en sti.

Bemærk: Som standard kan robotten bevæge sig på stien, men klipper ikke græs.

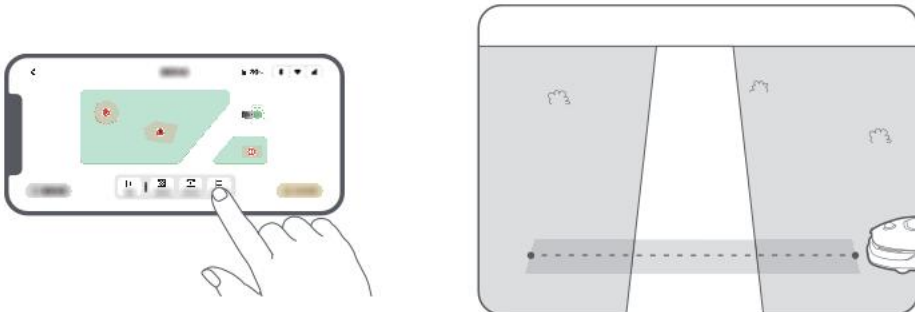
Vigtigt: Hvis din græsplæne er opdelt af passager, der er højere end **4 cm**, skal du placere en genstand med en hældning, der svarer til passagens højde (f.eks. en rampe).



• Sådan forbinder du to isolerede arbejdszoner

I isolerede områder bedes du skabe stier, der forbinder dem, ellers vil de være utilgængelige for robotten. Tryk på **Sti** for at oprette en sti.

Vigtigt: Sørg for at stiens start- og slutpunkt befinder sig inden for arbejdsområdet.

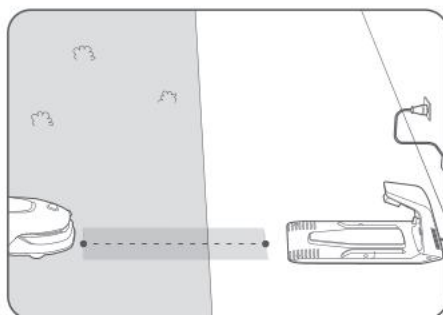
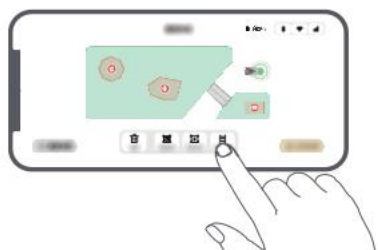


• Sådan forbindes arbejdsområdet og ladestationen

Hvis ladestationen ikke befinder sig i arbejdsområdet, skal der skabes en sti, der forbinder den med for at oprette forbindelse med arbejdsområdet. Tryk på **Sti** for at skabe en sti der giver robotten mulighed for at vende tilbage til ladestationen.

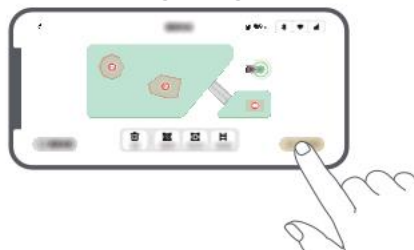
Vigtigt: Sørg for, at den ene ende er inden for arbejdsområdet, og den anden ende er lige foran ladestationen. Det er tilrådeligt at justere stien med ladestationen.

Vigtigt: Når du opretter stier for at forbinde arbejdsområdet og ladestationen, må Robotten ikke fjerdokkes i ladestationen. I modsat fald kan LIDAR blive blokeret, hvilket kan forårsage, at kortlægningen mislykkes.



5.5 Afslut kort

Tryk på **Færdiggør kort**, når arbejdsområder, stier og undvigelseszoner er færdige.



5.6 Tilføj et andet kort

Hvis der ikke er en sti mellem din for- og baghave, kan du oprette et andet kort. Efter at have fuldført det første kort, skal du trykke på **Tilføj kort** for at fortsætte med at oprette det andet. Alternativt kan du navigere til > **Kortredigering** og trykke på **Tilføj kort** efter kortlægningen er fuldført. Når du har afsluttet det andet kort, kan du skifte mellem kort via > **Kortredigering**.

Bemærk: Efter at have skiftet kort, vil tidsplanerne og klippeindstillingerne for det aktuelle kort blive anvendt.

Bemærk: Du kan købe en ekstra ladestation til installation på det andet kort for større bekvemmelighed. Med en separat ladestation installeret på det andet kort, behøver du kun manuelt at flytte robotten mellem de to kort.



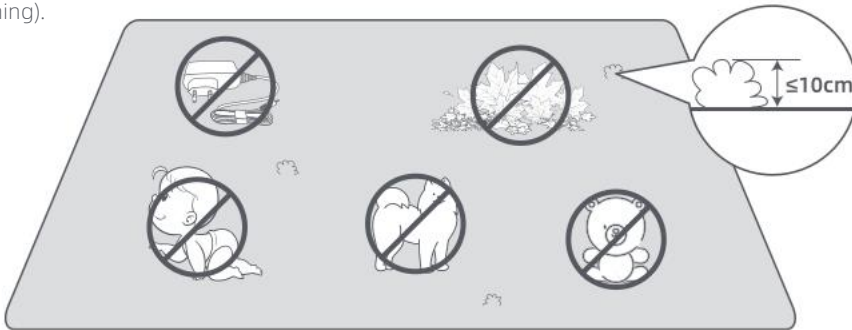
6 Drift

6.1 Begynd at klippe for første gang

Tips før klipning:

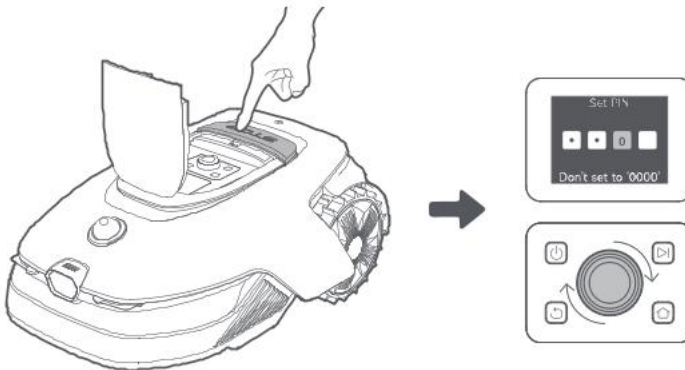
- Sørg for, at græsset har en højde på maks. **10 cm**.
- Fjern forhindringer som løse genstande, bladbunker, legetøj, ledninger og sten fra plænen. Sørg for, at der ikke er børn eller kæledyr på plænen, når Robotten slår græsset.
- Fyld huller i græsplænen.

- Indstil dine klippepræferencer i appen før klipping (f.eks. klippeeffektivitet, græsslåningens højde og klipperetning).



a) Start via kontrolpanelet

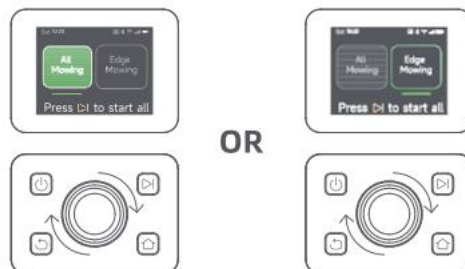
1. Tryk på **Stop**-knappen for at åbne dækslet og indtaste pinkoden.



2. Vælg "**Tilstande**" på displayet, og tryk på knappen.



3. Drej drejeknappen for at vælge klippetilstand.



4. Tryk på **▶** -knappen, og **luk topdækslet** inden for 5 sekunder. Robotten forlader ladestationen og begynder at klippe hele området.



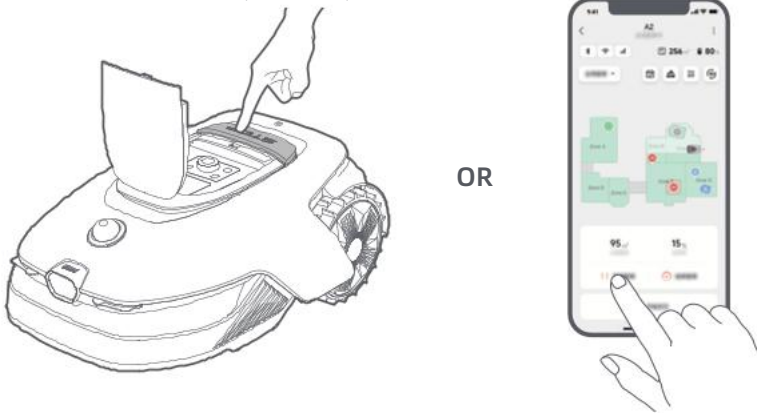
b) Start via appen

1. Åbn appen.
2. Vælg en klippetilstand, og tryk på **Start** for at starte klipping.

6.2 Pause

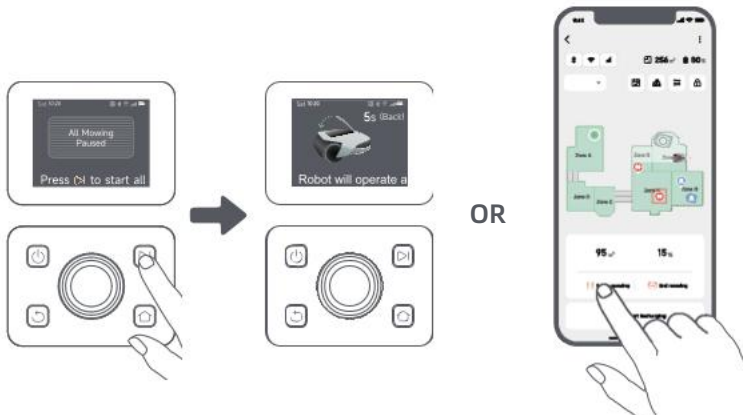
Hvis du vil sætte den aktuelle klippeopgave på pause, kan du trykke på Robottens **Stop**-knap eller trykke på **Pause** i appen.

Bemærk: Robotten kan ikke startes direkte via appen, når der er trykket på **Stop**-knappen. For at genoptage driften skal du indtaste din PIN-kode på kontrolpanelet.




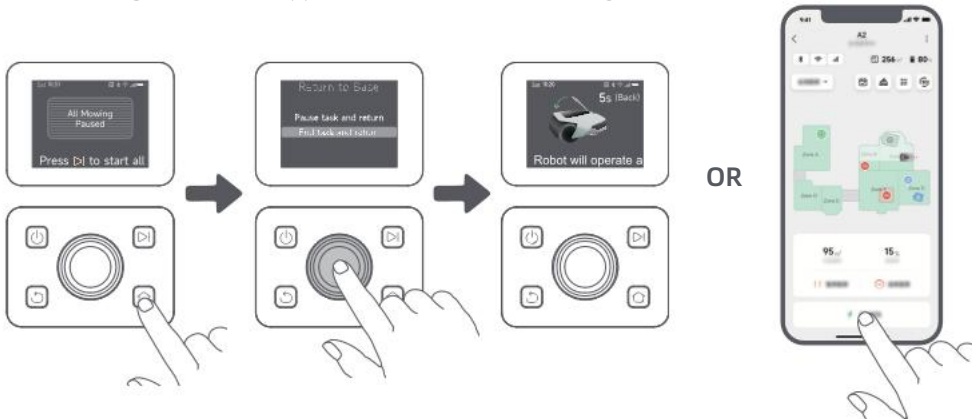
6.3 Genoptage klipping

For at genoptage opgaven, når robotten er sat på pause, resstheskal der trykkes på **▶** -knappen, og topdækslet skal herefter lukkes inden for 5 sekunder. Robotten vil genoptage den forrige græsslåningsopgave. Du kan genoptage græsslåningsopgaven ved at trykke på **Fortsæt** i appen.



6.4 Tilbage til ladestationen

For at sende robotten tilbage til ladestationen skal du trykke på  på kontrolpanelet. Bekræft, at den aktuelle opgave skal sættes på pause eller annulleres, og **luk** derefter **det øverste dæksel** inden for 5 sekunder. Robotten vender automatisk tilbage til ladestationen for at genoplade. Alternativt kan du vælge **Start vend tilbage til station** i appen for at sende robotten tilbage.



7 Dreamehome-appen

Hvor du kan få mere at vide


Dreamehome-appen er mere end en fjernstyring. Du kan udføre mange opgaver via appen: foretage forskellige indstillinger på afstand, afprøve forskellige klippetilstande, redigere kortet frit og justere klippeplaner.

7.1 Klippetilstande

Robotten tilbyder forskellige tilstande for at slå græs. Du kan skifte mellem tilstande via appen herunder slåning af hele området, zoneslåning, kantslåning, punktslåning og manuel tilstand.




7.2 Klippeformer

Tilpas din græsplæne ved at tilføje former gennem  > **Kortredigering** > **Former** i appen. Definerede former vil blive udelukket fra klipning i alle klippetilstande. Du kan ændre deres position, størrelse eller fjerne dem i **Former**.




7.3 EdgeMaster™ Skiveblad

EdgeMaster™ -skivebladet er designet til at bevæge sig til siden, når den når græsplænenes kant, hvilket sikrer et renere snit. For at aktivere denne funktion skal du gå til  > **Indstillinger for kantslåning** > **EdgeMaster™** i appen.



7.4 Tidsplan

Når det første kort er udfyldt, opretter Robotten automatisk to ugentlige tidsplaner for klipning i forhold til plænenes størrelse, nemlig "**Tidsplan forår/sommer**" og "**Tidsplan efterår/vinter**". Du kan trykke på  i appen for at indstille tidsplanerne i detaljer. Med planlægningsfunktionen kan du helt overlade det daglige klippearbejde til robotten. Du behøver kun at vedligeholde robotten regelmæssigt.

Bemærk: Hvis du er bekymret for, at Robotten kan forstyrre dig eller dine naboer, når den arbejder selvstændigt i bestemte tidsperioder, kan du gå til **Indstillinger > Forstyr ikke** og angive **Forstyr ikke**-tid i appen.



7.5 Børnelås

Hvis du er bekymret for, at børn kan betjene robotten, skal du gå til **Indstillinger** og aktivere funktionen **Børnelås** i appen. Når funktionen er aktiveret, låses robotten, hvis der ikke udføres nogen handlinger i 5 minutter, når dækslet er åbent.



7.6 Regnbeskyttelse

Hvis du er bange for, at dårlige vejrforhold kan påvirke græsslåningsarbejdet, kan du aktivere funktionen Regnbeskyttelse under Indstillinger på kontrolpanelet eller i appen. Når denne funktion er aktiveret, sætter robotten græsslåningen på pause og vender tilbage til ladestationen, når det regner. Du kan indstille tiden for regnbeskyttelse i appen.

Bemærk: Klipning af vådt græs kan beskadige din græsplæne. Det er tilrådeligt at forlænge beskyttelsestiden for at lade græsset tørre, før du klipper igen.



7.7 Frostbeskyttelse

Hvis temperaturen falder under **6° C**, kan græsslåning permanent skade græsplænen. Batteriet vil ikke oplades som en sikkerhedsforanstaltning. For at forhindre dette kan du aktivere funktionen **Frostbeskyttelse** i **Indstillinger**, enten via kontrolpanelet eller appen. Dette vil automatisk sætte græsslåningen på pause og sende robotten tilbage til opladningsstationen, når temperaturen falder under **6° C**. Robotten vil genoptage græsslåningen, når temperaturen stiger over **11° C**.



7.8 Sikkerhedsfunktioner

Robotten er udstyret med flere tyverisikringsfunktioner, drevet af den indbyggede GPS for øget sikkerhed. Derudover kan frontkameraet registrere menneskelig tilstedeværelse, hvilket gør robotten til en effektiv havevogter.



7.8.1 Løftealarm

Med denne funktion aktiveret vil en alarm straks gå i gang, når robotten løftes, og robotten vil blive låst. For at genoptage driften skal du først indtaste PIN-koden på robotten.



7.8.2 Uden for kortet-alarm

Når denne funktion er aktiveret, låses Robotten og alarmen aktiveres omgående, hvis den er uden for kortet.



7.8.3 Placering i realtid

Når funktionen er aktiveret, kan du se robottens aktuelle placering i Google Maps.




7.8.4 Advarsel om registrering af menneskelig tilstedeværelse

Når den er aktiveret, vil robotten underrette dig ved registrering af menneskelig tilstedeværelse.




7.8.5 Video i realtid

Tryk på  for at få vist et live videofeed fra robottens frontkamera, som giver dig adgang i realtid til at overvåge din have når som helst og hvor som helst.



7.8.6 Patruljering

Mens robotten er på standby, kan du sende den på patrulje langs bestemte skillelinjer eller steder i din have via appen. For at åbne denne funktion, skal du gå til  > **Patruljering**.



7.9 Brugerdefineret opladningsperiode

For at tilpasse robotens opladningsperiode til specifikke timer kan du aktivere funktionen **Brugerdefineret opladningsperiode** via **Indstillinger** > **Opladning** i appen. Når aktiveret, vil robotten oplade sig selv til 20 %, når batteriniveauet er lavt, forudsat der ikke er nogen klippeopgaver. Den vil fuldføre en fuld opladning kun i den angivne opladningsperiode. Du kan også tilpasse **Batteriniveau til automatisk genopladning** og **Batteriniveau til genoptagelse af opgaver** for at indstille de batteriniveauer, hvor robotten automatisk vender tilbage til ladestationen eller genoptager uafsluttede klippeopgaver.



Bemærk: Dreames udviklingsteam vil løbende foretage **trådløse opdateringer** og vedligeholdelse af firmwaren og appen. Hold øje med opdateringsmeddelelser, eller aktivér funktionen **Automatisk opdatering** for at holde firmwaren og appen opdateret og få glæde af flere funktioner.

8 Vedligeholdelse

For at forbedre robotens ydeevne og levetid bedes du rengøre den regelmæssigt og udskifte slidte dele i henhold til nedenstående frekvens:

Del	Udskiftningsfrekvens
Blade	Hver 6-8. uge eller før
Rengøringsbørste	Hver 12. måned eller før

Bemærk: Du kan kontrollere den resterende tid for knivene og rengøringsbørsten ved at navigere til **Indstillinger** > **Forbrugsvarer og vedligeholdelse** i appen. Efter at have udskiftet forbrugsstofferne som anvist, skal du gå til detaljesiden for forbrugsstoffet og trykke på **Jeg har udskiftet det** for at nulstille timeren.

Bemærk: Hvis du har udpeget områder i din have til rutinemæssig rengøring og vedligeholdelse af robotten, kan du indstille Vedligeholdelsespunkter på kortet ved at navigere til **Indstillinger** > **Gå til Vedligeholdelsespunkt** > **Rediger Punkt**. Når vedligeholdelsespunkterne er indstillet, kan du blot trykke på **Gå** for at dirigere robotten til de udpegede steder for nem vedligeholdelse.

8.1 Rengøring

Rengør din robot regelmæssigt for at forhindre, at græsafklip og snavs ophobes og tilstopper knivskiven og drivhjulene, hvilket kan påvirke dens klippe-, doknings- og bevægelsessevne. Vi anbefaler at bruge et rengøringsæt, der fås i lokale butikker eller online.

⚠ Advarsel: Før rengøring skal du slukke for robotten og tage stikket ud af ladestationen.

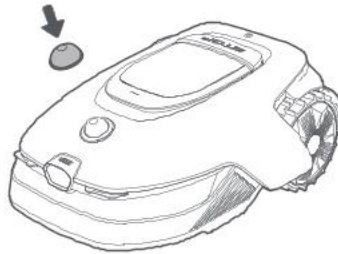
Forsigtighed: For at undgå skader på LiDAR'en skal du sørge for, at LiDAR-beskyttelsesdækslet er påsat, før du vender Robotten på hovedet.

• Kabinet, chassis og skiveblad:

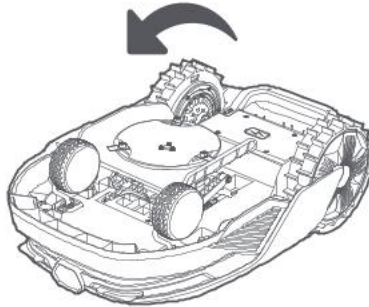
1. Sluk robotten.



2. Sæt beskyttelsesdækslet på LiDAR'en.

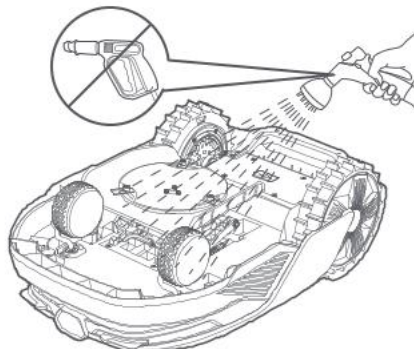


3. Vend robotten på hovedet.



4. Rengør robotens krop, skivebladet og chassiset med en vandslange.

⚠ Advarsel: Rør ikke ved knivene under rengøring af chassiset. Brug handsker under rengøring.
Forsigtighed: Brug ikke en højtryksrenser til rengøring. Brug ikke rengøringsmidler til rengøring.

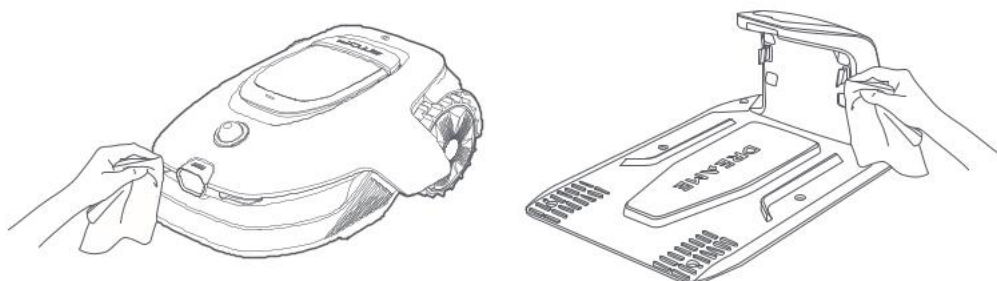


5. Brug en fnugfri klud til forsigtigt at rengøre LiDAR-sensoren.



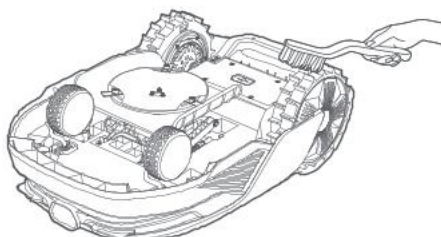
• Opladningskontakter og frontkamera:

Brug en ren klud til at rengøre opladningskontakterne på robotten og ladestationen, og sørg også for at rengøre det forreste kamera. Hold opladningskontakterne og det forreste kamera tørre efter rengøring.



• Drivhjul:

Brug en børste til at fjerne mudder fra hjulene for at sikre godt greb.



8.2 Udskiftning af komponenter

• Udskiftning af bladene

Udskift bladene regelmæssigt for at holde dem skarpe. Det anbefales at udskifte bladene hver **6.-8. uge** eller før. Brug kun originale Dreame-blade.

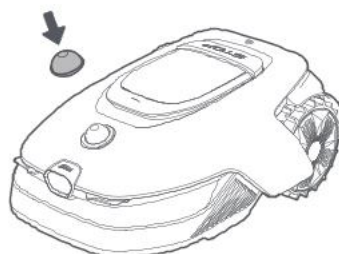
⚠ Advarsel: Sluk venligst robotten. Brug beskyttelseshandsker, før du udskifter knivene.

Bemærk: Udskift alle tre blade samtidig for at sikre et afbalanceret klippesystem.

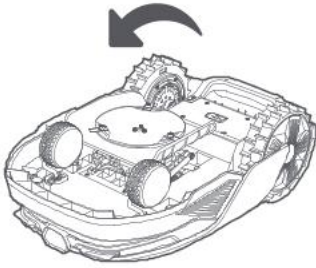
1. Sluk robotten.



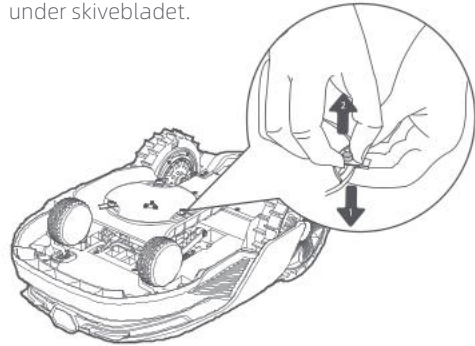
2. Sørg for, at LiDAR-beskyttelsesdækslet er på.



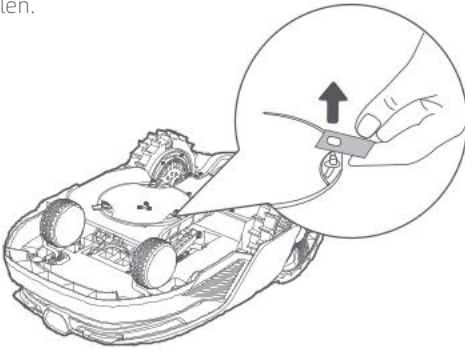
3. Læg robotten på et blødt underlag, og vend den på hovedet.



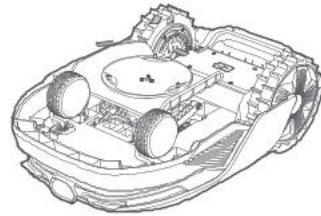
4. Fjern beholderen ved at trykke på knappen under skivebladet.



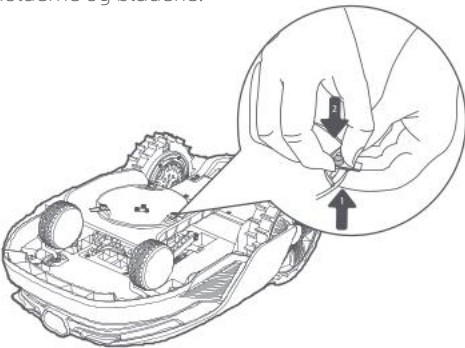
5. Fjern bladet ved at justere hullet i bladet med akslen.



6. Fjern 3 blade og beholdere.



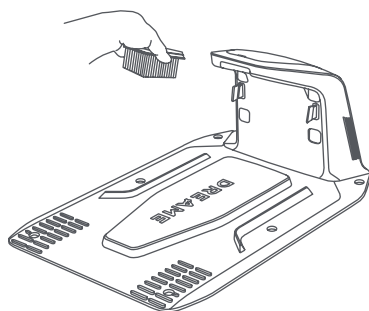
7. Tryk på knappen under skivebladet, og juster hullet i beholderen efter akslen for at fastgøre beholderne og bladene.



8. Sørg for, at bladene kan rotere frit.

• Udskiftning af rengøringsbørsten

Når rengøringsbørsten til LiDAR-sensoren slides, kan børstehårene blive flossede eller forringede, hvilket påvirker rengøringsevnen. Udskift rengøringsbørsten regelmæssigt for at sikre et godt resultat. Det anbefales at udskifte rengøringsbørsten hver **12. måned** eller før.



9 Batteri

Ved langtidsopbevaring skal robotten oplades hver **6. måned** for at beskytte batteriet. Batteriskader forårsaget af overfladning dækkes ikke af den begrænsede garanti. Oplad ikke batteriet ved en omgivelsestemperatur **over 45 ° C** eller **under 6 ° C**. Langtidsopbevaringstemperaturen for batteriet bør være **mellem -10 og 35 ° C**. For at minimere skaden er den anbefalede opbevaringstemperatur for batteriet **mellem 0 og 25 ° C**.

Bemærk: Levetiden for robotens batteri afhænger af, hvor ofte den bruges, og hvor mange timer den er i drift. Hvis batteriet er beskadiget eller ikke kan oplades, må du ikke bortskaffe det nedslidte eller defekte batteri med husholdningsaffald. Overhold de lokale regler for bortskaffelse.

Opladningstilstand med lavt strømforbrug:

Når opladningstilstand med lavt strømforbrug er slået til, deaktiveres funktioner, der ikke er relateret til opladning. (Skærmen og netværket slukkes.)

- For at aktivere opladningstilstand med lavt strømforbrug, skal du trykke og holde samtidig på **▶**-knappen og **⏮**-knappen, og derefter trykke hurtigt på **↻**-knappen 5 gange samtidig. Du vil høre en stemmevejledning: opladningstilstand med lavt strømniveau tændt.
- For at deaktivere opladningstilstand med lavt strømforbrug, skal du genstarte robotten eller trykke hurtigt på **⏻**-knappen 5 gange.

10 Vinteropbevaring

• Robotten

1. Oplad batteriet helt, før du slukker robotten.
2. Rengør Robotten grundigt før vinteropbevaring.
3. Sæt LiDAR-beskyttelsesdækslet på.
4. Opbevar Robotten indendørs på et tørt sted ved en temperatur **over 0 ° C**.

• Ladestation

Træk stikket ud af ladestationen, og opbevar den på et tørt og køligt sted uden direkte sollys.

Bemærk: Efter vinteropbevaring skal du geninstallere ladestationen og placere robotten i den for at oplade. Hvis du geninstallerer ladestationen et andet sted, opdaterer robotten automatisk stationens placering, så snart den oplades og forlader stationen. Hvis du oplever positioneringsfejl på grund af større ændringer i din have, anbefales det at kortlægge området igen.

11 Transport

Ved transport over længere afstand, skal du sørge for at robotten er slukket. Det anbefales at bruge den originale emballage. Sæt LiDAR-beskyttelsesdækslet på.

⚠ Advarsel: Sluk robotten før transport.

⚠ Advarsel: Løft robotten ved det bageste håndtag og hold klingepladen væk fra kroppen.

12 Fejlfinding

Problem	Årsag	Løsning
Robotten er ikke forbundet til appen.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Robotten er ikke inden for wi-fi-signalets dækning eller Bluetooth-rækkevidde. 2. Robotten er slukket eller ved at genstarte. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kontrollér, om Robotten har afsluttet processen med at tænde. 2. Kontrollér, om routeren fungerer korrekt. 3. Gå tættere på Robotten for at etablere en Bluetooth-forbindelse.
Robotten løftet.	Hjulet er ikke på jorden.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sæt Robotten tilbage på et fladt underlag. 2. Indtast PIN-koden på robotten og bekræft. 3. Robotten kan ikke krydse objekter, der er højere end 4 cm. Sørg for et jævnt underlag hvor den arbejder.
Robotten hælder.	Robotten hælder mere end 37°.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sæt Robotten tilbage på et fladt underlag. 2. Indtast PIN-koden på robotten og bekræft. 3. Robotten kan ikke forcere skråninger på mere end 50% (27°).
Robotten fanget.	Robotten er fanget og kan ikke komme ud.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Fjern de omkringliggende forhindringer, og prøv igen. 2. Flyt manuelt Robotten til et fladt og åbent sted på kortet, og prøv at starte opgaven igen. Hvis du fortsat oplever dette problem, så prøv igen, når Robotten er i ladestationen. 3. Tjek, om der er huller i jorden. Fyld hullerne op før klipning for at forhindre, at Robotten bliver fanget. 4. Tjek, om det omgivende græs er højere end 10 cm. Du kan justere forhindringshøjden eller bruge en skubbeklipper til at klippe plænen på forhånd for at forhindre, at Robotten bliver fanget. 5. Hvis Robotten ofte bliver fanget på dette sted, kan du indstille det som en undvigelseszone.
Fejl på venstre/højre baghjul.	Hjulet kan ikke rotere, eller der er et problem med hjulmotoren.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Rengør baghjulene, og prøv igen. 2. Hvis du fortsat støder på denne fejl, så prøv at genstarte robotten. 3. Hvis problemet varer ved, skal du venligst kontakte eftersalgsservice.
Skiveblad kan ikke rotere.	Skivebladet kan ikke rotere normalt, eller der er et problem med klippemotoren.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Rengør skivebladet, og prøv igen. 2. Tjek, om det omgivende græs er højere end 10 cm. Du kan bruge en skubbeklipper til at klippe plænen på forhånd for at forhindre, at skivebladet blokeres af højt græs. 3. Kontrollér, om der er vand under skivebladet. Hvis det er tilfældet, så flyt robotten til et tørt sted og prøv derefter igen. 4. Hvis du fortsat støder på denne fejl, så prøv at genstarte robotten. 5. Hvis problemet varer ved, skal du venligst kontakte eftersalgsservice.
Skivebladet kan ikke bevæge sig op eller ned.	Skivebladet kan ikke bevæge sig op eller ned.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Rengør skivebladet, og prøv igen. 2. Hvis du fortsat støder på denne fejl, så prøv at genstarte robotten. 3. Hvis problemet varer ved, skal du kontakte eftersalgsservice.

Problem	Årsag	Løsning
Skivebladet kan ikke bevæge sig til siden.	Skivebladet kan ikke bevæge sig til siden.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Rens skæresystemet, og fjern eventuelt snavs eller fremmedlegemer. 2. Hvis du fortsætter med at støde på denne fejl, kan du først deaktivere EdgeMaster™ -funktionen. 3. Hvis problemet fortsætter, bedes du kontakte kundeservice.
Fejl i kofanger.	Sensoren i den forreste kofanger udløses konstant.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Tjek, om Robotten sidder fast et sted. 2. Tryk forsigtigt på kofangeren, og sørg for, at den skubber sig tilbage. 3. Hvis du fortsat støder på denne fejl, så prøv at genstarte robotten. 4. Hvis problemet varer ved, skal du venligst kontakte eftersalgsservice.
Fejl i opladning.	Robotten tilsluttes ladestationen, men der er problemer med ladestrømmen eller spændingen.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Tjek, at ladestationen er korrekt tilsluttet strøm. 2. Tjek, at Robottens og ladestationens opladningskontakter er rene. 3. Når dette er tjekket, så prøv at sætte Robotten i ladestationen igen. 4. Hvis problemet varer ved, skal du venligst kontakte eftersalgsservice.
Batteritemperatur for høj.	Batteriets temperatur er $\geq 60^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Brug Robotten, hvor omgivelsestemperaturen er under 40°C. Du kan vente, indtil batteritemperaturen bliver sænket automatisk. 2. Du kan slukke for Robotten og genstarte den efter et stykke tid. 3. Hvis problemet varer ved, skal du venligst kontakte eftersalgsservice.
Batteritemperatur er høj.	Batteriets temperatur er $\geq 45^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Opladning kan mislykkes, når batteritemperaturen overstiger 45°C. 2. Brug Robotten, hvor omgivelsestemperaturen er under 40°C.
Batteritemperatur er lav.	Batteriets temperatur er $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Opladning kan mislykkes, når batteritemperatur er under 6°C. 2. Brug Robotten, hvor omgivelsestemperaturen er over 6°C.
LiDAR er blokeret.	LiDAR er blokeret (f.eks. er LiDAR-beskyttelsesdækslet ikke fjernet).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Fjern LiDAR-beskyttelsesdækslet, og prøv igen. 2. Hvis lidaren på toppen af robotten er meget snavset, så rengør den med en fnugfri klud, og prøv derefter igen.
Fejlfunktion i LiDAR.	LiDAR er meget snavset, eller der er en sensorfejl.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kontrollér, om lidaren er snavset. Rengør den om nødvendigt, og prøv igen. 2. Hvis du fortsat støder på denne fejl, så prøv at genstarte robotten. 3. Hvis problemet fortsætter, så kontakt eftersalgsservice.
LiDAR er beskidt.	LiDAR er beskidt.	Tør LiDAR-sensoren på toppen af robotten med en ren klud. Hold LiDAR tør efter rengøring.
LiDAR-temperaturen er høj.	LiDAR-temperatur er $\geq 80^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Robotten vil automatisk forsøge at vende tilbage til ladestationen for at køle af. 2. Sørg for, at robotten opererer ved en omgivelsestemperatur under 40°C.

Problem	Årsag	Løsning
		<ol style="list-style-type: none"> Placer robotten i et skyggefuldt, køligt og godt ventileret område. Alarmen stopper, når temperaturen falder til et normalt niveau. Robotten genoptager automatisk driften, når alarmen stopper. Hvis problemet fortsætter, kontakt venligst eftersalgsservice.
LiDAR-temperaturen er for høj.	LiDAR-temperatur er $\geq 90\text{ }^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> LiDAR er slukket på grund af høje temperaturer. Sørg for, at robotten opererer ved en omgivelsestemperatur under $40\text{ }^{\circ}\text{C}$. Placer robotten i et skyggefuldt, køligt og godt ventileret område. Alarmen stopper, når temperaturen falder til et normalt niveau. Hvis problemet fortsætter, kontakt venligst eftersalgsservice.
Robotten kan ikke positionere sig.	Positioneringen er mistet.	<ol style="list-style-type: none"> Tjek, om LiDAR'en øverst på Robotten er snavset. Skidt vil påvirke positionering. Flyt manuelt Robotten til et åbent sted på kortet, og prøv at starte opgaven igen. Hvis positioneringen ikke gendannes, kan du fjernstyre Robotten tilbage til ladestationen via appen og derefter starte klippeopgaven.
Sensorfejl.	Sensorfejl.	<ol style="list-style-type: none"> Genstart Robotten, og prøv igen. Hvis problemet varer ved, skal du venligst kontakte eftersalgsservice.
Robotten er i undvigelseszonen.	Robotten er i undvigelseszonen.	<ol style="list-style-type: none"> Flyt robotten manuelt ud af den forbudte zone, og prøv igen. Fjernstyr robotten via appen for at flytte den ud af den forbudte zone, og prøv derefter igen.
Robotten er uden for kortet.	Robotten er uden for kortet.	<ol style="list-style-type: none"> Flyt manuelt robotten inden for kortet, og prøv igen. Fjernstyr robotten inden for kortet via appen, og prøv igen.
Nødstop er aktiveret.	Der er blevet trykket på Robottens Stop-knap.	Indtast PIN-koden på robotten og bekræft.
Lavt batteri. Robotten lukker snart ned.	Batteriniveauet er $\leq 10\%$.	Sæt Robotten i ladestationen for at oplade den.
Robotten er væk fra kortet. Risiko for tyveri.	Robotten er væk fra kortet.	<ol style="list-style-type: none"> Indtast pinkode for at bekræfte. Du kan deaktivere Ude-af-kort-alarmen i indstillinger i appen.
Kunne ikke vende tilbage til ladestationen.	Robotten kan ikke finde ladestationen, når den vender tilbage til ladestationen.	<ol style="list-style-type: none"> Tjek, om der er forhindringer, der blokerer Robotten. Fjern forhindringerne, og prøv igen. Fjernstyr Robotten tilbage til ladestationen via appen.
Kunne ikke dokke i ladestationen.	Robotten finder ladestationen, men kan ikke dokke.	<ol style="list-style-type: none"> Tjek, om de reflekterende folier på ladestationen er snavsede eller blokerede. Tjek, om der er forhindringer foran ladestationen. Tjek, om ladestationen er flyttet. Tjek om grundpladen er dækket med tykt mudder. Kontrollér om stationen står på en skråning. Tjek om stationen har strøm.

Problem	Årsag	Løsning
		7. Hjælp robotten med at docke i stationen ved at bruge fjernbetjeningen eller manuelt.
Positionering mislykkedes.	Positioneringen fejler, når Robotten forsøger at starte en klippeopgave.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Tjek, om lidar'en kan være blokeret. Flyt robotten til et fladt og åbent område inden for kortet manuelt, og start opgaven igen. 2. Hvis du fortsætter med at støde på denne fejl, skal du prøve igen, efter robotten er i stationen.
Utilstrækkelig plads til at dreje foran stationen.	Utilstrækkelig plads til at dreje foran stationen.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Hvis stationen er placeret på kanten af kortet eller inden i det, sørg for at der er mindst 1 m fri plads mellem stationens grundplades forreste område og kortets grænse; ellers kan robotten muligvis ikke dreje. 2. Flyt stationen, eller ændr kortet i Kortredigering.
Sti blokeret.	Sti blokeret.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kontroller, om en no-go zone er indstillet på stien. 2. Kontroller, om der er forhindringer, der blokerer for robotten. 3. Hvis robotten stadig ikke kan passere, skal du slette stien i kortredigering og indstille en ny.
Frontkameraet er snavset.	Frontkameraet er snavset.	Tør frontkameraet af med en fnugfri klud.
Der er et problem med det forreste kamera.	Der er et problem med det forreste kamera.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Tør frontkameraet af med en fnugfri klud. 2. Prøv at genstarte robotten. 3. Hvis problemet fortsætter, bedes du kontakte kundeservice.
Forreste kamera blokeret.	Forreste kamera blokeret.	Tør frontkameraet af med en fnugfri klud.
Der opstår fejl i registrering af skillelinje under automatisk kortlægning.	Der opstår fejl i registrering af skillelinje under automatisk kortlægning.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sørg for, at lysforholdene er passende, hverken for lyse eller for svage. 2. Bekræft, at vejret er klart, og undgå tåge eller regn. 3. Sørg for, at frontkameraet er rent og frit. 4. Sørg for, at underlaget er jævnt, da ujævnheder kan påvirke registrering. 5. Hvis registrering af skillelinje fortsat mislykkes, skal du skifte til fjernbetjeningstilstand for kortlægning.

13 Specifikationer

		A2 1200	A2 2000
Grundlæggende oplysninger	Produktets navn	Dreame robotplæneklipper A2	
	Mærke	Dreame	
	Model	MXXA8203	MXXA8202
	Dimensioner	666 × 444 × 273 mm	
	Vægt (inklusive batteri)	16,1 kg	
Klipning	Anbefalet arbejdskapacitet	1.200 m ²	2.000 m ²
	Klippeeffektivitet	Standard: 800 m ² /dag Effektiv: 1.600 m ² /dag	Standard: 1.000 m ² /dag Effektiv: 2.000 m ² /dag
	Klippehøjde	30-70 mm	
	Klippebredde	22 cm	
	Opladningstid ^[2]	52 min	65 min
Støjmissioner	Lydeffektniveau LWA	54 dB(A)	
	Lydstyrke usikkerheder KWA	3 dB(A)	
	Lydtryksniveau LpA	46 dB(A)	
	Lydtryk usikkerheder KpA	3 dB(A)	
Driftsbetingelser	Driftstemperatur	0~50° C Anbefalet: 10~35° C	
	Langtidsopbevarings-temperatur	-10~35° C Anbefalet: 0~25° C	
	IP-klassificering	Robot: IPX6 Ladestation: IPX4 Strømforsyning: IP67	
	Maksimal hældning for klippeområdet	50% (27°)	
Forbindelse	Bluetooth frekvensområde	2400,0-2483,5 MHz	
	Maksimal RF-effekt	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7,49dBm	
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400-2483,5M)	
	Linktjeneste ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

		A2 1200	A2 2000
Kørende motor	Kørehastighed under fjernstyring	0,45 m/s-0,8 m/s	
	Kørehastighed ved klipning	Standard: 0,35 m/s Effektiv: 0,6 m/s	
	Motorstype	Navmotor	
Skæremotor	Hastighed	2200 omdr/min	
Batteri (plæneklipper)	Batterimodel	MBPA10	MBPA14
	Batteritype	Lithium-ion-batteri	
	Nominel kapacitet	4000 mAh	5000 mAh
	Nominel spænding	18 V DC	
Strømforsyning	Opladermodel	MPAA10/MPAA20	
	Indgangsspænding	100~240 V AC	
	Udgangsspænding	20 V DC	
	Udgangsstrøm	3 A	
Opladnings - station	Opladerstationsmodel	MCA10	
	Indgangsspænding	20 V DC	
	Udgangsspænding	20 V DC	
	Indgangsstrøm	3 A	
	Udgangsstrøm	3 A	
Tilbehør	Ekstra blade og holdere	9/3	
	Knivmodel	MBKA10/MQBA10	

Standarder	Bånd	Uplink (MHz)	Downlink (MHz)	Maks RF udgangseffekt	GNSS	Frekvensbånd
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2		
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2		
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2		
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2		
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2		
	41	2496 - 2690	2496 - 2690	23 ± 2		
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
WCDMA	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		

[2] Opladningstiden gælder, når robotten automatisk vender tilbage til ladestationen ved lavt batteriniveau.

[3] Omfattede lande/områder: Albanien, Andorra, Østrig, Belgien, Bosnien-Hercegovina, Bulgarien, Kroatien, Cypern, Tjekkiet, Danmark, Estland, Finland, Frankrig, Tyskland, Grækenland, Guernsey, Ungarn, Island, Irland, Italien, Kosovo, Letland, Liechtenstein, Litauen, Luxembourg, Makedonien, Malta, Moldova, Monaco, Montenegro, Holland, Norge, Polen, Portugal, Rumænien, Serbien, Slovakiet, Slovenien, Spanien, Sverige, Schweiz, Storbritannien, Ukraine.

Bemærk: Specifikationerne kan ændres sig, da vi løbende forbedrer vores produkt. Du kan finde de seneste oplysninger på vores hjemmeside <https://global.dreametech.com/>.

Alkuperäisen käyttöohjeen käännös

Sisällysluettelo

1 Turvallisuusohjeet	P201
2 Tuotteen esittely	P205
3 Asennus	P208
4 Valmistelu ensimmäistä käyttökertaa varten	P210
5 Kartoita puutarhasi	P216
6 Käyttö	P221
7 Dreamehome-sovellus	P224
8 Huolto	P227
9 Akku	P231
10 Talvisäilytys	P231
11 Kuljetus	P231
12 Vianmääritys	P232
13 Tekniset tiedot	P236

1 Turvallisuusohjeet

1.1 Yleiset turvallisuusohjeet

- Lue käyttöohje huolellisesti ja ymmärrä se ennen tuotteen käyttöä.
- Käytä tuotteen kanssa vain Dreamen suosittelemia laitteita. Kaikki muu käyttö on virheellistä.
- Älä anna lasten olla koneen läheisyydessä tai leikkiä sillä sen ollessa toiminnassa.
- Älä käytä tuotetta alueilla, joilla ihmiset eivät tiedä sen läsnäolosta.
- Kun käytät tuotetta manuaalisesti Dreamehome-sovelluksen kautta, älä juokse. Kävele aina, varo askeleitasi rinteissä/mäissä ja varmista tasapainosi.
- Vältä tuotteen käyttöä, kun työalueella on ihmisiä, erityisesti lapsia tai eläimiä.
- Jos tuotetta käytetään yleisillä alueilla, aseta työalueen ympärille varoituskylyt, joissa on seuraava teksti: " Varoitus! Automaattinen ruohonleikkuri! Pysy poissa koneen luota! Valvo lapsia!"
- Käytä tukevia jalkineita ja pitkiä housuja, kun käytät tuotetta.
- Tuotteen vaurioitumisen sekä ajoneuvo- ja henkilöonnettomuuksien välttämiseksi, älä aseta työalueita tai kuljetusreittejä yleisten kulkuväylien poikki.
- Älä koske liikkuviin vaarallisiin osiin, kuten leikkuupäähän, ennen kuin se on pysähtynyt kokonaan.
- Hakeudu lääkärin hoitoon loukkaantumisen tai onnettomuuden sattuessa.
- Aseta tuote POIS **PÄÄLTÄ** ennen tukosten poistamista, huoltotoimenpiteitä tai tuotteen tutkimista. Jos tuote tarvitsee epänormaalisti, tarkista se vaurioiden varalta ennen uudelleenkäynnistämistä. Älä käytä tuotetta, jos jokin osa on viallinen.
- Älä asenna pääkaapelia alueille, joissa tuote leikkaa. Noudata kaapelin asennusta varten annettuja ohjeita.
- Käytä tuotteen lataamiseen vain pakkauksen mukana toimitettua lataustelakkaa. Virheellinen käyttö voi aiheuttaa sähköiskun, ylikuumenemisen tai syövyttävän nestevuodon akusta. Jos elektrolyyttinestettä vuotaa laitteesta, huuhtelee alue vedellä/neutraloivalla aineella ja hakeudu lääkäriin, jos syövyttävää nestettä joutuu silmiin.
- Kun kytket pääkaapelin pistorasiaan, käytä vikavirtasuojakytkin (RCD), jonka suurin laukaisuvirta on 30 mA.
- Käytä vain Dreamen suosittelemia alkuperäisiä akkuja. Tuotteen turvallisuutta ei voida taata muilla kuin alkuperäisillä akuilla. Älä käytä akkuja, joita ei voi ladata.
- Pidä jatkojohdot kaukana liikkuvista vaarallisista osista, jotta johdot eivät vaurioidukaan ja pääse kosketuksiin jännitteisten osien kanssa.
- Tässä asiakirjassa käytetyt kuvat ovat vain viitteellisiä. Ks. todelliset tuotteet.
- Älä koskaan anna seuraavien henkilöiden käyttää konetta: lapset, tai henkilöt, joilla on heikentyneet fyysiset, sensoriset tai henkiset kyvyt, tai joilla ei ole riittävästi kokemusta ja tietoa, tai henkilöt, jotka eivät tunne näitä ohjeita. Paikalliset määräykset voivat rajoittaa käyttäjän ikää.
- Älä kytke tai kosketa vaurioitunutta kaapelia ennen kuin se on irrotettu pistorasiasta. Jos kaapeli vaurioituu käytön aikana, irrota pistoke pistorasiasta. Kulunut tai vaurioitunut kaapeli lisää sähköiskun vaaraa, ja huoltohenkilöstön on vaihdettava se.
- Älä työnnä tuotetta voimakkaasti tai nopeasti, sillä se voi vahingoittaa tuotetta.
- RF-altistumisvaatimuksen noudattamisen ylläpitämiseksi laitteen ja ihmisen välillä tulee ylläpitää 35 cm:n etäisyyttä.
- Käytä akun lataamiseen vain tämän laitteen mukana toimitettua irrotettavaa latausyksikköä.

1.2 Turvallisuusohjeet asennukseen

- Vältä lataustelakan asentamista alueille, joissa ihmiset voivat kompastua siihen.
- Älä asenna lataustelakkaa alueille, joissa on vaara seisovan veden muodostumisesta.
- Älä asenna lataustelakkaa lisävarusteineen 60 cm:n etäisyydelle palavasta materiaalista. Lataustelakan ja virtalähteen toimintahäiriöt tai ylikuumeneminen voivat aiheuttaa palovaaran.

1.3 Turvallisuusohjeet käyttöön

- Pidä kädet ja jalat kaukana pyörivistä teristä. Älä aseta käsiäsi tai jalkojasi tuotteen lähelle tai sen alle, kun se on päällä.
- Älä nosta tai siirrä tuotetta, kun se on päällä.
- Käytä pysäköintitilaa tai aseta laite **POIS PÄÄLTÄ**, kun työalueella on ihmisiä, erityisesti lapsia tai eläimiä.
- Varmista, ettei nurmikolla ole esineitä, kuten kiviä, oksia, työkaluja tai leluja. Muussa tapauksessa terät voivat vahingoittaa, kun ne joutuvat kosketuksiin jonkin esineen kanssa.
- Älä aseta esineitä tuotteen tai latausaseman päälle.
- Älä käytä tuotetta, jos **STOP**-painike ei toimi.
- Vältä törmäyksiä tuotteen ja ihmisten tai eläinten välillä. Jos ihminen tai eläin joutuu tuotteen tielle, pysäytä se välittömästi.
- Aseta laite aina **POIS PÄÄLTÄ**, kun se ei ole käytössä.
- Tuotetta ei saa käyttää samanaikaisesti sadettimen kanssa. Käytä ajastustoimintoa varmistaaksesi, että tuote ja sadetin eivät toimi samaan aikaan.
- Vältä liitännäkannan sijoittamista sadettimien asennuskohtiin.
- Älä käytä tuotetta, jos työalueella on seisovaa vettä, esimerkiksi rankkasateen tai veden kerääntymisen aikana.

1.4 Turvallisuusohjeet huoltoon

- Aseta laite aina **POIS PÄÄLTÄ**, kun huollat sitä.
- Varmista pesun jälkeen, että asetat tuotteen maahan normaalissa asennossaan, ei ylösalaisin.
- Älä käännä tuotetta väärinpäin alustan puhdistamiseksi. Jos käännät sen väärinpäin puhdistusta varten, varmista, että palautat sen puhdistuksen jälkeen oikeaan asentoon. Tämä varotoimenpide on tarpeen, jotta vesi ei pääse tunkeutumaan moottoriin ja mahdollisesti vaikuttamaan normaaliin toimintaan.
- Ilrota pistoke lataustelakasta tai käytä poiskytkentälaitetta ennen lataustelakan puhdistamista tai huoltoa.
- Älä käytä painepesuria tai liuottimia tuotteen puhdistamiseen.

1.5 Akun turvallisuus

Litiumioniakut voivat räjähtää tai aiheuttaa tulipalon, jos niitä puretaan, oikosuljetaan, altistetaan vedelle, tulelle tai korkeille lämpötiloille. Käsittele niitä varoen, älä pura tai avaa akkua, ja vältä kaikenlaista sähköistä tai mekaanista väärinkäyttöä. Säilytä ne suojassa suoralta auringonvalolta.






1. Käytä vain valmistajan toimittamaa akkulaturia ja virtalähdettä. Sopimattoman laturin ja virtalähteen käyttö voi aiheuttaa sähköiskun ja/tai ylikuumenemisen.
2. ÄLÄ YRITÄ KORJATA TAI MUUTTAA AKKUJA! Korjausyritykset voivat aiheuttaa vakavia henkilövahinkoja räjähdys- tai sähköiskun vuoksi. Jos vuotoja muodostuu, niistä vapautuvat elektrolyytit ovat syövyttäviä ja myrkyllisiä.
3. Tämä laite sisältää akkuja, jotka vain ammattitaitoiset henkilöt voivat vaihtaa.

1.6 Jäännösriskit

Käytä teriä vaihtaessasi suojakäsineitä loukkaantumisten välttämiseksi.

1.7 Symbolit ja merkit

	<p>VAROITUS - Lue käyttöohjeet ennen koneen käyttöä.</p>
	<p>VAROITUS - Pidä turvallinen etäisyys koneesta käytön aikana.</p>
	<p>VAROITUS - Käytä poiskytkentälaitetta ennen koneella työskentelyä tai sen nostamista.</p>
	<p>VAROITUS - Älä istu koneen päälle milloinkaan.</p>
	<p>VAROITUS - Tätä tuotetta ei saa hävittää tavallisen kotitalousjätteen mukana. Varmista, että tuote kierrätetään paikallisten lakisääteisten vaatimusten mukaisesti.</p>

	Tämä tuote on sovellettavien EY-direktiivien mukainen.
	Luokka III
	Lue ohjeet ennen lataamista.
	Tasavirta
	Luokka II

TARCOITETTU KÄYTTÖ

Puutarhatuote on tarkoitettu kotinurmikon leikkaamiseen. Se on suunniteltu leikkaamaan usein, mikä ylläpitää terveellisempää ja paremman näköistä nurmikkoa kuin koskaan ennen. Riippuen nurmikkosi koosta, leikkurisi voidaan ohjelmoida toimimaan milloin tahansa tai millä tahansa taajuudella. Se ei sovellu kaivamiseen, lakaisemiseen tai lumen puhdistamiseen.



Täten TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd., vakuuttaa, että radiolaitteen malli Dreame MXXA8203/ MXXA8202 on direktiivin 2014/53/EU mukainen. EU:n vaatimustenmukaisuusvakuutuksen koko teksti on saatavilla seuraavassa Internet-osoitteessa: <https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity>.

Yksityiskohtainen sähköinen käyttöopas on osoitteessa <https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Verkkoturvallisuutta koskeva ilmoitus

Seuraavat tiedot on tarkoitettu varmistamaan tämän laitteen turvallinen käyttö verkkoympäristöissä:

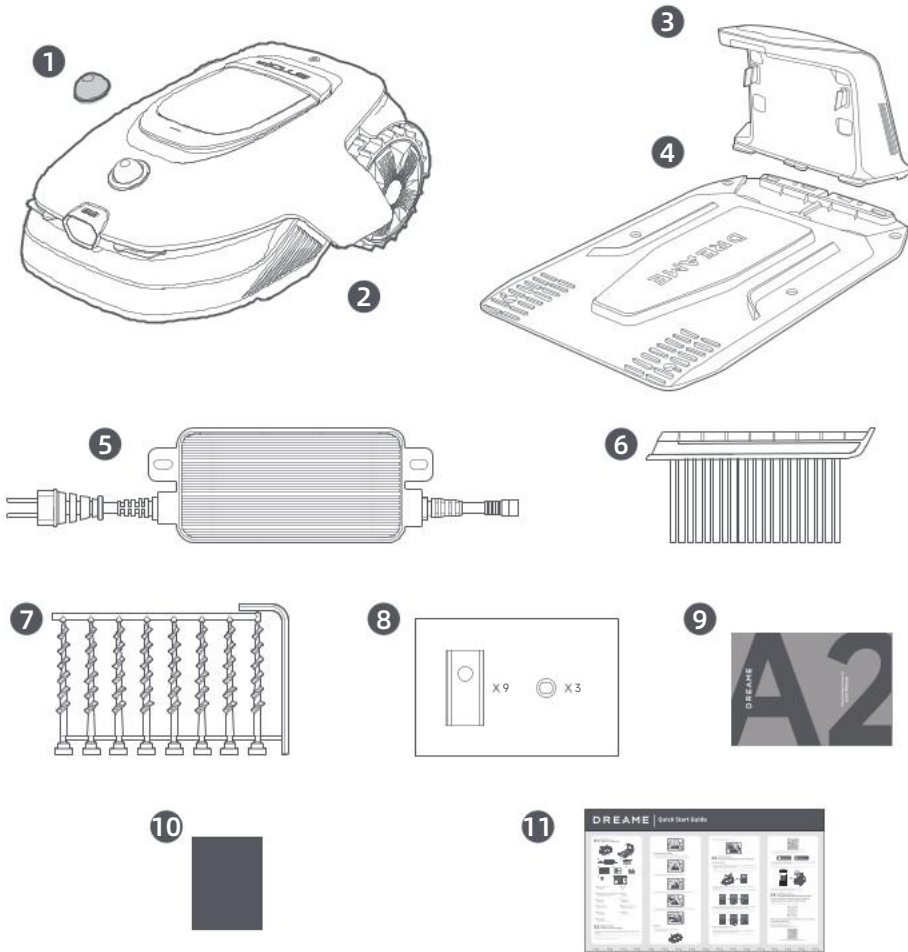
Tämä laite on varustettu useilla verkkoyhteysominaisuuksilla, kuten Ethernet-portilla (RJ-45), langattomalla Wi-Fi-tietoliikennemuodulilla ja USB-virheenkorjausrajapinnalla. Seuraavat verkkopalvelut ovat oletusarvoisesti käytössä käynnistyksen yhteydessä:

- **Web-määrittäminen (HTTP/HTTPS):** Kuuntelee porttia 80 (HTTP) ja porttia 443 (HTTPS) paikallista määrittäystä ja tilanvalvontaa varten. Tietovuotojen estämiseksi on suositeltavaa poistaa HTTP-palvelu käytöstä heti asennuksen jälkeen ja ottaa käyttöön vain HTTPS luotettavan TLS-varmenteen kanssa.
- **Device Broadcasting (mDNS/SSDP):** Käytetään laitteen automaattiseen tunnistamiseen lähettämällä laitetiedot lähiverkkoon (LAN). Jos näitä palveluita ei tarvita, on suositeltavaa poistaa ne käytöstä tietojen skannausriskin vähentämiseksi.
- **USB-liitäntä:** Käytetään paikallisiin laiteohjelmistopäivityksiin ja lokitietojen poimintaan. Kun virheenkorjaustila on käytössä, se voi paljastaa järjestelmätiedostojen käyttöoikeudet. On suositeltavaa rajoittaa käyttö vain valtuutetulle henkilöstölle ja poistaa tämä käyttöliittymä käytöstä, kun laitetta ei huolleta.

Yksityiskohtaiset konfigurointiohjeet ovat kohdassa *Valmistelu ensimmäistä käyttökertaa varten*.

2 Tuotteen esittely

2.1 Mitä laatikossa on



1 LiDAR-suojakansi

2 Robotti

3 Lataustorni
(10 m:n jatkojohdolla)

4 Pohjalevy

5 Virtalähde

6 Puhdistusharja

7 Ruuvit x 8, kuusiokoloavain

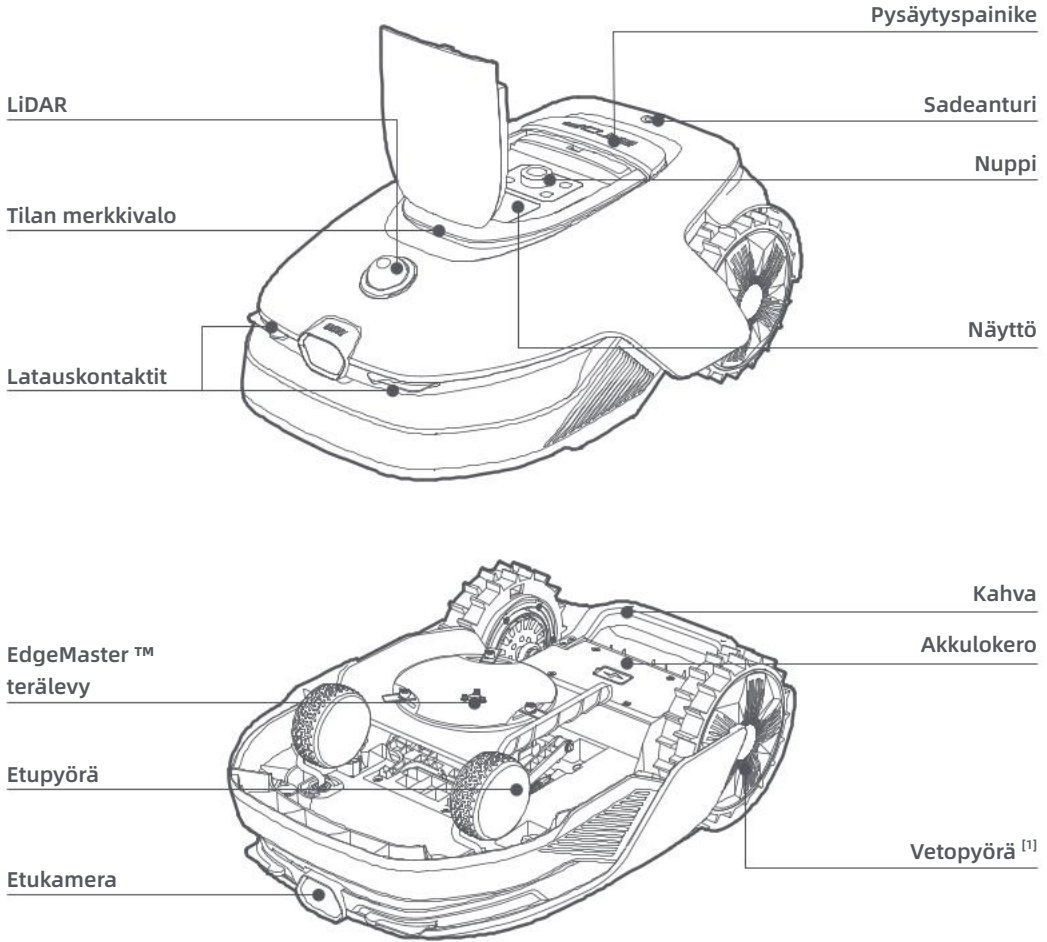
8 Varaterät x 9 ja pidikkeet x 3

9 Käyttöohje

10 Nukkaamaton puhdistusliina

11 Pikaopas

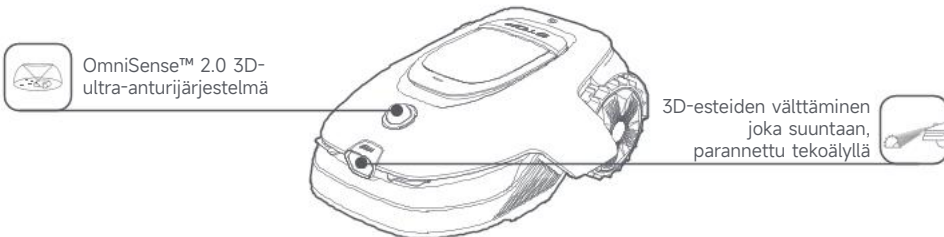
2.2 Tuotteen yleiskatsaus



[1] Varustettu napamoottoreilla.

2.3 OmniSense™ 2.0: 3D Ultra-tunnistusjärjestelmä tekoälykameralla


Nosta nurmikonhoito uudelle tasolle OmniSense™ 2.0:lla, joka on uraauurtava 3D Ultra-tunnistusjärjestelmä algoritmiavusteisella HDR-kameralla, joka tarjoaa entistä tarkemman ja kattavamman kuvan puutarhan 3D-ympäristöstä.



2.4 Link-palvelu, jossa on GPS ja 4G-yhteys

Robotti on varustettu Link-palvelulla, joka tarjoaa 4G-matkapuhelinverkko-yhteyden.

Linkkipalvelun käyttöönotto

Käynnistä robotti ja Linkkipalvelu otetaan automaattisesti käyttöön.  syttyy robotin näytössä ja sovelluksessa, mikä osoittaa, että käyttöönotto on onnistunut. Voit tarkastella Link-palvelun käyttötilaa **Yhteydet**-osiossa sovelluksessa.

Kun Link-palvelu on aktivoitu, voit etävalvoa robottisi tilaa ja käynnistää leikkuutehtäviä ilman Wi-Fi-yhteyttä. Lisäksi sisäänrakennettu GPS mahdollistaa sijainnin seurannan reaaliajassa, mikä parantaa robotin varkaussuojausta. Voit seurata sen sijaintia milloin tahansa ja mistä tahansa sekä vastaanottaa ilmoituksia, jos se poistuu määritetyn kartta-alueen ulkopuolelle.

Link-palvelu tarjotaan maksuttomana ensimmäisen vuoden ajan aktivoinnista alkaen. Jos haluat jatkaa palvelua sen päättyessä, ota yhteyttä Dreamen huoltopalveluun osoitteessa **dreamesupport@dreame.tech**.

2.5 Anturit

Nimi	Kuvaus
LiDAR	Hankkii tietoa ympäristöstä ja helpottaa robotin sijoittamista, esteiden välttämistä sekä veden ja lian havaitsemista. Havaitsemisalue (100 000 luksilla): 40 m 10 %:n heijastuvuudella; 70 m 80 %:n heijastuvuudella Näkökenttä: 360° (vaakasuunta) × 59° (pystysuunta)
Etukamera	Havaitsee esteet, nurmikon rajat ja ihmisten läsnäolon. Näkökenttä: 89° (vaakasuunta), 58° (pystysuunta), 97° (diagonaalinen) Resoluutio: 2 MP
GPS	Voit seurata robotin sijaintia reaaliajassa Google Mapsissa sovelluksen kautta.

3 Asennus

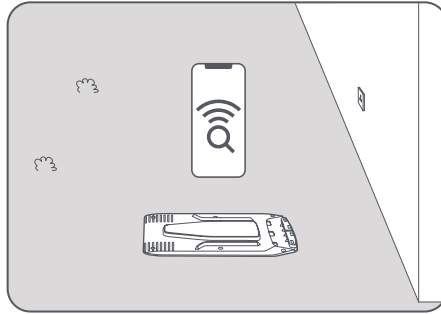
3.1 Valitse sopiva sijainti

- Aseta lataustelakka tasaiselle alustalle lähelle nurmikon reunaa ja pistorasiaa. On suositeltavaa sijoittaa lataustelakka alueelle, jossa on hyvä Wi-Fi-signaalin voimakkuus.

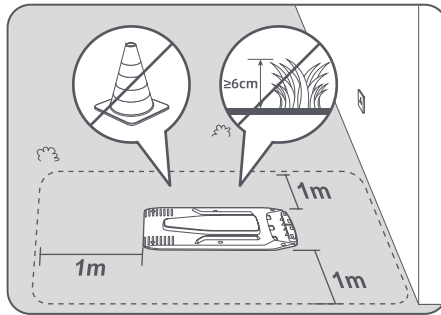
Huomautus: Käytä mobiililaitetta sijainnin Wi-Fi-signaalin voimakkuuden tarkistamiseen. Hyvä Wi-Fi-signaalin voimakkuus parantaa robotin ja sovelluksen välistä yhteyttä.

Tärkeää: Varmista, että maa on tarpeeksi pehmeä ruuvien asentamiseksi.

Tärkeää: Jos latausasema on rinteessä, varmista, että kaltevuus ei ole liian jyrkkä, jotta robotti ei liukuisi takaisin eikä pystyisi telakoitumaan.

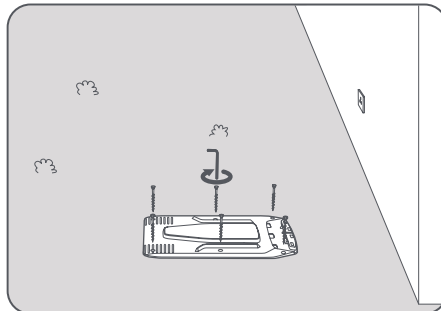


- Pidä vähintään **1 m** vapaata tilaa ilman esteitä lataustelakan vasemmalla, oikealla ja edessä. Varmista, että ruoho paikan ympärillä on lyhyempi kuin **6 cm**. Jos ruoho on korkeampaa, leikkaa se ensin työntöleikkurilla. Korkea ruoho voi vaikeuttaa robotin paluuta lataustelakalle.

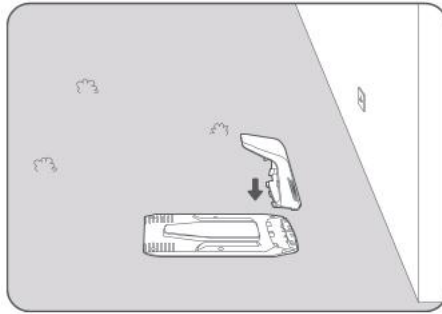


3.2 Asenna lataustelakka

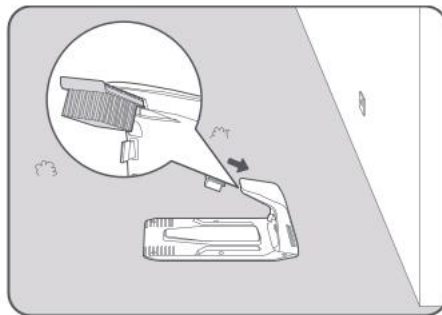
- 1 Kiinnitä pohjalevy maahan mukana toimitetuilla ruuveilla kuusiokoloavaimella.



- 2 Työnnä lataustorni pohjalevyyn, kunnes kuulet naksahduksen.

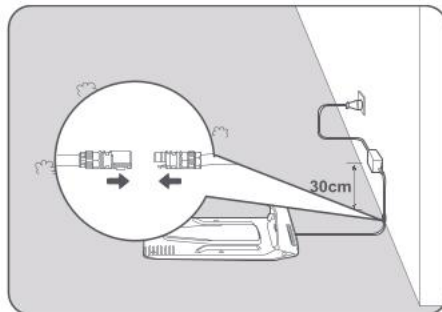


- 3 Aseta puhdistusharja lataustorniin kohdistamalla välilehti aukkoon.



- 4 Kytke virtalähde jatkojohtoon ja liitä se sitten pistorasiaan. Pidä virtalähde vähintään **30 cm** maanpinnan yläpuolella.

Huomautus: Lataustelakan LED-merkkivalo palaa jatkuvasti **sinisenä**, jos virta on päällä.



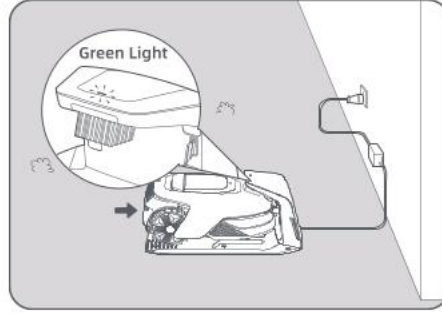
- 5 Poista LiDAR-suojakansi.



6 Laita robotti lataustelakkaan latausta varten. Varmista, että robotin ja lataustelakan latauskontaktit on kytketty oikein.

Huomautus: Merkkivalo **vilkkuu vihreänä**, jos robotti lataa onnistuneesti lataustelakassa.

Huomautus: Jos haluat lisätä autotallin lisäsuojaksi, käytä yhteensopivaa Dreame-autotallia, joka on saatavilla paikallisissa kaupoissa tai verkossa. Ei-Dreame-autotallin käyttö voi aiheuttaa ongelmia latauksen aikana.

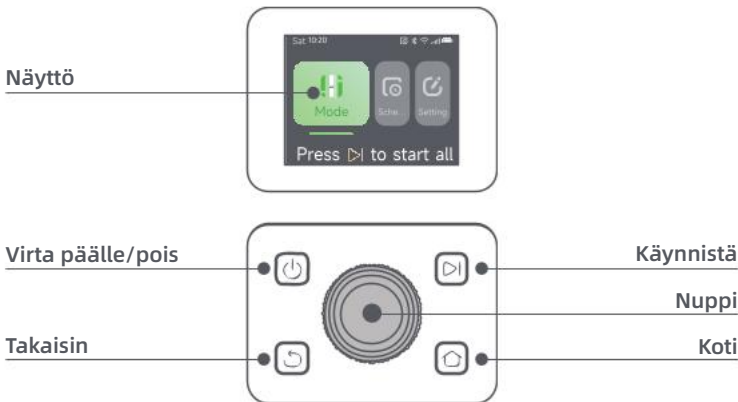


Lataustelakan LED-merkkivalo







LED-merkkivalon väri	Tarkoitus
Vilkuva/jatkuva punainen	1. Lataustelakalla on ongelma (esimerkiksi latausvirta- tai jänniteongelma).
	2. Robotti telakoituu lataustelakkaan, mutta lataus ei ole normaalia (esimerkiksi latauskontakteissa on oikosulku).
Jatkuva sininen	Lataustelakalla on virtaa. Robotti ei ole lataustelakalla.
Vilkuva vihreä	Robotti latautuu lataustelakalla.
Jatkuva vihreä	Robotti on täysin ladattu latausasemalla.

4 Valmistelut ennen ensimmäistä käyttöä














4.1 Tutustu ohjauspaneeliin



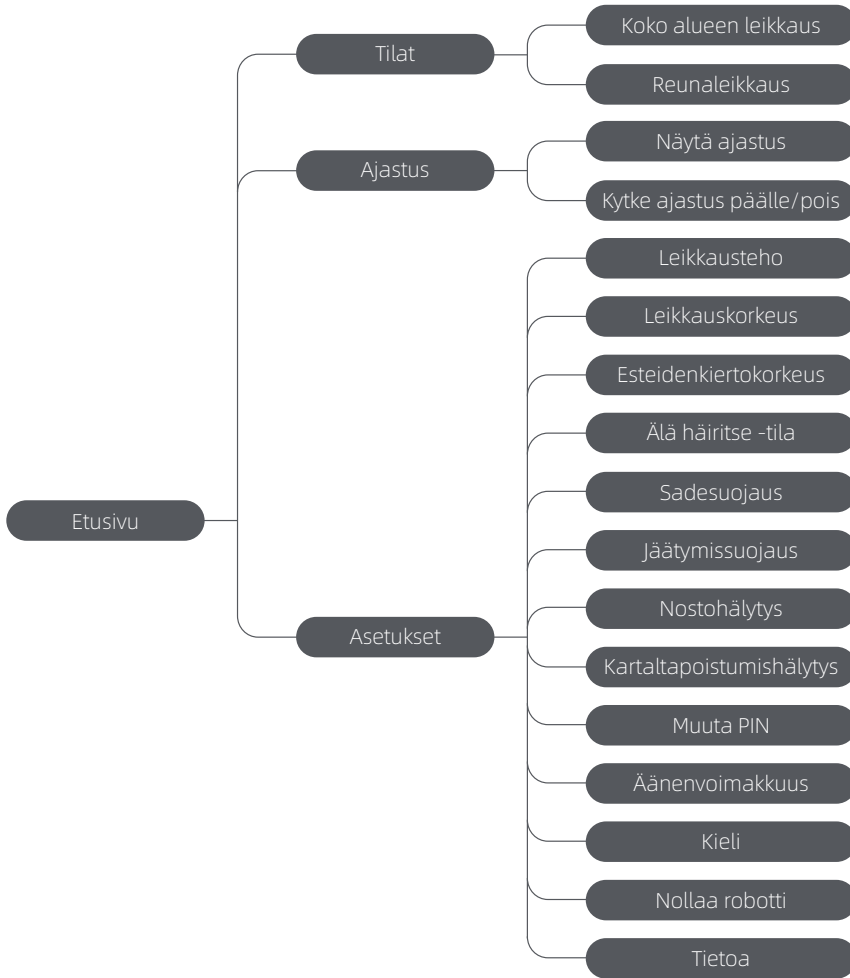
Näyttö

Kuvake	Tila
	Akun varaustaso (näyttää akun nykyisen varaustason).
	Lataus (robotti telakoituu onnistuneesti lataustelakkaan).
	Bluetooth (robotti on yhdistetty sovellukseen Bluetoothin kautta).
	Wi-Fi (robotti on yhdistetty sovellukseen Wi-Fi-verkon kautta).
	Linkkipalvelu (Linkkipalvelu on aktivoitu).
	Ajastus (tehtävä on ajastettu tälle päivälle, mutta sitä ei ole vielä aloitettu).

Painikkeet

Painike	Toiminto
Virta 	Käynnistä robotti päälle tai sammuta se pitämällä  -painiketta painettuna kaksi sekuntia. Varmista, että se on poissa latausasemasta.
Käynnistä 	Aloita koko alueen leikkuu tai jatka keskeytettyä tehtävää painamalla  -painiketta ja sulje kansi viiden sekunnin kuluessa. Tehtävä perutaan, jos kantta ei suljeta viiden sekunnin kuluessa.
Koti 	Palauta robotti latausasemaan painamalla  -painiketta ja sulje kansi viiden sekunnin kuluessa. Tehtävä perutaan, jos kantta ei suljeta viiden sekunnin kuluessa.
Takaisin 	Siirry valikossa ylätasolle painamalla  -painiketta.
Nuppi	Vahvista valinta valikoissa painamalla nuppia.
	Ota Bluetooth-parinmuodostustilan käyttöön pitämällä nuppi painettuna kolme sekuntia.
	Navigoi valikossa kääntämällä nuppia myötä- tai vastapäivään.
Käynnistä + Takaisin	Palauta robotti tehdasasetuksiin pitämällä  ja  -painikkeita painettuna kolme sekuntia. PIN-koodia ei poisteta.
Koti + Takaisin	Avaa Tietoa -sivu asetuksissa pitämällä  ja  -painikkeet painettuna kolme sekuntia. Tietoa -sivu katoaa viiden sekunnin kuluttua.
Nuppi + Takaisin	Nollaa PIN-koodi pitämällä nuppia ja  -painiketta painettuna kolme sekuntia.
Pysäytys	Pysäytä robotti ja avaa yläkansi painamalla, pysäytyspainiketta. Jotta voit jatkaa käyttöä, on PIN-koodi syötettävä ohjauspaneelissa.

Valikkorakenteen yleiskatsaus



*Se saatetaan päivittää ohjelmistoversiosta riippuen.

Tilan merkkivalo robotissa

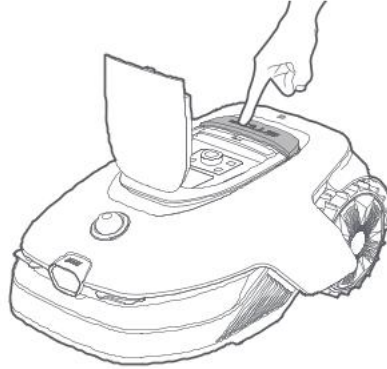
Väri	Tarkoitus
Jatkuva punainen	Virhe tapahtunut.
Jatkuva sininen	Robotti on lepotilassa.
Vilkkuva sininen	Robotti suorittaa tehtävää tai on tauolla.
Vilkkuva vihreä	Robotti lataa latausasemassa.
Jatkuva vihreä	Akku on täysin ladattu.
Vilkkuva keltainen	1. Robotti on partioimassa. 2. Etukamerasta saatu reaaliaikainen video näytetään sovelluksen kautta.

Huom: voit mukauttaa robotin valon aktivointijakson ja -tilanteet **asetuksissa > Valo**.

4.2 Alkuasetukset

Ennen kuin robotti kytketään päälle ensimmäistä kertaa, on määritettävä joitakin perusasetuksia ennen kuin robotti on valmis aloittamaan toimintansa.

- 1 Paina **Pysäytysnappia** avataksesi yläkannen.



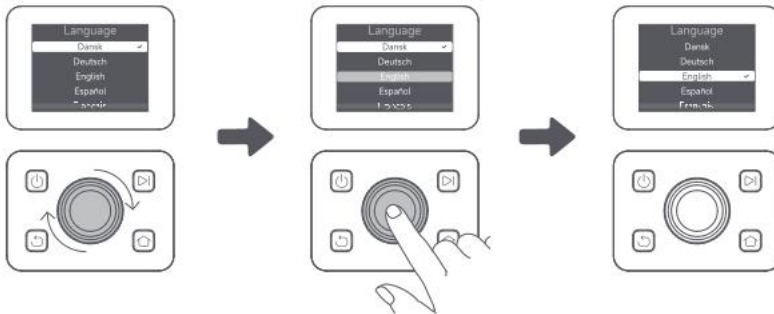
- 2 Kytke robotti päälle painamalla ohjauspaneelin  -painiketta ja pitämällä sitä painettuna 2 sekunnin ajan.

Huomautus: Robotti kytkeytyy automaattisesti päälle, kun se liitetään latausasemaan.



- 3 Valitse haluamasi kieli

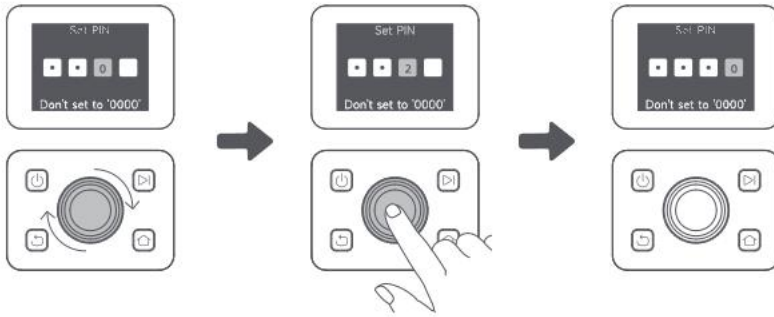
Voit mennä alaspäin kääntämällä nuppia myötäpäivään ja ylöspäin kääntämällä sitä vastapäivään. Vahvista painamalla nuppia.



- 4 Aseta PIN-koodi

1. Valitse numero 0-9 kääntämällä nuppia. Käännä sitä myötäpäivään kasvattaaksesi lukua 0:sta 9:ään ja käännä sitä vastapäivään pienentääksesi lukua. Aseta seuraava numero painamalla nuppia. Jos haluat muuttaa edellistä numeroa, käännä nuppia vastapäivään, kunnes numeroksi tulee 0, ja jatka kääntämistä vielä kerran.

Tärkeää: Älä aseta PIN-koodiksi "0000".



2. Syötä PIN-koodi uudelleen viimeistelläksesi PIN-koodin asettamisen.

Huomautus: Jos kaksi salasanaa ei täsmää, aseta uusi salasana uudelleen.

5 Yhdistä robotti internetiin

Skannaa QR-koodi ladataksesi Dreamehome-sovelluksen mobiililaitteessasi. Asennuksen jälkeen luo tili ja kirjautu sisään.

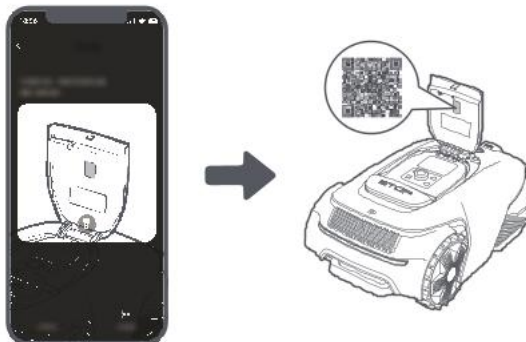


Voit myös ladata Dreamehome-sovelluksen App Storesta tai Google Playsta.



Ennen verkon määrittystä:

- Varmista, että robotti ja mobiililaitteesi ovat samassa Wi-Fi-verkossa.
 - Varmista, että mobiililaitte on enintään **10 metrin** etäisyydellä robotista
 - Ota Bluetooth-toiminto käyttöön mobiililaitteessasi.
1. Avaa Dreamehome-sovellus.
 2. Voit muodostaa yhteyden jollakin seuraavista tavoista:
 - a. Skannaa QR-koodi: Siirry kohtaan **Laite** ja napauta **Yhdistä lukemalla QR-koodi**. Skannaa QR-koodi, joka sijaitsee robotin yläkannen sisäpuolella, muodostaaksesi yhteyden.
 - b. Lisää manuaalisesti: Siirry kohtaan **Laite** ja napauta **Lisää**. Valitse sitten robottimallisi muodostaaksesi yhteyden.
 - c. Automaattinen haku: Robotti etsii lähellä olevia laitteita. Napauta robotiasi löydettyjen laitteiden luettelosta muodostaaksesi yhteyden.

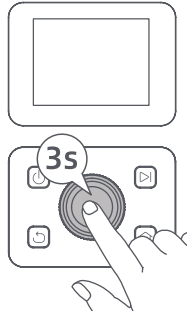


3. Seuraa sovelluksen ohjeita Wi-Fi-verkkoon yhdistämiseksi.

Tärkeää: Käytä 2,4 GHz:n taajuudella toimivaa yksikaistaista verkkoa tai 2,4/5 GHz:n taajuudella toimivaa kaksikaistaista verkkoa.

Tärkeää: Varmista, että Wi-Fi-verkossasi ei ole palomuuria eikä se ole salattu. Muuten verkon määrittäminen voi epäonnistua.

4. Pidä ohjauspaneelin nuppia painettuna kolmen sekunnin ajan. Robotti siirtyy Bluetooth-pariliitostilaan.



5. Seuraa sovelluksen ohjeita pariliitoksen viimeistelemiseksi.

Miten robotti irrotetaan käyttäjätilitä?

Robotti on automaattisesti sidottu Dreamehome-tiliin, kun pariliitos on onnistunut. Kukin laite voidaan sitoa vain yhteen tiliin. Sitä ei voi sitoa samaan aikaan toiseen tiliin.

Jos haluat liittää robotin uuteen tiliin, sinun on ensin irrotettava se. Irrota se näin:

1. Avaa Dreamehome-sovellus. Siirry kohtaan **Laite**.
2. Jos Dreamehome-tiliisi on liitetty useita robotteja, pyyhkäise vasemmalle tai oikealle siirtyäksesi haluamasi robotin sivulle.
3. Napauta oikeassa yläkulmassa.
4. Valitse **Poista**.

Kuinka jakaa robottisi?

1. Napauta oikeassa yläkulmassa.
2. Valitse **Laitteen jakaminen**.

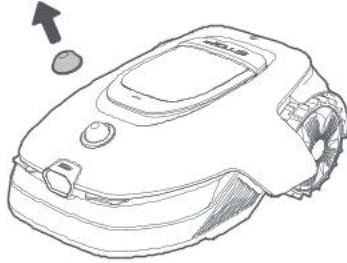
Miten kirjautua ulos Dreamehome-tililtäsi tai poistaa se?

1. Siirry kohtaan **Minä** > **Tili**.
2. Valitse **Kirjautu ulos** tai **Poista tili**.

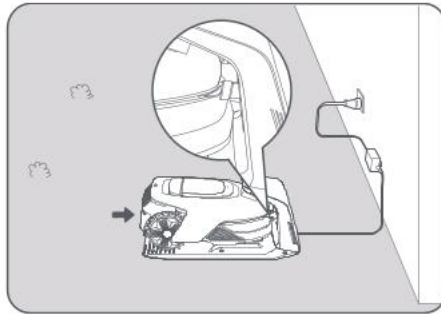
5 Kartoita puutarhasi

Tarkista seuraavat asiat ennen kartoitusta:

- Robotin akun varaustaso on yli 50 %.
- LiDAR-suojakansi poistetaan.



- Yläkansi on suljettu.
- Robotti telakoituu oikein lataustelakkaan.



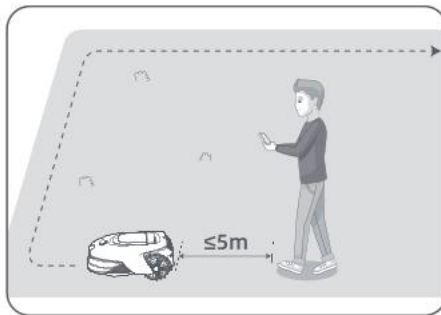
5.1 Luo raja

Huomioi seuraavat asiat ennen kartoitusprosessin aloittamista:

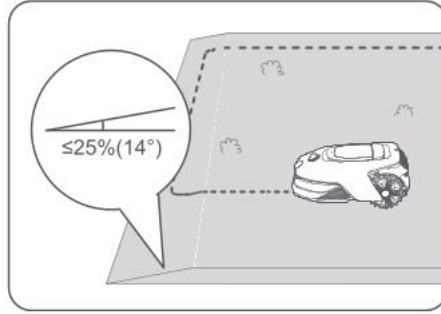
Tärkeää: Älä siirrä robottia manuaalisesti, kun luot rajaa, sillä muuten kartoitus voi epäonnistua.

Tärkeää: Kun kartoitus alkaa, älä telakoi robottia etänä lataustelakkaan, ennen kuin kartoitusprosessi on valmis. Muuten LiDAR voi tukkeutua, mikä voi aiheuttaa kartoituksen epäonnistumisen.

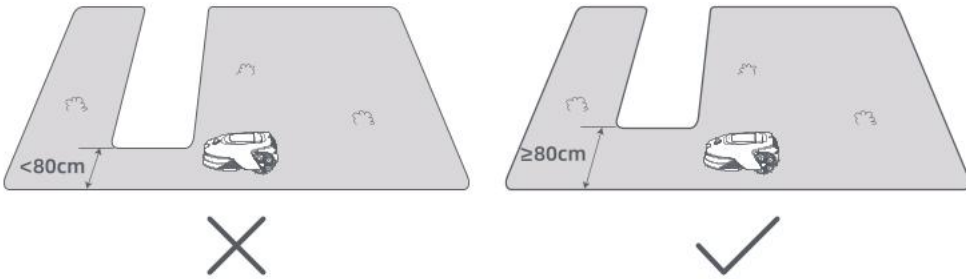
- Kävele **5 metrin** päässä robotin takana kartoitusprosessin aikana.



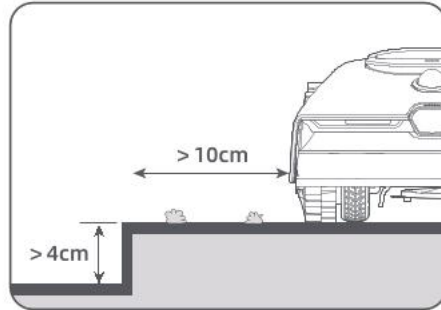
- Robotti voi liikkua rinteillä, joiden kaltevuus on enintään **50% (27°)**. Parempien leikkaustulosten saavuttamiseksi suositellaan kuitenkin pitämään työalueiden rinteet alle **25% (14°)**.



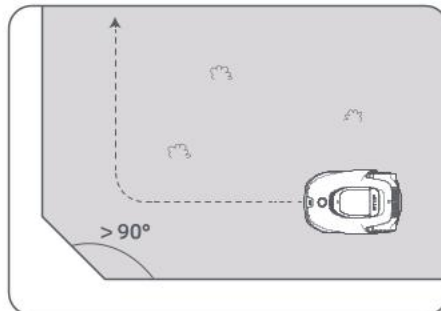
- Alueet, jotka ovat kapeampia kuin **80 cm**, määritä poluiksi, jotta robotti voi kulkea niiden läpi (katso kohta 5.4: **Määritä polku**).



- Jos nurmikkosi on yli **4 cm** korkeampi kuin viereinen maa, pidä robotti vähintään **10 cm**:n päässä reunasta. Jos nurmikkosi on samalla tasolla kuin viereinen maa, robotti voi ylittää reunan saavuttaakseen optimaaliset leikkaustulokset reunoilla.

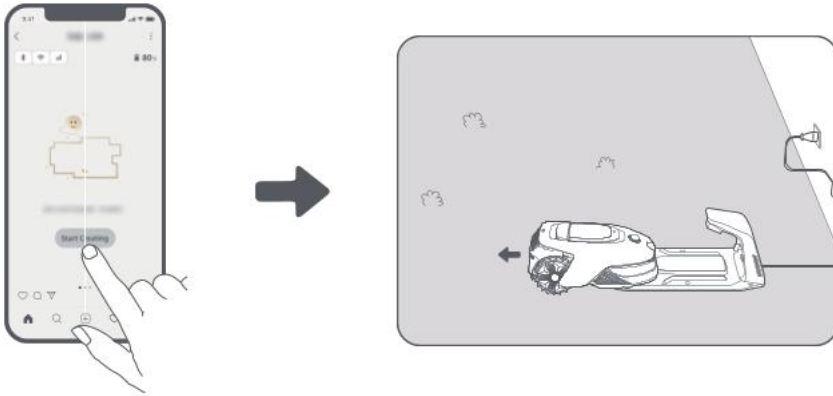


- Varmista, että käänkökulmat ovat yli **90°**. Alle 90° kulmat voivat vaikeuttaa robotin puhtaan leikkauksen saavuttamista.

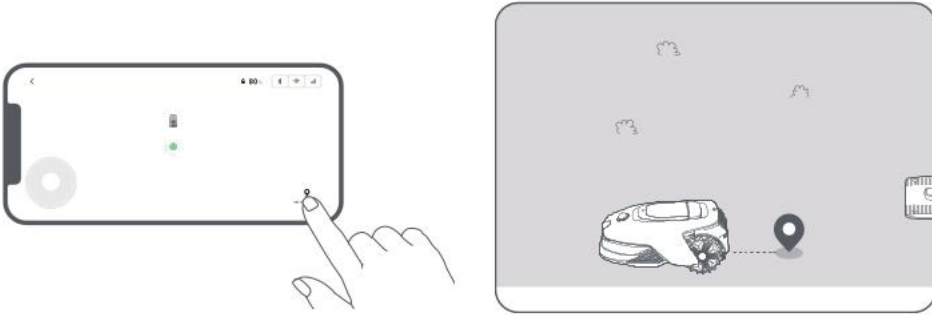


Aloita kartoitus:

1. Napauta sovelluksessa **Aloita luominen**, jolloin robotti tarkistaa tilan ja kalibroi. Se poistuu automaattisesti lataustelakalta kalibrointia varten. Ole varovainen.



2. Määritä rajauksen aloituspiste ohjaamalla robotti etänä nurmikkosi reunalle ja napauttamalla **Määritä aloituspiste**.



3. Etäohjaa robottia nurmikon reunaa pitkin työalueen luomiseksi.

Automaattinen rajojen tunnistus

Edistyneen AI-algoritmin avulla robotti käyttää etukameraansa ruohoalueiden ja ruohottomien alueiden tunnistamiseksi. Näin se pystyy havaitsemaan rajat ilman manuaalista ohjausta.

Kun olet ohjannut robotin etänä ruohikon reunalle ja asettanut aloituskohdan, voit käyttää **Automaattinen rajojen tunnistus** -tilaa. Voit valita, haluatko robotin ylittävän kehän siistimmän leikkuutuloksen saavuttamiseksi vai pysyvän lähellä sitä, jotta vältetään sen jumittuminen.

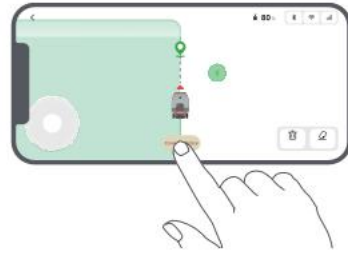
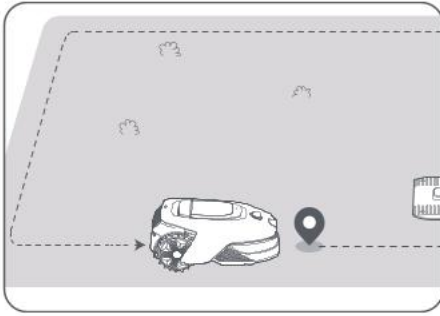
Suosittellemme, että seuraat robottia kartoitusprosessin aikana. Jos robotti ei havaitse rajoja tarkasti, voit poistua Automaattinen rajojen tunnistus -tilasta ja vaihtaa etä ohjaukseen milloin tahansa.

Tärkeää: Automaattista rajojen tunnistus -tilaa tulisi käyttää päivänvalossa, jotta näkyvyys on kunnollinen. Vältä tämän toiminnon käyttöä heikossa valaistuksessa tai sateessa.


Tärkeää: Varmista, että robotin etukamera on puhdas ja esteetön.

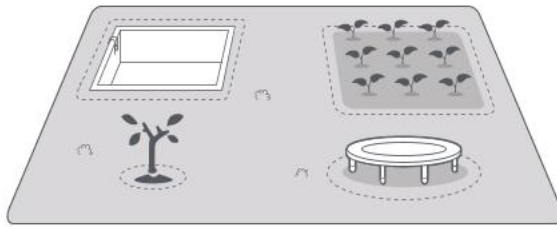


4. Kun robotti palaa paikkaan, joka on **1 m** lähellä aloituspistettä, voit napauttaa **Sulje raja**, jolloin raja valmistuu automaattisesti.




5.2 Määritä kielletty alue

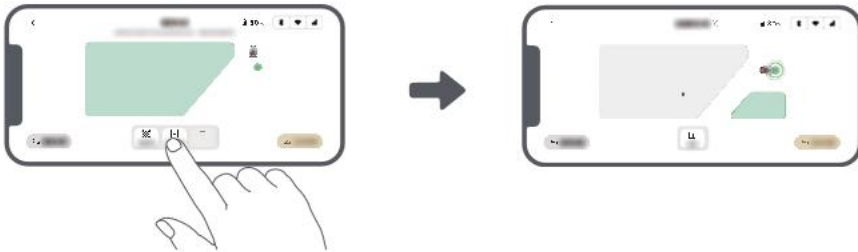
Vaikka robotti pystyy automaattisesti väistämään esteitä, on silti tarpeen asettaa kielletyksi alueiksi alueita, joissa on putoamisvaara, kuten uima-altaat ja hiekkalaatikot. Jos haluat suojella kohteita (kuten kukkapenkkiä, trampoliinia, kasvimaata tai paljaita puun juuria), määritä ne kielletyksi alueiksi. Voit napauttaa sovelluksessa **Kielletty alue** jatkaaksesi kiellettyjen alueiden luomista. Vaihtoehtoisesti voit siirtyä kohtaan  > **Kartan muokkaus** luodaksesi tai poistaaksesi kiellettyt alueet kartan valmistuttua.




5.3 Luo lisää alueita ja laajenna olemassa olevia alueita

• Lisää alueita


Jos nurmikkoasi erottaa tie tai sinulla on useita erillisiä nurmikoita, voit jatkaa työalueen luomista etäohjattuna napauttamalla sovelluksessa **Työalue**. Voit myös lisätä, poistaa tai muokata vyöhykkeitä kohdassa  > **Kartan muokkaus**, kun kartta on valmis.



• Laajenna olemassa olevia alueita

Laajentaaksesi olemassa olevaa aluetta, napauta sovelluksessa **Työalue** luodaksesi alueen, jonka haluat sisällyttää. Jos kaksi aluetta menevät päällekkäin, ne yhdistetään automaattisesti. Vaihtoehtoisesti voit mennä kohtaan  > **Kartan muokkaus** > **Työalue** kartoituksen jälkeen laajentaaksesi olemassa olevaa aluetta.

• Erottele ja yhdistä alueita

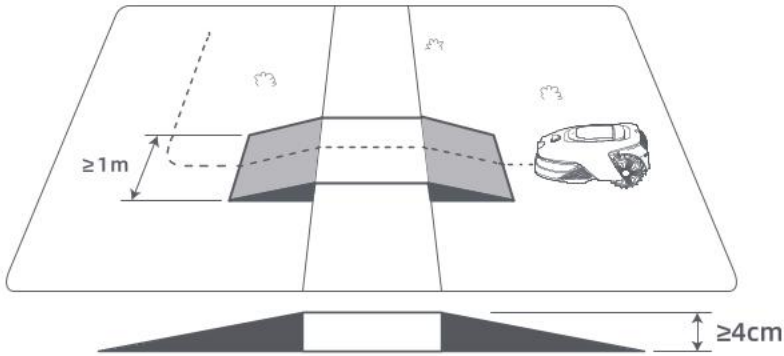
Jakamalla alue pienempiin osiin tai yhdistämällä sovelluksen avulla jaetut alueet suuremmiksi, mene kohtaan  > **Kartan muokkaus** > **Alueasetukset** ja napauta sovelluksessa **Erota** tai **Yhdistä**.

5.4 Määritä polku

Erillisille alueille on luotava polku, joka yhdistää ne toisiinsa. Eristetyt alueet, joilla ei ole reittiä, ovat robotin ulottumattomissa.

Huomautus: Oletuksena robotti liikkuu vain polulla, mutta ei leikkaa ruohoa.

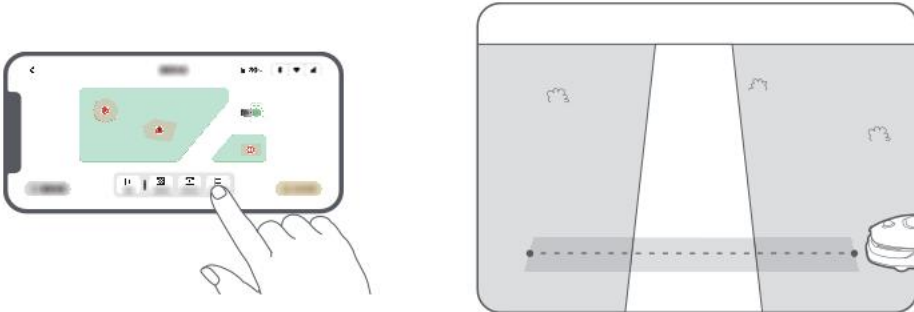
Tärkeää: Jos nurmikko on jaettu yli **4 cm:n** korkuisilla kulkuväylillä, aseta kulkuväylän korkeudelle kalteva esine (kuten luiska).



• Kahden erillisen työalueen yhdistäminen

Luo eristyksissä oleville alueille polkuja, jotka yhdistävät ne toisiinsa, sillä muuten robotti ei pääse niille. Luo polku napauttamalla **Polku**.

Tärkeää: Varmista, että polun alku ja loppu ovat työalueella.

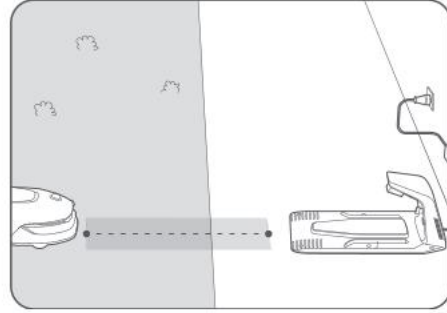
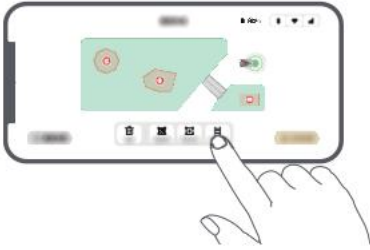


• Työalueen ja lataustelakan yhdistäminen

Jos lataustelakka ei ole työalueella, on luotava polku, joka yhdistää sen työalueeseen. Luo polku napauttamalla **Polku**, jonka avulla robotti voi palata lataustelakalle.

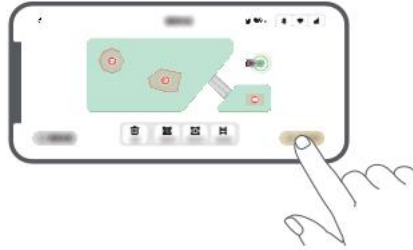
Tärkeää: Varmista, että toinen pää on työalueen sisällä ja toinen pää on suoraan latausaseman edessä. On suositeltavaa kohdistaa polku latausaseman kanssa.

Tärkeää: Kun luot polkuja työalueen ja lataustelakan yhdistämiseksi, älä telakoi robottia lataustelakkaan etänä. Muuten LiDAR voi tukkeutua, mikä voi aiheuttaa kartoituksen epäonnistumisen.





5.5 Viimeistele kartta

Napauta **Viimeistele kartta**, kun työalueet, polut ja kielletyt alueet ovat valmiit.



5.6 Lisää toinen kartta

Jos etupihan ja takapihan välillä ei ole polkua, voit luoda toisen kartan. Ensimmäisen kartan valmistuttua, napauta Lisää kartta jatkaaksesi toisen luomista. Vaihtoehtoisesti voit navigoida kohtaan  > **Kartan muokkaus** ja napauttaa **Lisää kartta** kartoituksen valmistuttua. Kun olet saanut toisen kartan valmiiksi, voit vaihtaa karttojen välillä kohdassa  > **Kartan muokkaus**.

Huomautus: Kartan vaihtamisen jälkeen nykyisen kartan aikataulut ja leikkuu-asetukset otetaan käyttöön.

Huomautus: Voit ostaa toisen latausaseman ja asentaa sen toiseen karttaan mukavuuden lisäämiseksi. Kun toisessa kartassa on erillinen latausasema, sinun tarvitsee vain siirtää robotti manuaalisesti kahden kartan välillä.



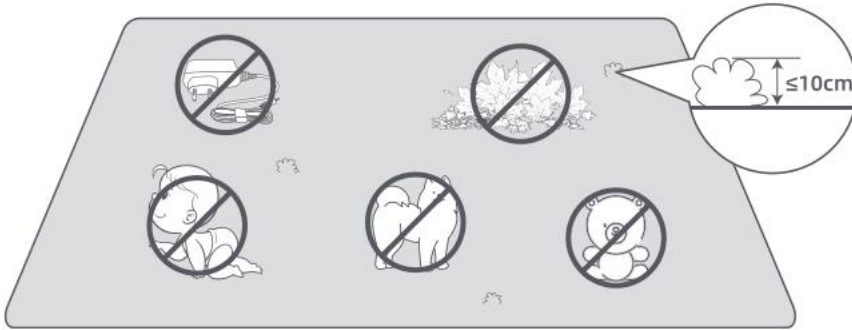
6 Käyttö

6.1 Aloita leikkuu ensimmäistä kertaa

Vinkejä ennen leikkuuta:

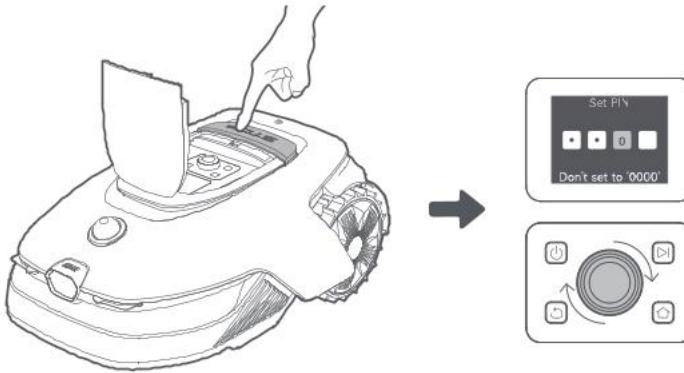
- Leikkaa ruoho työnnettävällä ruohonleikkurilla enintään **10 cm** korkeaksi.
- Poista nurmikolta esteet, kuten roskat, lehtikasat, lulut, johdot ja kivet. Varmista, etteivät lapset tai lemmikit ole nurmikolla, kun robotti leikkaa.
- Täytä nurmikon reiät.

- Aseta leikkuuasetukset sovelluksessa etukäteen (kuten leikkausteho, leikkuukorkeus ja leikkuusuunta).



a) Käynnistä ohjauspaneelista

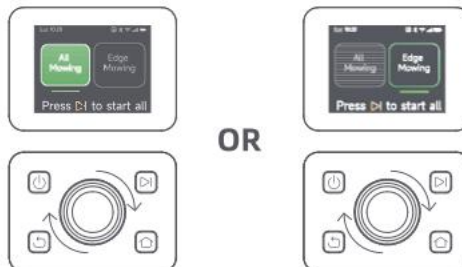
1. Avaa kansi painamalla **Pysäytyspainiketta** ja syötä PIN-koodi.



2. Valitse näytössä "**Tilat**" ja paina nuppia.



3. Valitse leikkuutila kääntämällä nuppia.



4. Paina **▶** -painiketta ja **sulje yläkansi** 5 sekunnin kuluessa. Robotti lähtee latausasemasta ja alkaa leikata koko aluetta.



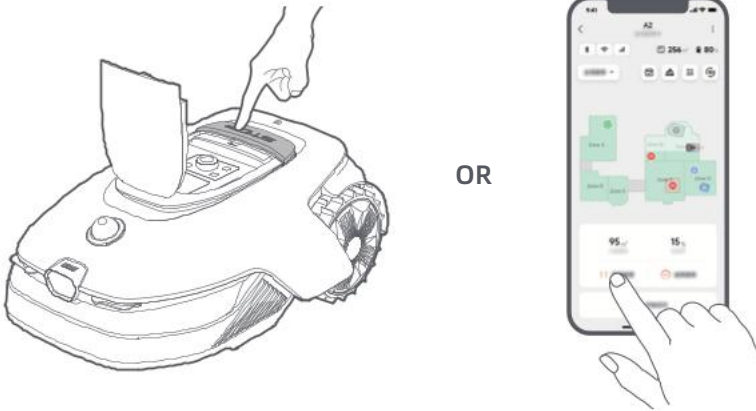
b) Käynnistä sovelluksesta

1. Avaa sovellus.
2. Valitse leikkuutila ja napauta **Käynnistä** aloittaaksesi leikkuun.

6.2 Tauko

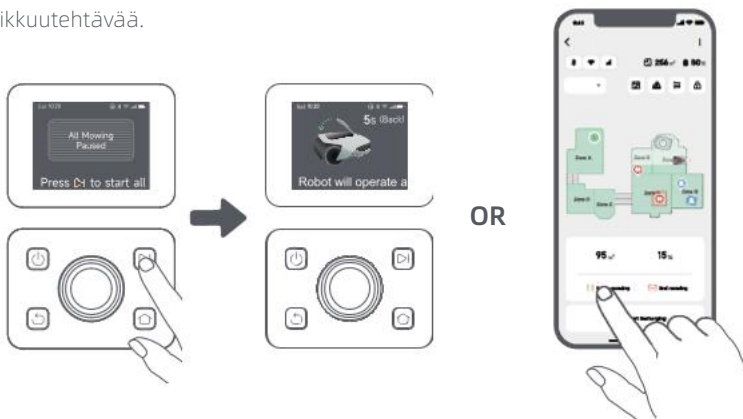
Voit keskeyttää nykyisen leikkuutehtävän painamalla robotin **Pysäytyspainiketta** tai napauttamalla sovelluksessa **Tauko**.

Huomautus: Robottia ei voi käynnistää suoraan sovelluksen kautta **Pysäytyspainikkeen** painamisen jälkeen. Jatka toimintaa syöttämällä PIN-koodi ohjauspaneelissa.




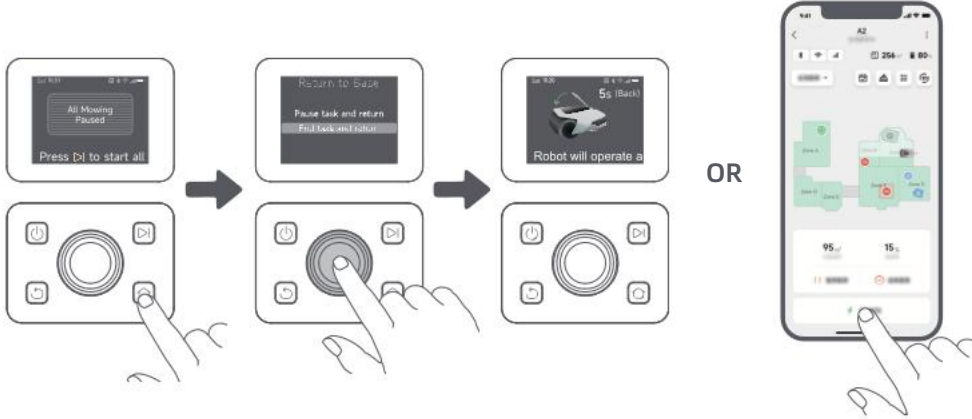
6.3 Jatka

Jos haluat jatkaa tehtävää, kun robotti on pysäytetty, paina robotin käynnistyspainiketta **▶** ja **sulje kansi** 5 sekunnin kulluttua. Robotti jatkaa edellistä leikkuutehtävää. Voit myös napauttaa sovelluksessa **Jatka** jatkaaksesi leikkuutehtävää.



6.4 Paluu lataustelakalle

Jos haluat lähettää robotin takaisin latausasemaan, paina ohjauspaneelissa olevaa -painiketta. Vahvista, että nykyinen tehtävä keskeytetään tai peruutetaan, ja **sulje yläkansi** viiden sekunnin kuluessa. Robotti palaa automaattisesti latausasemaan latautumaan. Vaihtoehtoisesti voit lähettää robotin takaisin valitsemalla **Aloita paluu telakalle**.



7 Dreamehome-sovellus

Missä voit tutkia lisää


Dreamehome App on enemmän kuin kaukosäädin. Sovelluksen kautta voit tehdä monia asioita: määrittää erilaisia asetuksia etänä, kokeilla erilaisia leikkuutiloja, muokata karttaa vapaasti ja säätää leikkun ajastuksia.

7.1 Leikkuutilat

Robotti tarjoaa erilaisia leikkuutiloja. Voit vaihtaa tilojen välillä sovelluksen kautta, mukaan lukien koko alueen leikkaus, vyöhykeleikkaus, reunaleikkaus, pisteleikkaus ja manuaalinen tila.




7.2 Leikkumuodot

Mukauta nurmikkoasi lisäämällä muotoja sovelluksen kautta  > **Kartan muokkaus** > **Muodot**. Määritellyt muodot jätetään leikkaamatta kaikissa leikkuutiloissa. Voit muokata niiden sijaintia, kokoa tai poistaa ne **Muodoissa**.




7.3 EdgeMaster™ -terälevy

EdgeMaster™ -terälevy on suunniteltu liikkumaan sivulle, kun se saavuttaa nurmikon reunat, mikä takaa siistimmän leikkauksen. Ota tämä toiminto käyttöön menemällä kohtaan  > **Reunanleikkuausetukset** > **EdgeMaster™** sovelluksessa.



7.4 Ajastus

Kun ensimmäinen kartta on valmis, robotti luo automaattisesti kaksi viikoittaista leikkauksen ajastusta nurmikon koon mukaan, jotka ovat "**Kevät- ja kesä**" ja "**Syksy- ja talvi**". Voit määrittää yksityiskohtaiset ajastuksen asetukset napauttamalla sovelluksessa . Ajastustoiminnon avulla voit jättää päivittäiset leikkuutyöt kokonaan robotin tehtäväksi. Sinun tarvitsee vain huoltaa robottia säännöllisesti.

Huomautus: Jos olet huolissasi siitä, että robotti voi häiritä sinua tai naapureitasi, kun se toimii itsenäisesti tiettyinä kellonaikoina, voit siirtyä kohtaan **Asetukset > Älä häiritse** ja asettaa sovelluksessa **Älä häiritse** -ajan.



7.5 Lapsilukko

Jos pelkää, että lapset saattavat käyttää robottia, voit mennä sovelluksessa kohtaan **Asetukset** ja ottaa **Lapsilukko**-toiminnon käyttöön. Kun tämä toiminto on käytössä, robotti lukittuu, jos mitään toimintoja ei suoriteta viiteen minuuttiin kannen ollessa auki.



7.6 Sadesuojaus

Jos olet huolissasi siitä, että ankarat sääolosuhteet voivat vaikuttaa leikkuutyöhön, voit ottaa **Sadesuojaus**-toiminnon käyttöön ohjauspaneelin tai sovelluksen **Asetuksissa**. Kun tämä toiminto on käytössä, robotti keskeyttää automaattisesti leikkauksen ja palaa lataustelakalle, kun sataa. Voit asettaa sadesuojauksen ajan sovelluksessa.

Huomautus: Märän ruohon leikkaaminen voi vahingoittaa nurmikkoasi. On suositeltavaa pidentää suojausaikaa, jotta ruoho ehtii kuivua ennen uudelleen leikkaamista.



7.7 Jäätymissuojaus

Jos lämpötila laskee alle **6° C**, ruohonleikkaus voi vahingoittaa nurmikkoa pysyvästi. Akut eivät lataudu turvallisuussyistä. Voit estää tämän ottamalla käyttöön **Jäätymissuojaus** asetuksista joko ohjauspaneelistä tai sovelluksesta. Tämä keskeyttää automaattisesti leikkauksen ja lähettää robotin takaisin latausasemalle, kun lämpötila laskee alle **6° C**. Robotti jatkaa leikkuuta, kun lämpötila nousee yli **11° C**.



7.8 Turvaominaisuudet

Robotti on varustettu useilla varkaudenestoominaisuuksilla, joita tukee sisäänrakennettu GPS lisäturvallisuuden takaamiseksi.

Lisäksi etukamera voi havaita ihmisen läsnäolon, mikä tekee robotista tehokkaan puutarhavartijan.



7.8.1 Nostohälytys

Tämän toiminnon ollessa käytössä hälytys soi heti, kun robotti nostetaan, ja robotti lukitaan. Syötä ensin PIN-koodi robottiin, jotta voit jatkaa toimintaa.



7.8.2 Kartaltapoistumishälytys

Kun tämä toiminto on käytössä, robotti lukittuu ja hälytys laukeaa välittömästi, jos se on poissa kartalta.



7.8.3 Reaaliaikainen sijainti

Kun tämä toiminto on käytössä, voit nähdä robotin nykyisen sijainnin Google Mapsissa.




7.8.4 Ihmisten läsnäolon havaitsemisvaroitus

Kun se on käytössä, robotti ilmoittaa sinulle havaitessaan ihmisten läsnäolon.



7.8.5 Reaaliaikainen video

Katso suoraa videosyötettä robotin etukamerasta napauttamalla , se antaa sinulle reaaliaikaisen pääsyn puutarhan valvontaan milloin ja mistä tahansa.



7.8.6 Partiointi

Kun robotti on valmiustilassa, voit lähettää sen partioimaan määritettyjä rajoja pitkin tai pisteissä puutarhassa sovelluksen avulla. Voit käyttää tätä ominaisuutta, siirtymällä kohtaan  > **Partiointi**.



7.9 Mukautettu Latausaika

Voit mukauttaa robotin latausajan tiettyihin tunteihin ottamalla käyttöön **Yksilöllinen latausaika Asetukset > Lataus** sovelluksessa. Kun tämä toiminto on käytössä, robotti lataa itsensä 20 %:iin, kun akun varaustaso on alhainen, edellyttäen, ettei ole leikkuutehtäviä. Täysi lataus tapahtuu vain määritetyn latausajan aikana. Voit myös mukauttaa **Akun taso automaattista latausta varten** ja **Akun taso tehtävien jatkamista varten** asettaaksesi akkutasot, joissa robotti palaa automaattisesti latausasemalle tai jatkaa keskenäisiä leikkuutehtäviä.



Huomautus: Dreamen kehitystiimi tekee jatkuvasti **OTA-päivityksiä (etäpäivitys)** ja ylläpitoa laiteohjelmistoon sekä sovellukseen. Tarkista päivitysilmoitukset tai ota **Automaattinen päivitys** -toiminto käyttöön, jotta laiteohjelmisto ja sovellus pysyvät ajan tasalla, ja jotta voit nauttia uusista ominaisuuksista.

8 Huolto

Parantaaksesi robotin suorituskykyä ja käyttöikää puhdista se säännöllisesti ja vaihda kuluneet osat alla olevien vaihtovälien mukaisesti:

Osa	Vaihtoväli
Terät	6-8 viikon välein tai aikaisemmin
Puhdistusharja	12 kuukauden välein tai aikaisemmin

Huomautus: Voit tarkistaa terien ja puhdistusharjan jäljellä olevan ajan siirtymällä sovelluksessa kohtaan **Asetukset > Kulutustavarat ja huolto**. Vaihdettuasi kulutustarvikkeet ohjeiden mukaisesti, siirry kulutustarvikkeen tietosivulle ja napauta **Olen vaihtanut sen** nollataksesi ajastimen.

Huomautus: Jos olet määrittänyt puutarhassasi alueita robotin rutiininomaista puhdistusta ja huoltoa varten, voit asettaa Huoltopisteet kartalle siirtymällä kohtaan **Asetukset > Siirry Huoltopisteeseen > Muokkaa Piste**. Kun huoltopisteet on asetettu, voit yksinkertaisesti napauttaa **Siirry** ohjataksesi robotin määritettyihin paikkoihin helppoa huoltoa varten.

8.1 Puhdistus

Puhdista robotin säännöllisesti, jotta estät ruohonleikkuujätteen ja lian kertymisen ja terälevyn ja vetopyörien tukkeutumisen, mikä voi vaikuttaa sen leikkuu-, telakointi- ja liikkumissuorituskykyyn. Suosittelemme käyttämään puhdistussarjaa, joka on saatavilla paikallisissa kaupoissa tai verkossa.

⚠ Varoitus: Ennen puhdistusta sammuta robotti ja irrota latausasema verkkovirrasta.

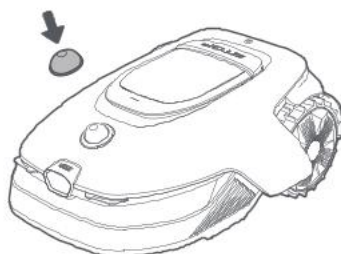
Varovaisuus: Varmista, että LiDAR-suojakansi on LiDARin päällä ennen kuin käännät robotin ylösalaisin, jotta LiDAR ei vahingoitu.

• Robotin runko, alusta ja leikkuupää:

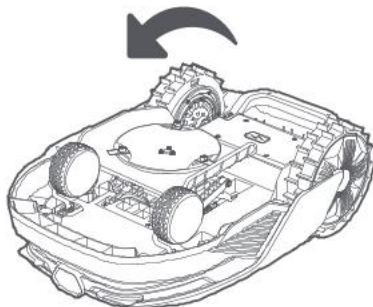
1. Sammuta robotti.



2. Aseta LiDAR-suojakansi sen päälle.



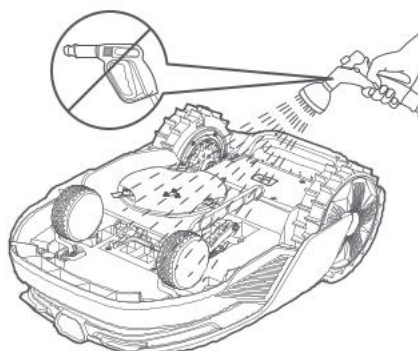
3. Käännä robotti ylösalaisin.



4. Puhdista robotin runko, leikkuupää ja alusta letkulla.

⚠ Varoitus: Älä koske teriin, kun puhdistat alustaa. Käytä käsineitä puhdistaessasi.

Varovaisuus: Älä käytä painepesuria puhdistukseen. Älä käytä pesuaineita puhdistukseen.

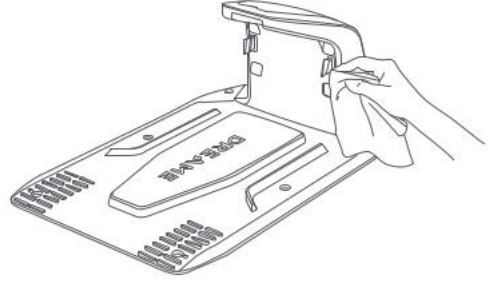
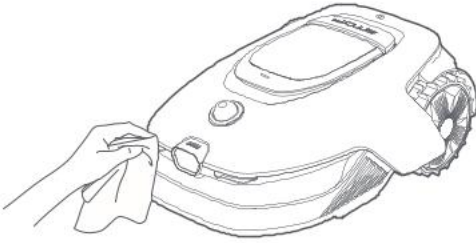


5. Käytä nukkaamatonta liinaa puhdistaksesi varovaisesti LiDAR-anturin.



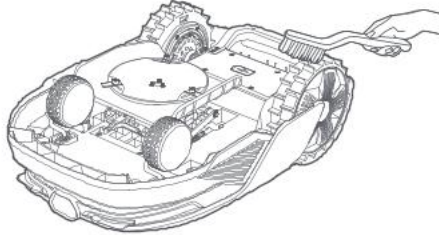
• **Latauskontaktit ja etukamera:**

Puhdista robotin ja lataustelakan latauskontaktit puhtaalla liinalla. Puhdista myös etukamera. Pidä latauskontaktit ja etukamera kuivina puhdistuksen jälkeen.



• **Vetopyörät:**

Käytä harjaa poistaaksesi mudan pyöristä hyvän pidon varmistamiseksi.



8.2 Komponenttien vaihtaminen

• **Terien vaihtaminen**

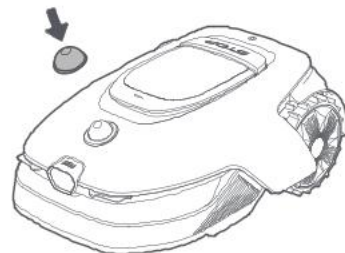
Jotta terät pysyisivät terävinä, ne tulee vaihtaa säännöllisesti. Terät on suositeltavaa vaihtaa **6-8 viikon** välein tai aikaisemmin. Käytä vain Dreameen alkuperäisiä teriä.

⚠ Varoitus: Sammuta robotti, kiitos. Käytä suojakäsineitä ennen terien vaihtamista.

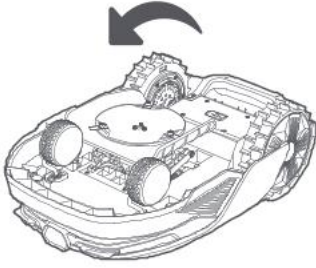
Huomautus: Vaihda kaikki kolme terää samanaikaisesti tasapainoisen leikkausjärjestelmän varmistamiseksi.

1. Sammuta robotti.

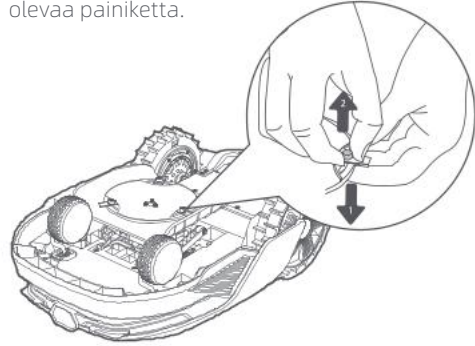
2. Varmista, että LiDAR-suojakansi on päällä.



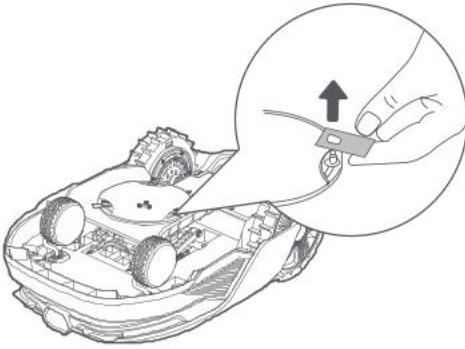
3. Aseta robotti pehmeälle alustalle ja käännä se ylösalaisin.



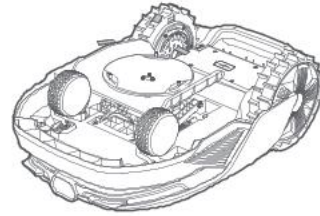
4. Irrota pidike painamalla leikkuupään alla olevaa painiketta.



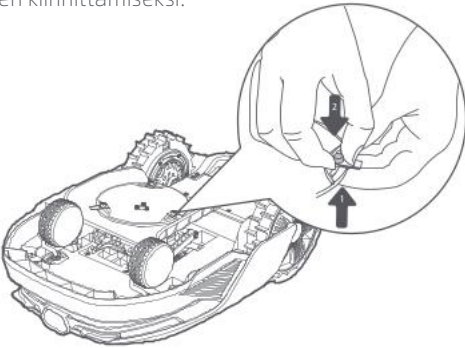
5. Irrota terä kohdistamalla terän reikä akseliin.



6. Irrota 3 terää ja pidikkeet.



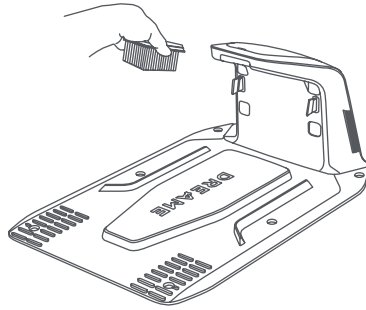
7. Paina leikkuupään alla olevaa painiketta ja kohdista pidikkeen reikä akseliin pidikkeiden ja terien kiinnittämiseksi.



8. Varmista, että terät voivat pyöriä vapaasti.

• Puhdistusharjan vaihto

Kun LiDAR-anturin puhdistusharja kuluu loppuun, sen harjakset voivat haalistua tai heikentyä, mikä vaikuttaa puhdistustehoon. Vaihda puhdistusharja säännöllisesti, jotta puhdistustulos pysyy hyvänä. Puhdistusharja on suositeltavaa vaihtaa **12 kuukauden** välein tai aikaisemmin.







9 Akku

Pitkäaikaista varastointia varten lataa robotin akku **6 kuukauden** välein akun suojaamiseksi. Rajoitettu takuu ei kata ylipurkauksen aiheuttamia akkuvahinkoja. Älä lataa akkua **yli 45 ° C:n** tai **alle 6 ° C:n** ympäristön lämpötilassa. Akun pitkäaikaisen säilytyslämpötilan tulisi olla **-10 ja 35 ° C** välillä. Vaurioiden minimoimiseksi akun suositeltava säilytyslämpötila on **0-25 ° C**.

Huomautus: Robotin akun käyttöikä riippuu käyttöiheydestä ja käyttötunneista. Jos akku on vaurioitunut tai sitä ei voi ladata, älä hävitä vanhentunutta tai viallista akkua mielivaltaisesti. Noudata paikallisia kierrätysmääräyksiä.

Vähävirtainen lataustila:

Kun vähävirtainen lataustila on käytössä, lataukseen liittymättömät toiminnot poistetaan käytöstä. (Näyttö ja verkko kytkeytyvät pois päältä.)

- Ota alhaisen virran lataustila käyttöön pitämällä samanaikaisesti painettuna  ja  -painikkeita ja paina  -painiketta nopeasti viisi kertaa. Kuulet ääniviestin: vähävirtainen lataustila on päällä.
- Poista alhaisen virran lataustila käytöstä käynnistämällä robotti uudelleen tai painamalla  -painiketta nopeasti viisi kertaa.

10 Talvisäilytys

• Robotti

1. Lataa akku täyteen ennen robotin sammuttamista.
2. Puhdista robotti perusteellisesti ennen talvisäilytystä.
3. Aseta LiDAR-suojakansi paikoilleen.
4. Säilytä robottia sisällä kuivassa paikassa **yli 0 ° C:n** lämpötilassa.

• Lataustelakka

Irrota lataustelakka pistorasiasta ja säilytä sitä kuivassa ja viileässä paikassa, suojattuna suoralta auringonvalolta.

Huomautus: Talvisäilytyksen jälkeen asenna latausasema uudelleen ja aseta robotti siihen latautumaan. Jos asennat latausaseman uudelleen eri paikkaan, robotti päivittää automaattisesti aseman sijainnin heti, kun se lataa ja poistuu asemalta. Jos kohtaat paikannusvirheitä puutarhassasi tapahtuneiden suurten muutosten vuoksi, on suositeltavaa kartoittaa alue uudelleen.

11 Kuljetus

Varmista pitkän matkan kuljetuksessa, että robotti on sammutettu. On suositeltavaa käyttää alkuperäistä pakkausta. Aseta LiDAR-suojakansi paikalleen.

 **Varoitus:** Sammuta robotti ennen kuljettamista.

 **Varoitus:** Nosta robotti takaosasta ja pidä terälevy poissa kehostasi.

12 Vianmääritys

Ongelma	Aiheuttaja	Ratkaisu
Robotti ei ole yhteydessä sovellukseen.	1. Robotti ei ole Wi-Fi-signaalin kuuluvuusalueella tai Bluetooth-alueella. 2. Robotti on sammutettu tai käynnistyy uudelleen.	1. Tarkista, onko robotin käynnistysprosessi päättynyt. 2. Tarkista, toimiiko reititin oikein. 3. Siirry lähemmäs robottia Bluetooth-yhteyden muodostamiseksi.
Robotti on nostettu.	Pyörä ei ole maassa.	1. Aseta robotti takaisin tasaiselle alustalle. 2. Syötä PIN-koodi robottiin ja vahvista. 3. Robotti ei voi ylittää yli 4 cm korkeita esineitä. Pidä maasto tasaisena sen työskentelyalueella.
Robotti on kallistettu.	Robotti on yli 37° kallistunut.	1. Aseta robotti takaisin tasaiselle alustalle. 2. Syötä PIN-koodi robottiin ja vahvista. 3. Robotti ei voi nousta yli 50 % (27°) rinteitä.
Robotti on loukussa.	Robotti on loukussa eikä pääse pois.	1. Poista ympäröivät esteet ja yritä sitten uudelleen. 2. Siirrä Robotti manuaalisesti tasaiseen ja avoimeen paikkaan kartan sisällä ja yritä aloittaa tehtävä uudelleen. Jos ongelma jatkuu, yritä uudelleen, kun robotti on lataustelakalla. 3. Tarkista, onko maassa reikiä. Täytä reiät ennen leikkuuta, jotta robotti ei jää loukkuun. 4. Tarkista, onko ympäröivä ruoho yli 10 cm korkea. Voit säätää esteidenkiertokorkeutta tai leikata nurmikon etukäteen työnnettävällä ruohonleikkurilla, jotta robotti ei jää jumiin. 5. Jos robotti jää usein jumiin tähän paikkaan, voit asettaa sen kielletyksi alueeksi.
Vasemman/oikean takapyörän virhe.	Pyörä ei pääse pyörimään tai pyörän moottorissa on ongelma.	1. Puhdista takapyörät ja yritä sitten uudelleen. 2. Jos tämä virhe jatkuu, yritä käynnistää robotti uudelleen. 3. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.
Leikkuupää ei pysty kääntymään.	Leikkuupää ei pysty kääntymään normaalisti tai leikkuumoottorissa on ongelma.	1. Puhdista leikkuupää ja yritä sitten uudelleen. 2. Tarkista, onko ympäröivä ruoho yli 10 cm korkea. Voit leikata nurmikon etukäteen työnnettävällä ruohonleikkurilla, jotta korkea ruoho ei tukkisi leikkuupäätä. 3. Tarkista, onko leikkuupään alla vettä. Jos vettä löytyy, siirrä robotti kuivaan paikkaan ja yritä sitten uudelleen. 4. Jos tämä virhe jatkuu, yritä käynnistää robotti uudelleen. 5. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.
Leikkuupää ei liiku ylös tai alas.	Leikkuupää ei liiku ylös tai alas.	1. Puhdista leikkuupää ja yritä sitten uudelleen. 2. Jos tämä virhe jatkuu, yritä käynnistää robotti uudelleen. 3. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.
Terälevy ei liiku sivusuunnassa.	Terälevy ei liiku sivusuunnassa.	1. Puhdista leikkuujärjestelmä ja poista kaikki roskat tai vieraat esineet. 2. Jos kohtaat edelleen tämän virheen, voit ensin poistaa EdgeMaster™ -toiminnon käytöstä.

Ongelma	Aiheuttaja	Ratkaisu
		3. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.
Puskurivirhe.	Etupuskurin anturi laukeaa jatkuvasti.	1. Tarkista, onko robotti loukussa jossakin. 2. Napauta puskuria varovasti ja varmista, että se kimpoaa takaisin. 3. Jos tämä virhe jatkuu, yritä käynnistää robotti uudelleen. 4. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.
Latausvirhe.	Robotti telakoituu lataustelakkaan, mutta latausvirrassa tai -jännitteessä on ongelma.	1. Tarkista, että lataustelakka on kytketty oikein verkkovirtaan. 2. Tarkista, että robotti ja lataustelakan latauskontaktit ovat puhtaat. 3. Kun tarkistus on valmis, yritä telakoida robotti uudelleen lataustelakkaan. 4. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.
Akun lämpötila liian korkea.	Akun lämpötila on $\geq 60^{\circ}\text{C}$.	1. Käytä robottia alle 40°C :n ympäristölämpötilassa. Voit odottaa, että akun lämpötila laskee automaattisesti. 2. Voit sammuttaa robotin ja käynnistää sen uudelleen jonkin ajan kuluttua. 3. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.
Akun lämpötila on korkea.	Akun lämpötila on $\geq 45^{\circ}\text{C}$.	1. Lataus voi epäonnistua, kun akun lämpötila on yli 45°C . 2. Käytä robottia alle 40°C :n ympäristölämpötilassa.
Akun lämpötila on matala.	Akun lämpötila on $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	1. Lataus voi epäonnistua, kun akun lämpötila on alle 6°C . 2. Käytä robottia yli 6°C :n ympäristölämpötilassa.
LiDAR is estynyt.	LiDAR on estynyt (esimerkiksi LiDAR-suojakantta ei ole poistettu).	1. Poista lidar-suojakansi ja yritä sitten uudelleen. 2. Jos robotin yläosassa oleva lidar on erittäin likainen, puhdista se nukkaamattomalla liinalla ja yritä sitten uudelleen.
LiDAR-toimintahäiriö.	LiDAR on erittäin likainen tai anturissa on virhe.	1. Tarkista, onko lidar likainen. Puhdista se tarvittaessa ja yritä sitten uudelleen. 2. Jos tämä virhe jatkuu, yritä käynnistää robotti uudelleen. 3. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä myynnin jälkeiseen palveluun.
LiDAR on likainen.	LiDAR on likainen.	Pyyhi LiDAR-anturi robotin päällä puhtaalla liinalla. Pidä LiDAR kuivana puhdistuksen jälkeen.
LiDARin lämpötila on korkea.	LiDARin lämpötila on $\geq 80^{\circ}\text{C}$.	1. Robotti yrittää automaattisesti palata latausasemalle jäähtymään. 2. Varmista, että robotti toimii alle 40°C ympäristön lämpötilassa. 3. Aseta robotti varjoisaan, viileään ja hyvän ilmastoituun paikkaan. Hälytys lakkaa, kun lämpötila laskee normaalille tasolle. 4. Robotti jatkaa toimintaansa automaattisesti, kun hälytys lakkaa.

Ongelma	Aiheuttaja	Ratkaisu
		5. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.
LiDARin lämpötila on liian korkea.	LiDARin lämpötila on ≥ 90 °C.	<ol style="list-style-type: none"> LiDAR on sammutettu korkean lämpötilan vuoksi. Varmista, että robotti toimii alle 40 °C ympäristön lämpötilassa. Aseta robotti varjoisaan, viileään ja hyvin ilmastoituun paikkaan. Hälytys lakkaa, kun lämpötila laskee normaalille tasolle. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.
Robotti is kadoksissa.	Paikannus on menetetty.	<ol style="list-style-type: none"> Tarkista, onko robotin yläosassa oleva LiDAR likainen. Lika vaikuttaa paikannukseen. Siirrä robotti manuaalisesti avoimeen paikkaan kartan sisällä ja yritä aloittaa tehtävä uudelleen. Jos paikannusta ei saada palautettua, etäohjaa robotti takaisin telakalle sovelluksen kautta ja aloita sitten leikkuutehtävä.
Anturivirhe.	Anturivirhe.	<ol style="list-style-type: none"> Käynnistä robotti uudelleen ja yritä uudelleen. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.
Robotti on kielletyllä alueella.	Robotti on kielletyllä alueella.	<ol style="list-style-type: none"> Siirrä robotti manuaalisesti pois kielletyltä alueelta ja yritä sitten uudelleen. Etäohjaa robotti sovelluksen kautta pois kielletyltä alueelta, ja yritä sitten uudelleen.
Robotti on kartan ulkopuolella.	Robotti on kartan ulkopuolella.	<ol style="list-style-type: none"> Siirrä robottia manuaalisesti kartan sisällä ja yritä sitten uudelleen. Etäohjaa robottia takaisin kartan sisällä sovelluksen kautta ja yritä sitten uudelleen.
Hätäpysäytys on aktivoitu.	Robotin Stop-painiketta painetaan.	Syötä PIN-koodi robottiin ja vahvista.
Akku vähissä. Robotti sammuu pian.	Akun taso on ≤ 10 %.	Telakoi robotti lataustelakkaan latausta varten.
Robotti on kartan ulkopuolella. Varkausriski.	Robotti on kartan ulkopuolella.	<ol style="list-style-type: none"> Syötä PIN-koodi vahvistaaksesi. Voit poistaa kartaltapoistumishälytyksen käytöstä sovelluksen asetuksista.
Paluu lataustelakalle epäonnistui.	Robotti ei löydä lataustelakkaa, kun se palaa lataustelakalle.	<ol style="list-style-type: none"> Tarkista, onko robotin tiellä esteitä. Poista esteet ja yritä uudelleen. Etäohjaa robotti takaisin lataustelakalle sovelluksen kautta.
Lataustelakalle telakoituminen epäonnistui.	Robotti löytää lataustelakan, mutta ei onnistu telakoitumaan.	<ol style="list-style-type: none"> Tarkista, ovatko lataustelakan heijastinkalvot likaisia tai estyneitä. Tarkista, onko lataustelakan edessä esteitä. Tarkista, onko lataustelakkaa siirretty. Tarkista, onko pohjalevy peitetty paksulla mudalla. Tarkista, onko asema rinteessä. Tarkista, onko asemalla virtaa. Auta robottia telakoitumaan asemalle käyttämällä kaukosäädintä tai manuaalisesti.

Ongelma	Aiheuttaja	Ratkaisu
Paikantaminen epäonnistui.	Paikannus epäonnistuu, kun robotti yrittää aloittaa leikkuutehtävän.	1. Tarkista, että lidar voi olla estynyt. Siirrä robotti manuaalisesti tasaiseen ja avoimeen paikkaan kartan sisällä ja yritä aloittaa tehtävä uudelleen. 2. Jos kohtaat edelleen tämän virheen, yritä uudelleen, kun robotti on telakoituna asemalle.
Riittämätön kääntymistila aseman edessä.	Riittämätön kääntymistila aseman edessä.	1. Jos asema on asetettu kartan reunaan tai sen sisälle, varmista että aseman pohjalevyn etuosan ja kartan rajan välillä on vähintään 1 m vapaata tilaa; muuten robotti ei ehkä pysty kääntymään. 2. Siirrä asemaa tai muuta karttaa Kartan muokkaus -toiminnolla.
Reitti estetty.	Reitti estetty.	1. Tarkista, onko reitillä määritetty kielletty alue. 2. Tarkista, onko esteitä, jotka estävät robottia. 3. Jos robotti ei vielääkään pääse läpi, poista reitti kartan muokkauksessa ja aseta uusi.
Etukamera on likainen.	Etukamera on likainen.	Pyyhi etukamera puhtaalla liinalla.
Etukamerassa on ongelma.	Etukamerassa on ongelma.	1. Pyyhi etukamera puhtaalla liinalla. 2. Yritä käynnistää robotti uudelleen. 3. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.
Etukamera estetty.	Etukamera estetty.	Pyyhi etukamera puhtaalla liinalla.
Rajojen tunnistusvirhe automaattisen kartoituksen aikana.	Rajojen tunnistusvirhe automaattisen kartoituksen aikana.	1. Varmista, että valaistusolosuhteet ovat sopivat, ei liian kirkasta tai liian hämärää. 2. Varmista, että sää on selkeä, vältä sumua tai sadetta. 3. Varmista, että robotin etukamera on puhdas ja esteetön. 4. Varmista, että maanpinta on tasainen, sillä epätasaisuudet voivat vaikuttaa tunnistamiseen. 5. Jos rajojen tunnistus epäonnistuu edelleen, vaihda kartoitukseen etäohjaustila.

13 Tekniset tiedot

		A2 1200	A2 2000
Perustiedot	Tuotteen nimi	Dreame-robottiruohonleikkuri A2	
	Merkki	Dreame	
	Malli	MXXA8203	MXXA8202
	Mitat	666 × 444 × 273 mm	
	Paino (mukana akku)	16,1 kg	
Leikkuu	Suositteltu käyttökapasiteetti	1.200 m ²	2.000 m ²
	Leikkuuteho	Vakio: 800 m ² /päivä Tehokas: 1.600 m ² /päivä	Vakio: 1.000 m ² /päivä Tehokas: 2.000 m ² /päivä
	Leikkuukorkeus	30–70 mm	
	Leikkuuleveys	22 cm	
	Latausaika ^[2]	52 min	65 min
Melupäästöt	Äänitehotaso LWA	54 dB(A)	
	Äänen tehon epävarmuudet KWA	3 dB(A)	
	Äänenpaineen taso LpA	46 dB(A)	
	Äänenpaineen epävarmuudet KpA	3 dB(A)	
Työolosuhteet	Käyttölämpötila	0~50° C Suositeltu: 10~35° C	
	Pitkäaikainen säilytyslämpötila	-10~35° C Suositeltu: 0~25° C	
	IP-luokitus	Robotti: IPX6 Lataustelakka: IPX4 Virtalähde: IP67	
	Leikkuualueen enimmäiskaltevuus	50% (27°)	
Yhteydet	Bluetooth-taajuusalue	2 400,0 - 2 483,5 MHz	
	Maksimi RF-teho	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm	
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2 400-2 483,5M)	
	Linkkipalvelu ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

		A2 1200	A2 2000
Käyttömoottori	Ajonopeus etäohjattuna	0,45 m/s-0,8 m/s	
	Ajonopeus leikkuun aikana	Vakio: 0,35 m/s Tehokas: 0,6 m/s	
	Moottorityyppi	Nabamoottori	
Leikkuumoottori	Nopeus	2 200 kierr./min	
Akku (leikkuri)	Akkumalli	MBPA10	MBPA14
	Akkutyyppi	Litium-ioniakku	
	Nimelliskapasiteetti	4000 mAh	5000 mAh
	Nimellisjännite	18 V DC	
Virtalähde	Laturin malli	MPAA10/MPAA20	
	Tulojännite	100~240 V AC	
	Lähtöjännite	20 V DC	
	Lähtövirta	3 A	
Lataustelakka	Lataustelakan malli	MCA10	
	Tulojännite	20 V DC	
	Lähtöjännite	20 V DC	
	Tulovirta	3 A	
	Lähtövirta	3 A	
Lisävarusteet	Varaterät ja pidikkeet	9/3	
	Terämalli	MBKA10/MQBA10	

Vakio	Kaista	Uplink (MHz)	Downlink (MHz)	Maksimi RF-lähtöteho	GNSS	Taajuusalueet
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2		
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2		
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2		
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2		
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2		
	41	2496 - 2690	2496 - 2690	23 ± 2		
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
WCDMA	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		

[2] Latausaikaa sovelletaan, kun robotti palaa automaattisesti latausasemalle, kun akun varaustaso on alhainen.

[3] Tuetut maat/alueet: Albania, Andorra, Itävalta, Belgia, Bosnia ja Hertsegovina, Bulgaria, Kroatia, Kypros, Tšekin tasavalta, Tanska, Viro, Suomi, Ranska, Saksa, Kreikka, Guernesey, Unkari, Islanti, Irlanti, Italia, Kosovo, Latvia, Liechtenstein, Liettua, Luxemburg, Makedonia, Malta, Moldova, Monaco, Montenegro, Alankomaat, Norja, Puola, Portugali, Romania, Serbia, Slovakia, Slovenia, Espanja, Ruotsi, Sveitsi, Iso-Britannia, Ukraina.

Huomautus: Tekniset tiedot voivat muuttua, koska parannamme tuotteitamme jatkuvasti. Uusimmat tiedot löydät verkkosivuiltamme osoitteesta <https://global.dreametech.com>.

Originaaljuhend

Sisukord

1 Ohutusjuhend	P240
2 Toote tutvustus	P244
3 Paigaldamine	P247
4 Ettevalmistus esmakordseks kasutuseks	P249
5 Aia kaardistamine	P255
6 Kasutus	P260
7 Rakendus Dreamehome	P263
8 Hooldus	P266
9 Aku	P270
10 Talvehoid	P270
11 Transport	P270
12 Veotsing	P271
13 Tehnilised andmed	P275

1 Ohutusjuhend

1.1 Üldine ohutusjuhend

- Enne toote kasutamist lugege kasutusjuhend tähelepanelikult läbi.
- Kasutage tootega vaid Dreame soovitatud seadmeid. Mis tahes muu kasutus on vale.
- Ärge lubage lastel masina töötamise ajal selle läheduses olla ega sellega mängida.
- Ärge kasutage toodet kohtades, kus inimesed ei ole selle olemasolust teadlikud.
- Kui juhite toodet käsitsi rakendusega Dreamehome, ärge jookske. Alati kõndige, kallakul vaadake, kuhu astute, ja ärge kaotage tasakaalu.
- Ärge kasutage toodet, kui tööalal on inimesed, eriti lapsed, või loomad.
- Kui kasutate toodet avalikus kohas, paigaldage tööala ümber hoiatusmärgid järgmise tekstiga: „Hoiatus! Automaatne muruniiduk! Hoidke masinast eemale! Jälgige lapsi! “
- Tootel kasutamisel kandke tugevaid jalatseid ja pikki pükse.
- Tootel kahjustuste ja sõidukite ning inimestega seotud õnnetuste vältimiseks ärge määrake tööalasid ega transporditeid üle avalike teede.
- Ärge puudutage liikuvaid ohtlikke osi, nagu teraketas, enne kui need on täielikult peatunud.
- Vigastuste või õnnetuste korral pöörduge arsti poole.
- Enne takistuste eemaldamist, hooldustööde tegemist või toote kontrollimist lülitage toode **VÄLJA**. Kui toode väriseb ebatavaliselt, kontrollige enne taaskäivitamist, ega see ei ole kahjustatud. Ärge kasutage toodet, kui mõni osa on defektne.
- Ärge paigaldage peakaablit kohtadesse, kus toode niidab. Kaabli paigaldamiseks järgige esitatud juhtnõude.
- Kasutage toote laadimiseks vaid komplekti kuuluvat laadimisjaama. Vale kasutamine võib põhjustada elektrilöögi, ülekuumenemise või söövitava vedeliku lekkimise akust. Elektrilöödi lekkimise korral loputage veega / neutraliseeriva ainega ja kui söövitav vedelik satub silma, pöörduge arsti poole.
- Peakaabli vooluvõrku ühendamisel kasutage rikkevoolukaitset, mille suurim rakendumisvool on 30 mA.
- Kasutage vaid Dreame soovitatud originaalakusid. Tootel ohutust ei saa tagada mitteoriginaalsete akudega. Ärge kasutage mittelaetavaid patareisid.
- Hoidke pikendusjuhtmed eemal liikuvatest ohtlikest osadest, et vältida juhtmete kahjustamist, mis võib põhjustada kontakti pingestatud osadega.
- Selle dokumendi illustatsioonid on vaid näitlikud. Lähuge tegelikust tootest.
- Ärge lubage masinat kasutada lastel, keha-, meele- või vaimupuudega inimestel, kogemuse ja teadmisteta inimestel ega inimestel, kes ei ole selle juhendiga tutvunud. Kohalikud määrused võivad piirata masina operaatori vanust.
- Ärge ühendage kahjustatud kaablit ja ärge puudutage seda enne, kui see on vooluvõrgust lahutatud. Kui kaabel kasutuse ajal kahjustada saab, lahutage pistik vooluvõrgust. Kulunud või kahjustatud kaabel suurendab elektrilöögi ohtu ja hoolduspersonal peab selle asendama.
- Ärge suruge toodet jõuga ega kiiresti, kuna see võib toodet kahjustada.
- Raadiosageduskiirgusega kokkupuute nõuete täitmiseks peab seadme ja inimese vahel olema 35 cm vahe-
maa.
- Aku laadimiseks kasutage ainult selle seadmega kaasasolevat eemaldatavat toiteplokki.

1.2 Paigalduse ohutusjuhend

- Ärge paigaldage laadimisjaama kohta, kus inimesed võiksid selle otsa komistada.
- Ärge paigaldage laadimisjaama kohta, kus on seisva vee tekkimise oht.
- Ärge paigaldage laadimisjaama ega selle tarvikud süttivale materjalile lähemale kui 60 cm. Laadimisjaama või toiteploki talitlushäire või ülekuumenemine võib põhjustada tuleohtu.

1.3 Kasutuse ohutusjuhend

- Hoidke käed ja jalad pöörlevatest teradest eemal. Kui toode on sisse lülitatud, ärge pange käsi ega jalgu selle lähedusse ega alla.
- Ärge tõstke ega liigutage sisselülitatud toodet.
- Kui tööalal on inimesed, eriti lapsed, või loomad, kasutage parkimisrežiimi või lülitage toode **VÄLJA**.
- Veenduge, et murul ei oleks kive, oksa, tööriistu, mänguasju ega muid esemeid. Muidu võivad terad esemega kokkupuutumisel kahjustada saada.
- Ärge pange toote ega laadimisjaama peale esemeid.
- Ärge kasutage toodet, kui nupp PEATA ei tööta.
- Vältige kokkupõrkeid toote ja inimeste või loomade vahel. Kui inimene või loom satub toote tee, peatage kohe.
- Kui seade ei ole kasutusel, lülitage see **VÄLJA**.
- Ärge kasutage toodet ja hüpikvihmutit samal ajal. Tagamaks, et toode ja hüpikvihmuti ei töötaks samal ajal, kasutage ajakava funktsiooni.
- Ärge seadke ühenduskanalit kohta, kuhu on paigaldatud hüpikvihmutid.
- Ärge kasutage toodet, kui tööalal on seisvat vett, näiteks tugeva vihma või vee kogunemise korral.

1.4 Hoolduse ohutusjuhend

- Hoolduse tegemise ajaks lülitage toode **VÄLJA**.
- Pärast pesemist veenduge, et toode pandaks maapinnale tavapärasel asendis, mitte tagurpidi.
- Ärge pöörake toodet šassii puhastamiseks ümber. Kui te selle puhastamise eesmärgil ümber pöörate, pöörake see pärast õigetpidi. See ettevaatusabinõu on vajalik selleks, et vesi ei pääseks mootoris ega mõjutaks selle tavapärasel tööd.
- Enne laadimisjaama puhastamist või hooldamist lahutage pistik laadimisjaamast või kasutage blokeerimis-seadet.
- Ärge kasutage toote puhastamiseks kõrgsurvepesurit ega lahusteid.

1.5 Akuohutus

Kui liitiumioonakud demonteeritakse või lühistatakse või need puutuvad kokku vee, tule või kõrge temperatuuriga, võivad need plahvatada või tulekahju põhjustada. Käsitsege neid ettevaatlikult, ärge võtke akut lahti ega avage seda ja vältige igasugust elektrilist/mehaanilist väärkasutust. Hoidke neid kaitstuna otsese päikesevalguse eest.




1. Kasutage vaid tootja antud akulaadurit ja toiteploki. Sobimatu laadija ja toiteploki kasutamine võib põhjustada elektrilööke ja/või ülekuumenemist.
2. ÄRGE PÜÜDKE AKUSID PARANDADA EGA MODIFITSEERIDA! Paranduskatsed võivad plahvatuse või elektrilöögi tõttu raskeid kehavigastusi põhjustada. Lekke korral on väljunud elektrolüüdid söövitavad ja mürgised.
3. See seade sisaldab akusid, mida tohivad asendada vaid kvalifitseeritud töötajad.

1.6 Jääkriskid

Vigastuste vältimiseks kandke terade asendamisel kaitsekindaid.

1.7 Sümbolid ja kleebised

	<p>HOIATUS! Enne masina kasutamist lugege kasutusjuhendit.</p>
	<p>HOIATUS! Olge masina töötamise ajal sellest ohutus kauguses.</p>
	<p>HOIATUS! Enne masina kallal töötamist või selle tõstmist kasutage blokeermisseadet.</p>
	<p>HOIATUS! Ärge sõitke masinal.</p>
	<p>HOIATUS! Seda toodet ei tohi kõrvaldada tavalise olmejäätmena. Tagage toote ringlussevõtt kohalike õiguslike nõuete kohaselt.</p>
	<p>See toode vastab kohaldatavatele EÜ direktiividele.</p>
	<p>III klass</p>

	Enne laadimist lugege juhiseid.
	Alalisvool
	II klass

KASUTUSOTSTARVE

Aiatoode on mõeldud koduseks muruniitmiseks. See on mõeldud sagedaseks niitmiseks, et muru oleks tervem ja ilusam kui kunagi varem. Olenevalt muruplatsi suurusest saab muruniiduki programmeerida töötama mis tahes ajal või sagedusega. See ei sobi kaevamiseks, pühkimiseks ega lume puhastamiseks.



Käesolevaga kinnitab TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd., et raadiosideseadme mudel Dreame MXXA8203/MXXA8202 vastab direktiivile 2014/53/EL. ELi vastavusdeklaratsiooni täistekst on saadaval järgmisel veebiaadressil: <https://global.dreame.tech.com/pages/declaration-of-conformity>.

Toode vastab Ühendkuningriigi PSTI-määrustele, vastavusdeklaratsiooni täistekst on kättesaadav järgmisel internetiaadressil: <https://global.dreame.tech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

Täpse e-juhendi leiate aadressilt <https://global.dreame.tech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Võrguturbeteade

Selle seadme ohutu kasutamise tagamiseks võrgukeskkonnas on esitatud järgmine teave:

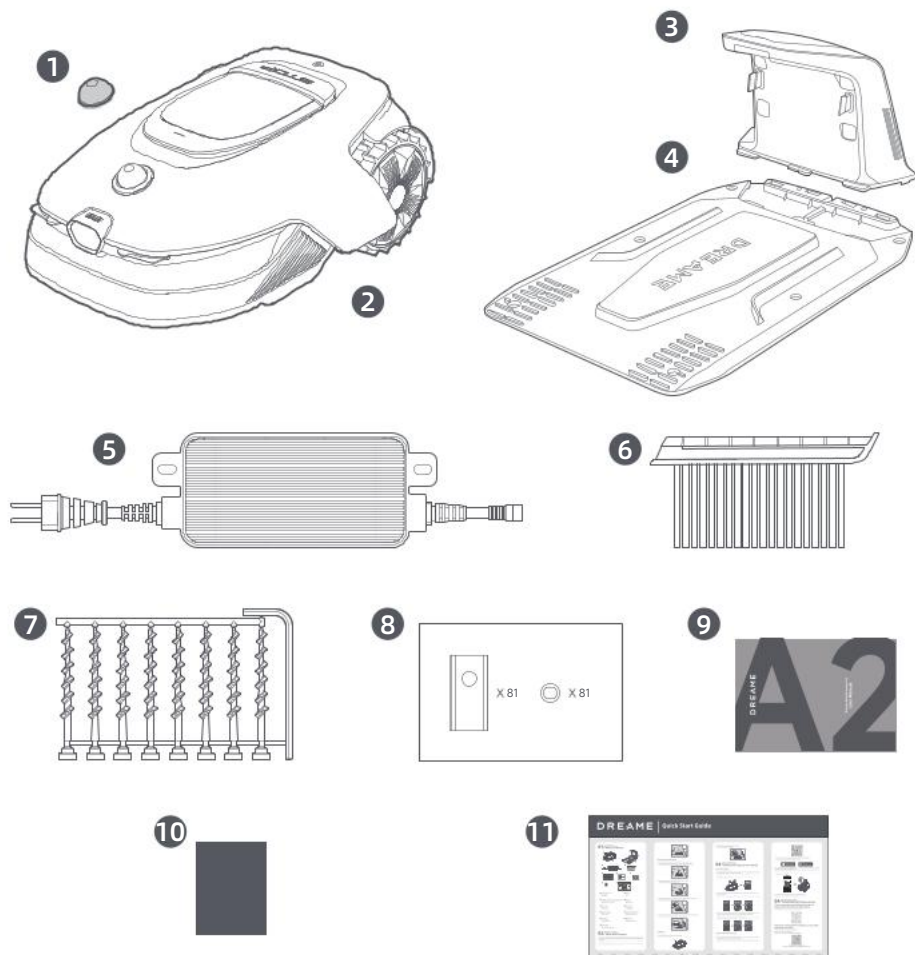
See seade on varustatud mitme võrgusidevõimalusega, sealhulgas Etherneti-port (RJ-45), juhtmeta Wi-Fi-side-moodul ja USB-silumislüüdes. Käivitamisel on vaikimisi lubatud järgmised võrguteenused:

- **Veebikonfiguratsiooniteenus (HTTP/HTTPS):** Jälgib porti 80 (HTTP) ja porti 443 (HTTPS) kohaliku konfiguratsiooni ja oleku seireks. Teabe lekkimise vältimiseks on soovitatav pärast installimist kohe HTTP-teenus välja lülitada, lubada ainult HTTPS ja kasutada usaldatavat TLS-sertifikaati.
- **Seadme levi (mDNS/SSDP):** Kasutatakse automaatseks avastamiseks, edastades seadmeteavet kohtvõrgu (LAN) piires. Kui need teenused ei ole vajalikud, on soovitatav need välja lülitada, et vähendada otsimisel tuvas-tamise ohtu.
- **USB-liides:** Kasutatakse püsivara kohalikuks täiendamiseks ja logide väljavõtuks. Kui silumisrežiim on lubatud, võib see avalikustada süsteemifailide pääsuõigused. Soovitatav on piirata kasutamine vaid volitatud personalile ja keelata see liides ajal, kui seadet ei hooldata.

Täpsed konfigureerimistoimingud leiate jaotisest „Ettevalmistus esmakordseks kasutuseks “.

2 Toote tutvustus

2.1 Komplekti sisu



1 Laserradari kaitsekate

2 Robot

3 Laadimistorn (10 m pikenduskaabliga)

4 Alusplaat

5 Toiteplokk

6 Puhastushari

7 8 kruvi, kuuskantvõti

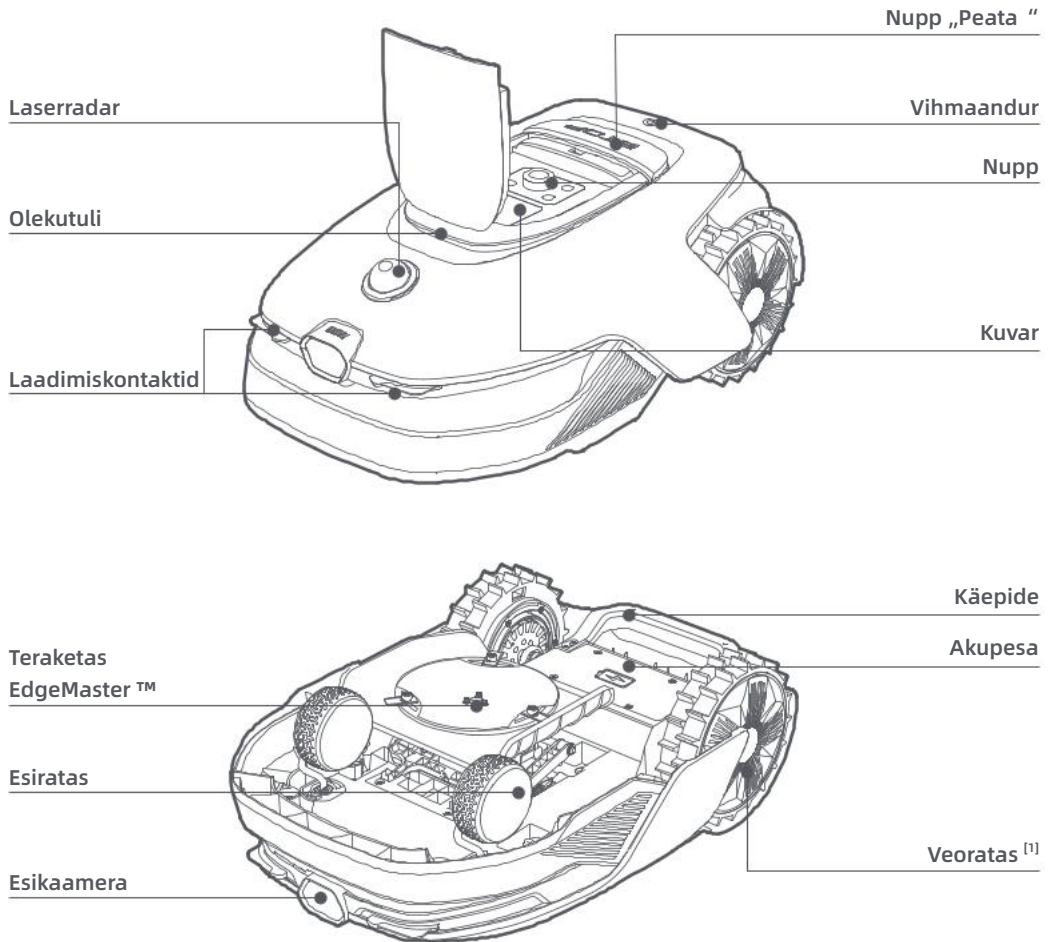
8 Varuterad x 9 ja hoidikud x 3

9 Kasutusjuhend

10 Ebemeteta lapp

11 Lühijuhend

2.2 Toote ülevaade



[1] Varustatud rummumootoritega.

2.3 OmniSense™ 2.0: ülitäpne 3D-andurisüsteem koos AI-kaameraga


Viige muru hooldus uuele tasemele OmniSense™ 2.0, murrangulise ülitäpse 3D-andurisüsteemiga, mis on varustatud algoritmi toega HDR-kaameraga, pakkudes aia 3D-keskkonna põhjalikumat ja üksikasjalikumat tajumist.



2.4 Link Service GPS-i ja 4G-ühenduvusega

Robot on varustatud Link Service'iga, mis pakub 4G mobiilsidevõrgu ühenduvust.

Aktiveerige Link Service

Lülitage robot sisse ja Link Service aktiveerub automaatselt.  süttib roboti kuvaril ja rakenduses näidates, et aktiveerimine on õnnestunud. Rakenduses saate vaadata Link Service'i kasutamise staatust valikuga **Ühendused**.

Link Service'i aktiveerimisel saate oma roboti seisundit kaugjuhtimisega jälgida ja alustada niitmisülesandeid ilma Wi-Fi-ühendusega. Lisaks on olemas sisseehitatud GPS asukoha reaalsajas jälgimiseks, mis parandab roboti vargusetõrje võimekusi. Saate selle asukohta jälgida igal ajal ja igalt poolt ning saada teavitusi, kui see liigub määratud kaardialalt välja.

Link Service'it pakutakse esimesel aastal alates aktiveerimisest tasuta. Teenuse pikendamiseks pärast selle lõppemist võtke ühendust Dreame müügijärgse teeninduse meeskonnaga aadressil **dreamesupport@dreame.tech**.

2.5 Andurid

Nimi	Kirjeldus
Laserradar	Hangib keskkonnateavet ja hõlbustab roboti positsioneerimist, takistuste vältimist ning vee ja mustuse tuvastamist. Tuvastusulatus (100 klx juures): 40 m 10% peegeldusvõime juures; 70 m 80% peegeldusvõime juures Vaateväli: 360° (horisontaalne) × 59° (vertikaalne)
Esikaamera	Tuvastab takistusi, muru piire ja inimeste kohalolu. Vaatenurk: 89° (horisontaalne), 58° (vertikaalne), 97° (diagonaalne) Eraldusvõime: 2 MPx
GPS	Rakenduse kaudu saate jälgida roboti asukohta reaalsajas Google Mapsis.

3 Paigaldamine

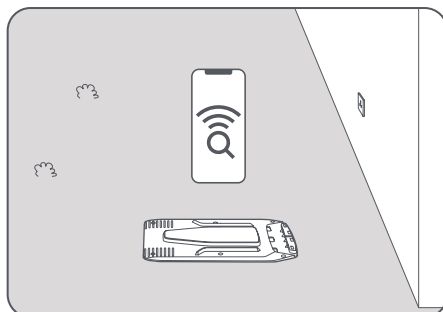
3.1 Sobiva asukoha valimine

- Pange laadimisjaam tasasele pinnale muru serva ja pistikupesade lähedusse. Pange see tugeva Wi-Fi-signaaliga piirkonda.

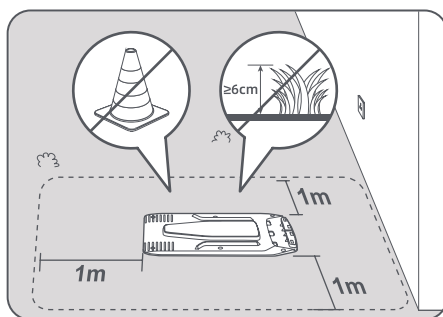
Märkus: Kontrollige asukohta Wi-Fi-signaali tugevust mobiilseadmega. Tugev Wi-Fi-signaal tagab stabiilse ühenduse roboti ja rakenduse vahel.

Oluline: Veenduge, et pinnas oleks kruvide paigaldamiseks piisavalt pehme.

Oluline: Kui laadimisjaam asub kallakul, siis veenduge, et kalle ei oleks liiga järsk, et vältida roboti tagasi libisemist ja ei dokkimise ebaõnnestumist.

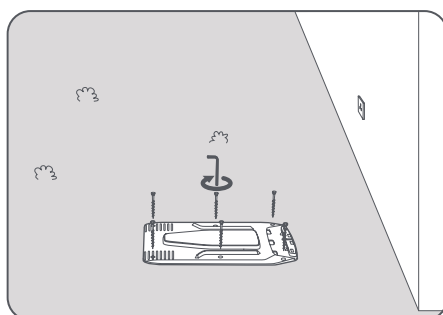


- Jätke laadimisjaamast vasakule ja paremale ning selle ette vähemalt **1 m** vaba, takistusteta ruum. Veenduge, et koha ümbruses oleks muru lühem kui **6 cm**. Kui muru on kõrgem, niitke see esmalt lükatava muruniidukiga. Kõrge muru võib raskendada roboti tagasipöördumist laadimisjaama.

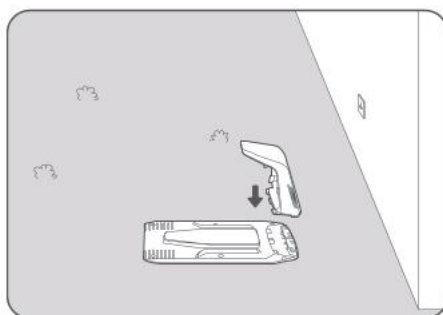


3.2 Laadimisjaama paigaldamine

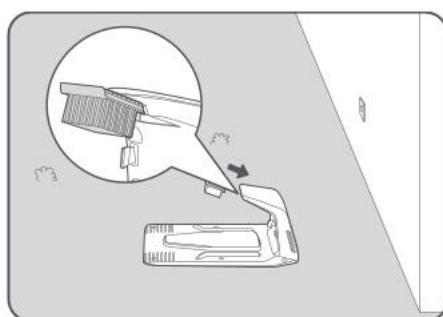
- 1 Kinnitage alusplaat maapinnale komplekti kuuluvate kruvide ja kuuskantvõtmega.



- 2 Sisestage laadimistorni alusplaati, kuni kuulete klõpsu.

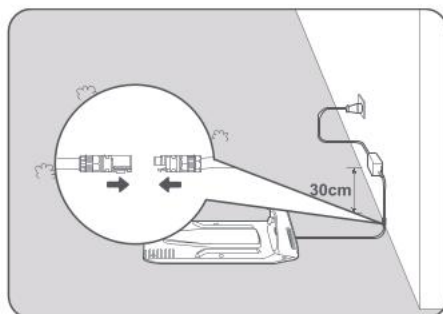


- 3 Sisestage puhastushari laadimistorni, joondades saki pesaga.



- 4 Ühendage toiteplokk pikenduskaabliga ja seejärel pistikupesaga. Hoidke toiteplokki vähemalt **30 cm** maapinnast kõrgemal.

Märkus: Kui toide on olemas, põleb laadimisjaama LED-märgutuli **pidevalt siniselt**.



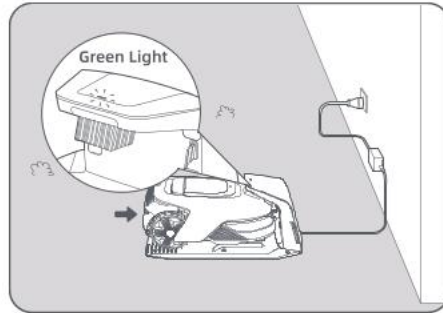
- 5 Eemaldage laserradari kaitsekate.



6 Pange robot laadimiseks laadimisjaama. Veenduge, et roboti ja laadimisjaama laadimiskontaktid oleksid õigesti ühendatud.

Märkus: Kui robot laeb laadimisjaamas, siis märgutuli **vilgub roheliselt**.

Märkus: Kui soovite lisakaitseks garaaži, kasutage ühtivat Dreame garaaži, mis on saadaval kohalikes kauplustes või veebis. Mitte-Dreame garaaži kasutamine võib põhjustada probleeme laadimise ajal.

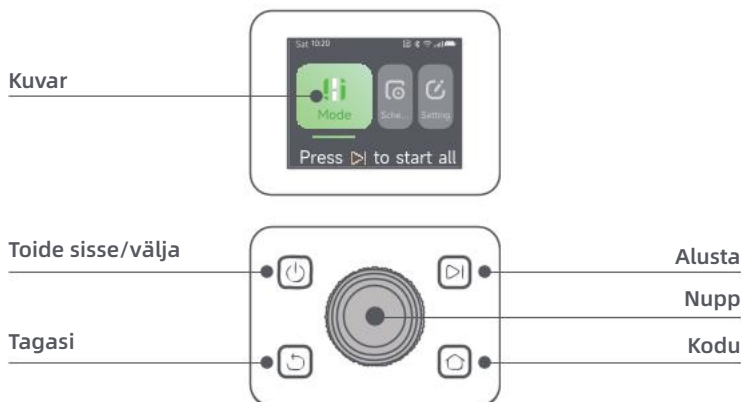


Laadimisjaama LED-märgutuli







LED-märgutule värv	Tähendus
Vilkuv/pidev punane	1. Laadimisjaamaga on probleem (näiteks laadimisvoolu või -pingega seotud probleem). 2. Robot dokib laadimisjaamas, aga laadimine on ebatavaline (näiteks on laadimiskontaktidel lühis).
Pidev sinine	Laadimisjaamal on toide. Robot ei ole laadimisjaamas.
Vilkuv roheline	Robot laeb laadimisjaamas.
Pidev roheline	Robot on laadimisjaamas täielikult laetud.

4 Ettevalmistus esmakordseks kasutuseks

4.1 Juhtpaneeliga tutvumine



Kuvar

Ikoon	Olek
	Akutase (näitab aku praegust taset.)
	Laadimine (robot on laadimisjaamas dokitud.)
	Bluetooth (Robot on ühendatud rakendusega Bluetoothi teel.)
	Wi-Fi (Robot on ühendatud rakendusega Wi-Fi võrgu kaudu.)
	Link Service (Link Service on aktiveeritud.)
	Ajakava (ülesanne on planeeritud tänaseks ja pole veel alanud.)

Juhtelemendid

Nupp	Funktsioon
Toide 	Roboti sisse-/väljalülitamiseks vajutage ja hoidke nuppu  2 sekundi jooksul all. Veenduge, et see asub väljaspool laadimisjaama.
Alusta 	Kogu ala niitmise alustamiseks või peatatud töö jätkamiseks vajutage nuppu  ja seejärel sulgege 5 sekundi jooksul kate. Ülesanne tühistatakse, kui kaant ei suleta 5 sekundi jooksul.
Kodu 	Roboti laadimiseks laadimisjaama saatmiseks vajutage nuppu  ja seejärel sulgege 5 sekundi jooksul kate. Ülesanne tühistatakse, kui kaant ei suleta 5 sekundi jooksul.
Tagasi 	Menüüs ühe taseme võrra üles liikumiseks vajutage nuppu  .
Nupp	Menüüdes valiku kinnitamiseks vajutage nuppu.
	Bluetoothi kaudu sidumise režiimi lubamiseks hoidke nuppu 3 sekundit all.
	Menüüs navigeerimiseks pöörake nuppu päripäeva/vastupäeva.
Alusta + Tagasi	Roboti lähtestamiseks tehasesätetele hoidke nuppe  ja  korraga 3 sekundit all. PIN-koodi ei kustutata.
Kodu + Tagasi	Hoidke nuppu  ja nuppu  3 sekundi jooksul korraga all, et avada Sätetes leht Teave . Leht Teave kaob 5 sekundi järel.
Nupp + Tagasi	Roboti PIN-koodi lähtestamiseks hoidke nuppu ja nuppu  korraga 3 sekundit all.
Peata	Vajutage nuppu „ Peata ”, et avada ülemine kate ja peatada robot. Töö jätkamiseks tuleb juhtpaneelil sisestada PIN-kood.

Menüüstruktuuri ülevaade



*Seda võidakse sõltuvalt tarkvara versioonist värskendada.

Roboti olekutuli

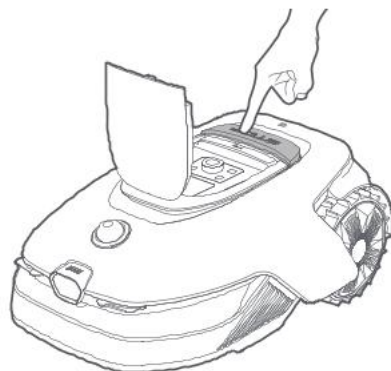
Värv	Tähendus
Pidev punane	On ilmnenud tõrge.
Pidev sinine	Robot on ooteolekus.
Vilkuv sinine	Robot teeb tööd või on peatatud.
Vilkuv roheline	Robot laeb laadimisjaamas.
Pidev roheline	Aku on täielikult laetud.
Vilkuv kollane	1. Robot on patrullimas. 2. Rakenduse kaudu kuvatakse esikaamera reaalaajavideo.

Märkus: Roboti valgustuse aktiveerimise perioodi ja stsenaariume saate kohandada valikuga **Sätted >Tuli**.

4.2 Algseadistus

Enne roboti esmakordset sisselülitamist tuleb teha mõned põhilised seadistused, et robot oleks valmis tööle hakkama.

- 1 Vajutage nuppu „Peata”, et avada ülemine kate.



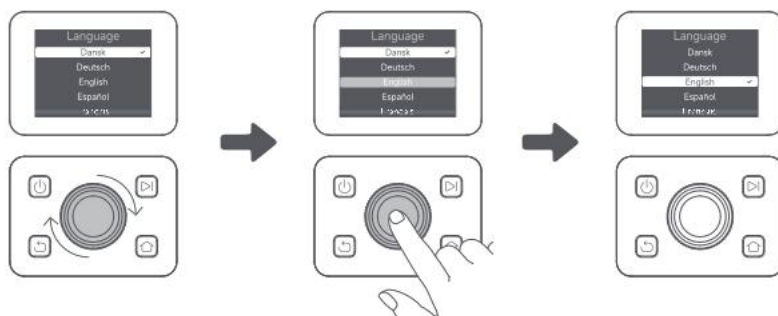
- 2 Roboti sisselülitamiseks hoidke juhtpaneeli nuppu 2 sekundit all.

Märkus. Kui robot dokib laadimisjaamas, lülitatakse see automaatselt sisse.



- 3 Valige eelistatud keel

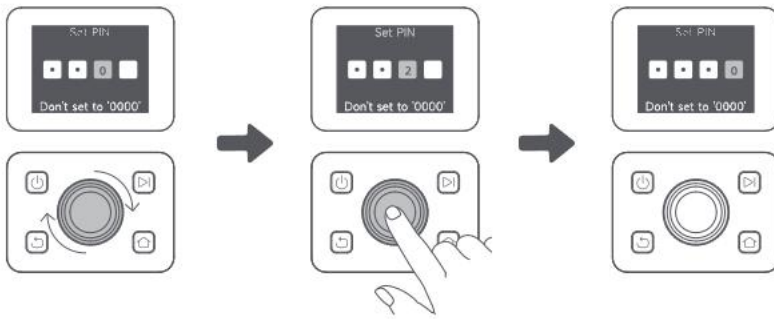
Oma keele valimiseks pöörake nuppu päripäeva, et liikuda allapoole, ja vastupäeva, et liikuda ülespoole. Kinnitamiseks vajutage nuppu.



- 4 PIN-koodi määramine

1. Pöörake nuppu, et valida number 0 kuni 9. Pöörake numbriga suurendamiseks päripäeva ja selle vähendamiseks vastupäeva. Kinnitamiseks ja järgmise numbriga määramiseks vajutage nuppu. Eelmise numbriga muutmiseks pöörake nuppu vastupäeva, kuni number muutub 0-ks, ja pöörake seda veel üks kord.

Ouline: Palun ärge määrake PIN-koodiks „0000”.



2. PIN-koodi määramise lõpetamiseks sisestage PIN-kood uuesti.

Märkus: Kui kaks parooli ei ühti, määrake palun uus parool uuesti.

5 Ühendage robot internetiga

Rakenduse Dreamehome allalaadimiseks mobiilseadmesse skannige ruutkood. Pärast installimist looge konto ja logige sisse.



Rakenduse Dreamehome saate alla laadida ka App Store'ist või Google Playst.



Enne võrgu seadistamist:

- Veenduge, et robot ja teie mobiilseade on ühendatud sama Wi-Fi võrguga.
- Veenduge, et mobiilseade poleks robotist kaugemal kui **10 m**.
- Lubage mobiilseadmes Bluetooth-funktsioon.

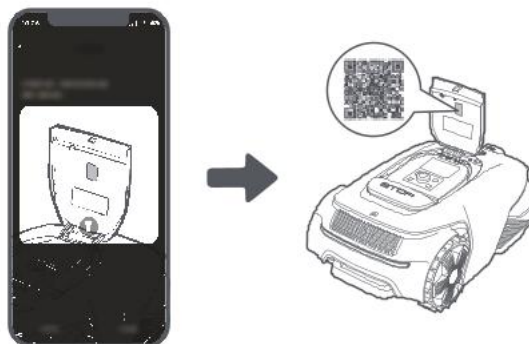
1. Avage rakendus Dreamehome.

2. Ühenduse saate luua järgmistel viisidel:

a. Ruutkoodi skannimine: Avage 🏠 **Seade** ja puudutage suvandit 📶 **Ühendamiseks skanni ruutkood**. Ühendamiseks skannige roboti ülemise katte all olev ruutkood.

b. Käsimisi lisamine: Avage 🏠 **Seade** ja puudutage suvandit + **Lisa**. Seejärel valige ühenduse loomiseks oma roboti mudel.

c. Automaatne tuvastamine: robot otsib läheduses olevaid seadmeid. Ühendamiseks puudutage tuvastatud seadmete loendis oma robotit.

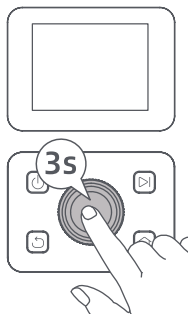


3. Wi-Fi-võrguühenduse lõpuleviimiseks järgige rakenduses kuvatavaid juhiseid.

Oluline: Kasutage 2,4 GHz ühe sagedusalaga või 2,4/5 GHz kahe sagedusalaga võrku.

Oluline: Veenduge, et teie wi-fi-võrgul poleks tulemüüri ja et see on avatud (mitte krüpteeritud) võrg. Vastasel korral võib võrgu seadistamine ebaõnnestuda.

4. Hoidke juhtpaneeli nuppu 3 sekundit all. Robot aktiveerib Bluetoothi kaudu sidumise režiimi.



5. Järgige sidumise lõpuleviimiseks rakenduses kuvatavaid juhiseid.

Kuidas robot lahutada?

Pärast õnnestunud sidumist seotakse robot automaatselt Dreamehome'i kontoga. Iga seade saab olla seotud vaid ühe kontoga. See ei saa korraga olla seotud teise kontoga.

Roboti sidumiseks uue kontoga peate selle esmalt lahutama. Lahutamiseks tehke järgmist:

1. Avage rakendus Dreamehome. Avage 🏠 **Seade**.
2. Kui teie Dreamehome'i-kontoga on seotud mitu robotit, nipsake redigeeritava robotilehe avamiseks vasakule või paremale.
3. Puudutage ülemises paremas nurgas olevat nuppu ⋮.
4. Valige 🗑️ **Kustuta**.

Kuidas robotit jagada?

1. Puudutage ülemises paremas nurgas olevat nuppu ⋮.
2. Valige 📄 **Seadme jagamine**.

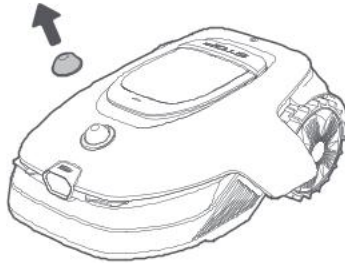
Kuidas logida välja Dreamehome'i kontolt või kustutada see konto?

1. Avage 👤 **Mina** > 🏠 > **Konto**.
2. Valige **Logi välja** või **Kustuta konto**.

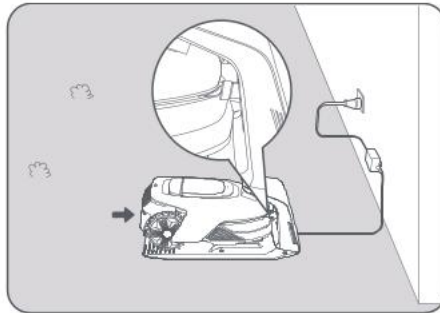
5 Aia kaardistamine

Enne kaardistamist veenduge, et täidetud oleksid järgmised tingimused:

- Roboti akutase on üle 50%.
- Laserradari kaitsekate on eemaldatud.



- Ülemine kate on suletud.
- Robot on laadimisjaamas õigesti dokitud.



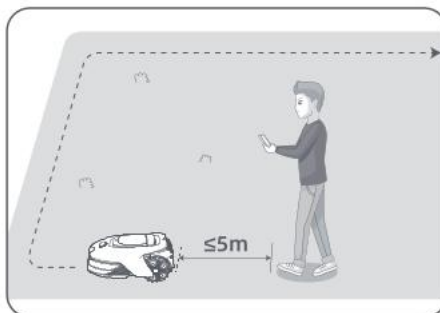
5.1 Virtuaalse piiri loomine

Enne kaardistamise protsessi alustamist pidage silmas järgmist:

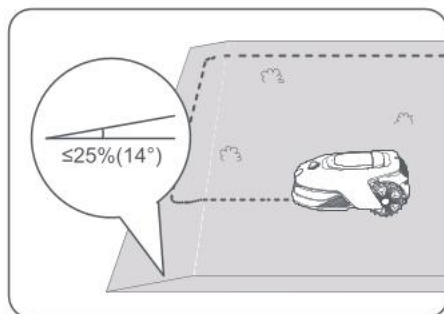
Oluline: Ärge liigutage piiri loovat robotit käsitsi, kuna nii võib kaardistamine nurjuda.

Oluline: Kui kaardistamine algab, ärge dokkige robotit enne kaardistamise lõpuleviimist kaugelt laadimisjaamaga. Muidu võib laserradar nähtavuse kaotada ja kaardistamine võib nurjuda.

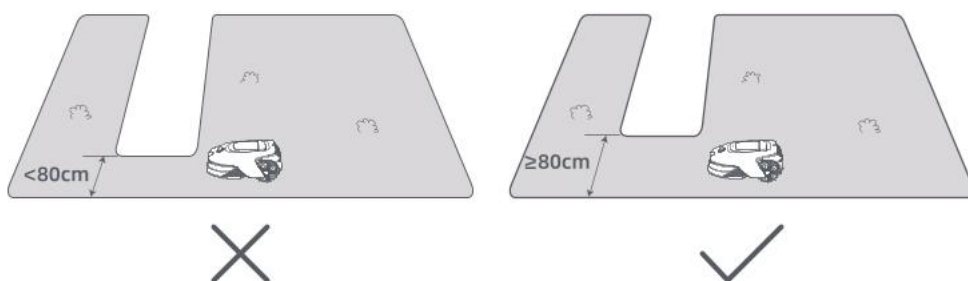
- Kaardistamise ajal kõndige roboti taga kuni **5 m** kaugusel.



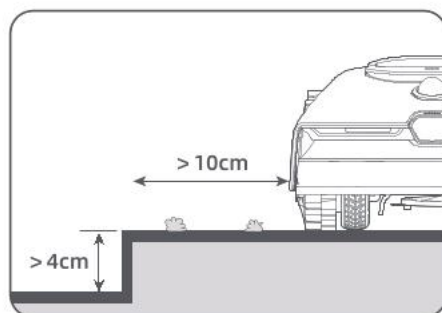
- Robot suudab liikuda kuni **50% (27°)** kaldega kallakul. Parima niitmistulemuse saavutamiseks võiksid kalded tööalal olla siiski alla **25% (14°)**.



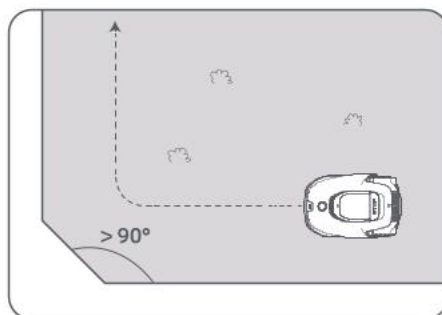
- **80 cm** kitsamad alad määrake robotile läbiliikumisteedeks (vt jaotist 5.4: **Määra tee**).



- Kui teie muru on naabruses asuvast pinnast üle **4 cm** kõrgem, hoidke robot servast vähemalt **10 cm** kaugusel. Kui teie muru on naabruses asuva pinnaga samal tasemel, võib robot piire ületada, et saavutada servades optimaalne niitmistulemus.

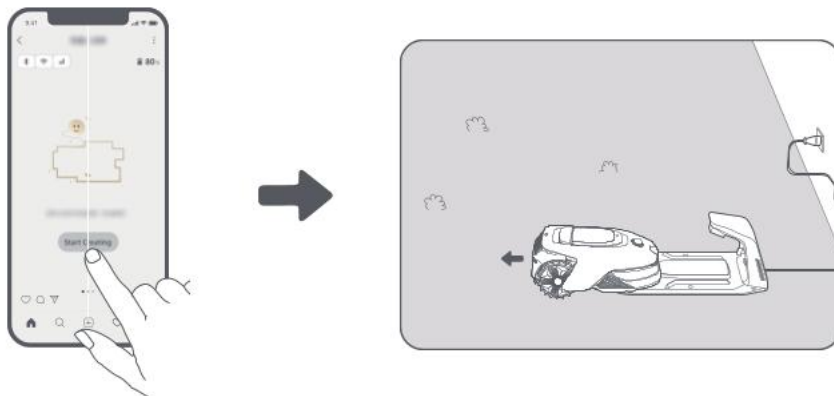


- Veenduge, et pöördenurgad oleksid suuremad kui **90°**. Väiksemad nurgad kui 90° võivad robotil puhta niitmise raskeks teha.

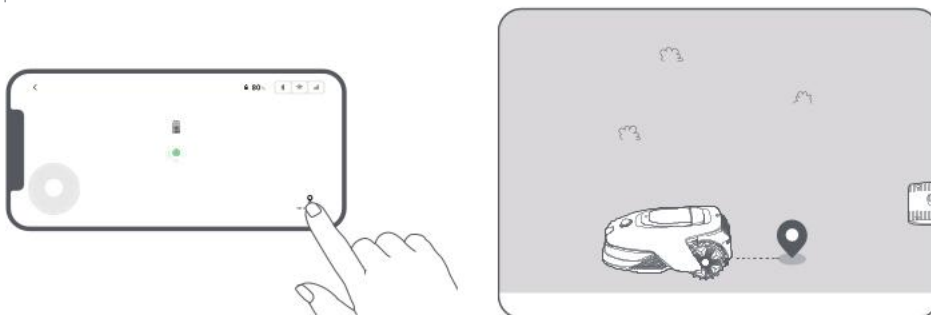


Alusta kaardistamist:

1. Puudutage rakenduses suvandit **Alusta loomist**, mille peale hakkab robot oma olekut kontrollima ja end kalibreerima. See lahku kalibreerimiseks automaatselt laadimisjaamast. Olge ettevaatlik.



2. Juhtige robot kaugjuhtimise teel oma muru servale ja puudutage **Määra alguspunkt**, et määrata piiri alguspunkt.



3. Tööala kaardistamiseks liigutage robotit kaugjuhtimise kaudu piki välispiiri.

Automaatne piirituvastus

Arenenud tehisintellektialgoritmiga varustatult kasutab robot oma esikaamerat rohu- ja mitterohualade tuvastamiseks, võimaldades piirid käsitsi juhtimiseta kindlaks teha.

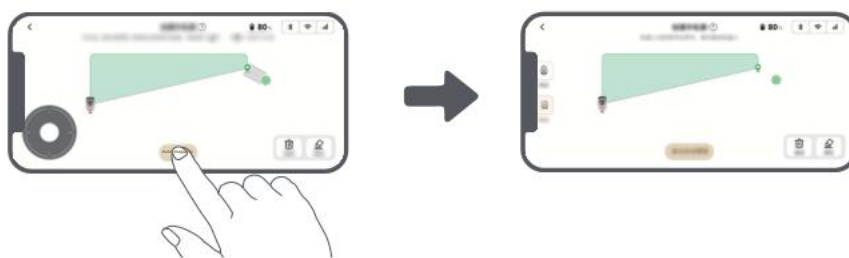
Pärast roboti kaugjuhtimist muru servani ja alguspunkti määramist saate kasutada režiimi **Automaatne piirituvastus**. Saate valida, kas robot peaks puhtama servaniitmise nimel välispiirist üle minema või kinni jäämise vältimiseks selle lähedale jääma.

Soovitame selle tegevuse ajal robotit jälgida. Kui robot ei suuda piire täpselt tuvastada, võite igal ajal automaatse piirituvastuse režiimist väljuda ja kaugjuhtimise aktiveerida.

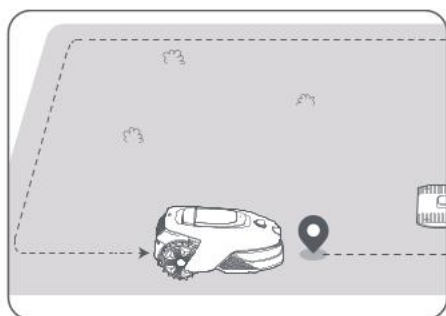
Oluline: Automaatse piirituvastuse režiimi tuleb kasutada päevavalguses, et tagada korralik nähtavus.

Vältige selle funktsiooni kasutamist halva valgustusega või vihmastes tingimustes.


Oluline: Veenduge, et roboti esikaamera on puhas ja takistusteta

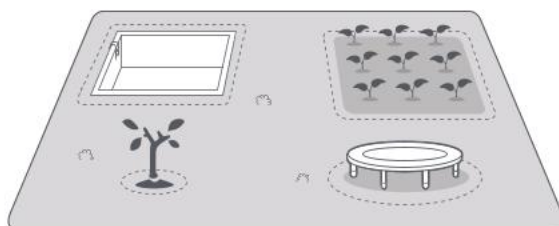


4. Kui robot jõuab alguspunkti tagasi, sellest kuni **1 m** kaugusele, võite puudutada suvandit **Sulge piir**, mille peale ühendatakse piir automaatselt.



5.2 Keelatud ala määramine

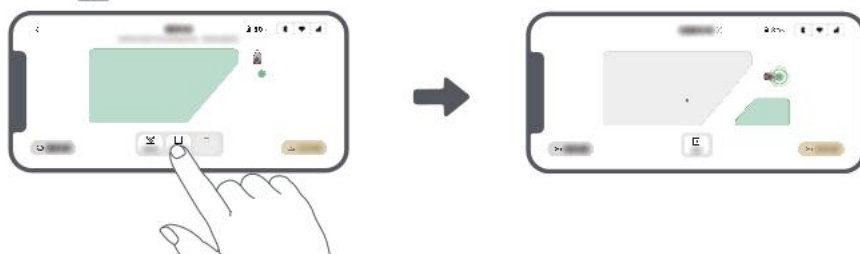
Ehkki robot suudab takistusi automaatselt vältida, tuleb siiski määrata kukkumisohuga alad (nagu basseinid ja liivakastid) keelatud aladena. Määrake keelatud aladeks ka objektid, mida soovite kaitsta (nagu lillepeenar, batuut, aedviljapeenar või paljastunud puujuur). Keelatud alade loomise jätkamiseks puudutage rakenduses suvandit **Keelatud ala**. Võite ka avada jaotise  > **Kaardi redigeerimine**, et luua või kustutada keelatud alasid kaardi lõpuleviimise järel.




5.3 Lisatsoonide loomine ja olemasolevate tsoonide laiendamine

• Lisatsoonide loomine


Kui muru on teedega eraldatud või teil on mitu eraldatud muruplatsi, võite tööalade loomise jätkamiseks puudutada rakenduses suvandit **Töötsoon**. Kui kaart on lõpule viidud, saate tsoone lisada, kustutada või muuta ka jaotises  > **Kaardi redigeerimine**.



• Olemasolevate tsoonide laiendamiseks

Olemasoleva tsooni laiendamiseks puudutage rakenduses suvandit **Töötsoon**, et luua lisatav ala. Kui kaks ala kattuvad, liidetakse need automaatselt kokku. Kui kaart on lõpule viidud, võite olemasoleva tsooni laiendamiseks avada ka jaotise  > **Kaardi redigeerimine** > **Töötsoon**.

• Tsoonide eraldamiseks ja kombineerimiseks

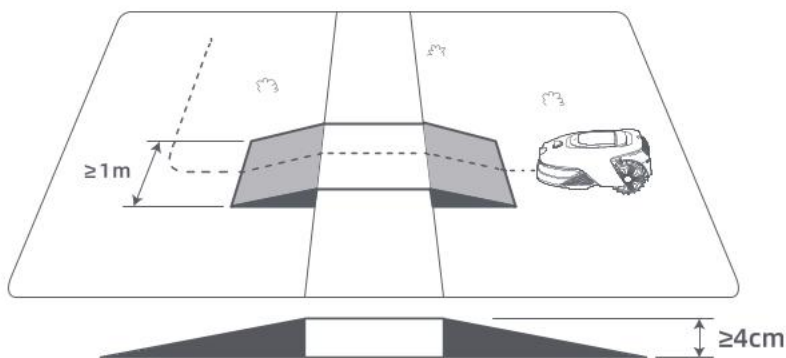
Tsooni väiksemateks osadeks jagamiseks või rakenduse abil jagatud tsoonide suuremaks tsooniks ühendamiseks avage  > Kaardi redigeerimine > Tsooni sätted ja puudutage rakenduses **Eralda** või **Kombineeri**.

5.4 Määra tee

Eraldatud tsoonide korral looge neid ühendav tee. Ilma ühendusteeta eraldatud alad on robotile kättesaamatud.

Märkus: Vaikesättena ei niida robot rajal muru, ainult liigub.

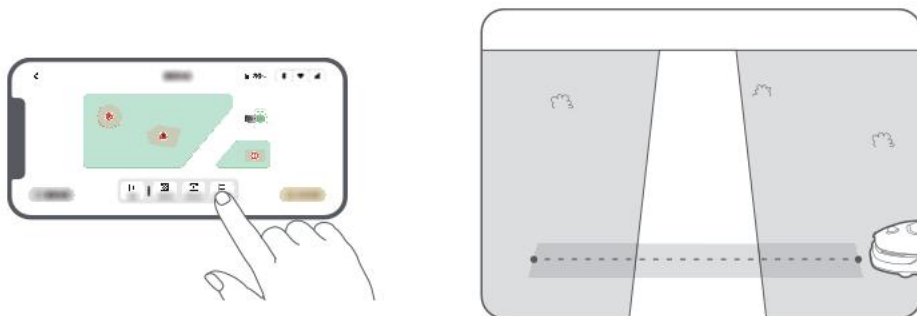
Oluline: Kui muru on eraldatud lõikudega, mis on kõrgemad kui **4 cm**, paigaldage objekt, mille kalle on sama kõrge kui lõigu kõrgus (nt pandus).



• Kahe eraldatud tsooni ühendamine

Eraldatud alade korral looge neid ühendavad teed, muidu jäävad need robotile kättesaamatuks. Tee loomiseks puudutage **Tee**.

Oluline: Veenduge, et tee algus ja lõpp asuvad tööpiirkonnas.

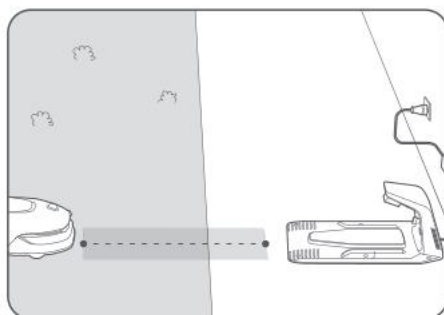
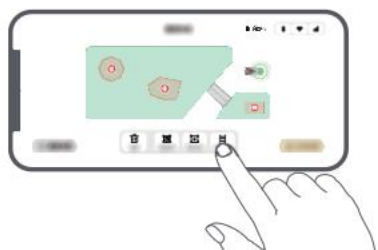


• Tööala ja laadimisjaama ühendamine

Kui laadimisjaam ei asu tööalal, tuleb luua tööalaga ühendav tee. Puudutage suvandit **Tee**, et luua tee, mis võimaldaks robotil laadimisjaama naasta.

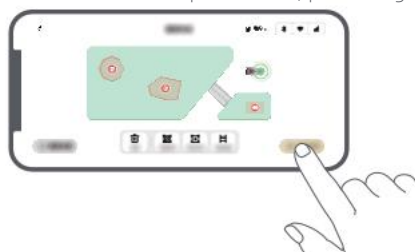
Oluline: Veenduge, et üks ots asub tööpiirkonnas ja teine ots asub otse laadimisjaama ees. Soovitatav on joondada tee laadimisjaamaga.

Oluline: Kui loote teid tööala ja laadimisjaama ühendamiseks, ärge dokkige robotit laadimisjaama kaugjuhtimise kaudu. Muidu võib laserradar nähtavuse kaotada ja kaardistamine võib nurjuda.



5.5 Lõpeta kaart

Kui tööalade, teede ja keelatud alade määramine on lõpule viidud, puudutage suvandit **Lõpeta kaart**.



5.6 Teise kaardi lisamine

Kui teie ees- ja tagahoovi vahel pole teed, võite luua teise kaardi. Pärast esimese kaardi lõpuleviimist puudutage suvandit **Lisa kaart**, et jätkata teise loomisega. Kui kaardistamine on lõpule viidud, võite navigeerida ka jaotisse > **Kaardi redigeerimine** ja puudutada suvandit **Lisa kaart**. Kui olete teise kaardi valmis saanud, saate kaarte vahetada jaotises > **Kaardi redigeerimine**.

Märkus: Pärast kaardi vahetamist rakendatakse uue kaardi ajakava ja niitmise sätteid.

Märkus: Lisamugavuse tagamiseks võite osta täiendava laadimisjaama, et paigaldada see teisele kaardile. Kui teisele kaardile on paigaldatud eraldi laadimisjaam, peate ainult robotit käsitsi kahe kaardi vahel liigutama.

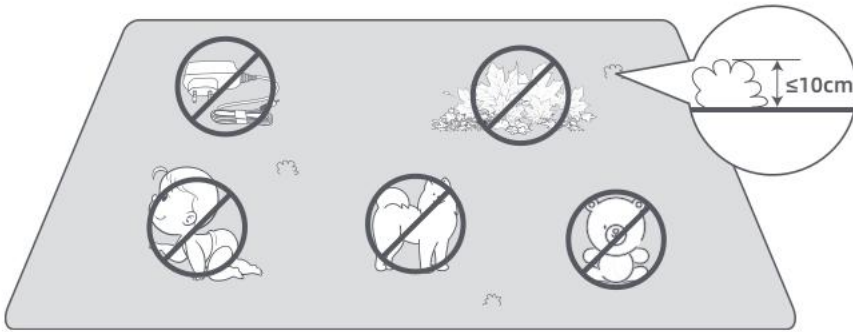


6 Kasutus

6.1 Esmakordne niitmine

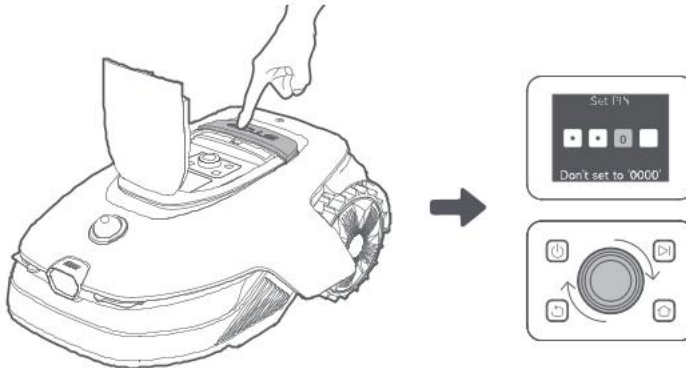
Niitmiseelsed näpunäited:

- Niitke lükatava muruniidukiga muru vähemalt **10 cm** kõrguseks.
- Eemaldage murult takistused, nagu praht, lehehunnikud, mänguasjad, juhtmed ja kivid. Veenduge, et roboti niitmise ajal ei oleks murul lapsi ega lemmikloomi.
- Täitke augud murus.
- Määrake rakenduses eelnevalt oma niitmiseelisted (nt niitmistõhusus, niidukõrgus ja niitmisuund).



a) Alustamine juhtpaneeli kaudu

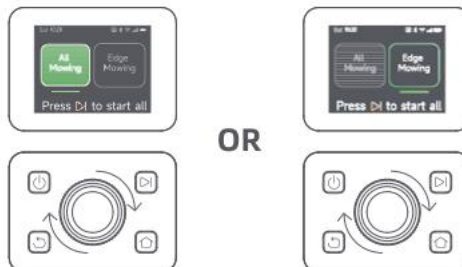
1. Vajutage nuppu „Peata”, et avada kate ja sisestada PIN-kood.



2. Valige kuvaril „Režiimid” ja vajutage nuppu.



3. Pöörake niitmisrežiimi valimiseks nuppu.



4. Vajutage nuppu **▶**, seejärel **sulgege 5 sekundi jooksul ülemine kate**. Robot lahkuab laadimisjaamast ja alustab kogu ala niitmist. Võite niitmise alustamiseks puudutada ka rakenduses suvandit **Alusta**.



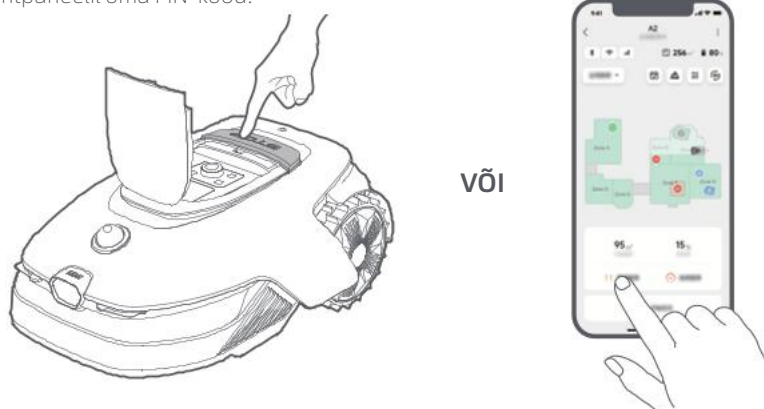
b) Alustamine rakenduse kaudu

1. Avage rakendus.
2. Valige niitmise režiim ja puudutage niitmise alustamiseks **Alusta**.

6.2 Peatamine

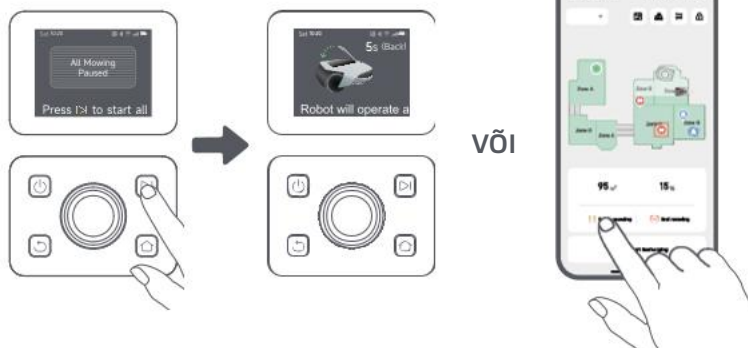
Käimasoleva niitmistöö peatamiseks vajutage robotil nuppu „**Peata**“ või puudutage rakenduses nuppu **Peata**.

Märkus: Pärast nupu **Peata** vajutamist ei saa robotit otse rakenduse kaudu käivitada. Töö jätkamiseks sisestage juhtpaneelil oma PIN-kood.




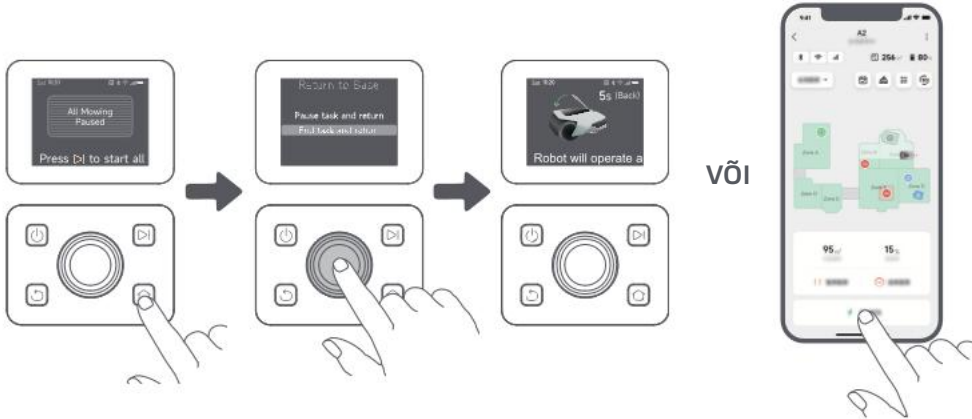
6.3 Jätkamine

Roboti peatamise korral ülesande jätkamiseks vajutage nuppu **▶**, seejärel **sulgege 5 sekundi jooksul ülemine kate**. Robot jätkab eelmist niitmisesülesannet. Niitmistöö jätkamiseks võite puudutada ka rakenduses nuppu **Jätka**.



6.4 Tagasi laadimisjaama

Roboti laadimisjaama tagasi saatmiseks vajutage juhtpaneelil . Kinnitage praeguse ülesande peatamine või tühistamine, seejärel **sulgege 5 sekundi jooksul ülemine kate**. Robot naaseb automaatselt laadimiseks laadimisjaama. Alternatiivina võite robot tagasi saatmiseks valida rakenduses **Alusta jaama naasmist**.



7 Rakendus Dreamehome

Kus saate rohkem avastada


Rakendus Dreamehome on enam kui kaugjuhtimispult. Rakenduse kaudu saate teha palju asju: kaugelt eri seadistusi teha, eri niitmisežiime kasutada, kaarti vabalt muuta ja niitmise ajakavasid kohendada.

7.1 Niitmisežiimid

Robot pakub eri niitmisežiime. Saate rakenduse kaudu valida eri režiime, nagu kogu ala niitmine, tsooniniitmine, servaniitmine, kohaniitmine ja käsirežiim.




7.2 Kujunditega niitmine

Kohandage oma muru, lisades kujundeid rakenduse jaotises  > **Kaardi redigeerimine** > **Kujundid**. Määratud kujundid jäetakse kõikides niitmisežiimides niitmata. Jaotises **Kujundid** saate muuta nende asukohta või suurus või need eemaldada.




7.3 Teraketas EdgeMaster™

Teraketas EdgeMaster™ on konstrueeritud muru servadele jõudes küljele liikuma, tagades puhtama lõikamise. Selle funktsiooni aktiveerimiseks valige rakenduses  > **Servaniitmise sätted** > **EdgeMaster™**.



7.4 Ajakava

Pärast esimese kaardi lõpetamist loob robot automaatselt kaks nädalast niitmise ajakava vastavalt muru suurusele, mis on „**kevade/suve ajakava**“ ja „**sügise/talve ajakava**“. Üksikasjalike ajakava sätete tege- miseks saate rakenduses puudutada . Ajakava funktsiooni abil saate igapäevase niitmistöö täielikult robotile jätta. Peate ainult robotit regulaarselt hooldama.

Märkus: Kui te muretsete, et robot võib teid või teie naabreid häirida, kui ta teatavatel kellaaegadel iseseis- valt töötab, võite avada rakenduses jaotise **Sättes > Mitte häirida** ja määrata aja **Mitte häirida**.



7.5 Lapselukk

Kui muretsete, et lapsed võivad robotit kasutada, avage rakenduses **Sättes** ja lubage funktsioon **Laps- elukk**. Kui see funktsioon on lubatud, lukustub robot, kui avatud kattega ei tehta 5 minuti jooksul ühtegi toimingut.



7.6 Vihmakaitse

Kui te muretsete, et ebasoodsad ilmastikutingimused võivad niitmistöid mõjutada, saate lubada **Vihma- kaitse** funktsiooni **Sätetes** juhtpaneelil või rakenduses. Kui see funktsioon on lubatud, peatab robot auto- maatselt niitmise ja naaseb laadimisjaama, kui sajab vihma. Vihmakaitse aja saate määrata rakenduses.

Märkus: Märja muru niitmine võib teie muru kahjustada. Soovitatav on pikendada kaitse kestust, et võimal- dada murul enne uuesti niitmist kuivada.



7.7 Külmakaitse

Kui temperatuur langeb alla **6 °C**, võib niitmine muru püsivalt kahjustada. Ohutusmeetmena aku ei lae.

Selle vältimiseks saate lubada funktsiooni **Külmakaitse Sätetes**, kas juhtpaneeli või rakenduse kaudu. See peatab automaatselt niitmise ja saadab roboti tagasi laadimisjaama, kui temperatuur langeb alla **6 °C**. Robot jätkab niitmist, kui temperatuur tõuseb üle **11 °C**.



7.8 Turbefunktsioonid

Robot on varustatud mitme vargusetõrje funktsiooniga, mis töötavad täiendava turvalisuse tagamiseks sisseehitatud GPS-i abil. Lisaks suudab esikaamera tuvastada inimeste kohalolekut, muutes roboti tõhusaks aiavalvuriks.



7.8.1 Tõstealarm

Kui see funktsioon on lubatud, kostub roboti tõstmisel kohe alarm ja robot lukustub. Töö jätkamiseks sisestage esmalt robotil PIN-kood.



7.8.2 Kaardilt väljumise alarm

Kui see funktsioon on lubatud, lukustub robot ja kostub alarm kohe, kui see kaardilt eemale liigub.



7.8.3 Asukoht reaajas

Kui see funktsioon on lubatud, saate vaadata roboti praegust asukohta Google Mapsis.




7.8.4 Inimese kohalolu tuvastamise märguanne

Kui see on lubatud, teavitab robot teid inimese kohalolu tuvastamisest.




7.8.5 Reaalajavideo

Puudutage valikut , et vaadata roboti esikaamera reaajas videovoogu, mis võimaldab teil jälgida oma aeda igal ajal, igal pool.



7.8.6 Patrull

Kui robot on ooterežiimis, saate rakenduse kaudu saata selle patrullima teatud piire või kohti oma aias. Selle funktsiooni kasutamiseks minge  > Patrull.



7.9 Kohandatud laadimisperiood

Roboti laadimisperioodi kohandamiseks kindlatele kellaaegadele saate rakenduses lubada funktsiooni **Kohandatud laadimisperiood**, valides rakenduses **Sätted > Laadimine**. Kui see on aktiveeritud, laeb robot end madala akutaseme korral 20%-ni tingimusel, et niitmisülesandeid ei ole. See laeb aku täielikult ainult määratud laadimisperioodi jooksul. Võite samuti kohandada **akutaseme automaatseks laadimiseks** ja **akutaseme ülesannete jätkamiseks**, et määrata akutasemed, mille korral robot automaatselt naaseb laadimisjaama või jätkab lõpetamata niitmisülesandeid.



Märkus: Dreame arendusmeeskond teostab pidevalt **eetri kaudu** püsivara ja rakenduse värskendusi ja hooldust. Palun kontrollige värskendusteateid või lubage funktsioon **Automaatne värskendamine**, et hoida püsivara ja rakendus ajakohasena ning nautida rohkem funktsioone.

8 Hooldus

Roboti parema toimivuse ja pikema tööea tagamiseks puhastage seda regulaarselt ja asendage kulunud osad vastavalt allpool toodud sagedusele:

Osa	Asendussagedus
Terad	Iga 6-8 nädala järel või varem
Puhastushari	Iga 12 kuu järel või varem

Märkus: Saate kontrollida terade ja puhastusharja järelejäänud aega, navigeerides rakenduses valikule **Sätted > Tarvikud ja hooldus**. Pärast tarvikute asendamist vastavalt juhistele minge tarviku üksikasjade lehele ja puudutage taimeri lähtestamiseks valikut **Olen selle asendanud**.

Märkus: Kui olete oma aias määranud alad robotite rutiinseks puhastamiseks ja hooldamiseks, saate kaardil määrata hoolduspunktid, navigeerides **Sätted > Suundu hoolduspunkti > Redigeeri punkti**. Kui hoolduspunktid on määratud, saate lihtsalt puudutada **Mine** ja suunata roboti määratud kohtadesse lihtsaks hooldamiseks.

8.1 Puhastamine

Puhastage robotit regulaarselt, et vältida lõigatud muru ja mustuse kogunemist ning nendega teraketta ja veorataste ummistamist, mis võib mõjutada selle niitmis-, dokkimis- ja liikumisvõimet. Soovitame kasutada puhastuskomplekti, mis on saadaval kohalikes poodides või internetis.

⚠ HOIATUS: Enne puhastamist lülitage robot välja ja eemaldage laadimisjaam vooluvõrgust.

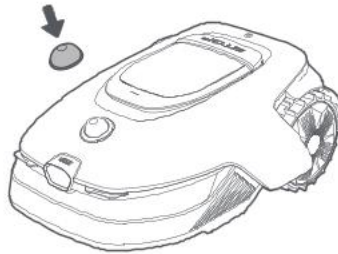
Ettevaatust: Enne roboti ümberpöörämist veenduge laserradari kahjustuste vältimiseks, et laserradari kaitsekate on laserradaril.

• Korpus, šassii ja teraketas:

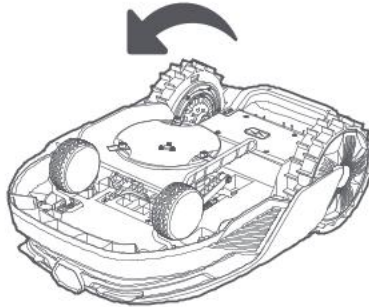
1. Lülitage robot välja.



2. Katke laserradar selle kaitsekattega.



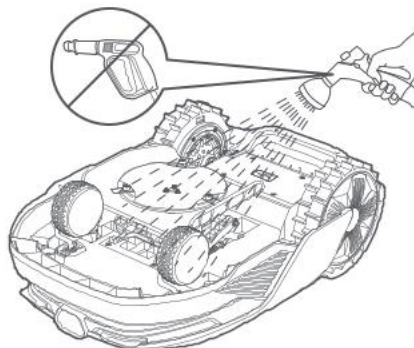
3. Pöörake robot ümber.



4. Puhastage korpus, teraketas ja šassii voolikuga.

⚠ Hoiatus: Ärge puudutage šassii puhastamisel terasid. Puhastamisel kandke kindaid.

Ettevaatust: Palun ärge kasutage puhastamiseks kõrgsurvepesurit. Ärge kasutage puhastamiseks puhastusaineid.

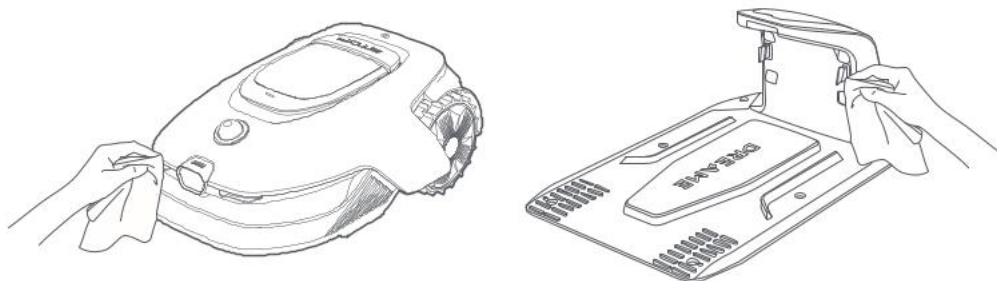


5. Puhastage laserradari andur ettevaatlikult ebemeteta lapiga.



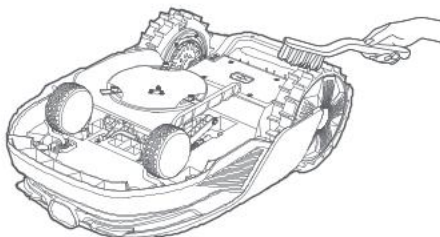
• **Laadimiskontaktid ja esikaamera:**

Kasutage roboti ja laadimisjaama laadimiskontaktide puhastamiseks puhast lappi ning puhastage ka esikaamera. Hoidke laadimiskontaktid ja esikaamera pärast puhastamist kuivana.



• **Veorattad:**

Kasutage harja, et eemaldada hea haarduvuse tagamiseks ratastelt muda.



8.2 Komponentide asendamine

• **Terade asendamine**

Terade teravuse säilitamiseks asendage terad regulaarselt. Soovitav on asendada terad iga **6-8 nädala** järel või varem. Kasutage ainult Dreame originaalterasid.

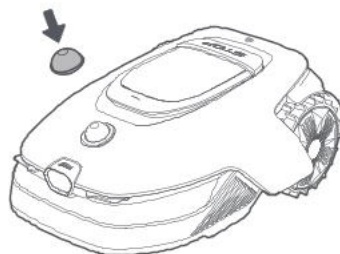
⚠ Hoiatus: Palun lülitage robot välja. Enne terade asendamist kandke kaitsekindaid.

■ Märkus: Asendage kõik kolm tera korraga, et tagada tasakaalustatud lõikamissüsteem.

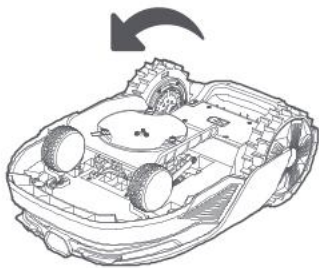
1. Lülitage robot välja.



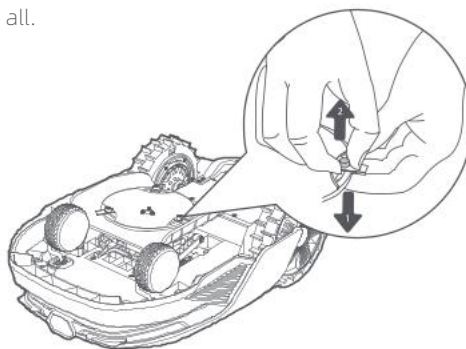
2. Katke laserradar selle kaitsekattega.



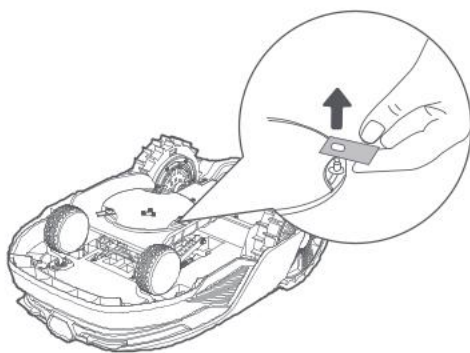
3. Asetage robot pehmele pinnale ja pöörake see ümber.



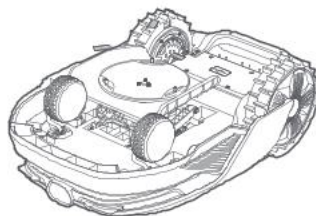
4. Eemaldage hoidik, vajutades nuppu teraketta all.



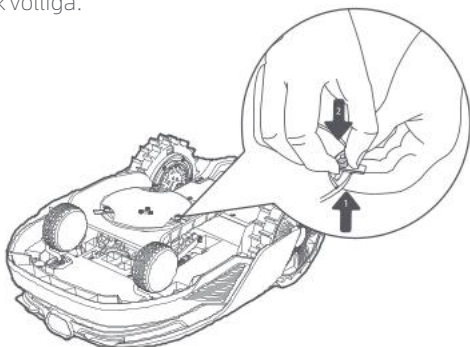
5. Eemaldage tera, joondades tera ava võlliga.



6. Eemaldage 3 tera ja hoidikud.



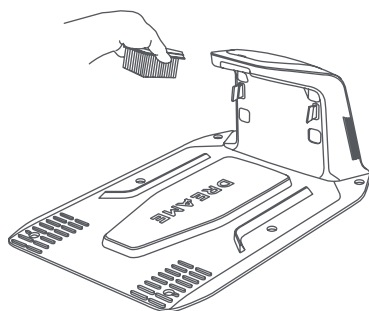
7. Hoidikute ja terade kinnitamiseks vajutage teraketta all olevat nuppu ja joondage hoidiku auk võlliga.



8. Veenduge, et terad saavad vabalt pöörelda.

• Puhastusharja asendamine

Kui laserradari anduri puhastusharja kulub ära, võivad selle harjased hakata narmendama või halveneda, mõjutades selle puhastustulemust. Palun asendage puhastushari regulaarselt, et tagada hea puhastustulemus. Soovitav on asendada puhastushari iga **12 kuu** järel või varem.







9 Aku

Pikaajalisel hoiustamisel laadige robotit aku kaitsmiseks iga 6 kuu järel. Ületühjenemisest tingitud aku kahjustused ei kuulu piiratud garantii alla. Ärge laadige akut ümbritseval temperatuuril **üle 45 ° C** või **alla 6 ° C**. Aku pikaajalise hoiu temperatuur peab olema **vahemikus -10 kuni 35 ° C**. Kahjustuste minimeerimiseks on aku soovitatav hoiutemperatuur **0 kuni 25 ° C**.

Märkus: Roboti aku tööiga sõltub kasutussagedusest ja töötundidest. Kui aku on kahjustatud või seda ei saa laadida, ärge visake vana või rikkis akut suvaliselt ära. Palun järgige kohalikke ringlussevõtu määrusi.

Energiasäästlik laadimisrežiim:

Kui energiasäästlik laadimisrežiim on aktiveeritud, keelatakse laadimisega mitteseotud funktsioonid (kuvar ja võrk lülitatakse välja).

- Energiasäästliku laadimisrežiimi lubamiseks hoidke samaaegselt all nuppu  ja nuppu  ning vajutage samal ajal 5 korda kiiresti nuppu . Kuulete häälväli: energiasäästlik laadimisrežiim on sisse lülitatud.
- Energiasäästliku laadimisrežiimi keelamiseks taaskäivitage robot või vajutage 5 korda kiiresti nuppu .

10 Talvehoid

• Robot

1. Enne roboti väljalülitamist laadige aku täielikult.
2. Puhastage robot põhjalikult enne talveks hoiule panemist.
3. Paigaldage laserradari kaitsekate.
4. Hoidke robotit kuivas kohas, temperatuuril **üle 0 ° C**.

• Laadimisjaam

Eemaldage laadimisjaam vooluvõrgust ning hoidke seda kuivas ja jahedas kohas, eemal otsesest päikesevalgusest.

Märkus: Pärast talveks hoiustamist paigaldage laadimisjaam uuesti ja asetage robot laadimiseks sellesse. Kui paigaldate laadimisjaama uude asukohta, uuendab robot jaama asukoha automaatselt niipea, kui see laeb ja lahkeb jaamast. Kui teie aias toimunud suurte muutuste tõttu esineb positsioneerimisvigasid, on soovitatav ala uuesti kaardistada.

11 Transport

Pikkadel vahemaadel transportimisel veenduge, et robot on välja lülitatud. Soovitatav on kasutada originaalpakendit. Palun paigaldage laserradari kaitsekate.

⚠ Hoiatus: Enne transportimist lülitage robot välja.

⚠ Hoiatus: Tõstke robotit tagumise käepideme abil, hoides teraketast kehast eemale.

12 Veaotsing

Probleem	Põhjus	Lahendus
Robot ei ole rakendusega ühendatud.	1. Robot ei ole Wi-Fi signaali levialas ega Bluetoothi levialas. 2. Robot on välja lülitatud või taaskäivitub.	1. Kontrollige, kas robot on sisselülitumise protsessi lõpetanud. 2. Kontrollige, kas ruuter töötab korralikult. 3. Liikuge Bluetoothi ühenduse loomiseks robotile lähemale.
Robot on üles tõstetud.	Ratas ei ole maapinnal.	1. Asetage robot tagasi tasasele pinnale. 2. Sisestage robotil PIN-kood ja kinnitage. 3. Robot ei suuda ületada üle 4 cm kõrguseid objekte. Palun hoidke pind töötamise asukohas tasane.
Robot on kaldu.	Robot on kaldu rohkem kui 37°.	1. Asetage robot tagasi tasasele pinnale. 2. Sisestage robotil PIN-kood ja kinnitage. 3. Robot ei suuda ronida kallakuid kaldenurgaga üle 50% (27°).
Robot on kinni jäänud.	Robot on kinni jäänud ja ei suuda välja pääseda.	1. Eemaldage ümbritsevad takistused ning seejärel proovige uuesti. 2. Liigutage robot käsitsi kaardil asuvasse tasasesse ja avatud kohta ning proovige ülesannet uuesti alustada. Kui probleem ei lahene, proovige uuesti, kui robot on laadimisjaamas. 3. Kontrollige, kas maapinnas on auke. Roboti kinnijäämise vältimiseks täitke enne niitmist augud. 4. Kontrollige, kas ümbritsev muru on kõrgem kui 10 cm. Roboti kinnijäämise vältimiseks saate reguleerida takistuste vältimise kõrgust või kasutada muru eelnevaks niitmiseks tõugatavat muruniidukit. 5. Kui robot jääb sagedasti selles asukohas kinni, võite selle määrata keelatud alaks.
Vasaku/parema tagaratta viga.	Ratas ei saa pöörelda või ratta mootoril on probleem.	1. Puhastage tagarattad ning seejärel proovige uuesti. 2. Kui viga ei lahene, proovige robot taaskäivitada. 3. Kui probleem ei lahene, võtke ühendust müüjajärgse teenindusega.
Teraketas ei suuda pöörelda.	Teraketas ei suuda normaalselt pöörelda või niidumootoril on probleem.	1. Puhastage teraketas ning seejärel proovige uuesti. 2. Kontrollige, kas ümbritsev muru on kõrgem kui 10 cm. Teraketaste kõrge muru tõttu ummistumise vältimiseks saate kasutada muru eelnevaks niitmiseks tõugatavat muruniidukit. 3. Kontrollige, kas teraketta all on vett. Kui on, viige robot kuiva kohta ning seejärel proovige uuesti. 4. Kui viga ei lahene, proovige robot taaskäivitada. 5. Kui probleem ei lahene, võtke ühendust müüjajärgse teenindusega.
Teraketas ei suuda üles ega alla liikuda.	Teraketas ei suuda üles ega alla liikuda.	1. Puhastage teraketas ning seejärel proovige uuesti. 2. Kui viga ei lahene, proovige robot taaskäivitada. 3. Kui probleem ei lahene, võtke ühendust müüjajärgse teenindusega.

Probleem	Põhjus	Lahendus
Terakett ei saa küljele liikuda.	Terakett ei saa küljele liikuda.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Puhastage löikamissüsteem ja eemaldage kogu praht või võõrkehad. 2. Kui viga ei lahene, võite esmalt keelata funktsiooni EdgeMaster™. 3. Kui probleem ei lahene, võtke ühendust müügi-järgse teenindusega.
Põrkeraua viga.	Eesmise põrkeraua andur on pidevalt aktiveeritud.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kontrollige, kas robot on kuskile kinni jäänud. 2. Koputage õrnalt põrkerauale ja veenduge, et see pörkab tagasi. 3. Kui viga ei lahene, proovige robot taaskäivita-da. 4. Kui probleem ei lahene, võtke ühendust müügi-järgse teenindusega.
Laadimise viga.	Robot dokib laadimisjaamas, kuid laadimisvoolul või -pingel on probleem.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kontrollige, kas laadimisjaam on õigesti voolu-võrku ühendatud. 2. Kontrollige, kas roboti ja laadimisjaama laadi-miskontaktid on puhtad. 3. Pärast kontrollimise lõpetamist proovige robotit uuesti laadimisjaamas dokkida. 4. Kui probleem ei lahene, võtke ühendust müügi-järgse teenindusega.
Aku temperatuur on liiga kõrge.	Aku temperatuur on $\geq 60\text{ }^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kasutage robotit keskkonna temperatuuril alla $40\text{ }^{\circ}\text{C}$. Võite oodata, kuni aku temperatuur langeb automaatselt. 2. Võite roboti välja lülitada ja mõne aja pärast taaskäivitada. 3. Kui probleem ei lahene, võtke ühendust müügi-järgse teenindusega.
Aku temperatuur on kõrge.	Aku temperatuur on $\geq 45\text{ }^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kui aku temperatuur on üle $45\text{ }^{\circ}\text{C}$, võib laadimi-ne ebaõnnestuda. 2. Kasutage robotit keskkonna temperatuuril alla $40\text{ }^{\circ}\text{C}$.
Aku temperatuur on madal.	Aku temperatuur on $\leq 6\text{ }^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kui aku temperatuur on alla $6\text{ }^{\circ}\text{C}$, võib laadimi-ne ebaõnnestuda. 2. Kasutage robotit keskkonna temperatuuril üle $6\text{ }^{\circ}\text{C}$.
Laserradar on blokeeri-tud.	Laserradar on blokeeritud (näiteks laserradari kaitsekate ei ole eemaldatud).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Eemaldage laserradari kaitsekate ning seejärel proovige uuesti. 2. Kui roboti peal asuv laserradar on väga määrdunud, puhastage see ebemeteta lapiga ning seejärel proovige uuesti.
Laserradari talitlushäire.	Laserradar on väga määrdunud või esineb anduri viga.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kontrollige, kas laserradar on määrdunud. Vajadusel puhastage see ning seejärel proovige uuesti. 2. Kui viga ei lahene, proovige robot taaskäivita-da. 3. Kui probleem ei lahene, võtke ühendust müügi-järgse teenindusega.
Laserradar on määrdunud.	Laserradar on määrdunud.	Puhastage roboti peal asuv laserradari andur puhta lapiga. Hoidke laserradar pärast puhasta-mist kuivana.

Probleem	Põhjus	Lahendus
Laserradari temperatuur on kõrge.	Laserradari temperatuur on $\geq 80^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Robot püüab automaatselt naasta jahtumiseks laadimisjaama. 2. Veenduge, et robot töötab ümbritseval õhuperatuuril alla 40°C. 3. Asetage robot varjulisse, jahedasse ja hästi ventileeritud kohta. Häire lülitub välja, kui temperatuur langeb normaalse vahemikuni. 4. Kui häire lõpeb, jätkab robot automaatselt tööd. 5. Kui probleem ei lahene, võtke ühendust müügijärgse teenindusega.
Laserradari temperatuur on liiga kõrge.	Laserradari temperatuur on $\geq 90^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Laserradar kõrgete temperatuuride tõttu välja lülitatud. 2. Veenduge, et robot töötab ümbritseval õhuperatuuril alla 40°C. 3. Asetage robot varjulisse, jahedasse ja hästi ventileeritud kohta. Häire lülitub välja, kui temperatuur langeb normaalse vahemikuni. 4. Kui probleem ei lahene, võtke ühendust müügijärgse teenindusega.
Robot on eksinud.	Asukoht on kadunud.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kontrollige, kas roboti peal asuv laserradar on määratud. Mustus mõjutab positsioneerimist. 2. Liigutage robot käsitsi kaardil asuvasse avatud kohta ning proovige ülesannet uuesti alustada. 3. Kui positsioneerimine ei taastu, juhtige robot rakenduse kaudu tagasi laadimisjaama ja alustage seejärel niitmisülesannet.
Anduri viga.	Anduri viga.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Taaskäivitage robot ja proovige uuesti. 2. Kui probleem ei lahene, võtke ühendust müügijärgse teenindusega.
Robot on keelatud alal.	Robot on keelatud alal.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Liigutage robot käsitsi keelatud alalt välja ning seejärel proovige uuesti. 2. Juhtige robot rakenduse kaudu kaugjuhtimise teel keelatud alalt välja ning seejärel proovige uuesti.
Robot on kaardilt väljas.	Robot on kaardilt väljas.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Liigutage robot käsitsi kaardile ning seejärel proovige uuesti. 2. Juhtige robot rakenduse kaudu kaugjuhtimise teel tagasi kaardile ning seejärel proovige uuesti.
Hädaseiskamine on aktiveeritud.	Vajutatud on roboti nuppu „Peata“.	Sisestage robotil PIN-kood ja kinnitage.
Madal akutase. Robot lülitub varsti välja.	Akutase on $\leq 10\%$.	Dokkige robot laadimiseks laadimisjaama.
Robot on kaardilt eemal. Varguse oht.	Robot on kaardilt eemal.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sisestage robotil PIN-kood ja kinnitage. 2. Saate kaardilt väljumise alarmi keelata rakenduse Sätetes.

Probleem	Põhjus	Lahendus
Laadimisjaama tagasi-pöördumine ebaõnnestus.	Robot ei leia laadimisjaama tagasi pöördumisel laadimisjaama.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kontrollige, kas robotit takistavad takistused. Eemaldage takistused ja proovige uuesti. 2. Juhtige robot rakenduse abil tagasi laadimisjaama.
Laadimisjaamas dokkimine ebaõnnestus.	Robot leiab laadimisjaama, kuid ei suuda dokkida.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kontrollige, kas jaama peegeldavad kiled on määrdunud või blokeeritud. 2. Kontrollige, kas jaama ees on takistusi. 3. Kontrollige, kas jaama on liigutatud. 4. Kontrollige, kas alusplaat on kaetud paksu mudaga. 5. Kontrollige, kas jaam asub kallakul. 6. Kontrollige, kas jaam on toitega ühendatud. 7. Aidake robotil kaugjuhtimise teel või käsitsi laadimisjaamas dokkida.
Positsioneerimine ebaõnnestus.	Positsioneerimine ebaõnnestub, kui robot üritab alustada niitmisülesannet.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Laserradar võib olla takistatud. Liigutage robot käsitsi kaardil asuvasse tasasesse ja avatud kohta ning proovige ülesannet uuesti alustada. 2. Kui viga ei lahene, proovige uuesti, kui robot on laadimisjaamas dokitud.
Jaama ees pole pööramiseks piisavalt ruumi.	Jaama ees pole pööramiseks piisavalt ruumi.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kui jaam on paigutatud kaardi servale või selle sisemusse, siis veenduge, et jaama alusplaadi esiosa ja kaardi piirjoone vahel on vähemalt 1 m vaba ruumi, vastasel juhul ei pruugi robot pöörata suuta. 2. Paigutage jaam ümber või muutke Kaardi redigeerimises kaarti.
Tee on tõkestatud.	Tee on tõkestatud.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kontrollige, kas teele on määratud keelatud ala. 2. Kontrollige, kas robotit takistavad takistused. 3. Kui robot ei suuda seda ikka veel läbida, kustutage tee Kaardi redigeerimises ja määrake uus.
Esikaamera on määrdunud.	Esikaamera on määrdunud.	Puhastage esikaamera puhta lapiga.
Esikaameraga on probleem.	Esikaameraga on probleem.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Puhastage esikaamera puhta lapiga. 2. Proovige robot taaskäivitada. 3. Kui probleem ei lahene, võtke ühendust müügijärgse teenindusega.
Esikaamera on blokeeritud.	Esikaamera on blokeeritud.	Puhastage esikaamera puhta lapiga.
Automaatse kaardistamise ajal esineb piirituvastuse tõrge.	Automaatse kaardistamise ajal esineb piirituvastuse tõrge.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Veenduge, et valgustingimused on sobivad, mitte liiga eredad ega liiga hämarad. 2. Veenduge, et ilm on selge, vältides udu ja vihma. 3. Veenduge, et esikaamera on puhas ja takistusteta. 4. Veenduge, et pind oleks tasane, kuna kühmud võivad mõjutada tuvastamist. 5. Kui piirituvastus jätkuvalt ebaõnnestub, lülitage kaardistamiseks üle kaugjuhtimise režiimile.

13 Tehnilised andmed

		A2 1200	A2 2000
Põhiteave	Toote nimetus	Dreame Roboticmower A2	
	Kaubamärk	Dreame	
	Mudel	MXXA8203	MXXA8202
	Mõõtmed	666 × 444 × 273 mm	
	Kaal (koos akuga)	16,1 kg	
Niitmine	Soovitav tööala	1200 m ²	2000 m ²
	Niitmistõhusus	Standardne: 800 m ² /päevas Tõhus: 1600 m ² /päevas	Standardne: 1000 m ² /päevas Tõhus: 2000 m ² /päevas
	Niidukõrgus	30-70 mm	
	Niidulaius	22 cm	
	Laadimisaeg ^[2]	52 min	65 min
Müraheide	Helivõimsuse tase (LwA)	54 dB(A)	
	Helivõimsuse mõõtemääramatus (KwA)	3 dB(A)	
	Helirõhutase (LpA)	46 dB(A)	
	Helirõhu mõõtemääramatus (KpA)	3 dB(A)	
Töötingimused	Töötemperatuur	0~50 °C Soovitav: 10~35 °C	
	Pikaajalise hoiu temperatuur	-10~35 °C Soovitav: 0~25 °C	
	IP-kaitseaste	Robot: IPX6 Laadimisjaam: IPX4 Toiteplokk: IP67	
	Niitmisala suurim kalle	50% (27°)	
Ühenduvus	Bluetoothi sagedusala	2400,0-2483,5 MHz	
	Max raadiosageduslik võimsus	802.11b: 16 ± 2 dBm (@11 Mbps) 802.11g: 14 ± 2 dBm (@54 Mbps) 802.11n: 13 ± 2 dBm (@HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm	
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400-2483,5 M)	
	Link Service ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

DREAME

		A2 1200	A2 2000
Veomootor	Sõidukiirus kaugjuhtimisel	0,45 m/s - 0,8 m/s	
	Sõidukiirus niitmisel	Standardne: 0,35 m/s Tõhus: 0,6 m/s	
	Mootori tüüp	Rummumootor	
Niidumootor	Kiirus	2200/min	
Aku (robot)	Aku mudel	MBPA10	MBPA14
	Aku tüüp	Liitiumioonaku	
	Nimimahtuvus	4000 mAh	5000 mAh
	Nimipinge	18 V alalisvool	
Toiteplokk	Laaduri mudel	MPAA10/MPAA20	
	Sisendpinge	100-240 V vahelduvvool	
	Väljundpinge	20 V alalisvool	
	Väljundvool	3 A	
Laadimis- jaam	Laadimisjaama mudel	MCA10	
	Sisendpinge	20 V alalisvool	
	Väljundpinge	20 V alalisvool	
	Sisendvool	3 A	
	Väljundvool	3 A	
Tarvikud	Varuterad ja hoidikud	9/3	
	Tera mudel	MBKA10/MQBA10	

Standardid	Lai- neala	Üleslink (MHz)	Allalink (MHz)	Max raadiosa- geduslik väl- jundvõimsus	GNSS	Sagedusala		
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/Gali- leo/QZSS	1559-1592 MHz		
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2				
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2				
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2				
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2				
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2				
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2				
	41	2496 - 2690	2496 - 2690	23 ± 2				
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2				
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
WCDMA	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2				
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				

[2] Laadimisaeg kehtib, kui robot naaseb madala akutaseme korral automaatselt laadimisjaama.

[3] Hõlmatud riigid/piirkonnad: Albaania, Andorra, Austria, Belgia, Bosnia ja Hertsegoviina, Bulgaaria, Horvaatia, Küpros, Tšehhi Vabariik, Taani, Eesti, Soome, Prantsusmaa, Saksamaa, Kreeka, Guernsey, Ungari, Island, Iirimaa, Itaalia, Kosovo, Läti, Liechtenstein, Leedu, Luksemburg, Makedoonia, Malta, Moldova, Monaco, Montenegro, Madalmaad, Norra, Poola, Portugal, Rumeenia, Serbia, Slovakkia, Sloveenia, Hispaania, Rootsi, Šveits, Ühendkuningriik, Ukraina.

Märkus: Tehnilised andmed võivad muutuda, kuna me täiustame oma toodet pidevalt. Uusima teabe saamiseks külastage palun meie veebisaiti aadressil <https://global.dreametech.com>.

Originální uživatelská příručka

Obsah

1 Bezpečnostní pokyny	P279
2 Představení produktu	P283
3 Instalace	P286
4 Příprava k prvnímu použití	P288
5 Mapování zahrady	P294
6 Obsluha	P299
7 Aplikace Dreamehome	P302
8 Údržba	P305
9 Akumulátor	P309
10 Zazimování	P309
11 Doprava	P309
12 Odstraňování poruch	P310
13 Technické údaje	P314

1 Bezpečnostní pokyny

1.1 Obecné bezpečnostní pokyny

- Před použitím výrobku si pečlivě přečtete uživatelskou příručku a porozumějte jí.
- S výrobkem používejte pouze zařízení doporučené společností Dreame. Jakékoliv jiné použití je nesprávné.
- Nedovolte dětem, aby byly v blízkosti nebo si hrály se strojem, když je v provozu.
- Nepoužívejte výrobek v oblastech, kde si lidé nejsou vědomi jeho přítomnosti.
- Při ručním ovládání výrobku pomocí aplikace Dreamehome neběhejte. Vždy chodte pomalu, sledujte své kroky na svazích a vždy udržujte rovnováhu.
- Nepoužívejte výrobek, pokud jsou v pracovní ploše jiné osoby, zejména děti nebo zvířata.
- Pokud výrobek provozujete na veřejných místech, rozmístěte kolem pracovní plochy výstražné značky s následujícím textem: „Výstraha! Automatická sekačka na trávu! Udržujte si od stroje odstup! Dohlížejte na děti!“
- Při provozu výrobku noste pevnou obuv a dlouhé kalhoty.
- Abyste zabránili poškození výrobku a nehodám s účastí vozidel a osob, nestanovujte pracovní plochy ani přejezdové trasy po veřejných komunikacích.
- Nedotýkejte se pohybujících se nebezpečných částí, jako je kotouč nože, dokud se zcela nezastaví.
- V případě zranění nebo nehod vyhledejte lékařskou pomoc.
- Před odstraněním ucpaní, provedením údržby nebo prohlídkou výrobku jej **VYPNĚTE**. Pokud výrobek neobvykle vibruje, před opětovným spuštěním jej zkontrolujte, zda není poškozen. Výrobek nepoužívejte, pokud jsou některé součásti vadné.
- Neinstalujte hlavní kabel do míst, kde bude výrobek sekat. Postupujte podle pokynů pro instalaci kabeláže.
- K nabíjení výrobku používejte pouze nabíjecí stanici, která je součástí balení. Nesprávné použití může mít za následek úraz elektrickým proudem, přehřátí nebo únik žíravé kapaliny z akumulátoru. V případě úniku elektrolytu vypláchněte vodou/neutralizačním činidlem a vyhledejte lékařskou pomoc, pokud se žíravá kapalina dostane do kontaktu s vašimi očima.
- Během připojování hlavního kabelu k elektrické zásuvce použijte proudový chránič (RCD) s maximálním vypínacím proudem 30 mA.
- Používejte pouze originální akumulátory doporučené společností Dreame. Bezpečnost výrobku nelze zaručit při použití neoriginálních akumulátorů. Nepoužívejte nenabíjecí baterie.
- Udržujte prodlužovací kabely mimo dosah pohybujících se nebezpečných součástí, aby nedošlo k jejich poškození, které by mohlo vést ke kontaktu se součástmi pod napětím.
- Obrázky použité v tomto dokumentu jsou pouze orientační. Vždy si prohlédněte skutečné výrobky.
- Nikdy nedovolte dětem, osobám se sníženými fyzickými, smyslovými nebo duševními schopnostmi nebo osobám, které nejsou obeznámeny s touto příručkou, aby stroj používaly. Místní předpisy mohou omezit věk operátora.
- Nepřipojujte ani se nedotýkejte poškozeného kabelu, dokud není odpojen od elektrické zásuvky. Pokud se kabel během provozu poškodí, odpojte nejprve zástrčku ze zásuvky. Opotřebovaný nebo poškozený kabel zvyšuje riziko úrazu elektrickým proudem a měl by být vyměněn servisním personálem.
- Netlačte na výrobek silou ani příliš rychle, protože by mohlo dojít k jeho poškození.
- Aby byl zachován soulad s požadavkem na vystavení vlivu radiofrekvenčního záření, měla by být dodržena vzdálenost 35 cm mezi zařízením a člověkem.
- Pro účely dobíjení akumulátoru používejte pouze odnímatelnou napájecí jednotku dodanou s tímto spotřebičem.

1.2 Bezpečnostní pokyny pro instalaci

- Vyhněte se instalaci nabíjecí stanice v oblastech, kde o ni mohou lidé zakopnout.
- Neinstalujte nabíjecí stanici v oblastech, kde hrozí nebezpečí stojaté vody.
- Neinstalujte nabíjecí stanici, včetně jakéhokoliv příslušenství, do vzdálenosti 60 cm od jakéhokoliv hořlavého materiálu. Porucha nebo přehřátí nabíjecí stanice a napájecího zdroje může představovat nebezpečí požáru.

1.3 Bezpečnostní pokyny pro provoz

- Udržujte ruce a nohy mimo dosah rotujících nožů. Nepokládejte ruce nebo nohy do blízkosti výrobku nebo pod něj, když je zapnutý.

- Výrobek po zapnutí nezvedejte ani s ním nepohybujte.

- Pokud se v pracovní ploše nacházejí lidé, zejména děti nebo zvířata, použijte parkovací režim nebo výrobek

VYPNĚTE.

- Ujistěte se, že na trávníku nejsou žádné předměty, jako jsou kameny, větve, nástroje nebo hračky. V opačném případě mohou být nože při kontaktu s takovým předmětem poškozeny.

- Nepokládejte předměty na horní část výrobku nebo nabíjecí stanice.

- Výrobek nepoužívejte, pokud není funkční tlačítko STOP.

- Zabraňte kolizím mezi výrobkem a lidmi nebo zvířaty. Pokud se do cesty výrobku dostane osoba nebo zvíře, okamžitě výrobek zastavte.

- Pokud výrobek není v provozu, vždy jej **VYPNĚTE**.

- Nepoužívejte výrobek současně s výsuvným postřikovačem. Využijte funkci Plán, abyste zajistili, že výrobek a výsuvný postřikovač nebudou pracovat současně.

- Vyhněte se umístění připojovacího kanálu tam, kde jsou nainstalovány výsuvné postřikovače.

- Neprovozujte výrobek v přítomnosti stojící vody v pracovní ploše, například při silném dešti nebo vytváření kaluží vody.

1.4 Bezpečnostní pokyny pro údržbu

- Při provádění údržby výrobek **VYPNĚTE**.

- Po umytí se ujistěte, že je výrobek umístěn na zemi s normální orientací, nikoliv obráceně.

- Neobracejte výrobek, abyste vyčistili podvozek. Pokud jej pro účely čištění vrátíte zpět, ujistěte se, že jej poté vrátíte do správné orientace. Toto opatření je nezbytné, aby se zabránilo proniknutí vody do motoru a potenciálnímu ovlivnění normálního provozu.

- Před čištěním nebo údržbou nabíjecí stanice odpojte zástrčku od nabíjecí stanice nebo spusťte vypínací zařízení.

- K čištění výrobku nepoužívejte vysokotlaký čistič ani rozpouštědla.

1.5 Bezpečnost akumulátoru

Lithium-iontové akumulátory mohou explodovat nebo způsobit požár, pokud jsou demontovány, zkratovány, vystaveny vodě, ohni nebo vysokým teplotám. Zacházejte s akumulátory opatrně, nerozebírejte ani neotevírejte je a vyhněte se jakékoliv formě elektrického/mechanického poškození. Chraňte je před přímým slunečním světlem.

1. Používejte pouze nabíječku akumulátorů a napájecí zdroj dodané výrobcem. Použití nevhodné nabíječky a napájecího zdroje může způsobit úraz elektrickým proudem a/nebo přehřátí.

2. AKUMULÁTORY NEOPRAVUJTE ANI NEUPRAVUJTE! Pokusy o opravu mohou způsobit těžké zranění osob v důsledku výbuchu nebo úrazu elektrickým proudem. Pokud dojde k úniku, uvolněné elektrolyty jsou žíravé a toxické.




3. Tento spotřebič obsahuje akumulátory, které mohou vyměňovat pouze kvalifikované osoby.

1.6 Zbytková rizika

Při výměně nožů používejte ochranné rukavice, aby nedošlo k poranění.

1.7 Symboly a štítky

	<p>VÝSTRAHA - Před uvedením stroje do provozu si přečtěte pokyny k jeho obsluze.</p>
	<p>VÝSTRAHA - Za provozu udržujte bezpečnou vzdálenost od stroje.</p>
	<p>VÝSTRAHA - Před prací na stroji nebo jeho zvedáním je vypněte.</p>
	<p>VÝSTRAHA - Nejezděte na stroji.</p>
	<p>VÝSTRAHA - Není povoleno likvidovat tento výrobek jako běžný komunální odpad. Ujistěte se, že je výrobek recyklován v souladu s místními právními požadavky.</p>
	<p>Tento výrobek je v souladu s platnými směrnicemi ES.</p>
	<p>Třída III</p>

	Před nabíjením si přečtěte pokyny.
	Stejnoseměrný proud
	Třída II

ZAMÝŠLENÉ POUŽITÍ

Zahradní výrobek je určen pro sečení domácího trávníku. Je navržen tak, aby sekal často a udržoval trávník zdravější a lépe vypadající než kdy předtím. V závislosti na velikosti trávníku může být sekačka naprogramována tak, aby pracovala kdykoliv nebo s jakoukoliv četností. Není možné výrobek používat pro kopání, zametání ani úklid sněhu.



Tímto společnost TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. prohlašuje, že rádiové zařízení model Dreame MXXA8203/MXXA8202 je v souladu se směrnicí 2014/53/EU. Úplné znění prohlášení o shodě EU je k dispozici na následující internetové adrese: <https://global.dreame.tech.com/pages/declaration-of-conformity>.

Výrobek je v souladu s předpisy PSTI ve Velké Británii; úplné znění prohlášení o shodě je k dispozici na následující internetové adrese: <https://global.dreame.tech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

Podrobnou elektronickou uživatelskou příručku naleznete na adrese <https://global.dreame.tech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Oznámení o zabezpečení sítě

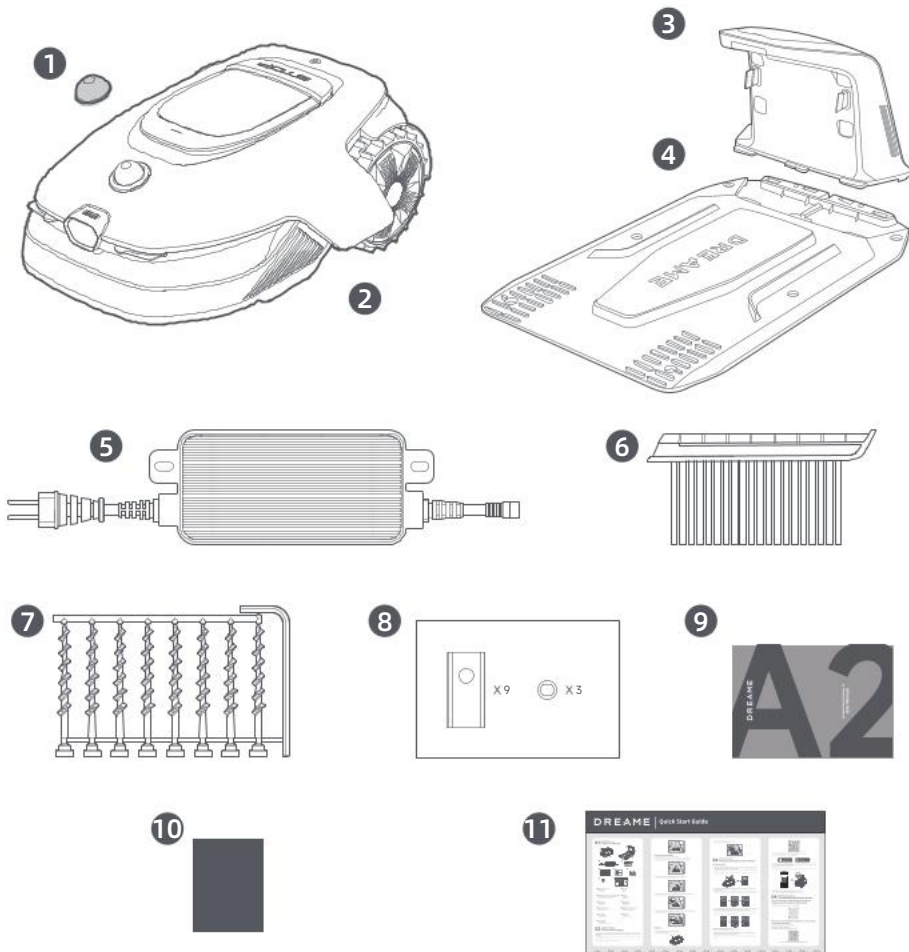
Pro zajištění bezpečného provozu tohoto zařízení v síťovém prostředí jsou k dispozici následující informace: Toto zařízení je vybaveno několika možnostmi síťové komunikace, včetně ethernetového portu (RJ-45), bezdrátového komunikačního modulu sítě Wi-Fi a ladicího rozhraní USB. Při spuštění jsou ve výchozím nastavení povoleny následující síťové služby:

- **Služba webové konfigurace (HTTP/HTTPS):** Naslouchá na portu 80 (HTTP) a portu 443 (HTTPS) pro monitorování místní konfigurace a stavu. Aby se zabránilo úniku informací, doporučuje se vypnout službu http ihned po instalaci, povolit pouze protokol HTTPS a použít důvěryhodný certifikát TLS.
- **Vysílání zařízení (mDNS/SSDP):** Používá se pro automatické zjišťování informací o zařízení vysíláním v rámci místní sítě (LAN). Pokud to není nutné, doporučuje se tyto služby zakázat, aby se snížilo riziko napadení skenováním.
- **Rozhraní USB:** Používá se pro místní aktualizace firmwaru a extrakci protokolu. Když je povolen režim ladění, může odhalit přístupová práva k systémovým souborům. Doporučuje se omezit použití pouze na autorizovaný personál a zakázat toto rozhraní, pokud neprobíhá údržba zařízení.

Podrobné postupy konfigurace naleznete v části *Příprava k prvnímu použití*.

2 Představení produktu

2.1 Co je součástí balení



1 Ochranný kryt radaru LiDAR

2 Robot

3 Nabíjecí stanice
(s prodlužovacím kabelem 10 m)

4 Základní deska

5 Napájecí zdroj

6 Čisticí kartáč

7 Šrouby × 8, šestihranný klíč

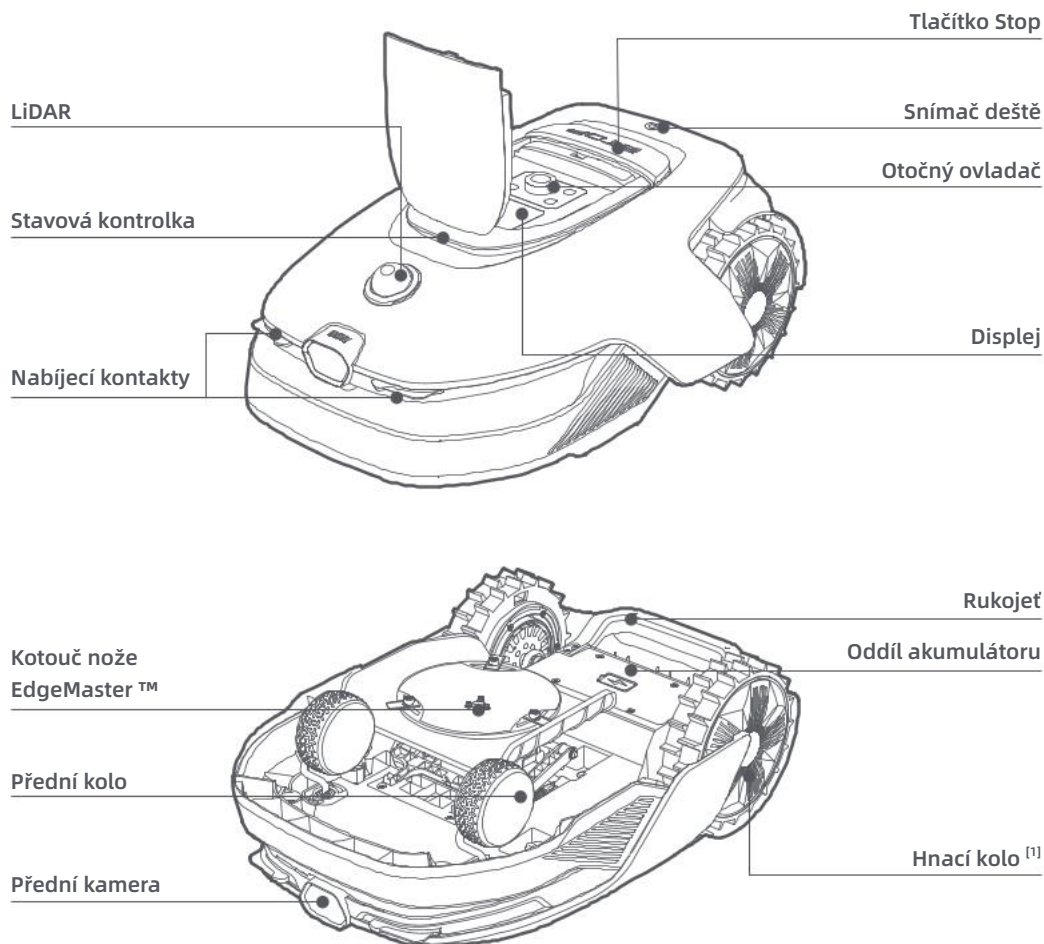
8 Náhradní nože × 9 a držáky × 3

9 Uživatelská příručka

10 Tkanina nepouštějící vlákna

11 Stručná referenční příručka

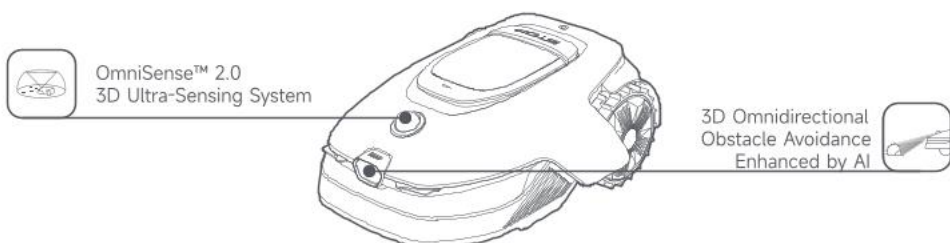
2.2 Přehled výrobku



[1] Je vybaven motory nábojů.

2.3 OmniSense™ 2.0: 3D ultradetekční systém s kamerou AI


Posuňte péči o trávník na vyšší úroveň s OmniSense™ 2.0, průkopnickým 3D ultradetekčním systémem vybaveným HDR kamerou s podporou algoritmů, který poskytuje komplexnější a podrobnější vnímání 3D prostředí zahrady.



2.4 Služba Link Service s GPS a připojení 4G

Robot je vybaven službou Link Service, která nabízí připojení k mobilní síti 4G.

Aktivujte službu Link Service

Zapněte robota a služba Link Service se automaticky aktivuje. Na displeji robota a v aplikaci se rozsvítí , což znamená, že aktivace byla úspěšná. Stav používání služby Link Service můžete zobrazit v aplikaci pod položkou **Připojení**.

S aktivovanou službou Link Service můžete na dálku sledovat stav svého robota a zahájit sekání bez připojení sítě Wi-Fi. Kromě toho je k dispozici vestavěná jednotka GPS pro sledování polohy v reálném čase, což zvyšuje odolnost robota proti odcizení. Jeho polohu můžete sledovat kdykoliv a odkudkoliv a dostávat oznámení, pokud se přesune mimo určenou oblast mapy.

Služba Link Service je nabízena zdarma po dobu jednoho roku od okamžiku aktivace. Chcete-li službu prodloužit po uplynutí platnosti, kontaktujte tým poprodejního servisu společnosti Dreame na adrese dream-support@dreame.tech.

2.5 Snímače

Název	Popis
LiDAR	Získává informace o okolním prostředí a usnadňuje najíždění robota do požadované polohy, vyhýbání se překážkám a detekování vody a nečistot. Rozsah detekce (při 100 klx): 40 m při odrazivosti 10 %; 70 m při odrazivosti 80 % Zorné pole: 360° (vodorovně) × 59° (svisle)
Přední kamera	Detekuje překážky, hranice trávníku a přítomnost člověka. Úhel pohledu: 89° (horizontální), 58° (vertikální), 97° (úhlopříčka) Rozlišení: 2 Mpx
GPS	Prostřednictvím aplikace můžete sledovat polohu robota v reálném čase v aplikaci Mapy Google.

3 Instalace

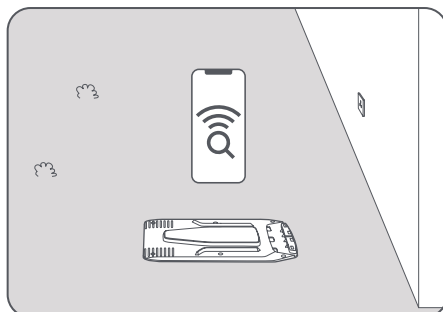
3.1 Vyberte vhodné umístění

- Umístěte nabíjecí stanici na rovný povrch v blízkosti okraje trávníku a elektrické zásuvky. Umístěte je do prostoru se silným signálem sítě Wi-Fi.

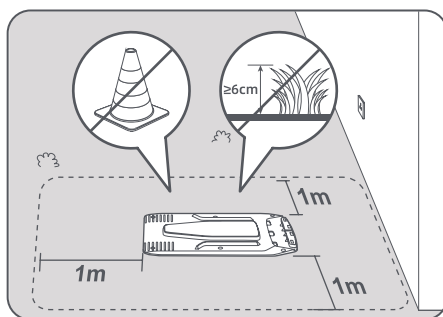
Poznámka: Pomocí mobilního zařízení můžete zkontrolovat intenzitu signálu Wi-Fi v dané lokalitě. Vysoká intenzita signálu Wi-Fi zajišťuje stabilní spojení mezi robotem a aplikací.

Důležité: Ujistěte se, že půda je dostatečně měkká, aby umožnila instalaci šroubu.

Důležité: Pokud je nabíjecí stanice ve svahu, ujistěte se, že sklon není příliš strmý, aby se zabránilo sklouznutí robota zpět a chybě dokování.

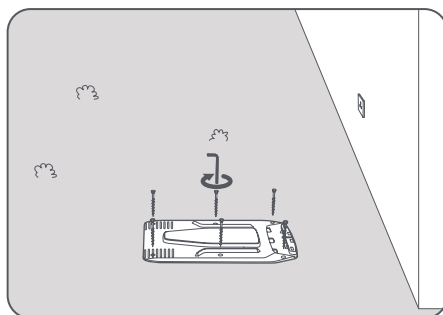


- Udržujte alespoň **1 m** volného prostoru bez překážek před nabíjecí stanicí a vlevo a vpravo od ní. Ujistěte se, že tráva v okolí je nižší než **6 cm**. Pokud je tráva vyšší, nejprve ji posekejte tlačnou sekačkou. Vysoká tráva může robotovi ztížit návrat do nabíjecí stanice.

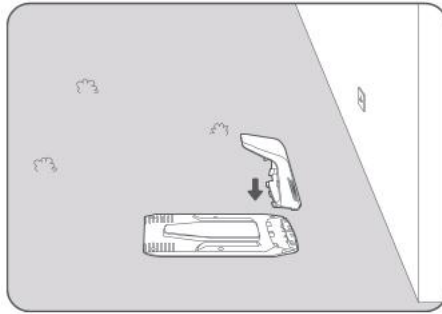


3.2 Nainstalujte nabíjecí stanici

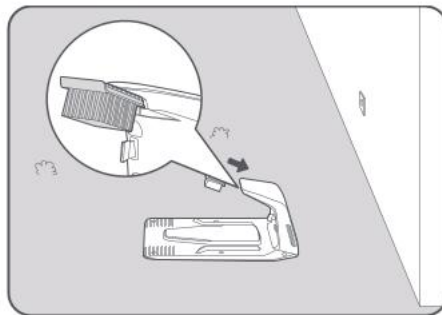
- 1 Pripevněte základní desku k uzemnění pomocí dodaných šroubů a šestihranného klíče.



- 2 Vložte nabíjecí stanici do základové desky, dokud neuslyšíte cvaknutí.

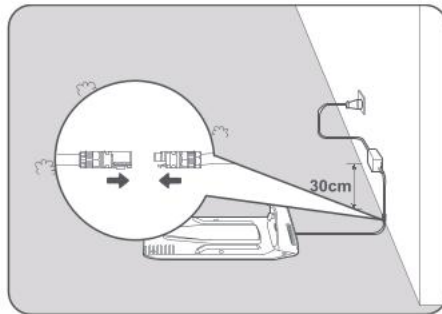


- 3 Vložte čisticí kartáč do nabíjecí stanice a vyrovnejte přitom pero s drážkou.

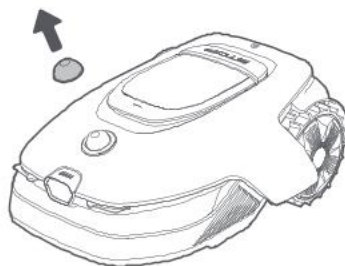


- 4 Připojte napájecí zdroj k prodlužovacímu kabelu a poté k elektrické zásuvce. Udržujte napájecí zdroj alespoň 30 cm nad zemí.

Poznámka: Kontrolka LED na nabíjecí stanici bude při napájení **svítit modře**.



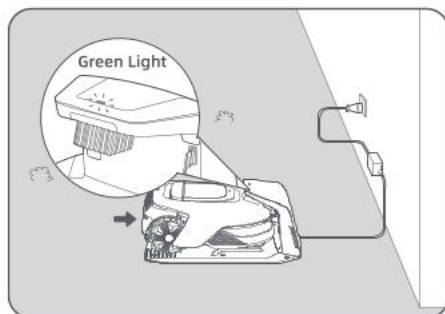
- 5 Demontujte ochranný kryt radaru LIDAR.



6 Umístěte robota do nabíjecí stanice, aby se mohl nabíjet. Ujistěte se, že jsou nabíjecí kontakty na robotovi a nabíjecí stanici správně připojeny.

Poznámka: Když se robot úspěšně nabíjí v nabíjecí stanici, kontrolka bude **blikat zeleně**.

Poznámka: Pokud chcete pro větší ochranu přidat garáž, použijte odpovídající garáž od společnosti Dreame, která je k dispozici v místních obchodech nebo online. Použití garáže jiné než od společnosti Dreame může způsobit problémy při dobíjení.

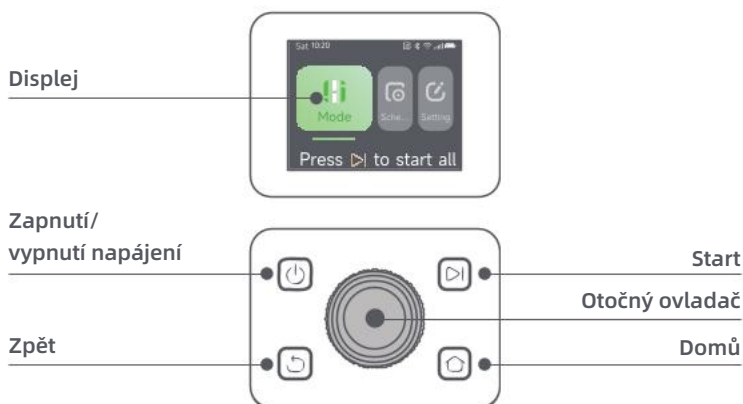


Kontrolka LED na nabíjecí stanici







Barva kontrolky LED	Význam
Bliká/svítlí červeně	1. Došlo k problému s nabíjecí stanicí (například k problému s nabíjecím proudem nebo napětím). 2. Robot se zadokuje v nabíjecí stanici, ale nabíjení je neobvyklé (například nabíjecí kontakty mají zkrat).
Svítlí modře	Nabíjecí stanice je napájená. Robot není v nabíjecí stanici.
Bliká zeleně	Robot se nabíjí v nabíjecí stanici.
Svítlí zeleně	Robot je plně nabit v nabíjecí stanici.

4 Příprava k prvnímu použití





4.1 Seznamte se s ovládacím panelem



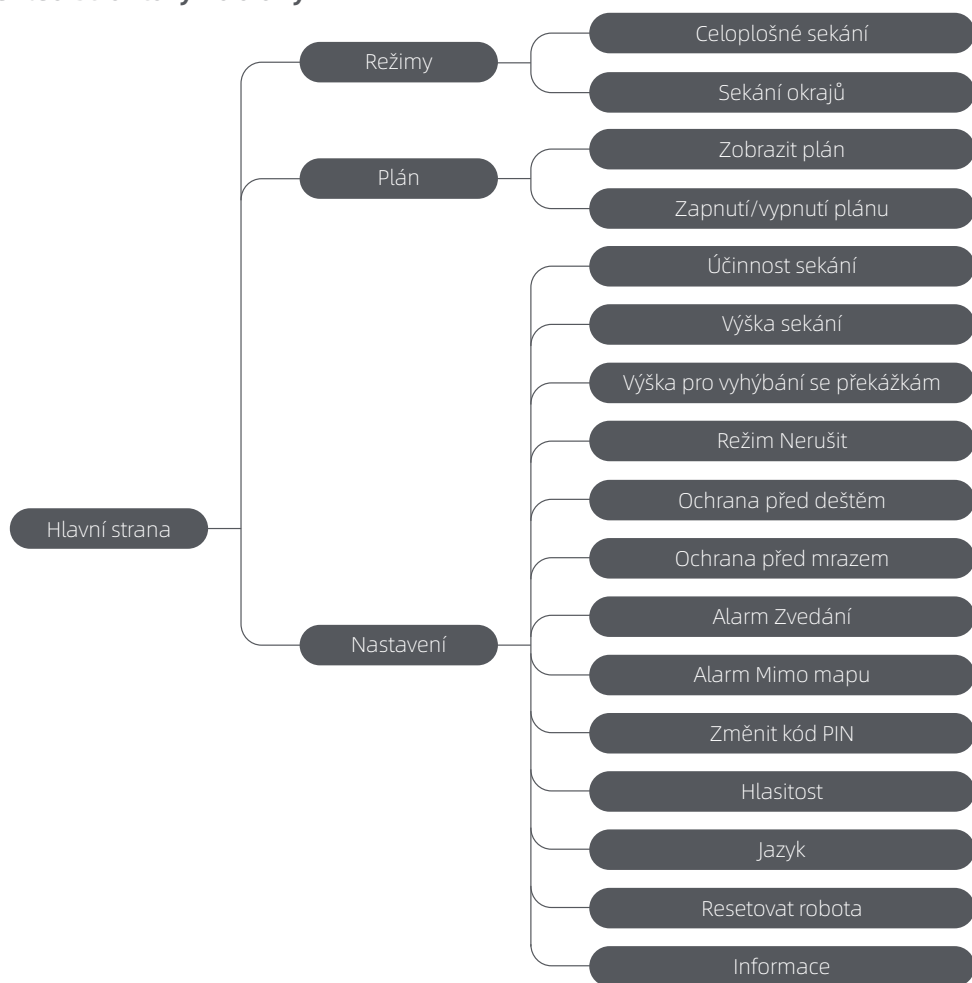
Displej

Ikona	Stav
	Úroveň nabití akumulátoru (zobrazuje aktuální úroveň nabití akumulátoru.)
	Nabíjení (robot se úspěšně zadokuje v nabíjecí stanici).
	Bluetooth (robot je připojen k aplikaci přes Bluetooth).
	Wi-Fi (robot je připojen k aplikaci přes síť Wi-Fi).
	Služba Link Service (služba Link Service je aktivována).
	Plán (úkol je naplánován na dnešek a ještě nezačal).

Ovládací prvky

Tlačítko	Funkce
Napájení 	Chcete-li robota zapnout/vypnout, stiskněte a podržte tlačítko  po dobu 2 sekund. Ujistěte se, že se nachází mimo nabíjecí stanici.
Start 	Chcete-li zahájit celoplošné sekání nebo obnovit pozastavené úkoly, stiskněte tlačítko  a poté do 5 sekund zavřete kryt. Úloha bude zrušena, pokud nebude kryt do 5 sekund zavřený.
Domů 	Chcete-li odeslat robota zpět do nabíjecí stanice k nabití, stiskněte tlačítko  a poté do 5 sekund zavřete kryt. Úloha bude zrušena, pokud nebude kryt do 5 sekund zavřený.
Zpět 	Chcete-li přejít v nabídce o jednu úroveň nahoru, stiskněte tlačítko  .
Otočný ovladač	Chcete-li výběr v nabídkách potvrdit, stiskněte otočný ovladač.
	Chcete-li aktivovat režim párování Bluetooth, stiskněte a podržte otočný ovladač po dobu 3 sekund.
	Chcete-li procházet nabídkou, otočte ovladačem po směru hodinových ručiček / proti směru hodinových ručiček.
Start + Zpět	Pro obnovení továrního nastavení robota stiskněte a podržte tlačítko  a tlačítko  po dobu 3 sekund. Kód PIN nebude smazán.
Domů + Zpět	Stiskněte a podržte tlačítko  a tlačítko  společně po dobu 3 sekund, abyste přešli na stránku Informace v nabídce Nastavení. Stránka Informace zmizí za 5 sekund.
Otočný ovladač + Zpět	Chcete-li kód PIN resetovat, stiskněte a podržte otočný ovladač a tlačítko  po dobu 3 sekund.
Stop	Stisknutím tlačítka Stop otevřete horní kryt a robota zastavte. Chcete-li pokračovat v operaci, musíte na ovládacím panelu zadat kód PIN.

Přehled struktury nabídky



*Může být aktualizován v závislosti na verzi softwaru.

Stavová kontrolka na robotovi

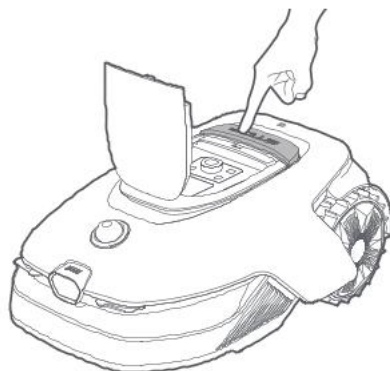
Barva	Význam
Svítil červeně	Došlo k chybě.
Svítil modře	Robot se nachází v pohotovostním režimu.
Bliká modře	Robot vykonává úkol nebo je pozastaven.
Bliká zeleně	Robot se nabíjí v nabíjecí stanici.
Svítil zeleně	Akumulátor je úplně nabit.
Bliká žlutě	1. Robot se nachází v režimu hlídky. 2. Video v reálném čase z přední kamery je zobrazováno prostřednictvím aplikace.

Poznámka: Čas aktivace a způsoby svícení kontrolky robota můžete přizpůsobit v části **Nastavení > Kontrolka**.

4.2 Počáteční nastavení

Před prvním zapnutím robota je třeba provést několik základních nastavení, než bude robot připraven k práci.

- 1 Stisknutím tlačítka **Stop** otevřete horní kryt.



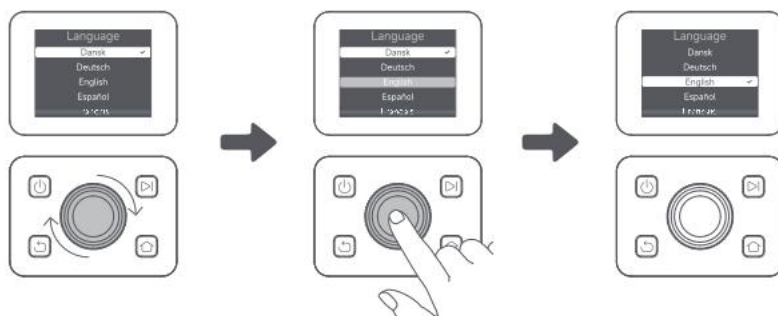
- 2 Stisknutím a podržením tlačítka  na ovládacím panelu po dobu 2 sekund robota zapnete.

Poznámka: Robot se automaticky zapne, když se zadokuje v nabíjecí stanici.



- 3 **Vyberte upřednostňovaný jazyk**

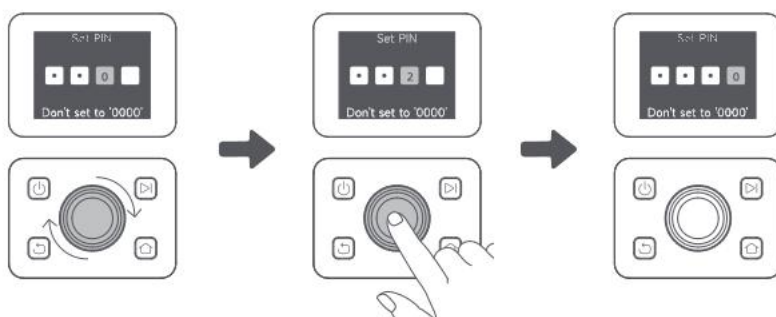
Otočte ovladačem po směru hodinových ručiček dolů a proti směru hodinových ručiček nahoru pro výběr jazyka. Stisknutím otočného ovladače volbu potvrďte.



- 4 **Nastavte kód PIN**

1. Otočte ovladačem a vyberte číslo od 0 do 9. Otočte po směru hodinových ručiček pro zvýšení čísla a proti směru hodinových ručiček pro jeho snížení. Stisknutím otočného ovladače potvrďte a nastavte další číslo. Chcete-li upravit předchozí číslo, otáčejte ovladačem proti směru hodinových ručiček, dokud číslo nebude 0, pak otočte ještě jednou.

Důležité: Kód PIN nenastavujte na „0000“.



2. Opětovným zadáním kódu PIN dokončete nastavení kódu PIN.

Poznámka: Pokud se obě hesla neshodují, nastavte nové heslo znovu.

5 Připojení robota k Internetu

Naskenujte QR kód a stáhněte si aplikaci Dreamehome do svého mobilního zařízení. Po instalaci si vytvořte účet a přihlaste se.



Aplikaci Dreamehome si můžete stáhnout také z obchodů App Store nebo Google Play.



Před nastavením sítě:

- Ujistěte se, že robot a vaše mobilní zařízení jsou připojeny ke stejné síti Wi-Fi.
- Ujistěte se, že mobilní zařízení je ve vzdálenosti **10 m** od robota.
- Na svém mobilním zařízení povolte funkci Bluetooth.

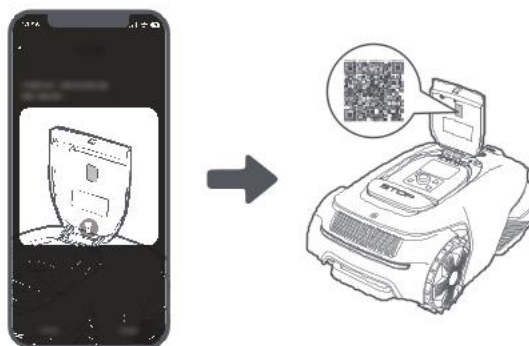
1. Otevřete aplikaci Dreamehome.

2. Připojit se můžete jedním z následujících způsobů:

a. Naskenujte QR kód: Přejděte na možnost **Zařízení** a klepněte na tlačítko **Naskenujte QR kód a připojte se**. Pro připojení naskenujte QR kód umístěný pod horním krytem robota.

b. Přidejte ručně: Přejděte na možnost **Zařízení** a klepněte na tlačítko **+ Přidat**. Poté vyberte model robota, který chcete připojit.

c. Automatické zjišťování: Robot vyhledá blízká zařízení. Pro připojení klepněte na svého robota v seznamu nalezených zařízení.

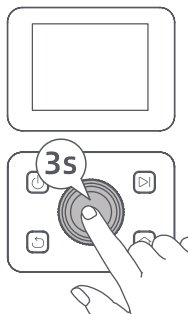


3. Dokončete připojení k síti Wi-Fi podle pokynů v aplikaci.

Důležité: Použijte jednopásmovou síť o frekvenci 2,4 GHz nebo dvoupásmovou síť o frekvenci 2,4/5 GHz.

Důležité: Ujistěte se, že síť Wi-Fi nemá nastavenou bránu firewall a není šifrována. V opačném případě může dojít k chybě nastavení sítě.

4. Stiskněte a podržte otočný ovladač na ovládacím panelu 3 sekundy. Robot přejde do režimu párování Bluetooth.



5. Dokončete párování podle pokynů v aplikaci.

Jak zrušit navázání robota?

Robot je automaticky připojen k účtu Dreamehome, jakmile je párování úspěšné. Každé zařízení může být navázáno pouze na jeden účet. Současně jej nelze navázat na jiný účet.

Chcete-li robota spárovat s novým účtem, musíte nejprve zrušit navázání. Zrušení navázání:

1. Otevřete aplikaci Dreamehome. Přejděte na možnost **Zařízení**.
2. Pokud máte ke svému účtu Dreamehome připojeno více robotů, přejetím doleva nebo doprava získáte přístup na stránku robota, kterého chcete upravit.
3. Klepněte na možnost v pravém horním rohu.
4. Vyberte možnost **Odstranit**.

Jak sdílet svého robota?

1. Klepněte na možnost v pravém horním rohu.
2. Vyberte možnost **Sdílení zařízení**.

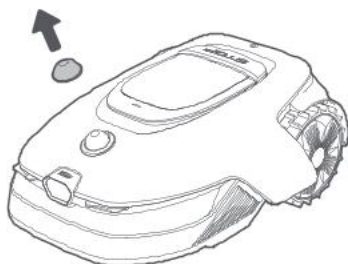
Jak se odhlásit z účtu Dreamehome nebo jej odstranit?

1. Přejděte na možnost **Já** > **Účet**.
2. Vyberte možnost **Odhlásit se** nebo **Odstranit účet**.

5 Mapování zahrady

Před mapováním zkontrolujte následující položky:

- Úroveň nabití akumulátoru robota je vyšší než 50 %.
- Ochranný kryt radaru LiDAR je odstraněn.



- Horní kryt je uzavřen.
- Nabíjení (robot se úspěšně zadokuje v nabíjecí stanici).



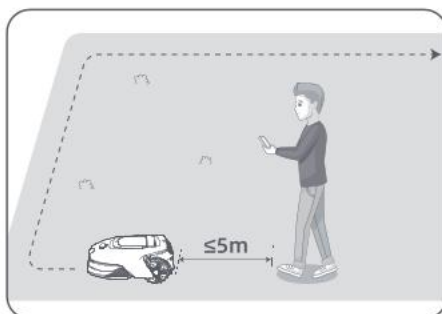
5.1 Vytvoření virtuální hranice

Před spuštěním procesu mapování si uvědomte následující:

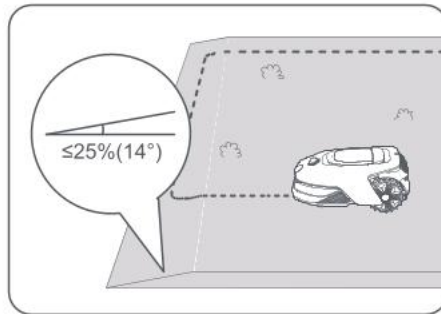
Důležité: Při vytváření hranice nepohybujte robotem ručně, protože by mohlo dojít k chybě mapování.

Důležité: Po zahájení mapování robota na dálku nezakotvujte v nabíjecí stanici, dokud není proces mapování dokončen. V opačném případě může být radar LiDAR zablokován, což může způsobit chybu mapování.

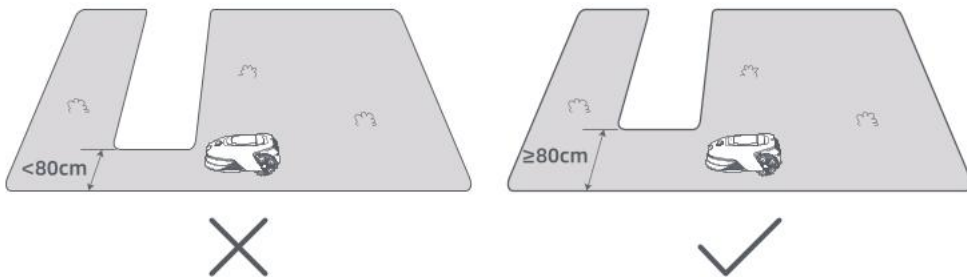
- Během mapování chodte do vzdálenosti **5 m** za robotem.



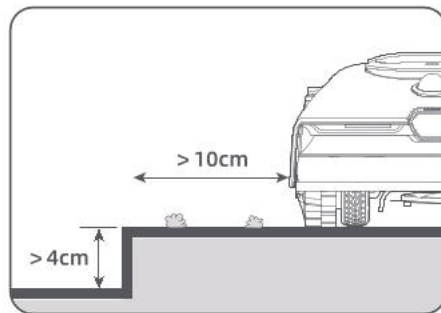
- Robot může projíždět svahy se sklonem až **50 % (27°)**. Pro lepší výsledky sekání se však doporučuje udržovat sklon pracovních oblastí pod **25 % (14°)**.



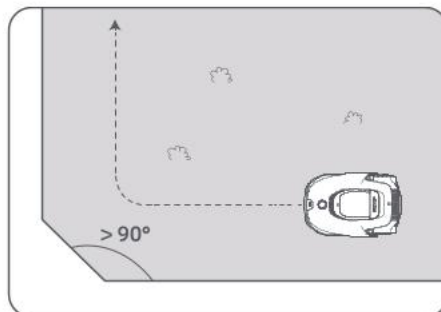
- U oblastí, které jsou užší než **80 cm**, je nastavte jako cesty, aby robot mohl projet (viz část 5.4: **Nastavit cestu**).



- Pokud je váš trávník vyšší než **4 cm** od přilehlého terénu, udržujte robota alespoň **10 cm** od okraje. Pokud je váš trávník zarovnan s přilehlým terénum, robot může přejet obvod, aby dosáhl optimálních výsledků sekání podél okrajů.

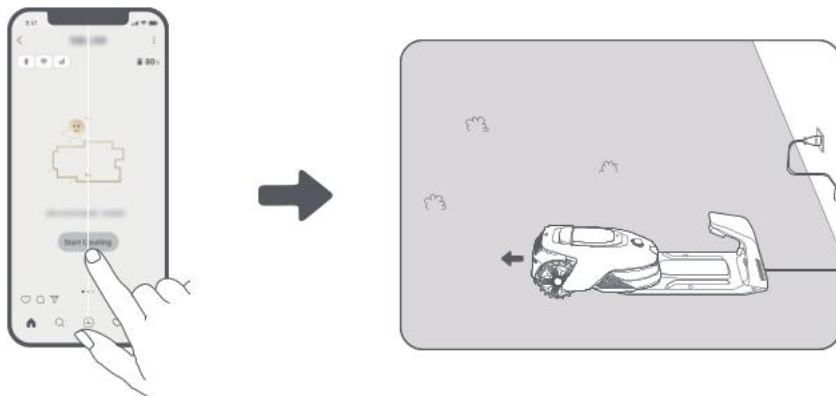


- Ujistěte se, že úhly otáčení jsou větší než **90°**. Úhly menší než 90° mohou robotovi ztěžovat dosažení čistého posekání.

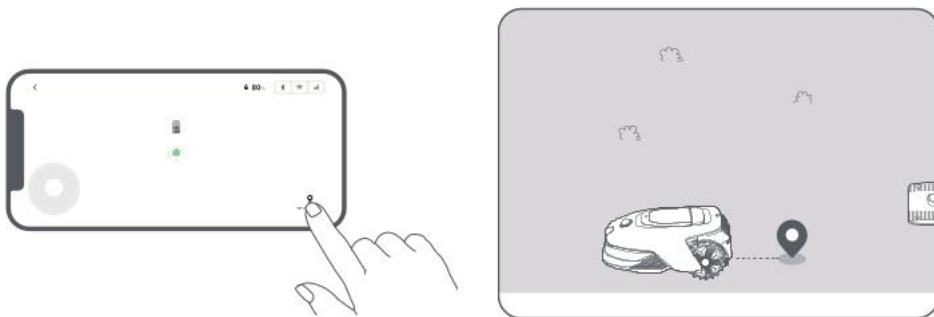


Zahájit mapování:

1. Klepněte na možnost **Začít vytvářet** prostřednictvím aplikace; robot zkontroluje svůj stav a kalibruje se. Automaticky opustí nabíjecí stanici a provede kalibraci. Buďte opatrní.



2. Dálkově navedte robota k okraji trávníku a klepnutím na možnost **Nastavit výchozí bod** vytvořte výchozí bod pro hranici.



3. Dálkově ovládejte robota pro pohyb po obvodu vašeho trávníku pro mapování pracovní plochy.

Automatická detekce hranice

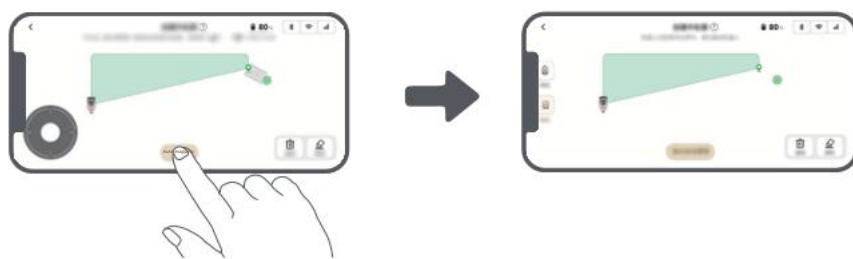
Robot, který je ovládán pokročilým algoritmem AI, používá přední kameru k detekci travnatých a netravnatých ploch, což mu umožňuje identifikovat hranice bez nutnosti ručního navádění.

Po vzdáleném navádění robota k okraji trávníku a nastavení výchozího bodu můžete použít režim **Automatická detekce hranice**. Můžete si vybrat, zda má robot přejet obvod, aby dosáhl čistších výsledků sekání hran, nebo zda má zůstat v jeho blízkosti, aby nedošlo k uvíznutí.

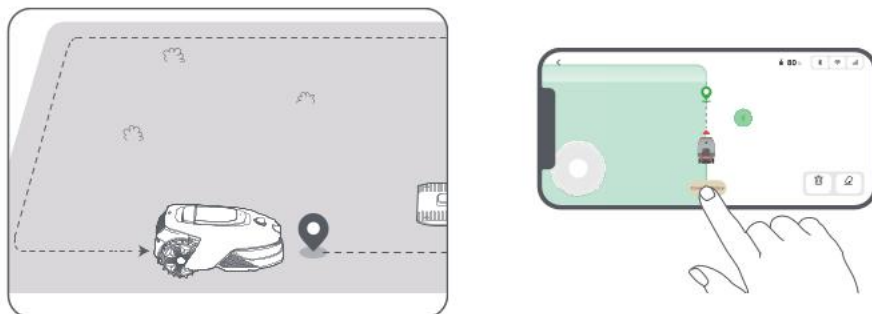
Během tohoto procesu doporučujeme robota sledovat. Pokud robot nedokáže přesně detekovat hranice, můžete kdykoliv ukončit režim automatické detekce hranic a přepnout na dálkové ovládání.

Důležité: Režim automatické detekce hranice by měl být používán za denního světla, aby byla zajištěna správná viditelnost. Nepoužívejte tuto funkci za špatné viditelnosti nebo za deště.


Důležité: Ujistěte se, že přední kamera robota je čistá a bez překážek

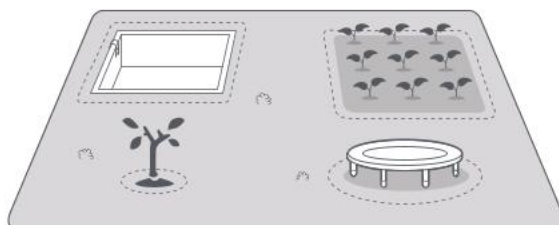


4. Když se robot vrátí do vzdálenosti **1 m** od počátečního bodu, můžete klepnout na možnost **Zavřít hranici** a hranice bude automaticky dokončena.




5.2 Nastavit zónu zákazu vstupu

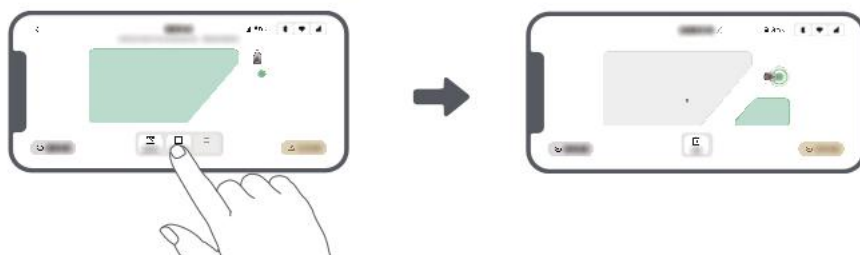
Přestože se robot může automaticky vyhýbat překážkám, je stále nutné nastavit oblasti s rizikem pádu, jako jsou bazény a pískoviště, jako zóny zákazu vstupu. U předmětů či míst, které chcete chránit (jako je květinový záhon, trampolína, zeleninový záhon nebo odkrytý kořen stromu), je nastavte jako zóny zákazu vstupu. V aplikaci můžete klepnout na **Zóna zákazu vstupu** a pokračovat ve vytváření zón zákazu vstupu. Alternativně můžete přejít na možnost  > **Úprava mapy** a vytvořte nebo odstraňte zóny zákazu vstupu po dokončení mapy.




5.3 Vytvoření dalších zón a rozšíření stávajících zón

• Vytvoření dalších zón


Pokud je váš trávník oddělený silnicemi nebo máte několik izolovaných trávníků, můžete v aplikaci klepnout na možnost **Pracovní zóna** a pokračovat ve vytváření pracovních oblastí. Po dokončení mapy můžete také přidat, odstranit nebo upravit zóny v položce  > **Úprava mapy**.



• Rozšiřování stávajících zón

Chcete-li rozšířit stávající zónu, klepněte na možnost **Pracovní zóna** v aplikaci a vytvořte oblast, kterou chcete zahrnout. Pokud se tyto dvě oblasti překrývají, budou automaticky sloučeny. Případně můžete přejít na možnost  > **Úprava mapy** > **Pracovní zóna** po dokončení mapování a rozšířit stávající zónu.

• Oddělování a kombinování zón

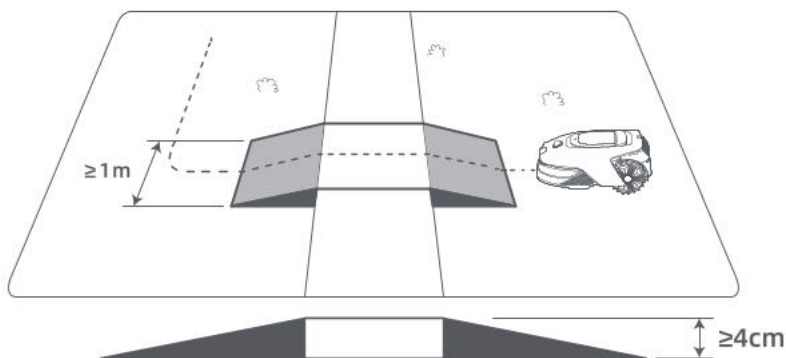
Chcete-li rozdělit zónu na menší nebo sloučit zóny, které byly rozděleny pomocí aplikace na větší, přejděte v aplikaci na položku  > **Úprava mapy** > **Nastavení zóny** a klepněte na tlačítko **Rozdělit zónu** nebo **Sloučit** v aplikaci.

5.4 Nastavit cestu

Pro izolované zóny vytvořte cestu k jejich připojení. Izolované zóny bez cesty budou pro robota nepřístupné.

Poznámka: Ve výchozím nastavení se robot pohybuje pouze po cestě, aniž by sekal trávu.

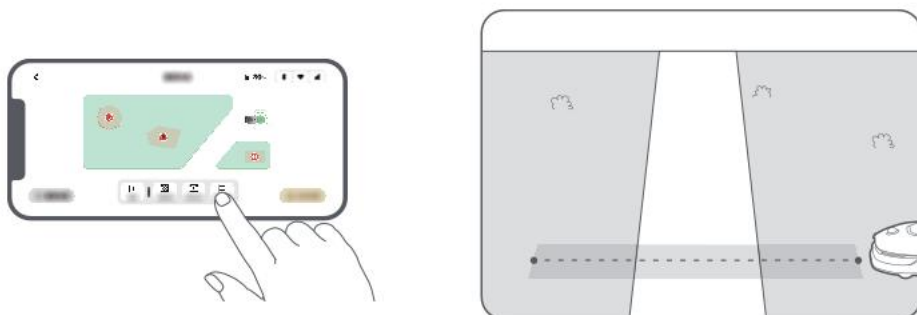
Důležité: Pokud je váš trávník rozdělen průchody vyššími než **4 cm**, umístěte předmět se sklonem rovným výšce průchodu (například rampu).



• Připojení dvou izolovaných pracovních zón

U izolovaných oblastí vytvořte cesty pro jejich připojení, jinak budou pro robota nepřístupné. Klepnutím na možnost **Cesta** vytvoříte cestu.

Důležité: Ujistěte se, že se začátek a konec cesty nacházejí v pracovní plochy.

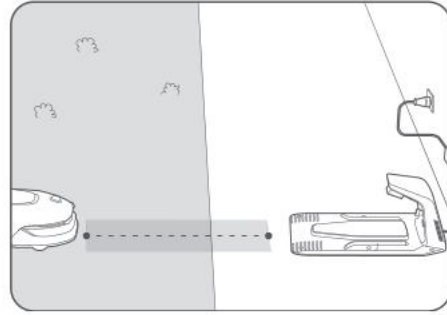
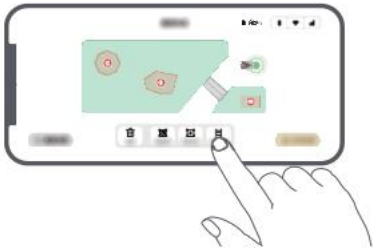


• Spojení pracovní plochy a nabíjecí stanice

Pokud se nabíjecí stanice nenachází v pracovní ploše, měla by být vytvořena cesta pro spojení s pracovní oblastí. Klepnutím na možnost **Cesta** vytvoříte cestu, která umožní robotovi vrátit se do nabíjecí stanice.

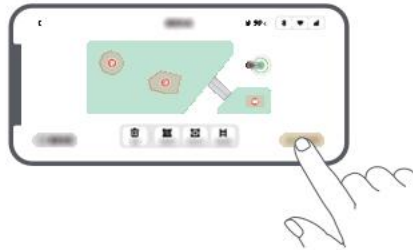
Důležité: Ujistěte se, že jeden konec je uvnitř pracovní plochy a druhý konec je přímo před nabíjecí stanicí. Doporučuje se vyrovnat cestu s nabíjecí stanicí.

Důležité: Při vytváření cest pro spojení pracovní plochy a nabíjecí stanice robota vzdáleně nedokujte v nabíjecí stanici. V opačném případě může být radar LiDAR zablokován, což může způsobit chybu mapování.



5.5 Dokončit mapu

Po dokončení pracovních oblastí, cest a zón zákazu vstupu klepněte na možnost **Dokončit mapu**.



5.6 Přidat druhou mapu

Pokud mezi vaší přední a zadní zahradou není žádná cesta, můžete vytvořit druhou mapu. Po dokončení první mapy klepněte na tlačítko **Přidat mapu** a pokračujte ve vytváření druhé mapy. Případně můžete přejít na možnost > **Úpravy mapy** a po dokončení mapování klepnout na možnost **Přidat mapu**. Jakmile dokončíte druhou mapu, můžete přepínat mezi mapami prostřednictvím > **Úprava mapy**.

Poznámka: Po přepnutí mapy se použijí plány a nastavení sekání podle aktuální mapy.

Poznámka: Pro větší pohodlí si můžete zakoupit další nabíjecí stanici pro instalaci do druhé mapy. Pokud je na druhé mapě nainstalována samostatná nabíjecí stanice, stačí robota ručně přesunout mezi dvěma mapami.

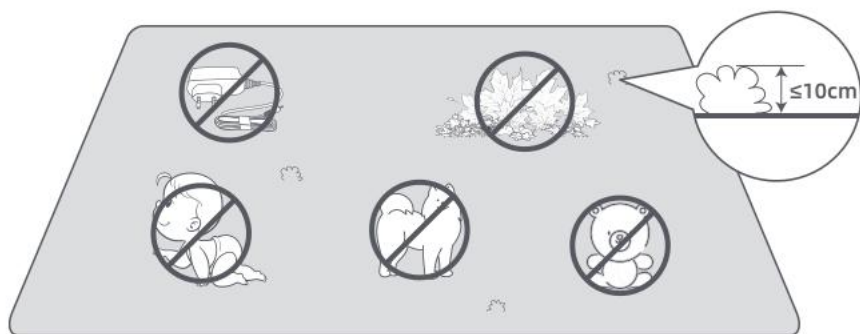


6 Obsluha

6.1 První zahájení sekání

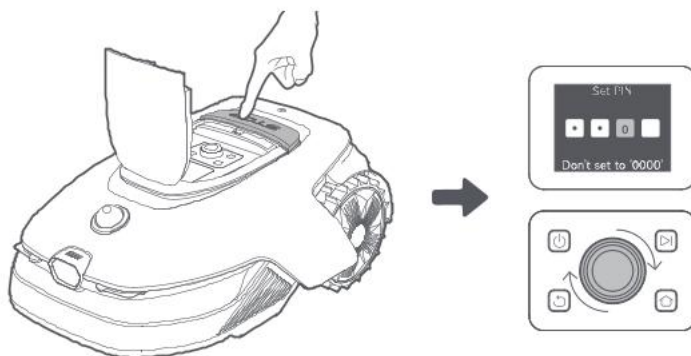
Rady před sekáním:

- K sekání trávy do výšky maximálně **10 cm** použijte tlačnou sekačku.
- Odstraňte z trávníku všechny překážky včetně nečistot, hromad listů, hraček, drátů a kamenů. Když robot seká, ujistěte se, že na trávníku nejsou žádné děti ani domácí zvířata.
- Zasypte prohlubně v trávníku.
- Předvolby sekání nastavte v aplikaci předem (například účinnost, výška a směr sekání).



a) Spusťte provoz prostredníctvom ovládacího panelu

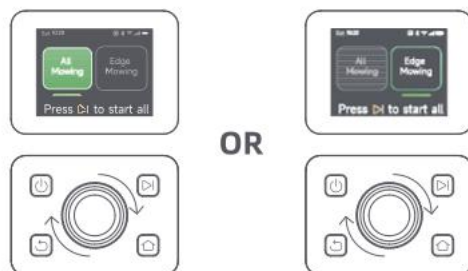
1. Stisknute tlačítko **Stop**, otvorte horní kryt a zadejte kód PIN.



2. Na displeji vyberte možnost „Režimy“ a stisknute otočný ovladač.



3. Chcete-li zvolit režim sekání, otočte ovladačem.



4. Stiskněte tlačítko **▶** a poté **zavřete horní kryt** do 5 sekund. Robot opustí nabíjecí stanici a zahájí celoplošné sekání. Klepnutím na možnost **Start** v aplikaci můžete také zahájit sekání.



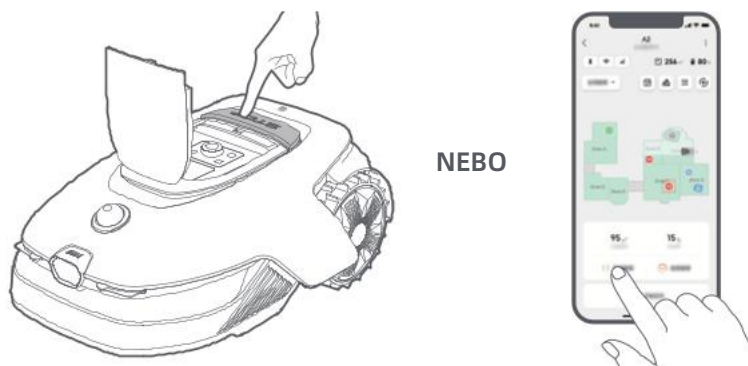
b) Spusťte provoz prostřednictvím aplikace

1. Otevřete aplikaci.
2. Vyberte režim sekání a klepnutím na možnost **Start** zahajte sekání.

6.2 Pozastavit

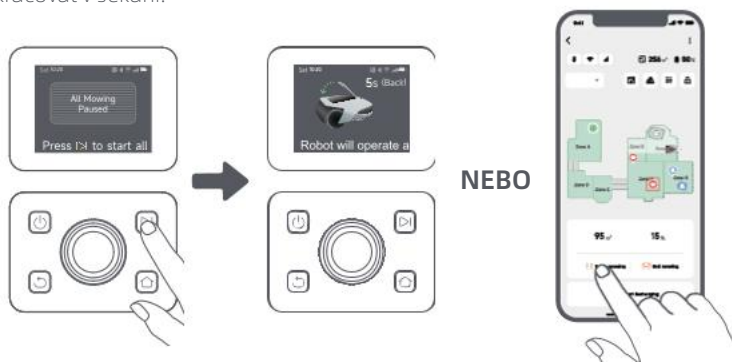
Chcete-li pozastavit aktuální úlohu sekání, můžete stisknout tlačítko **Stop** na robotovi nebo klepnout na možnost **Pozastavit** v aplikaci.

Poznámka: Po stisknutí tlačítka **Stop** nelze robota spustit přímo prostřednictvím aplikace. Pro obnovení provozu zadejte svůj kód PIN na ovládacím panelu.



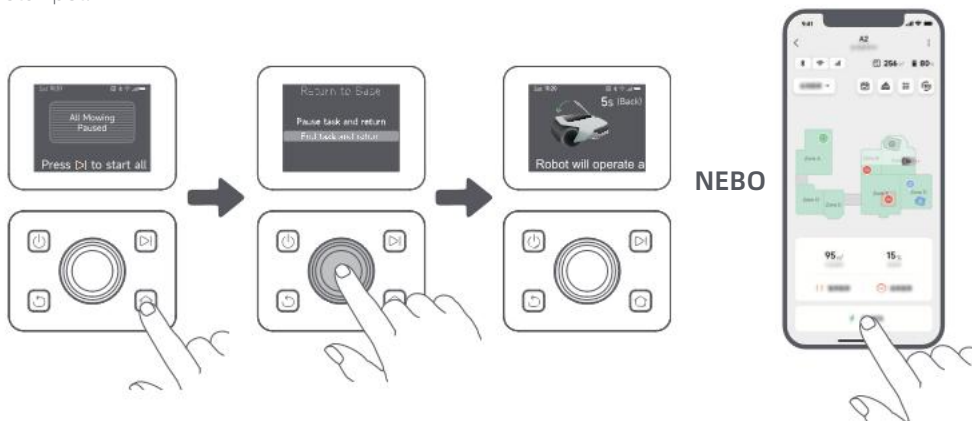
6.3 Pokračovat

Chcete-li pokračovat v úloze, když je robot pozastaven, stiskněte tlačítko **▶** a poté **zavřete horní kryt** do 5 sekund. Robot bude pokračovat v předchozím sekání. Případně můžete klepnout na tlačítko **Pokračovat** v aplikaci a pokračovat v sekání.



6.4 Návrat do nabíjecí stanice

Chcete-li robota odeslat zpět do nabíjecí stanice, stiskněte ikonu 🏠 na ovládacím panelu. Potvrďte pozastavení nebo zrušení aktuální úlohy a poté **zavřete horní kryt** do 5 sekund. Robot se automaticky vrátí do nabíjecí stanice pro dobíjení. Případně můžete v aplikaci vybrat možnost **Začít návrat do stanice** a poslat robota zpět.



7 Aplikace Dreamehome

Kde můžete získat další informace

Aplikace Dreamehome je více než jen dálkový ovladač. Prostřednictvím aplikace můžete provádět mnoho činností: provádět různá nastavení na dálku, procházet různými režimy sekání, volně upravovat mapu a upravovat plány sekání.

7.1 Režimy sekání

Robot nabízí různé režimy sekání. Prostřednictvím aplikace můžete přepínat mezi režimy, včetně celoplošného sekání, zónového sekání, sekání okrajů, bodového sekání a ručního režimu.



7.2 Tvary sekání

Přizpůsobte si trávník přidáním tvarů prostřednictvím položky 🗺️ > **Úprava mapy** > **Tvary** v aplikaci. Definované tvary budou vyloučeny ze sekání ve všech režimech sekání. Můžete upravit jejich polohu, velikost nebo je odebrat v položce **Tvary**.




7.3 Kotouč nože EdgeMaster™

Kotouč nože EdgeMaster™ je navržen tak, aby se při dosažení okrajů trávníku pohyboval do strany a zajistil tak čistší řez. Chcete-li tuto funkci povolit, přejděte v aplikaci na položku 🛠️ > **Nastavení sekání okrajů** > **EdgeMaster™**.



7.4 Plán

Po dokončení první mapy robot automaticky vytvoří dva týdenní plány sekání podle velikosti trávníku, které jsou „**Plán jaro/léto**“ a „**Plán podzim/zima**“. Klepnutím na položku  v aplikaci můžete provést podrobné nastavení plánu. S funkcí plánu můžete denní sekání zcela přenechat robotovi. Stačí robota pravidelně udržovat.

Poznámka: Pokud se obáváte, že robot může v určitých hodinách rušit vás nebo vaše sousedy, když pracuje autonomně, můžete přejít do nabídky **Nastavení > Nerušit** a v aplikaci nastavit čas **Nerušit**.



7.5 Dětská pojistka

Pokud se obáváte, aby děti nemohly ovládat robota, přejděte do nabídky **Nastavení** a v aplikaci povolte funkci **Dětská pojistka**. Pokud je tato funkce povolena, robot bude uzamčen, pokud nejsou prováděny žádné operace po dobu 5 minut, když je otevřen kryt.



7.6 Ochrana před deštěm

Pokud se obáváte, že nepříznivé povětrnostní podmínky mohou ovlivnit sekání, můžete zapnout funkci **Ochrana před deštěm** v položce **Nastavení** na ovládacím panelu nebo v aplikaci. Když je tato funkce povolena, robot automaticky zastaví sekání a vrátí se do nabíjecí stanice, když prší. V aplikaci můžete nastavit dobu ochrany před deštěm.

Poznámka: Sekání mokré trávy může poškodit trávník. Doporučuje se prodloužit dobu ochrany, aby tráva před opětovným sekáním uschla.



7.7 Ochrana před mrazem

Pokud teplota klesne pod **6 °C**, může sekání poškodit trávník trvale. V rámci bezpečnostních opatření se akumulátor nebude nabíjet. Chcete-li tomu zabránit, můžete zapnout funkci **Ochrana před mrazem** v nabídce **Nastavení**, a to buď prostřednictvím ovládacího panelu nebo aplikace. Tím se automaticky pozastaví sekání a robot se vrátí zpět do nabíjecí stanice, když teplota klesne pod **6 °C**. Robot bude pokračovat v sekání, jakmile teplota stoupne nad **11 °C**.



7.8 Bezpečnostní prvky

Robot je pro větší bezpečnost dodáván s několika funkcemi ochrany proti krádeži, které jsou řízeny vestavěnou jednotkou GPS. Přední kamera navíc dokáže detekovat přítomnost člověka, což z robota dělá účinného strážce zahrady.



7.8.1 Alarm Zvedání

Pokud je tato funkce povolena, po zvednutí robota se spustí alarm a robot se uzamkne. Chcete-li obnovit provoz, zadejte nejprve na robotovi kód PIN.



7.8.2 Alarm Mimo mapu

Pokud je tato funkce povolena, robot se uzamkne a alarm se okamžitě spustí, pokud je robot mimo mapu.



7.8.3 Poloha v reálném čase

Pokud je tato funkce povolena, můžete zobrazit aktuální polohu robota v aplikaci Mapy Google.




7.8.4 Upozornění na detekci přítomnosti osob

Pokud je tato možnost povolena, robot vás upozorní, jakmile zjistí přítomnost člověka.



7.8.5 Video v reálném čase

Klepnutím na ikonu  zobrazíte živý videopřenos z přední kamery robota, který vám umožní sledovat vaši zahradu kdykoliv a kdekoliv.



7.8.6 Hlídka

Když je robot v pohotovostním režimu, můžete jej prostřednictvím aplikace vyslat na hlídku konkrétních hranic nebo míst ve vaší zahradě. Chcete-li získat přístup k této funkci, přejděte na možnost  > **Hlídka**.



7.9 Vlastní období nabíjení

Chcete-li přizpůsobit dobu nabíjení robota konkrétním hodinám, můžete v aplikaci aktivovat funkci **Vlastní doba nabíjení** prostřednictvím nabídky **Nastavení > Nabíjení**. Pokud je robot aktivován, nabíje se na 20 %, když je úroveň nabití akumulátoru nízká, za předpokladu, že neprobíhá žádné sekání. Plné nabití se dokončí pouze během určené doby nabíjení. Můžete také upravit **Úroveň nabití akumulátoru pro automatické nabíjení** a **Úroveň nabití akumulátoru pro obnovení úloh** a nastavit úroveň nabití akumulátoru, při kterých se robot automaticky vrátí do nabíjecí stanice nebo obnoví nedokončené sekání.



Poznámka: Vývojový tým společnosti Dreame bude průběžně provádět aktualizace a údržbu firmwaru a aplikace prostřednictvím funkce **OTA (Over-the-Air)**. Zkontrolujte oznámení o aktualizacích nebo povolte funkci **Automatická aktualizace**, abyste zachovali firmware a aplikaci v aktuálním stavu a mohli využívat další funkce.

8 Údržba

Pro lepší výkon a životnost robota jej pravidelně čistěte a vyměňujte opotřebované součásti s níže uvedenou četností:

Součást	Četnost výměny
Nože	Každých 6–8 týdnů nebo dříve
Čisticí kartáč	Každých 12 měsíců nebo dříve

Poznámka: Zbývající životnost nožů a čistícího kartáče můžete zkontrolovat v aplikaci v části **Nastavení > Spotřební materiál a údržba**. Po výměně veškerého spotřebního materiálu na základě výzvy přejděte na stránku s podrobnostmi o spotřebním materiálu a klepněte na možnost **Vyměnil jsem to** a resetujte časovač.

Poznámka: Pokud máte na zahradě vyhrazená místa pro běžné čištění a údržbu robota, můžete na mapě nastavit místa údržby tak, že přejdete do části **Nastavení > Přejděte do části údržby > Upravit bod**. Po nastavení míst údržby můžete jednoduše klepnout na tlačítko **Přejít** a nasměrovat robota do určených míst pro snadnou údržbu.

8.1 Čištění

Pravidelně čistěte robota, abyste zabránili hromadění posekané trávy a nečistot a ucpávání kotouče nože a hnacích kol, což může ovlivnit jeho výkon při sekání, dokování a pohybu. Doporučujeme používat čisticí sadu, která je k dispozici v místních obchodech nebo online.

⚠ Výstraha: Před čištěním robota vypněte a odpojte nabíjecí stanici.

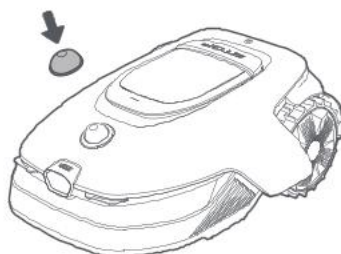
⚠ Upozornění: Před otočením robota vzhůru nohama se ujistěte, že je na radaru LiDAR nasazen ochranný kryt, aby nedošlo k poškození radaru LiDAR.

• Kapota, podvozek a kotouč:

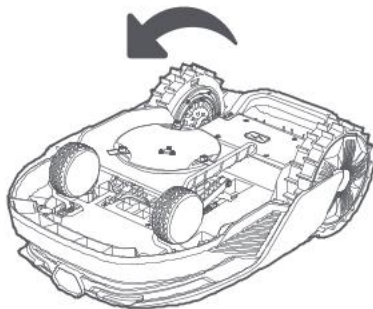
1. Vypněte robota.



2. Zakryjte radar LiDAR příslušným ochranným krytem.

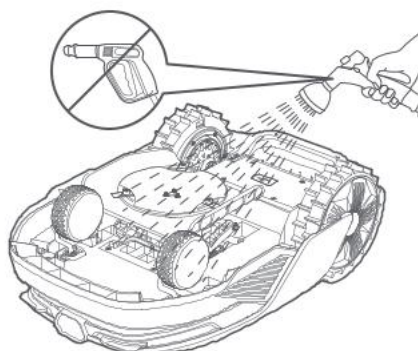


3. Otočte robota obráceně.



4. Očistěte kryt, kotouč nože a podvozek hadicí.

⚠ Výstraha: Při čištění podvozku se nedotýkejte nožů. Při čištění používejte ochranné rukavice.
Upozornění: K čištění nepoužívejte vysokotlaký čistič. K čištění nepoužívejte čisticí prostředky.

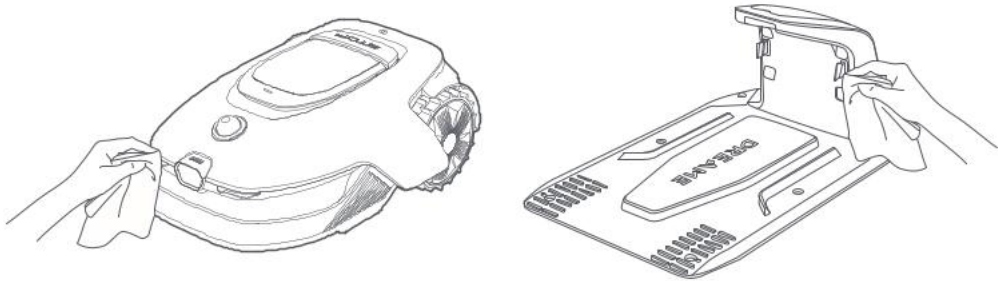


5. K pečlivému čištění snímače radaru LiDAR použijte tkaninu nepouštějící vlákna.



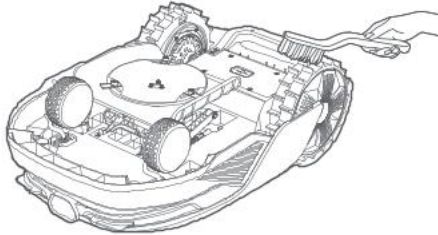
• **Nabíjecí kontakty a přední kamera:**

Otřete nabíjecí kontakty robota a nabíjecí stanice čistým hadrem a vyčistěte také přední kameru. Po vyčištění udržujte nabíjecí kontakty a přední kameru v suchu.



• **Hnací kola:**

K odstranění bláta z kol použijte kartáč, abyste zajistili dobrou přilnavost.



8.2 Výměna součástí

• **Výměna nožů**

Aby byly nože ostré, pravidelně je vyměňujte. Doporučuje se měnit nože každých **6-8 týdnů** nebo dříve. Používejte pouze originální nože Dreame.

⚠ Výstraha: Vypněte robota. Při výměně nožů noste ochranné rukavice.

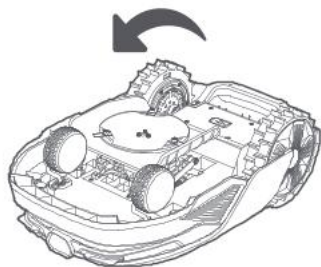
Poznámka: Vyměňte všechny tři nože současně, abyste zajistili vyvážený řezací systém.

1. Vypněte robota.

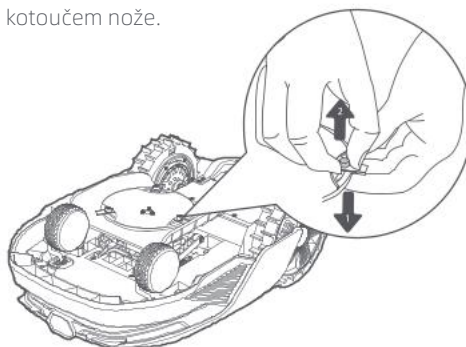
2. Zakryjte radar LiDAR příslušným ochranným krytem.



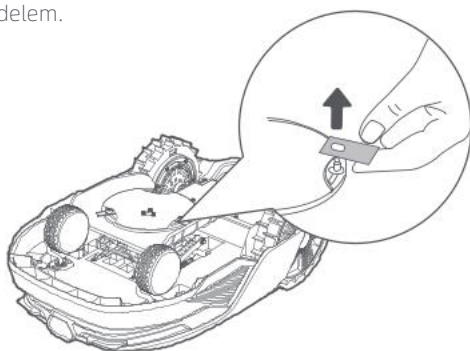
3. Položte robota na měkký povrch a otočte jej obráceně.



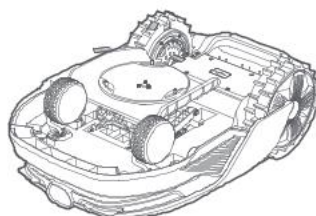
4. Demontujte držák stisknutím tlačítka pod kotoučem nože.



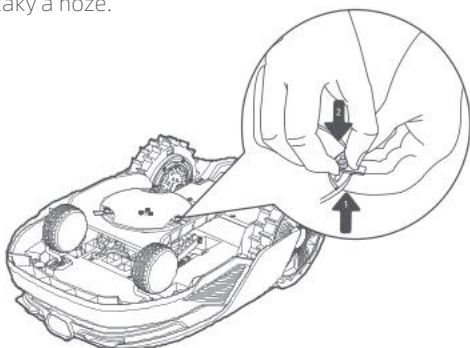
5. Demontujte nůž zarovněním otvoru nože s hřídelem.



6. Vyměňte 3 nože a držáky.



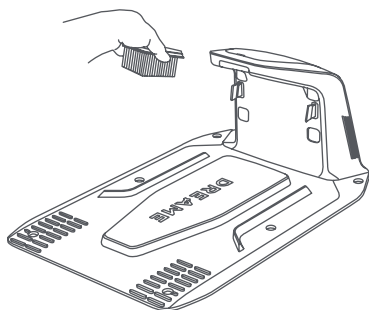
7. Stiskněte tlačítko pod kotoučem nože a zarovnejte otvor držáku s hřídelem, abyste upevnili držáky a nože.



8. Ujistěte se, že se nože mohou volně otáčet.

• Výměna čistícího kartáče

Když se čistící kartáč snímače radaru LiDAR opotřebuje, jeho štětiny se mohou roztřepit nebo degradovat, což ovlivní jeho čistící výkon. Pravidelně čistící kartáč vyměňujte, abyste zajistili dobrý výsledek čištění. Doporučuje se měnit čistící kartáč každých **12 měsíců** nebo dříve.



9 Akumulátor

Při dlouhodobém skladování nabíjejte robota každých 6 měsíců, abyste ochránili akumulátor. Na poškození akumulátoru způsobené nadměrným vybitím se omezená záruka nevztahuje. Akumulátor nenabíjejte při okolní teplotě nad **45 ° C** nebo **pod 6 ° C**. Dlouhodobá skladovací teplota akumulátoru by měla být **mezi -10 a 35 ° C**. Pro minimalizaci poškození je doporučená skladovací teplota akumulátoru **mezi 0 a 25 ° C**.

Poznámka: Životnost akumulátoru robota závisí na četnosti používání a provozních hodinách. Pokud je akumulátor poškozen nebo jej nelze nabít, nevyhazujte zastaralý nebo vadný akumulátor s běžným odpadem. Dodržujte místní předpisy pro recyklaci.

Režim nabíjení s nízkou spotřebou:

Je-li aktivován režim nabíjení s nízkou spotřebou, funkce nesouvisející s nabíjením budou zakázány (displej a síť budou vypnuty).

- Chcete-li aktivovat režim nabíjení s nízkou spotřebou energie, stiskněte a podržte současně tlačítko a současně tlačítko a současně pětkrát rychle stiskněte tlačítko 5krát rychle za sebou. Uslyšíte hlasovou výzvu: Režim nabíjení s nízkou spotřebou je zapnutý.
- Chcete-li vypnout režim nabíjení s nízkou spotřebou energie, restartujte robota nebo stiskněte tlačítko 5krát rychle za sebou.

10 Zazimování

• Robot

1. Před vypnutím robota plně nabijte akumulátor.
2. Před uskladněním robota v zimě jej důkladně vyčistěte.
3. Nasaďte ochranný kryt radaru LiDAR.
4. Skladujte robota uvnitř na suchém místě při teplotě **nad 0 ° C**.

• Nabíjecí stanice

Odpojte nabíjecí stanici a uložte ji na suchém a chladném místě mimo dosah přímého slunečního světla.

Poznámka: Po zimním skladování znovu nainstalujte nabíjecí stanici a vložte do ní robota, aby se nabíjel. Pokud přeinstalujete nabíjecí stanici na jiném místě, robot automaticky aktualizuje polohu stanice, jakmile se nabíje a opouští stanici. Pokud se kvůli zásadním změnám na zahradě setkáte s chybami při najíždění polohy, doporučujeme oblast přemapovat.

11 Doprava

Při přepravě na dlouhé vzdálenosti se ujistěte, že je robot vypnutý. Doporučuje se používat původní obal. Nasaďte ochranný kryt radaru LiDAR.

Výstraha: Před přepravou robota jej vypněte.

Výstraha: Zvedněte robota za zadní rukojeť a držte kotouč nože dál od těla.

12 Odstraňování poruch

Problém	Příčina	Řešení
Robot není připojen k aplikaci.	1. Robot není v dosahu signálu sítě Wi-Fi ani Bluetooth. 2. Robot je vypnutý nebo se restartuje.	1. Zkontrolujte, zda robot dokončil proces zapnutí. 2. Zkontrolujte, zda směrovač správně pracuje. 3. Přiblížte se k robotovi a vytvořte připojení Bluetooth.
Robot je zvednutý.	Kolo není na zemi.	1. Umístěte robota zpět na rovný povrch. 2. Zadejte kód PIN na robotovi a potvrďte. 3. Robot nemůže přejíždět předměty vyšší než 4 cm. Udržujte zemi rovnou tam, kde pracuje.
Robot je nakloněn.	Robot se nakloní o více než 37°.	1. Umístěte robota zpět na rovný povrch. 2. Zadejte kód PIN na robotovi a potvrďte. 3. Robot nemůže stoupat po svazích větších než 50 % (27°).
Robot je zachycen.	Robot je zachycen a nedaří se mu dostat ven.	1. Odstraňte okolní překážky a zkuste to znovu. 2. Ručně přesuňte robota na rovné a otevřené místo uvnitř mapy a zkuste úlohu spustit znovu. Pokud se s tímto problémem setkáte i nadále, zkuste to znovu poté, co byl robot v nabíjecí stanici. 3. Zkontrolujte, zda v zemi jsou prohlubně. Před sekáním vyplňte prohlubně, abyste zabránili zachycení robota. 4. Zkontrolujte, zda okolní tráva není vyšší než 10 cm. Můžete nastavit výšku vyhýbání se překážkám nebo použít tlačnou sekačku k posekání trávníku předem, aby se zabránilo zachycení robota. 5. Pokud je robot často zachycen v tomto místě, můžete jej nastavit jako zónu zákazu vstupu.
Chyba levého/právého zadního kola.	Kolo se nemůže otáčet nebo motor kola vykazuje problém.	1. Vyčistěte zadní kola a zkuste to znovu. 2. Pokud se tato chyba objeví i nadále, zkuste robota restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějný servis.
Kotouč nože se nemůže otáčet.	Kotouč nože se nemůže normálně otáčet nebo motor sekání vykazuje problém.	1. Vyčistěte kotouč nože a zkuste to znovu. 2. Zkontrolujte, zda okolní tráva není vyšší než 10 cm. K sekání trávníku můžete předem použít tlačnou sekačku, abyste zabránili zablokování kotouče nože vysokou trávou. 3. Zkontrolujte, zda pod kotoučem nože není voda. Pokud ano, přesuňte robota na suché místo a zkuste to znovu. 4. Pokud se tato chyba objeví i nadále, zkuste robota restartovat. 5. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějný servis.
Kotouč nože se nepohybuje nahoru nebo dolů.	Kotouč nože se nepohybuje nahoru nebo dolů.	1. Vyčistěte kotouč nože a zkuste to znovu. 2. Pokud se tato chyba objeví i nadále, zkuste robota restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějný servis.

Problém	Příčina	Řešení
Kotouč nože se nemůže pohybovat na stranu.	Kotouč nože se nemůže pohybovat na stranu.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vyčistěte sekací systém a odstraňte nečistoty nebo cizí předměty. 2. Pokud se s touto chybou setkáte i nadále, můžete funkci EdgeMaster™ nejprve vypnout. 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějný servis.
Chyba nárazníku.	Neustále se aktivuje snímač předního nárazníku.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda robot není někde zachycen. 2. Jemně poklepejte na nárazník a ujistěte se, že se odrazí zpět. 3. Pokud se tato chyba objeví i nadále, zkuste robota restartovat. 4. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějný servis.
Chyba nabíjení.	Robot se zadokuje v nabíjecí stanici, ale systém vykazuje chybu nabíjecího proudu nebo napětí.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda je nabíjecí stanice správně připojena k napájení. 2. Zkontrolujte, zda jsou nabíjecí kontakty na robotovi a nabíjecí stanici čisté. 3. Po dokončení kontroly zkuste robota znovu připojit k nabíjecí stanici. 4. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějný servis.
Příliš vysoká teplota akumulátoru.	Teplota akumulátoru je ≥ 60 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Použijte robota tam, kde je okolní teplota nižší než 40 °C. Můžete počkat, dokud se teplota akumulátoru automaticky nesníží. 2. Robota můžete vypnout a po chvíli restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějný servis.
Vysoká teplota akumulátoru.	Teplota akumulátoru je ≥ 45 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nabíjení se nemusí podařit, pokud je teplota akumulátoru vyšší než 45 °C. 2. Použijte robota tam, kde je okolní teplota nižší než 40 °C.
Nízká teplota akumulátoru.	Teplota akumulátoru je ≤ 6 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nabíjení se nemusí podařit, pokud je teplota akumulátoru nižší než 6 °C. 2. Použijte robota tam, kde je okolní teplota vyšší než 6 °C.
Radar LiDAR je zablokovaný.	Radar LiDAR je zablokován (například není odstraněn ochranný kryt radaru LiDAR).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sejměte ochranný kryt radaru LiDAR a zkuste to znovu. 2. Pokud je radar LiDAR na horní straně robota velmi špinavý, vyčistěte jej tkaninou nepouštějící vlákna, a zkuste to znovu.
Porucha radaru LiDAR.	Radar LiDAR je velmi znečištěný nebo došlo k chybě snímače.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda radar LiDAR není znečištěný. V případě potřeby jej vyčistěte a zkuste to znovu. 2. Pokud se tato chyba objeví i nadále, zkuste robota restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějný servis.
Radar LiDAR je znečištěný.	Radar LiDAR je znečištěný.	Otřete snímač radaru LiDAR na horní straně robota čistým hadrem. Po vyčištění udržujte radar LiDAR v suchu.

Problém	Příčina	Řešení
Teplota radaru LiDAR je vysoká.	Teplota radaru LiDAR je ≥ 80 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Robot se automaticky pokusí vrátit do nabíjecí stanice, aby vychladl. 2. Ujistěte se, že robot pracuje při okolní teplotě nižší než 40 °C. 3. Umístěte robota do stinného, chladného a dobře větraného prostoru. Alarm se vypne, když teplota klesne na normální rozsah. 4. Jakmile se alarm vypne, robot automaticky obnoví provoz. 5. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějní servis.
Teplota radaru LiDAR je příliš vysoká.	Teplota radaru LiDAR je ≥ 90 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Radar LiDAR je vypnutý kvůli vysokým teplotám. 2. Ujistěte se, že robot pracuje při okolní teplotě nižší než 40 °C. 3. Umístěte robota do stinného, chladného a dobře větraného prostoru. Alarm se vypne, když teplota klesne na normální rozsah. 4. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějní servis.
Robot je ztracen.	Porucha funkce najíždění polohy.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda je radar LiDAR na horní straně robota znečištěný. Nečistoty ovlivní funkci najíždění polohy. 2. Ručně přesuňte robota na otevřené místo uvnitř mapy a zkuste úlohu spustit znovu. 3. Pokud se poloha neobnoví, dálkově ovládejte robota zpět do nabíjecí stanice prostřednictvím aplikace a poté zahajte sekání.
Chyba snímače.	Chyba snímače.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Restartujte robota a zkuste to znovu. 2. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějní servis.
Robot je v zóně zákazu vstupu.	Robot je v zóně zákazu vstupu.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ručně přesuňte robota ze zóny zákazu vstupu a zkuste to znovu. 2. Dálkově ovládejte robota prostřednictvím aplikace, abyste jej přesunuli mimo zónu zákazu vstupu, a zkuste to znovu.
Robot je mimo mapu.	Robot je mimo mapu.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ručně přesuňte robota dovnitř mapy a zkuste to znovu. 2. Dálkově ovládejte robota zpět dovnitř mapy prostřednictvím aplikace a pak to zkuste znovu.
Tlačítko nouzového zastavení je aktivováno.	Je stisknuto tlačítko Stop na robotovi.	Zadejte kód PIN na robotovi a potvrďte.
Vybitý akumulátor. Robot se brzy vypne.	Úroveň nabití akumulátoru je ≤ 10 %.	Zadokujte robota do nabíjecí stanice, aby se mohl nabíjet.
Robot je mimo mapu. Nebezpečí odcizení.	Robot je mimo mapu.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zadejte kód PIN na robotovi a potvrďte. 2. V nastavení v aplikaci můžete vypnout alarm Mimo mapu.

Problém	Příčina	Řešení
Robotovi se nepodařilo se vrátit do nabíjecí stanice.	Robot nemůže najít nabíjecí stanici při návratu do nabíjecí stanice.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda neexistují nějaké překážky, které by blokovaly robota. Odstraňte překážky a zkuste to znovu. 2. Pomocí aplikace dálkově ovládejte robota zpět do nabíjecí stanice.
Zadokování v nabíjecí stanici se nezdařilo.	Robot najde nabíjecí stanici, ale nepodaří se jej zadokovat.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda nejsou reflexní fólie na stanici znečištěné nebo zablokované. 2. Zkontrolujte, zda před stanicí nejsou překážky. 3. Zkontrolujte, zda stanice není přesunuta. 4. Zkontrolujte, zda základová deska není pokryta hustým blátem. 5. Zkontrolujte, zda stanice není ve svahu. 6. Zkontrolujte, zda je stanice připojena k napájení. 7. Pomozte robotovi do nabíjecí stanice pomocí dálkového ovladače nebo ručně.
Najetí do polohy se nezdařilo.	Najetí do polohy se nezdaří, když se robot pokusí zahájit sekání.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Radar LiDAR může být zablokovaný. Ručně přesuňte robota na rovné a otevřené místo uvnitř mapy a zkuste úlohu spustit znovu. 2. Pokud se s tímto problémem setkáte i nadále, zkuste to znovu poté, co byl robot zadokován v nabíjecí stanici.
Nedostatek prostoru pro otáčení před stanicí.	Nedostatek prostoru pro otáčení před stanicí.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Pokud je stanice umístěna na okraji mapy nebo uvnitř ní, ujistěte se, že mezi přední plochou základní desky stanice a hranicí mapy je alespoň 1 m volného prostoru; v opačném případě nemusí být robot schopen zatáčet. 2. Přemístěte stanici nebo změňte mapu v nabídce Úprava mapy.
Cesta je zablokována.	Cesta je zablokována.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zkontrolujte, zda v cestě není nastavena zóna zákazu vstupu. 2. Zkontrolujte, zda neexistují nějaké překážky, které by blokovaly robota. 3. Pokud robot stále nemůže projet, smažte cestu v nabídce Úprava mapy a definujte novou.
Přední kamera je znečištěná.	Přední kamera je znečištěná.	Otřete přední kameru čistým hadrem.
Došlo k problému s přední kamerou.	Došlo k problému s přední kamerou.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Otřete přední kameru čistým hadrem. 2. Zkuste robota restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodejní servis.
Přední kamera je zablokována.	Přední kamera je zablokována.	Otřete přední kameru čistým hadrem.
Během automatického mapování dojde k chybě detekování hranice.	Během automatického mapování dojde k chybě detekování hranice.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ujistěte se, že světelné podmínky jsou vhodné, ani příliš jasné, ani příliš temné. 2. Ujistěte se, že počasí je jasné, vyhýbejte se mlze nebo dešti. 3. Ujistěte se, že přední kamera je čistá a bez překážek. 4. Ujistěte se, že povrch země je rovný, protože nerovnosti mohou ovlivnit detekci. 5. Pokud se detekce hranice nadále nedaří, přepněte do režimu dálkového ovládání pro mapování.

13 Technické údaje

		A2 1200	A2 2000
Základní informace	Název výrobku	Robotická sekačka Dreame A2	
	Značka	Dreame	
	Model	MXXA8203	MXXA8202
	Rozměry	666×444×273 mm	
	Hmotnost (včetně akumulátoru)	16,1 kg	
Sekání	Doporučený pracovní výkon	1200 m ²	2000 m ²
	Účinnost sekání	Standardní: 800 m ² /den Účinný: 1600 m ² /den	Standardní: 1000 m ² /den Účinný: 2000 m ² /den
	Výška sekání	30–70 mm	
	Šířka sekání	22 cm	
	Čas nabíjení ^[2]	52 min	65 min
Hlukové emise	Hladina akustického výkonu LWA	54 dB(A)	
	Nejistoty akustického výkonu KWA	3 dB(A)	
	Hladina akustického tlaku LpA	46 dB(A)	
	Nejistoty akustického tlaku KpA	3 dB(A)	
Provozní podmínky	Provozní teplota	0–50 °C Doporučeno: 10–35 °C	
	Dlouhodobá skladovací teplota	–10–35 °C Doporučeno: 0–25 °C	
	Třída IP	Robot: IPX6 Nabíjecí stanice: IPX4 Napájecí zdroj: IP67	
	Maximální sklon sekané plochy	50 % (27°)	
Připojení	Frekvenční rozsah Bluetooth	2400,0–2483,5 MHz	
	Maximální radiofrekvenční výkon	802.11b: 16±2 dBm (při 11 Mb/s) 802.11g: 14±2 dBm (při 54 Mb/s) 802.11n: 13±2 dBm (při HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm	
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400–2483,5 MHz)	
	Služba Link Service ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS / GLONASS / BDS / Galileo / QZSS	

		A2 1200	A2 2000
Hnací motor	Rychlost jízdy při dálkovém ovládní	0,45-0,8 m/s	
	Rychlost jízdy při sekání	Standardní: 0,35 m/s Účinný: 0,6 m/s	
	Typ motoru	Motor náboje	
Motor sekání	Rychlost	2200/min	
Akumulátor (Robot)	Model akumulátoru	MBPA10	MBPA14
	Typ akumulátoru	Lithium-iontový akumulátor	
	Jmenovitá kapacita	4000 mAh	5000 mAh
	Jmenovité napětí	18 V DC	
Napájecí zdroj	Model nabíječky	MPAA10/MPAA20	
	Vstupní napětí	100-240 V AC	
	Výstupní napětí	20 V DC	
	Výstupní proud	3 A	
Nabíjecí stanice	Model nabíjecí stanice	MCA10	
	Vstupní napětí	20 V DC	
	Výstupní napětí	20 V DC	
	Vstupní proud	3 A	
	Výstupní proud	3 A	
Příslušenství	Náhradní nože a držáky	9/3	
	Model nože	MBKA10/MQBA10	

Normy	Pásmo	Odchozí připojení (MHz)	Příchozí připojení (MHz)	Maximální výstupní radiofrekvenční výkon	GNSS	Frekvenční pásmo
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS / GLONASS / BDS / Galileo / QZSS	1559-1592 MHz
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2		
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2		
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2		
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2		
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2		
	41	2496 - 2690	2496 - 2690	23 ± 2		
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
WCDMA	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		

[2] Čas nabíjení platí, když se robot automaticky vrátí do nabíjecí stanice při nízkém stavu akumulátoru.

[3] Začleněné země/regiony: Albánie, Andorra, Rakousko, Belgie, Bosna a Hercegovina, Bulharsko, Chorvatsko, Kypr, Česká republika, Dánsko, Estonsko, Finsko, Francie, Německo, Řecko, Guernsey, Maďarsko, Island, Irsko, Itálie, Kosovo, Lotyšsko, Lichtenštejnsko, Litva, Lucembursko, Makedonie, Malta, Moldavsko, Monako, Černá Hora, Nizozemsko, Norsko, Polsko, Portugalsko, Rumunsko, Srbsko, Slovensko, Slovinsko, Španělsko, Švédsko, Švýcarsko, Velká Británie, Ukrajina.

Poznámka: Technické údaje se mohou měnit, protože náš výrobek neustále vylepšujeme. Nejnovější informace naleznete na našich webových stránkách na adrese <https://global.dreametech.com>.

Originālās instrukcijas

Satura rādītājs

1 Drošības norādījumi	P318
2 Produkta ievads	P322
3 Uzstādīšana	P325
4 Sagatavošana pirmajai lietošanai	P327
5 Kartējiet savu dārzu	P333
6 Darbība	P338
7 Dreamehome lietotne	P341
8 Apkope	P344
9 Akumulators	P348
10 Ziemas uzglabāšana	P348
11 Transports	P348
12 Problēmu novēršana	P349
13 Specifikācijas	P353

1 Drošības norādījumi

1.1 Vispārējie drošības norādījumi

- Pirms produkta lietošanas uzmanīgi izlasiet un izprotiet lietotāja rokasgrāmatu.
- Kopā ar šo produktu lietojiet tikai Dreame ieteikto aprīkojumu. Jebkura cita izmantošana ir nepareiza.
- Neļaujiet bērniem atrasties iekārtas tuvumā vai rotaļāties ar to, kad tā darbojas.
- Nelietojiet produktu vietās, kur cilvēki nav informēti par tā klātbūtni.
- Kad produktu darbināt manuāli ar Dreamehome lietotni, neskrieniet. Vienmēr ejiet, uzmanīgi pārvietojieties nogāzēs un vienmēr saglabājiet līdzsvaru.
- Izvairieties no produkta lietošanas, ja darba zonā atrodas cilvēki, īpaši bērni vai dzīvnieki.
- Ja izmantojat produktu publiskās vietās, darba zonā izvietojiet brīdinājuma zīmes ar šādu tekstu: „Brīdinājums! Automātisks zāles plāvējs! Netuvojieties iekārtai! Uzraugiet bērnus! “
- Lietojot produktu, valkājiet stingrus apavus un garas bikses.
- Lai novērstu produkta bojājumus un negadījumus, kuros iesaistīti transportlīdzekļi un personas, neizvietojiet darba zonas vai transporta ceļus pāri publiskajiem ceļiem.
- Nepieskarieties kustīgām bīstamām daļām, piemēram, asmens diskam, pirms tas nav pilnībā apstājies.
- Traumas vai negadījumu gadījumā meklējiet medicīnisko palīdzību.
- Pirms nosprostojumu novēršanas, apkopes veikšanas vai produkta pārbaudes iestatiet produktu **izslēgtā stāvoklī**. Ja produkts vibrē neparasti, pirms tā atkārtotas iedarbināšanas pārbaudiet, vai tas nav bojāts. Nelietojiet produktu, ja kāda no daļām ir bojāta.
- Neuzstādi galveno kabeli vietās, kur produkts var to pārgriezt. Ievērojiet sniegtos kabeļa uzstādīšanas norādījumus.
- Lai uzlādētu produktu, izmantojiet tikai komplektācijā iekļauto uzlādes staciju. Nepareiza lietošana var izraisīt elektriskās strāvas triecienu, pārkaršanu vai korozīvu šķidrums noplūdi no akumulatora. Elektrolīta noplūdes gadījumā noskalojiet ar ūdeni/neitralizējošu līdzekli un meklējiet medicīnisko palīdzību, ja korozīvais šķidrums nonāk saskarē ar acīm.
- Pievienojot galveno kabeli strāvas padevei, izmantojiet paliekošās strāvas ierīci (RCD) ar maksimālo nostrādes strāvu 30 mA.
- Lietojiet tikai Dreame ieteiktos oriģinālos akumulatorus. Ja tiek izmantoti neoriģināli akumulatori, produkta drošība nevar tikt garantēta. Nelietojiet neuzlādējamas baterijas.
- Neturiet pagarinātājus kustīgo bīstamo daļu tuvumā, lai izvairītos no pagarinātāju bojājumiem, kas var izraisīt saskari ar detaļām, pa kurām plūst strāva.
- Šajā dokumentā izmantotās ilustrācijas ir tikai informatīvas. Lūdzu, skatiet faktiskos produktus.
- Nekādā gadījumā neļaujiet bērniem, personām ar samazinātām fiziskām, uztveres vai garīgām spējām vai pieredzes un zināšanu trūkumu vai personām, kas nav iepazinušās ar šiem norādījumiem, lietot iekārtu. Vietējie noteikumi var ierobežot operatora vecumu.
- Nesavienojiet bojātu kabeli un nepieskarieties tam, kamēr tas nav atvienots no strāvas padeves. Ja kabelis darbības laikā tiek bojāts, atvienojiet spraudni no strāvas padeves. Nolietots vai bojāts kabelis palielina elektriskās strāvas trieciena risku, tāpēc tas jānomaina servisa personālam.
- Nestumiet produktu ar spēku vai strauji, jo tas var bojāt produktu.
- Lai nodrošinātu atbilstību RF iedarbības prasībām, starp ierīci un cilvēku jāievēro 35 cm attālums.
- Akumulatora uzlādēšanai izmantojiet tikai šim aparātam pievienoto noņemamo barošanas bloku.

1.2 Instalācijas drošības norādījumi

- Izvairieties no uzlādes stacijas uzstādīšanas vietās, kur cilvēki varētu pār to paklupt.
- Neuzstādi uzlādes staciju vietās, kur pastāv stāvoša ūdens risks.
- Neuzstādi uzlādes staciju, tostarp jebkādus piederumus, tuvāk par 60 cm no viegli uzliesmojošiem materiāliem. Uzlādes stacijas un strāvas padeves darbības traucējumi vai pārkaršana var radīt ugunsgrēka draudus.

1.3 Darbības drošības norādījumi

- Nepieļaujiet, ka rokas un kājas nonāk rotējošo asmeņu tuvumā. Kad produkts ir ieslēgts, nelieciet rokas vai kājas tā tuvumā vai zem tā.
- Neceliet un nepārvietojiet produktu, kad tas ir ieslēgts.
- Izmantojiet novietošanas stāvēšanas režīmu vai iestatiet produktu **izslēgtā stāvoklī**, ja darba zonā atrodas cilvēki, īpaši bērni vai dzīvnieki.
- Pārliedzieties, vai zālājā nav nekādu priekšmetu, piemēram, akmeņu, zaru, darbarīku vai rotaļlietu. Pretējā gadījumā asmeņi var tikt bojāti, saskaroties ar kādu priekšmetu.
- Nelieciet priekšmetus uz produkta vai uzlādes stacijas.
- Nelietojiet produktu, ja STOP poga nedarbojas.
- Izvairieties no sadursmēm starp produktu un cilvēkiem vai dzīvniekiem. Ja cilvēks vai dzīvnieks nonāk produkta ceļā, nekavējoties to apturiet.
- Vienmēr iestatiet produktu **izslēgtā stāvoklī**, kad tas nedarbojas.
- Nelietojiet produktu vienlaikus ar izlecošo smidzinātāju. Izmantojiet grafika funkciju, lai nodrošinātu, ka produkts un izlecošais smidzinātājs nedarbojas vienlaikus.
- Izvairieties no savienojuma kanāla uzstādīšanas vietās, kur ir uzstādīti izlecošie smidzinātāji.
- Nelietojiet produktu, ja darba zonā ir stāvošs ūdens, piemēram, stipra lietus vai ūdens uzkrāšanās gadījumā.

1.4 Apkopes drošības norādījumi

- Veicot apkopi, iestatiet produktu **izslēgtā stāvoklī**.
- Pēc mazgāšanas pārliedzieties, vai produkts ir novietots uz zemes normālā orientācijā, nevis apgriezts otrādi.
- Lai notīrītu šasiju, neapgrieziet produktu otrādi. Ja to apgriežat otrādi tīrīšanas nolūkos, pēc tam pārliedzieties, vai esat to atgriezis pareizajā orientācijā. Šis piesardzības pasākums ir nepieciešams, lai novērstu ūdens ieķīlūšanu motorā un iespējamu ietekmi uz normālu darbību.
- Pirms uzlādes stacijas tīrīšanas vai apkopes atvienojiet kontaktdakšu no uzlādes stacijas vai izmantojiet atslēgšanas ierīci.
- Nelietojiet augstspiediena mazgātāju vai šķīdinātājus, lai tīrītu produktu.

1.5 Akumulatoru drošība








Litija jonu akumulatori var eksplodēt vai izraisīt ugunsgrēku, ja tie tiek izjaukti, tajos notiek īsslēgums, tie tiek pakļauti ūdens, uguns vai augstas temperatūras iedarbībai. Rūpējieties par tiem, neizjauciet un neatveriet akumulatoru, kā arī izvairieties no jebkāda veida elektriskas/mehāniskas ļaunprātīgas izmantošanas. Glabājiet tos vietā, kur nav tiešas saules gaismas.




1. Lietojiet tikai ražotāja piegādāto akumulatora lādētāju un barošanas avotu. Nepiemērota lādētāja un barošanas avota izmantošana var izraisīt elektriskās strāvas triecienu un/vai pārkaršanu.
2. **NEMĒĢINIET REMONTĒT VAI MODIFICĒT AKUMULATORUS!** Mēģinājumi veikt remontu var izraisīt smagas traumas sprādziena vai elektriskā strāvas trieciena dēļ. Ja rodas noplūde, izdalītie elektrolīti ir kodīgi un toksiski.
3. Šajā iekārtā ir akumulatori, kurus drīkst nomainīt tikai kvalificēti speciālisti.

1.6 Atlikušie riski

Lai izvairītos no traumām, nomainot asmeņus, lietojiet aizsargcimdus.

1.7 Simboli un uzlīmes

	<p>BRĪDINĀJUMS - Pirms iekārtas ekspluatācijas izlasiet lietotāja norādījumus.</p>
	<p>BRĪDINĀJUMS - Darba laikā ievērojiet drošu attālumu no iekārtas.</p>
	<p>BRĪDINĀJUMS - Pirms darba ar iekārtu vai tās pacelšanas darbiniet atslēgšanas ierīci.</p>
	<p>BRĪDINĀJUMS - Nebrauciet uz iekārtas.</p>
	<p>BRĪDINĀJUMS - Šo produktu nedrīkst utilizēt kopā ar parastajiem sadzīves atkritumiem. Pārlicinieties, vai produkts tiek pārstrādāts saskaņā ar vietējām juridiskajām prasībām.</p>
	<p>Šis produkts atbilst piemērojamajām ES direktīvām.</p>
	<p>III klase</p>

	Pirms uzlādes izlasiet norādījumus.
	Līdzstrāva
	II klase

PAREDZĒTAIS LIETOJUMS

Dārza produkts ir paredzēts zāliena pļaušanai mājāsaimniecībā. Tas ir paredzēts biežai pļaušanai, lai uzturētu veselīgāku un glītāku zālāju nekā jebkad agrāk. Atkarībā no zāliena lieluma zāles pļāvēju var programmēt darbam jebkurā laikā vai ar jebkuru biežumu. Tas nav piemērots rakšanai, slaucīšanai vai sniega tīrīšanai.



Ar šo TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. apliecina, ka radioiekārtas modelis Dreame MXXA8203/ MXXA8202 atbilst Direktīvai 2014/53/ES. ES atbilstības deklarācijas pilns teksts ir pieejams šādā interneta adresē: <https://global.dreameotech.com/pages/declaration-of-conformity>.

Produkts atbilst Apvienotās Karalistes PSTI noteikumiem, atbilstības deklarācijas pilns teksts ir pieejams šādā interneta adresē: <https://global.dreameotech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>. Detalizētu elektronisko rokasgrāmatu skatiet šeit: <https://global.dreameotech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Tīkla drošības paziņojums

Lai nodrošinātu šīs ierīces drošu darbību tīkla vidē, tiek sniegta šāda informācija:

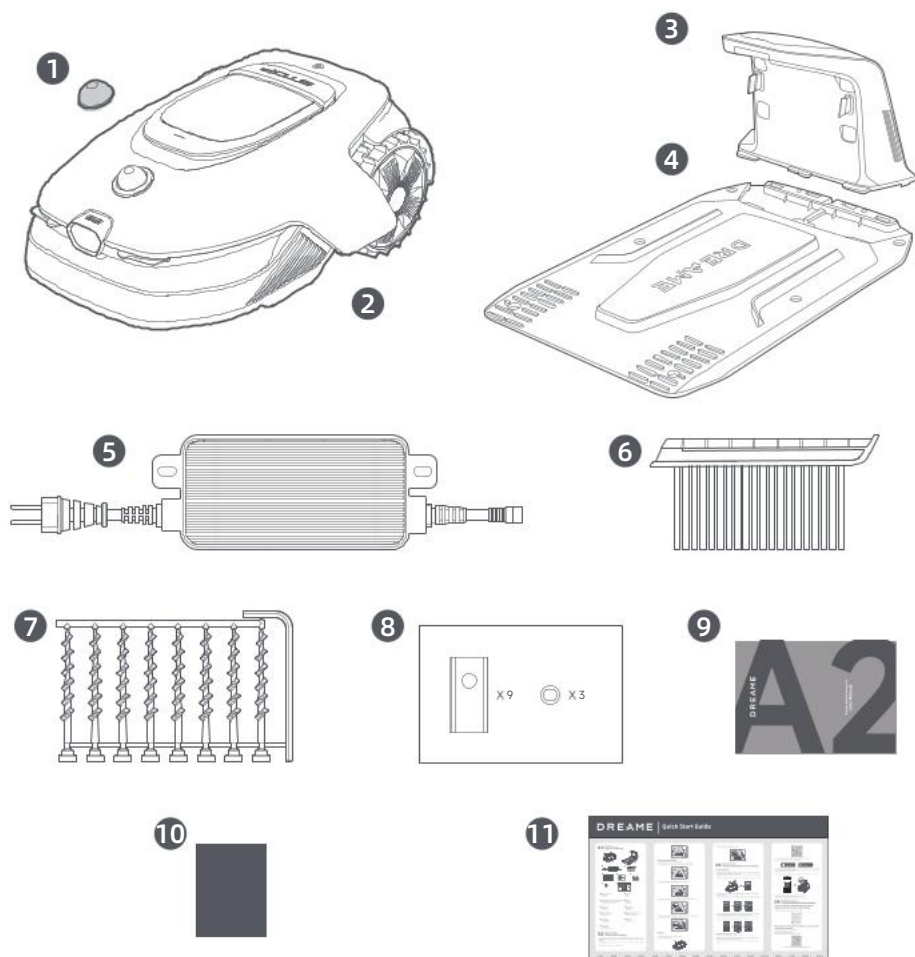
Šī ierīce ir aprīkota ar vairākām tīkla sakaru iespējām, tostarp Ethernet pieslēgvietu (RJ-45), Wi-Fi bezvadu sakaru moduli un USB atklūdošanas interfeisu. Pēc iedarbināšanas pēc noklusējuma tiek aktivizēti šādi tīkla pakalpojumi:

- **Tīmekļa konfigurācijas pakalpojums (HTTP/HTTPS):** uztver 80. portā (HTTP) un 443. portā (HTTPS) vietējai konfigurācijai un statusa uzraudzībai. Lai novērstu informācijas noplūdi, ieteicams uzreiz pēc instalēšanas atspējot HTTP pakalpojumu, iespējot tikai HTTPS un izvietot uzticamu TLS sertifikātu.
- **Ierīču apraide (mDNS/SSDP):** apraides ierīču informācija izmanto automātiskai atklāšanai lokālajā tīklā (LAN). Ja šie pakalpojumi nav nepieciešami, ieteicams tos atspējot, lai samazinātu skenēšanas risku.
- **USB interfeiss:** izmanto lokālai programmaparatūras jaunināšanai un žurnālu izgūšanai. Kad ir iespējots atklūdošanas režīms, tas var atklāt sistēmas failu piekļuves atļaujas. Ieteicams ierobežot lietošanu tikai pilnvarotam personālam un atspējot šo interfeisu, ja ierīcei netiek veikta apkope.

Detalizētas konfigurācijas procedūras skatiet sadaļā *Sagatavošana pirmajai lietošanai*.

2 Produkta ievads

2.1 Kastē esošās lietas



1 LiDAR aizsargvāciņš

2 Robots

3 Uzlādes tornis
(ar 10 m pagarinājuma kabeli)

4 Pamatplate

5 Barošanas avots

6 Tīrīšanas birste

7 Skrūves × 8,
iekšējā seškantveida atslēga

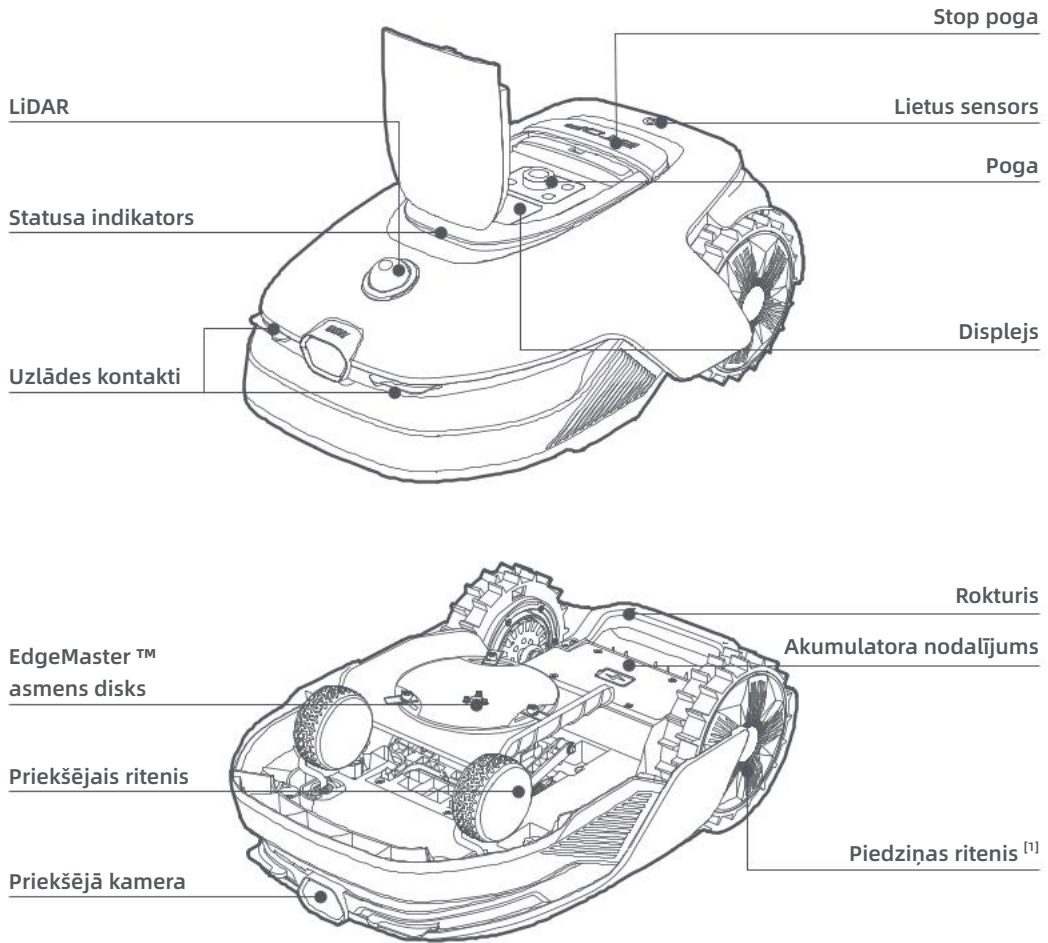
8 Rezerves asmeņi × 9 un turētāji × 3

9 Lietotāja rokasgrāmata

10 Bezvilnu drāna

11 Ātrās sāksmas rokasgrāmata

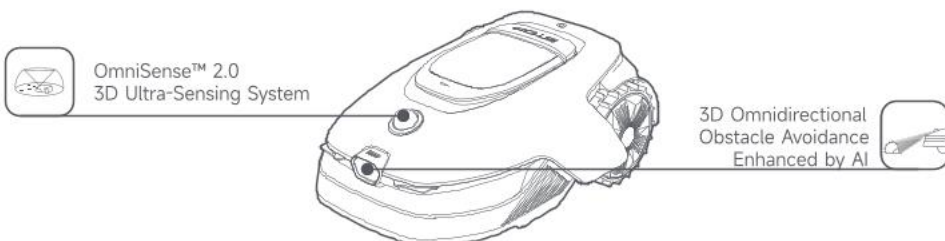
2.2 Produkta pārskats



[1] Aprīkots ar rumbas motoriem.

2.3 OmniSense™ 2.0: 3D ultra jutīgas sistēmas ar MI kameru


Pārceliet zālienu kopšanu jaunā līmenī ar OmniSense™ 2.0, revolucionārām 3D ultra jutīgām sistēmām, kas aprīkotas ar algoritmu atbalstītu HDR kameru, nodrošinot visaptverošāku un detalizētāku dārza 3D vides uztveri.



2.4 Pievienotais pakalpojums ar GPS un 4G savienojamību

Robots ir aprīkots ar pievienoto pakalpojumu, kas nodrošina 4G mobilā tīkla savienojumu.

Pievienotā pakalpojuma aktivizēšana

Ieslēdziet robotu, un pievienotais pakalpojums tiks aktivizēts automātiski.  Iedegsies robota displejā un lietotnē, norādot, ka aktivizēšana ir veiksmīga. Lietotnē varat skatīt pievienotā pakalpojuma izmantošanas statusu sadaļā **Savienojumi**.

Ja ir aktivizēts pievienotais pakalpojums, varat attālināti uzraudzīt robota statusu un uzsākt plaušanas darbus bez Wi-Fi savienojuma. Turklāt ir iebūvēts GPS reāllaika atrašanās vietas izsekošanai, kas uzlabo robota zādzībaizsardzības iespējas. Varat jebkurā brīdī un no jebkuras vietas izsekot tā atrašanās vietu un saņemt paziņojumus, ja tas pārvietojas ārpus norādītās kartes zonas.

Pievienotais pakalpojums tiek piedāvāts bez maksas pirmajā gadā, sākot no aktivizēšanas brīža. Lai pagarinātu pakalpojumu pēc tā termiņa beigām, lūdzu, sazinieties ar Dreame pēc pārdošanas apkalpošanas komandu pa e-pastu: dreamesupport@dreame.tech.

2.5 Sensori

Nosaukums	Apraksts
LiDAR	Iegūst informāciju par vidi un atvieglo robota pozicionēšanu, izvairīšanos no šķēršļiem, kā arī ūdens un netīrumu uztveršanu. Noteikšanas diapazons (100 klx gadījumā): 40 m 10% atstarotspējas gadījumā; 70 m 80% atstarotspējas gadījumā Redzes lauks: 360° (horizontāli) × 59° (vertikāli)
Priekšējā kamera	Konstatē šķēršļus, zāliena robežas un cilvēku klātbūtni. Redzes leņķis: 89° (horizontāli), 58° (vertikāli), 97° (diagonāli) Izšķirtspēja: 2 MP
GPS	Ar lietotni varat sekot līdz robotu atrašanās vietai reāllaikā pakalpojumā Google Maps.

3 Uzstādīšana

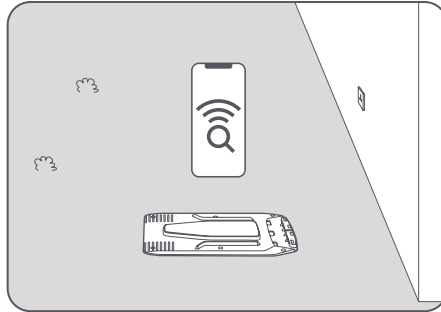
3.1 Izvēlieties piemērotu vietu

• Novietojiet uzlādes staciju uz līdzenas virsmas pie zāliena malas un strāvas kontaktligzdas. Novietojiet to vietā ar spēcīgu Wi-Fi signālu.

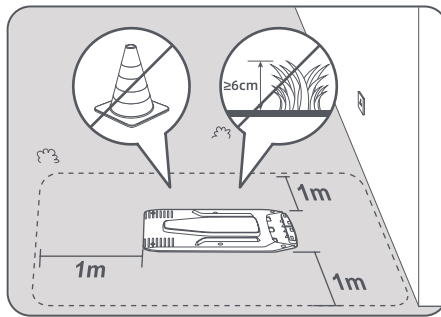
Piezīme. Izmantojiet mobilo ierīci, lai pārbaudītu Wi-Fi signāla stiprumu konkrētajā atrašanās vietā. Spēcīgs Wi-Fi signāls nodrošina stabilu savienojumu starp robotu un lietotni.

Svarīgi. Pārliecinieties, vai zeme ir pietiekami mīksta, lai varētu uzstādīt skrūves.

Svarīgi. Ja uzlādes stacija atrodas slīpumā, pārliecinieties, vai slīpums nav pārāk liels, lai robots neslidētu atpakaļ un varētu savienoties ar dokstaciju.

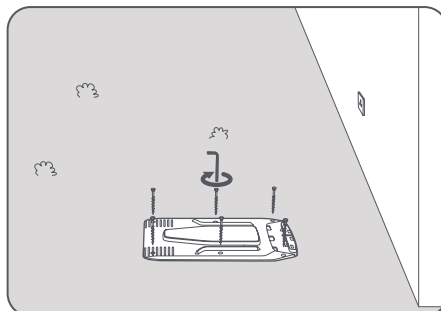


• Uzturiet vismaz **1 m** brīvas vietas bez šķēršļiem pa kreisi, pa labi no uzlādes stacijas un tās priekšā. Pārliecinieties, vai zāle ap atrašanās vietu ir īsāka par **6 cm**. Ja zāle ir garāka, lūdzu, vispirms to nopļaujiet ar rokas zāles pļāvēju. Gara zāle var apgrūtināt robota atgriešanos uzlādes stacijā.

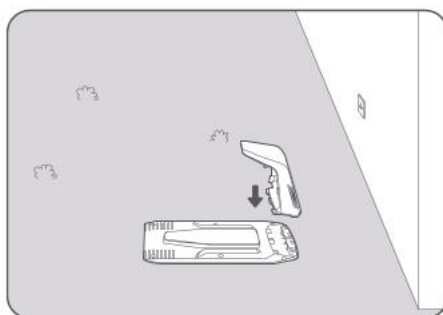


3.2 Uzstādiet uzlādes staciju

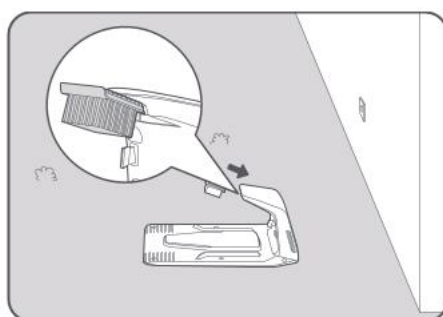
❶ Pieskrūvējiet pamatplati pie zemes ar komplektācijā iekļautajām skrūvēm un iekšējo seškantveida atslēgu.



- 2 Ievietojiet uzlādes torni pamatplatē, līdz atskan klikšķis.

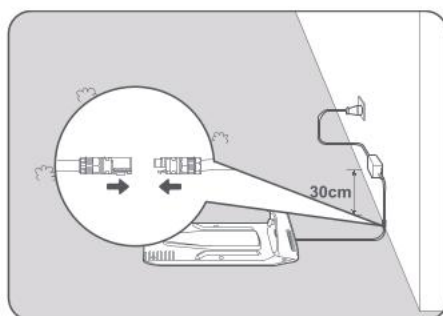


- 3 Ievietojiet tīrīšanas birsti uzlādes tornī, salāgojot cilpiņu ar atveri.

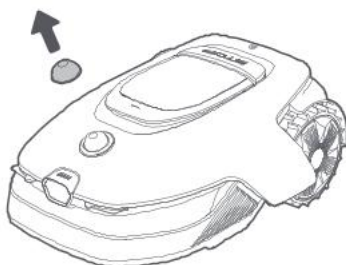


- 4 Pievienojiet barošanas avotu pagarinājuma kabelim un pēc tam pievienojiet to strāvas padevei. Lūdzu, turiet barošanas avotu vismaz **30 cm** virs zemes.

Piezīme. Ja ir pieejama strāvas padeve, uzlādes stacijas LED indikators būs **pastāvīgi zils**.



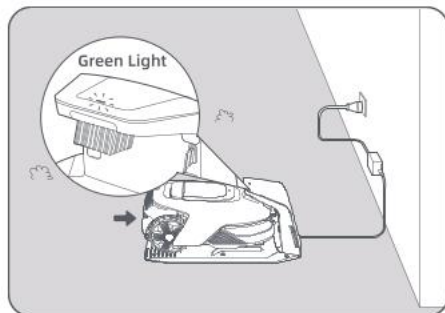
- 5 Noņemiet LiDAR aizsargvāciņu.



6 Lai uzlādētu robotu, ievietojiet to uzlādes stacijā. Pārlicinieties, vai robota un uzlādes stacijas uzlādes kontakti ir pareizi savienoti.

Piezīme. Indikators **mirgo zaļā krāsā**, kad robots veiksmīgi tiek lādēts uzlādes stacijā.

Piezīme. Ja vēlaties pievienot garāžu papildu aizsardzībai, lūdzu, izmantojiet atbilstošu Dreame Garage, kas pieejama vietējos veikalos vai tiešsaistē. Ja izmantojat garāžu, kas nav Dreame ražota, uzlādes laikā var rasties problēmas.

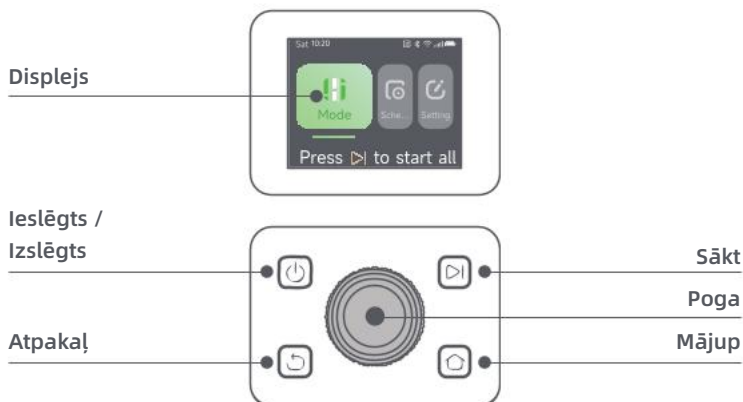


LED indikators uzlādes stacijā







LED indikatoru gaismas krāsa	Nozīme
Mirgojoša/pastāvīgi sarkana	1. Ir problēma ar uzlādes staciju (piemēram, problēma ar uzlādes strāvu vai spriegumu). 2. Robots dokojas uzlādes stacijā, bet uzlāde ir neparasta (piemēram, uzlādes kontaktiem ir īssavienojums).
Pastāvīgi zila	Uzlādes stacijai ir strāva. Robots nav uzlādes stacijā.
Mirgojoša zaļa	Robots netiek uzlādēts uzlādes stacijā.
Pastāvīgi zaļa	Robots ir pilnībā uzlādēts uzlādes stacijā.

4 Sagatavošana pirmajai lietošanai

4.1 Iepazīšanās ar vadības paneli



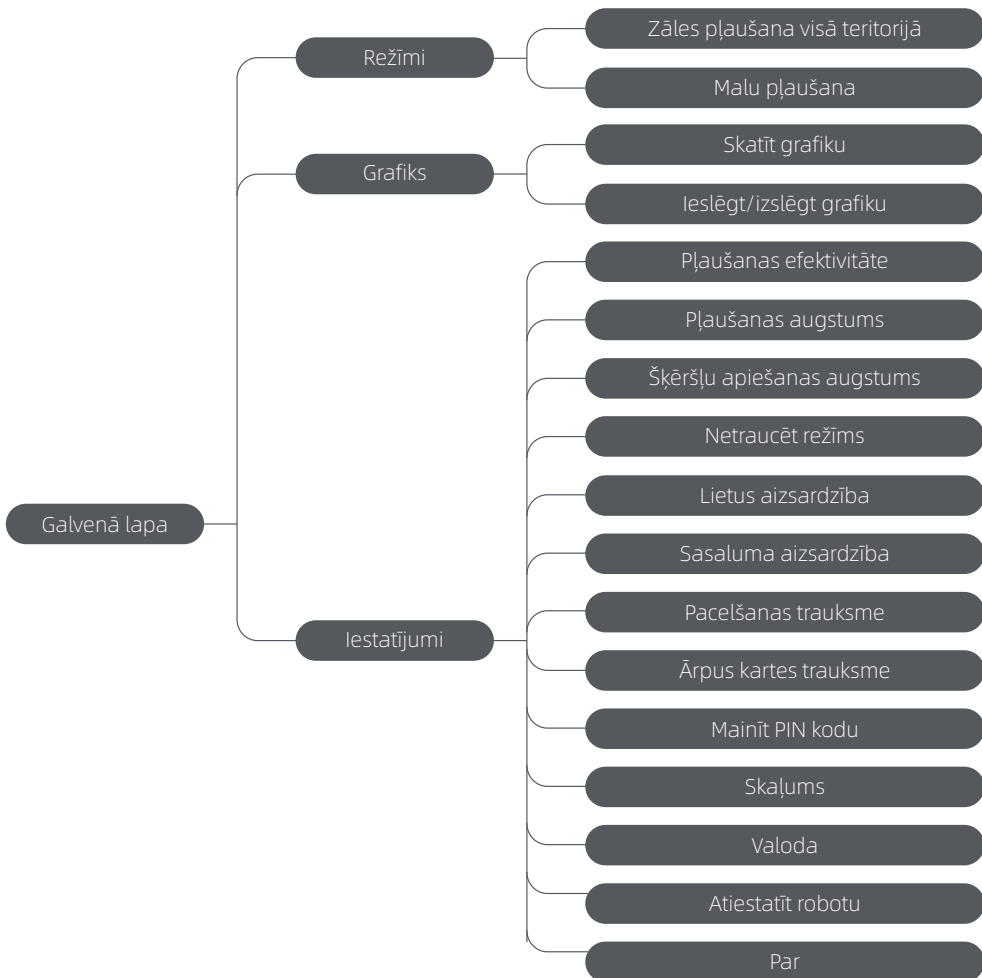
Displejs

Ikona	Statuss
	Akumulatora uzlādes līmenis (parāda pašreizējo akumulatora uzlādes līmeni).
	Uzlāde (robots veiksmīgi dokojas uzlādes stacijā.)
	Bluetooth (robots ir savienots ar lietotni, izmantojot Bluetooth).
	Wi-Fi (robots ir savienots ar lietotni, izmantojot Wi-Fi tīklu).
	Pievienotais pakalpojums (pievienotais pakalpojums ir aktivizēts.)
	Grafiks (uzdevums ir iepļānots šodien un vēl nav sākts).

Vadības elementi

Poga	Funkcija
Barošana 	Lai ieslēgtu/izslēgtu robotu, nospiediet un turiet nospiestu pogu  2 sekundes. Pārlicinieties, vai tas atrodas ārpus uzlādes stacijas.
Sākt 	Lai sāktu pļaušanu visā teritorijā vai atsāktu pārtrauktās darbības, nospiediet pogu  un pēc 5 sekundēm aizveriet vāciņu. Uzdevums tiks atcelts, ja vāciņš netiks aizvērts 5 sekunžu laikā.
Mājup 	Lai nosūtītu robotu atpakaļ uz uzlādes staciju uzlādēšanai, nospiediet pogu  , pēc tam 5 sekunžu laikā aizveriet vāciņu. Uzdevums tiks atcelts, ja vāciņš netiks aizvērts 5 sekunžu laikā.
Atpakaļ 	Lai pārietu uz augstāku līmeni izvēlnē, nospiediet pogu  .
Poga	Lai apstiprinātu izvēli izvēlnēs, nospiediet pogu.
	Lai ieslēgtu Bluetooth savienošanas pāri režīmu, nospiediet un turiet pogu nospiestu 3 sekundes.
	Lai pārvietotos pa izvēlni, pagrieziet pogu pulksteņrādītāju kustības virzienā/pretēji pulksteņrādītāju kustības virzienam.
Sākt + Atpakaļ	Lai atiestatītu robota rūpnīcas iestatījumus, nospiediet un turiet nospiestu pogu  un pogu  vienlaikus 3 sekundes. PIN kods netiks dzēsts.
Mājup + Atpakaļ	Nospiediet un turiet nospiestu pogu  un pogu  vienlaikus 3 sekundes, lai atvērtu lapu Par sadaļā Iestatījumi. Lapa Par pazudīs pēc 5 sekundēm.
Poga + Atpakaļ	Lai atiestatītu PIN kodu, nospiediet un turiet pogu un pogu  vienlaikus 3 sekundes.
Stop	Nospiediet Stop pogu, lai atvērtu augšējo vāku un apstādinātu robotu. Lai atsāktu darbību, vadības panelī jāievada PIN kods.

Izvēlnes struktūras pārskats



*Tas var tikt atjaunināts atkarībā no programmatūras versijas.

Robota statusa indikators

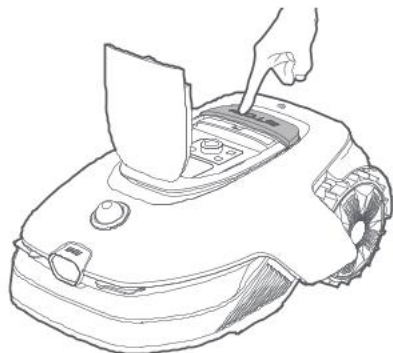
Krāsa	Nozīme
Pastāvīgi sarkans	Radā kļūda.
Pastāvīgi zila	Robots ir gaidīšanas režīmā.
Mirgojoša zila	Robots veic uzdevumu vai ir apturēts.
Mirgojoša zaļa	Robots netiek uzlādēts uzlādes stacijā.
Pastāvīgi zaļa	Akumulators ir pilnībā uzlādēts.
Mirgojoša dzeltena	1. Robots ir patruļā. 2. Tiešraides video no priekšējās kameras tiek parādīts, izmantojot lietotni.

Piezīme. Varat pielāgot robota gaismas aktivizēšanas periodu un scenārijus sadaļā **Iestatījumi > Gaisma**.

4.2 Sākotnējie iestatījumi

Pirms robota pirmās ieslēgšanas ir jāveic daži pamata iestatījumi, lai robots būtu gatavs darbam.

- 1 Nospiediet **Stop** pogu, lai atvērtu augšējo vāku.



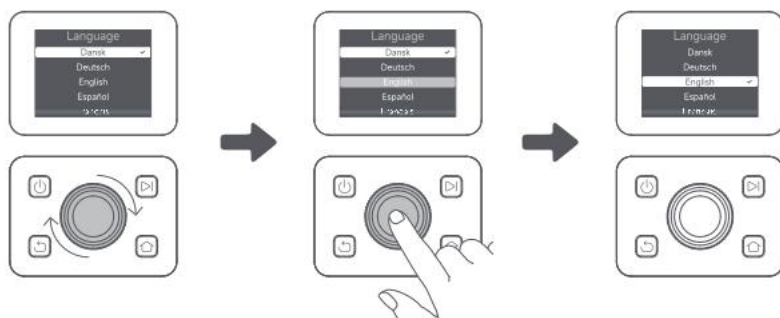
- 2 Nospiediet un turiet nospiestu pogu  vadības panelī 2 sekundes, lai ieslēgtu robotu.

Piezīme. Robots automātiski ieslēdzas, kad tas tiek dokots uzlādes stacijā.



- 3 Izvēlieties vēlamo valodu

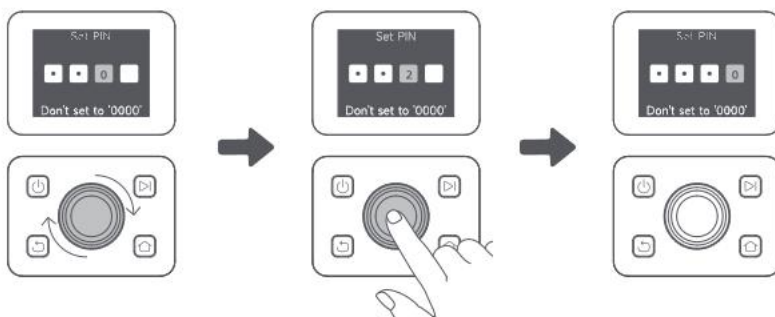
Pagrieziet pogu pulksteņrādītāju kustības virzienā, lai pārietu uz leju, un pretēji pulksteņrādītāju kustības virzienam, lai izvēlētos valodu. Nospiediet pogu, lai apstiprinātu.



- 4 PIN koda iestatīšana

1. Pagrieziet pogu, lai izvēlētos skaitli no 0 līdz 9. Pagrieziet pulksteņrādītāju kustības virzienā, lai palielinātu skaitli, un pretēji pulksteņrādītāju kustības virzienam, lai to samazinātu. Nospiediet pogu, lai apstiprinātu un iestatītu nākamo ciparu. Lai mainītu iepriekšējo ciparu, pagrieziet pogu pretēji pulksteņrādītāju kustības virzienam, līdz skaitlis ir 0, un turpiniet to griezt vēl vienu reizi.

Svarīgi. Lūdzu, neiestatiet PIN kodu „0000”.



2. Ievadiet PIN kodu vēlreiz, lai pabeigtu PIN koda iestatīšanu.

Piezīme. Ja abas paroles nesakrīt, lūdzu, iestatiet jauno paroli vēlreiz.

5 Robota savienošana ar internetu

Lūdzu, skenējiet QR kodu, lai lejupielādētu Dreamehome lietotni mobilajā ierīcē. Pēc instalēšanas, lūdzu, izveidojiet kontu un piesakieties.



Dreamehome lietotni varat arī lejupielādēt no App Store vai Google Play.



Pirms tīkla iestatīšanas:

- Pārliedzieties, vai robots un jūsu mobilā ierīce ir savienoti ar vienu un to pašu Wi-Fi tīklu.
- Pārliedzieties, vai jūsu mobilā ierīce atrodas **10 m** attālumā no robota.
- Iespējojiet Bluetooth funkciju savā mobilajā ierīcē.

1. Atveriet Dreamehome lietotni.

2. Varat izveidot savienojumu, izmantojot kādu no šīm metodēm:

- Skenējiet QR kodu. Dodieties uz **Ierīce** un pieskarieties pie **Skenēt QR kodu, lai izveidotu savienojumu**. Lai izveidotu savienojumu, skenējiet QR kodu, kas atrodas robota augšējā vāka iekšpusē.
- Pievienojiet manuāli. Dodieties uz **Ierīce** un pieskarieties pie **Pievienot**. Pēc tam izvēlieties savu robota modeli, lai izveidotu savienojumu.
- Automātiska atklāšana: robots meklēs tuvumā esošās ierīces. Pieskarieties pie jūsu robota atrasto ierīču sarakstā, lai izveidotu savienojumu.

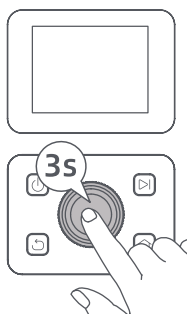


3. Izpildiet lietotnē sniegtos norādījumus, lai pabeigtu Wi-Fi tīkla savienojuma izveidi.

Svarīgi. Lūdzu, izmantojiet vienas frekvenču joslas tīklu ar 2,4 GHz frekvenci vai divu frekvenču joslu tīklu ar 2,4/5 GHz frekvenci.

Svarīgi. Pārliedzieties, vai jūsu Wi-Fi tīklā nav ugunsmūra un tas nav šifrēts. Pretējā gadījumā tīkla iestatīšana var neizdoties.

4. Nospiediet un turiet pogu vadības panelī 3 sekundes. Robots pāries Bluetooth savienošanas pārī režīmā.



5. Lai pabeigtu savienošanu pārī, izpildiet lietotnē sniegtos norādījumus.

Kā atsaistīt robotu?

Pēc veiksmīgas savienošanas pārī robots automātiski tiek piesaistīts Dreamehome kontam. Katra ierīce var būt piesaistīta tikai vienam kontam. To nevar vienlaikus piesaistīt citam kontam.

Lai robotu savienotu pārī ar jaunu kontu, vispirms tas ir jāatsaista. Lai to atsaistītu:

1. Atveriet Dreamehome lietotni. Dodieties uz **Ierīce**.
2. Ja jūsu Dreamehome kontam ir piesaistīti vairāki roboti, pavelciet pa kreisi vai pa labi, lai atvērtu tā robota lapu, kuru vēlaties rediģēt.
3. Pieskarieties pie augšējā labajā stūrī.
4. Izvēlieties **Dzēst**.

Kā koplietot robotu?

1. Pieskarieties pie augšējā labajā stūrī.
2. Izvēlieties **Ierīces koplietošana**.

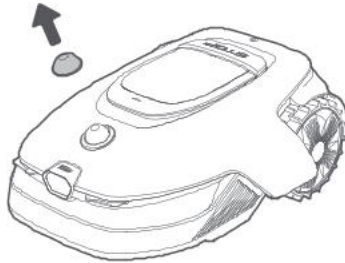
Kā atteikties no sava Dreamehome konta vai to dzēst?

1. Dodieties uz **Mans profils** > > **Konts**.
2. Izvēlieties **Atteikties** vai **Dzēst kontu**.

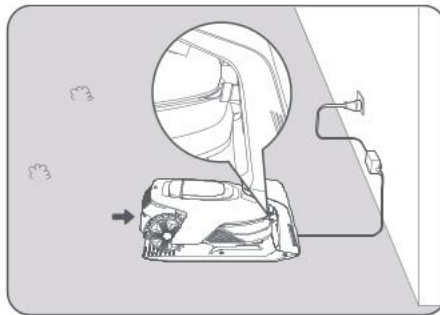
5 Kartējiet savu dārzu

Pirms kartēšanas, lūdzu, pārbaudiet:

- Robota akumulatora uzlādes līmenis ir vairāk nekā 50%.
- LiDAR aizsargvāciņš ir noņemts.



- Augšējais vāks ir aizvērts.
- Robots pareizi dokojas uzlādes stacijā.



5.1 Virtuālās robežas izveide

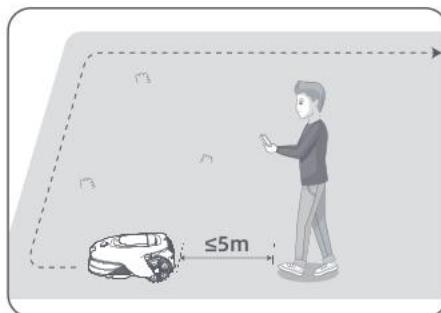
Pirms sākat kartēšanu, lūdzu, ņemiet vērā:

Svarīgi. Veidojot robežu, nepārvietojiet robotu manuāli, jo tas var izraisīt kartēšanas kļūdu.

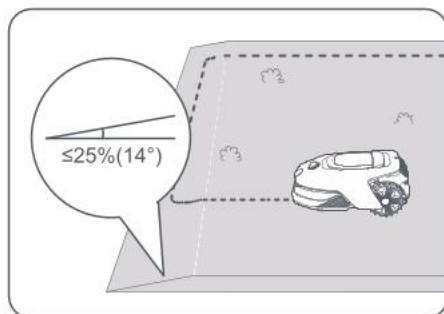
Svarīgi. Kad sākas kartēšana, nedokojiet robotu attālināti uzlādes stacijā, kamēr kartēšana nav pabeigta.

Pretējā gadījumā LiDAR var tikt bloķēts, kas var izraisīt kartēšanas kļūdu.

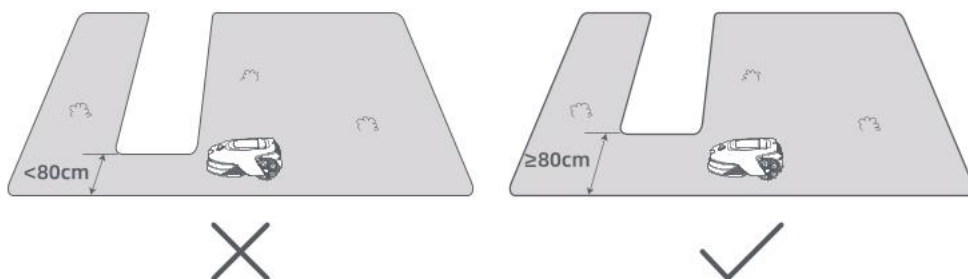
- Kartēšanas laikā ejiet ne vairāk kā **5 m** aiz robota.



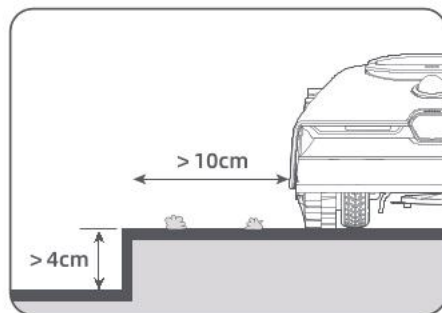
- Robots var pārvietoties pa nogāzēm ar slīpumu līdz **50% (27°)**. Tomēr, lai iegūtu labākus pļaušanas rezultātus, ieteicams, lai darba zonu slīpums nepārsniegtu **25% (14°)**.



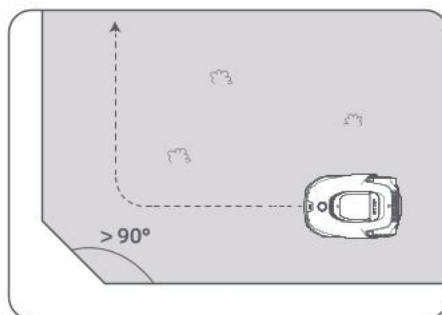
- Ja zona ir šaurāka par **80 cm**, lūdzu, iestatiet to kā ceļu, lai robots varētu to šķērsot (skatiet 5.4. sadaļu: **lestatīt ceļu**).



- Ja jūsu zāliens ir par vairāk nekā **4 cm** augstāks nekā blakus esošā zeme, neļaujiet robotam pietuvoties malai par mazāk nekā **10 cm**. Ja jūsu zāliens ir vienā līmenī ar blakus esošo zemi, robots var šķērsot perimetru, lai nodrošinātu optimālus pļaušanas rezultātus gar malām.

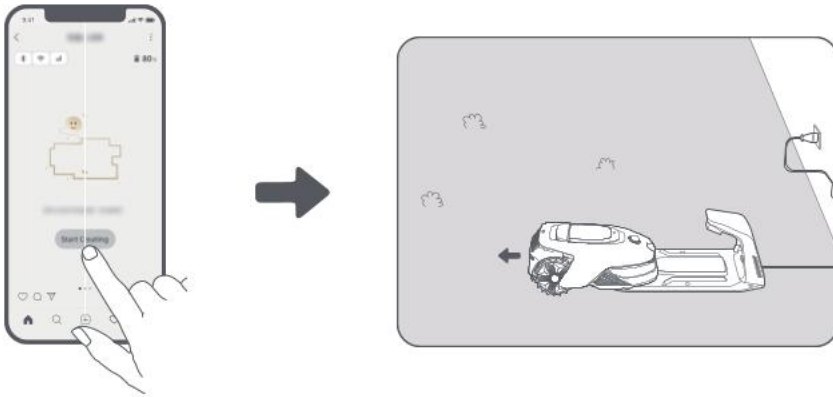


- Pārliecinieties, vai pagriezienu leņķi ir lielāki par **90°**. Leņķi, kas mazāki par 90°, var apgrūtināt robotam precīzu pļaušanu.

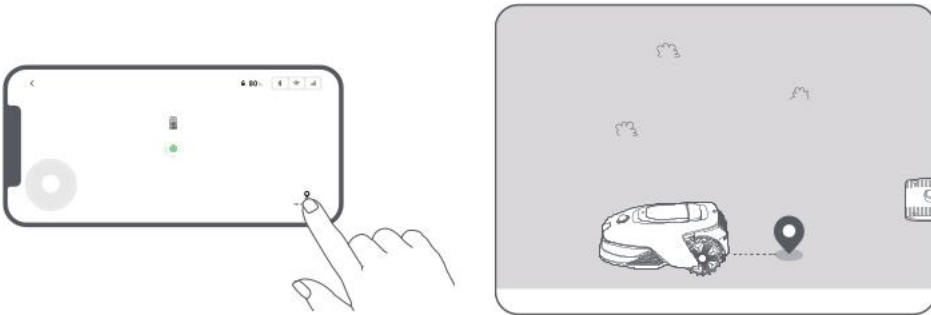


Sāciet kartēšanu:

1. Pieskarieties pie **Sākt veidot**, izmantojot lietotni, un robots pārbaudīs savu statusu un veiks kalibrēšanu. Tas automātiski atstās uzlādes staciju, lai veiktu kalibrēšanu. Lūdzu, esiet uzmanīgs.



2. Vadiet robotu attālināti līdz zāliena malai un pieskarieties pie **Iestatiet sākumpunktu**, lai noteiktu robežas sākumpunktu.



3. Ar tālvadību vadiet robotu pa zāliena perimetru, lai kartētu darba zonu.

Automātiskā robežu noteikšana

Robots, kas darbojas ar uzlabotu MI algoritmu, izmanto priekšējo kameru, lai atpazītu zonas ar zāli un bez tās, kas ļauj tam identificēt robežas bez nepieciešamības pēc manuālas vadības.

Pēc tam, kad robots ir attālināti vadīts līdz zāliena malai un ir iestatīts sākuma punkts, varat izmantot režīmu **Automātiskā robežu noteikšana**. Varat izvēlēties, vai robotam jāšķērso perimetru, lai iegūtu precīzākus malu pļaušanas rezultātus, vai arī jāpaliek tuvu tam, lai neiesprūstu.

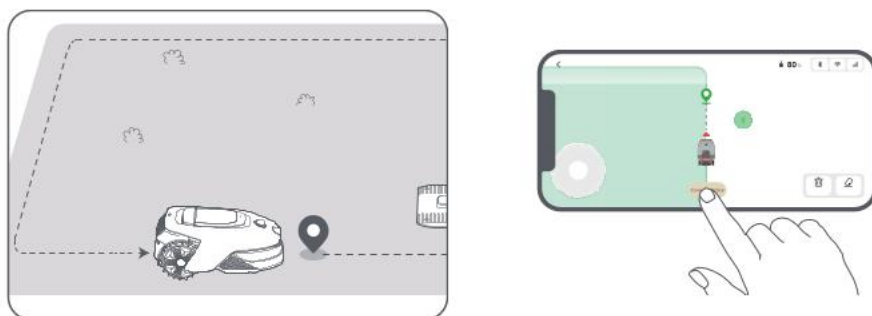
Šī procesa laikā iesakām sekot robotam. Ja robots nespēj precīzi noteikt robežas, jebkurā brīdī varat iziet no automātiskās robežu noteikšanas režīma un pārslēgties uz tālvadību.

Svarīgi. Lai nodrošinātu pienācīgu redzamību, automātiskās robežu noteikšanas režīms jāizmanto dienasgaismā. Izvairieties no šīs funkcijas lietošanas vājā apgaismojumā vai lietainos apstākļos.


Svarīgi. Pārliecinieties, vai robota priekšējā kamera ir tīra un nav aizsegta

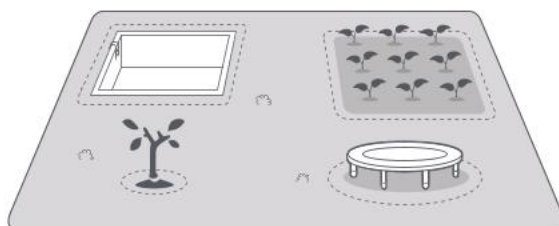


4. Kad robots atgriežas **1 m** attālumā no sākumpunkta, varat pieskarties pie **Aizvērt robežu**, un robeža tiks automātiski pabeigta.




5.2 Aizliegtās zonas iestatīšana

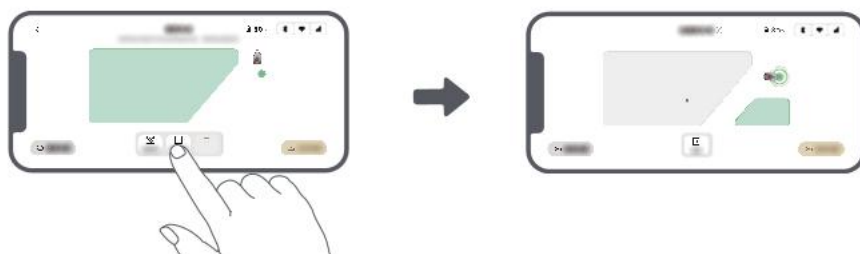
Lai gan robots var automātiski izvairīties no šķēršļiem, joprojām ir nepieciešams iestatīt zonas, kurās pastāv kritiena risks, piemēram, peldbaseini un smilšu kastes, kā aizliegtas zonas. Objektus, kurus vēlaties aizsargāt (piemēram, puķu dobi, batutu, dārzeņu dobi vai atklātas koku saknes), lūdzu, iestatiet kā aizliegtās zonas. Lai turpinātu veidot aizliegtās zonas, lietotnē varat pieskarties pie **Aizliegtā zona**. Varat arī doties uz  > **Kartes rediģēšana**, lai izveidotu vai dzēstu aizliegtās zonas pēc kartes pabeigšanas.




5.3 Papildu zonu veidošana un esošo zonu paplašināšana

• Lai izveidotu vairāk zonu


Ja jūsu zāliens ir sadalīts ar ceļiem vai jums ir vairāki izolēti zālieni, varat lietotnē pieskarties pie **Darba zona**, lai turpinātu darba zonu izveidi. Kad karte ir pabeigta, varat arī pievienot, dzēst vai mainīt zonas sadaļā  > **Kartes rediģēšana**.



• Lai paplašinātu esošās zonas

Lai paplašinātu esošo zonu, lietotnē pieskarieties pie **Darba zona**, lai izveidotu zonu, kuru vēlaties iekļaut. Ja abas zonas pārklājas, tās tiks automātiski sapludinātas. Varat arī doties uz  > **Kartes rediģēšana** > **Darba zona** pēc kartes rediģēšanas pabeigšanas, lai paplašinātu esošu zonu.

• Lai atdalītu un apvienotu zonas

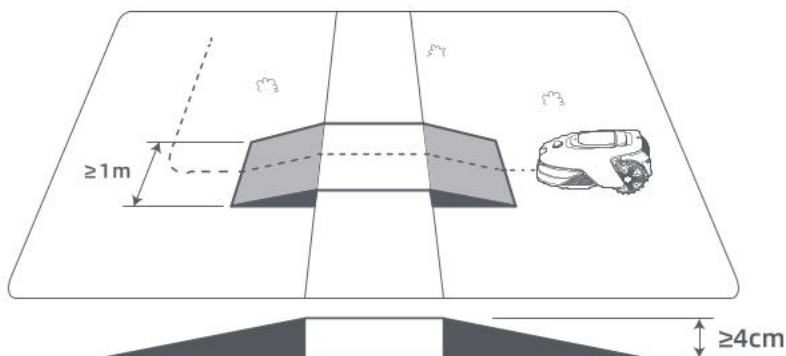
Lai sadalītu zonu mazākās zonās vai sapludinātu zonas, kas tika sadalītas, izmantojot lietotni, lielākā zonā, lietotnē dodieties uz  > **Kartes rediģēšana** > **Zonas iestatījumi** un pieskarieties pie **Nodalīt** vai **Apvienot**.

5.4 Iestatīt ceļu

Izolētām zonām, lūdzu, izveidojiet ceļu, lai tās savienotu. Izolētas zonas bez ceļa robotam nebūs pieejamas.

Piezīme. Pēc noklusējuma robots tikai pārvietojas pa ceļu, nepļaujot zāli.

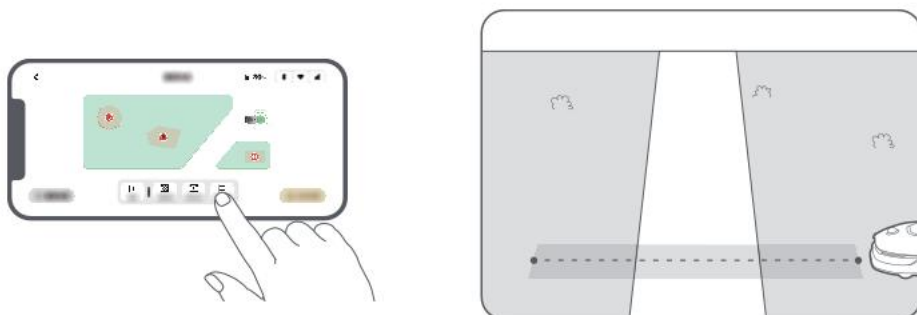
Svarīgi. Ja jūsu zāliens ir sadalīts ar pārejām, kas ir augstākas par **4 cm**, novietojiet objektu, kura slīpums ir vienāds ar pārejas augstumu (piemēram, rampu).



• Lai savienotu divas izolētas darba zonas

Izolētām zonām, lūdzu, izveidojiet ceļus, lai tās savienotu, pretējā gadījumā tās robotam nebūs pieejamas. Pieskarieties pie **Ceļš**, lai izveidotu ceļu.

Svarīgi. Pārliecinieties, vai ceļa sākums un beigas atrodas darba zonā.

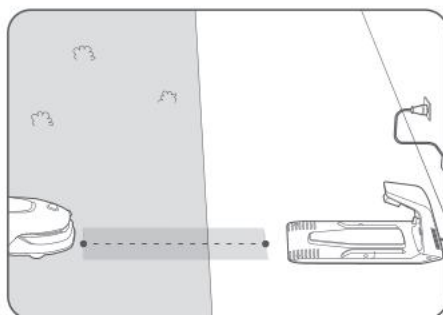
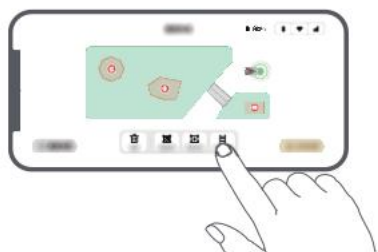


• Lai savienotu darba zonu un uzlādes staciju

Ja uzlādes stacija neatrodas darba zonā, ir jāizveido ceļš, lai to savienotu ar darba zonu. Pieskarieties pie **Ceļš**, lai izveidotu ceļu, kas ļauj robotam atgriezties uzlādes stacijā.

Svarīgi. Pārliecinieties, vai viens gals atrodas darba zonā, bet otrs gals ir tieši uzlādes stacijas priekšā. Ieteicams salāgot ceļu ar uzlādes staciju.

Svarīgi. Veidojot ceļus, lai savienotu darba zonu un uzlādes staciju, nedokojiet robotu uzlādes stacijā attālināti. Pretējā gadījumā LiDAR var tikt bloķēts, kas var izraisīt kartēšanas kļūdu.



5.5 Kartes pabeigšana

Pieskarieties pie **Pabeigt karti**, kad darba zonas, ceļi un aizliegtās zonas ir pabeigtas.



5.6 Otrās kartes pievienošana

Ja starp priekšējo un aizmugurējo dārzu nav ceļa, varat izveidot otru karti. Pēc pirmās kartes pabeigšanas pieskarieties pie **Pievienot karti**, lai turpinātu veidot otru karti. Varat arī pāriet uz > **Kartes rediģēšana** un pieskarieties pie **Pievienot karti** pēc kartēšanas pabeigšanas. Kad esat pabeidzis otru karti, varat pārslēgties starp kartēm, izmantojot opciju > **Kartes rediģēšana**.

Piezīme. Pēc kartes pārslēgšanas tiks lietoti pašreizējās kartes grafiki un pļaušanas iestatījumi.

Piezīme. Varat iegādāties papildu uzlādes staciju, lai to uzstādītu otrajā kartē, nodrošinot lielākas ērtības. Ja otrajā kartē ir uzstādīta atsevišķa uzlādes stacija, robots starp abām kartēm ir jāpārvieta manuāli.

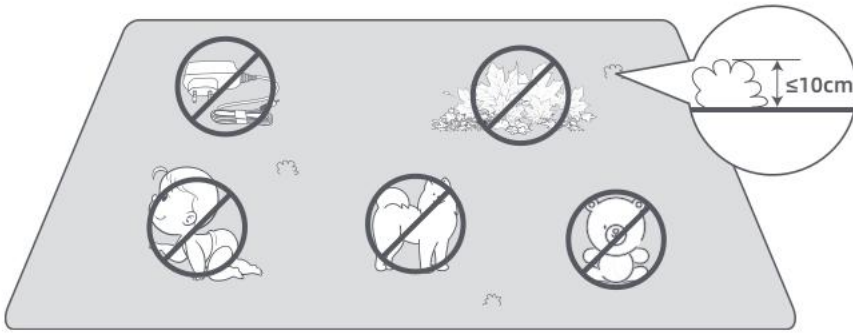


6 Darbība

6.1 Pirmās pļaušanas sākšana

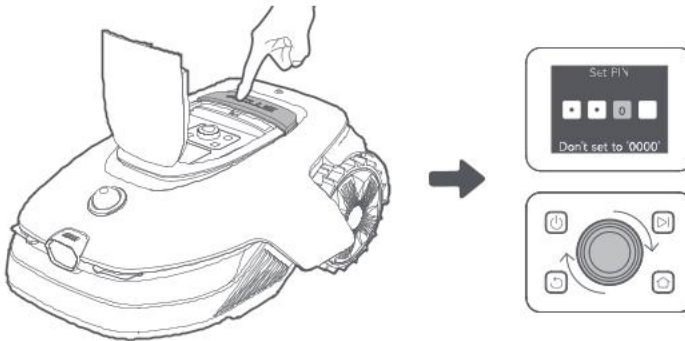
Padomi pirms pļaušanas:

- Izmantojiet rokas zāles plāvēju, lai nopļautu zāli ne vairāk kā **10 cm** augstumā.
- No zāliena noņemiet šķēršļus, tostarp grūzus, lapu kaudzes, rotaļlietas, vadus un akmeņus. Kad robots veic pļaušanu, pārliecinieties, vai zālājā nav bērnu vai mājdzīvnieku.
- Aizpildiet bedres zālājā.
- Iestatiet pļaušanas preferences lietotnē iepriekš (piemēram, pļaušanas efektivitāti, pļaušanas augstumu un pļaušanas virzienu).



a) Sākšana, izmantojot vadības paneli

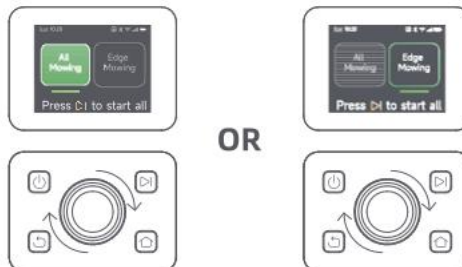
1. Nospiediet **Stop** pogu, lai atvērtu vāku un ievadiet PIN kodu.



2. Displejā izvēlieties „Režīmi” un nospiediet pogu.



3. Pagrieziet pogu, lai izvēlētos pļaušanas režīmu.



4. Nospiediet pogu **▶**, pēc tam **aizveriet augšējo vāku** 5 sekunžu laikā. Robots atstās uzlādes staciju un sāks pļaušanu visā teritorijā. Lai sāktu pļaušanu, varat arī lietotnē pieskarties pie **Sākt**.



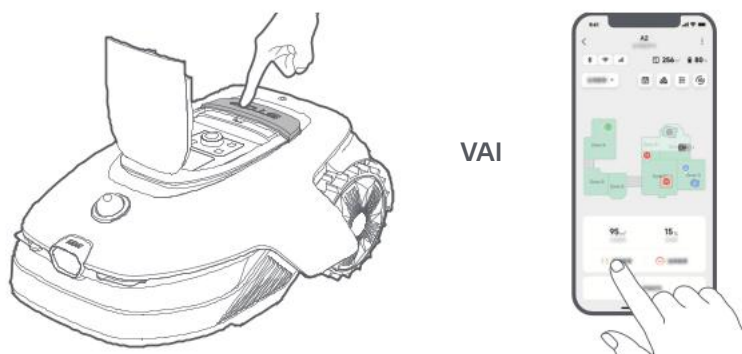
b) Sākšana, izmantojot lietotni

1. Atveriet lietotni.
2. Izvēlieties pļaušanas režīmu un pieskarieties pie **Sākt**, lai sāktu pļaušanu.

6.2 Pauze

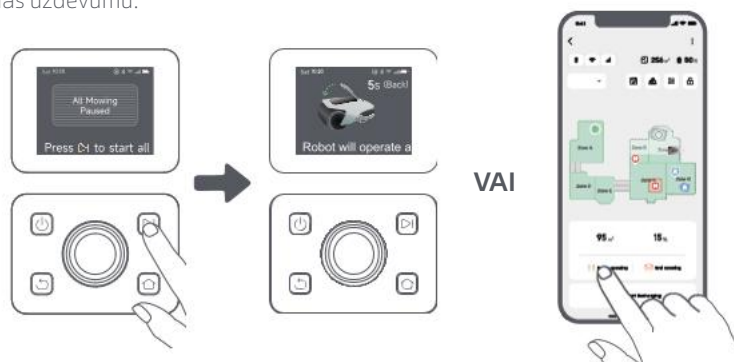
Lai apturētu pašreizējo pļaušanas uzdevumu, varat nospiegt **Stop** pogu uz robota vai lietotnē pieskarties pie **Pauze**.

Piezīme. Robotu nevar palaist tieši lietotnē pēc tam, kad ir nospiesta **Stop** poga. Lai atsāktu darbību, ievadiet savu PIN kodu vadības panelī.




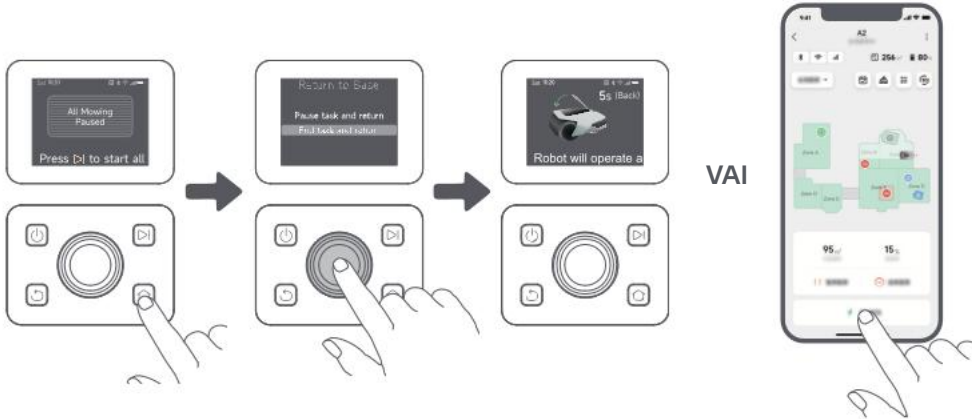
6.3 Turpināšana

Lai turpinātu uzdevumu, kad robots ir apturēts, nospiediet pogu **▶** un pēc 5 sekundēm **aizveriet augšējo vāku**. Robots turpinās iepriekšējo pļaušanas uzdevumu. Varat arī lietotnē pieskarties pie **Turpināt**, lai turpinātu pļaušanas uzdevumu.



6.4 Atgriešanās uzlādes stacijā

Lai nosūtītu robotu atpakaļ uz uzlādes staciju, vadības panelī nospiediet pogu . Apstipriniet, lai apturētu vai atceltu pašreizējo uzdevumu, pēc tam 5 sekunžu laikā **aizveriet augšējo vāku**. Robots automātiski atgriezīsies uzlādes stacijā, lai uzlādētos. Varat arī lietotnē izvēlēties **Sākt atgriešanos uz staciju**, lai robotu nosūtītu atpakaļ.



7 Dreamehome lietotne

Kur var uzzināt vairāk


Dreamehome lietotne ir vairāk nekā tikai tālvadības pults. Ar šo lietotni varat veikt daudzas darbības: at-tālināti veikt dažādus iestatījumus, izmēģināt dažādus pļaušanas režīmus, brīvi rediģēt karti un pielāgot pļaušanas grafiku.

7.1 Pļaušanas režīmi

Robots piedāvā dažādus pļaušanas režīmus. Lietotnē varat pārslēgties starp dažādiem režīmiem, tostarp Zāles pļaušana visā teritorijā, Zonu pļaušana, Malu pļaušana, Punktu pļaušana un Manuālais režīms.




7.2 Pļaušanas formas

Pielāgojiet savu zālāju, pievienojot formas, izmantojot opciju  > **Kartes rediģēšana** > **Formas** lietotnē. Definētās formas tiks izslēgtas no pļaušanas visos pļaušanas režīmos. Varat mainīt to pozīciju, izmēru vai noņemt tās sadaļā **Formas**.



7.3 EdgeMaster™ asmens disks

EdgeMaster™ asmens disks ir izstrādāts tā, lai, sasniedzot zāliena malas, tas pārvietotos uz sāniem, nodrošinot precīzāku pļaušanu. Lai iespējotu šo funkciju, lietotnē dodieties uz  > **Malu pļaušanas iestatījumi** > **EdgeMaster™**.



7.4 Grafiks

Pēc pirmās kartes pabeigšanas robots automātiski izveido divus iknedēļas pļaušanas grafikus atbilstoši zāliena lielumam, kas ir „**Pavasara/Vasaras grafiks**” un „**Rudens/Ziemas grafiks**”. Lai veiktu detalizētus grafika iestatījumus, lietotnē varat pieskarties pie . Izmantojot grafika funkciju, ikdienas pļaušanas darbus varat pilnībā atstāt robota ziņā. Jums ir tikai regulāri jāveic robota apkope.

Piezīme. Ja uztraucaties, ka robots var traucēt jums vai jūsu kaimiņiem, kad tas noteiktās stundās darbojas autonomi, varat doties uz **Iestatījumi > Netraucēt** un iestatīt **Netraucēt** laiku lietotnē.



7.5 Bērnudrošības slēdzis

Ja uztraucaties, ka bērni varētu darbināt robotu, lietotnē pārejiet uz **Iestatījumi** un iespējojiet funkciju **Bērnudrošības slēdzis**. Ja šī funkcija ir iespējota, robots tiks bloķēts, ja 5 minūtes netiks veikta neviena darbība, kad vāks ir atvērts.



7.6 Lietus aizsardzība

Ja baidāties, ka nelabvēlīgi laika apstākļi var ietekmēt pļaušanas darbu, varat iespējot funkciju **Lietus aizsardzība** sadaļā **Iestatījumi** vadības panelī vai lietotnē. Kad šī funkcija ir iespējota, robots automātiski aptur pļaušanu un atgriežas uzlādes stacijā, ja sāk līt lietus. Lietotnē varat iestatīt lietus aizsardzības laiku.

Piezīme. Mitras zāles pļaušana var bojāt zālāju. Aizsardzības ilgumu ieteicams pagarināt, lai zāle varētu izžūt pirms nākamās pļaušanas.



7.7 Sasaluma aizsardzība

Ja temperatūra nokrītas zem **6 °C**, pļaušana var neatgriezeniski sabojāt zālāju. Akumulators netiks uzlādēts drošības apsvērumu dēļ. Lai to novērstu, varat iespējot funkciju **Sasaluma aizsardzība** sadaļā **Iestatījumi**, izmantojot vadības paneli vai lietotni. Tas automātiski apturēs pļaušanu un nosūtīs robotu atpakaļ uz uzlādes staciju, ja temperatūra nokritīsies zem **6 °C**. Robots atsāks pļaušanu, kad temperatūra paaugstināsies virs **11 °C**.



7.8 Drošības funkcijas

Robotam ir vairākas zādzībaizsardzības funkcijas, kas darbojas ar iebūvētu GPS, lai sniegtu papildu drošību. Turklāt priekšējā kamera var noteikt cilvēka klātbūtni, padarot robotu par efektīvu dārza sargu.



7.8.1 Pacelšanas trauksme

Ja šī funkcija ir iespējota, tiklīdz robots tiks pacelts, nekavējoties sāks skanēt trauksme, kā arī robots tiks bloķēts. Lai turpinātu darbību, vispirms ievadiet PIN kodu robotā.



7.8.2 Ārpus kartes trauksme

Ja šī funkcija ir iespējota, robots tiks bloķēts un nekavējoties sāks skanēt trauksme, ja tas atradīsies ārpus kartes.



7.8.3 Reāllaika atrašanās vieta

Ja šī funkcija ir iespējota, varat skatīt robota pašreizējo atrašanās vietu pakalpojumā Google Maps.




7.8.4 Cilvēka klātbūtnes konstatēšanas brīdinājums

Ja šī funkcija ir iespējota, robots paziņos jums, ja tiks konstatēta cilvēka klātbūtne.



7.8.5 Tiešraides video

Pieskarieties pie , lai skatītu tiešraides video no robota priekšējās kameras, kas ļauj jums jebkurā laikā un jebkurā vietā uzraudzīt savu dārzu.



7.8.6 Patruļošana

Kamēr robots ir gaidīšanas režīmā, varat to nosūtīt patruļēt noteiktas robežas vai vietas jūsu dārzā, izmantojot lietotni. Lai piekļūtu šai funkcijai, dodieties uz  > **Patruļošana**.



7.9 Pielāgots uzlādes periods

Lai pielāgotu robota uzlādes periodu konkrētām stundām, lietotnē varat iespējot funkciju **Pielāgots uzlādes periods**, izmantojot sadaļu **Iestatījumi > Uzlāde**. Aktivizējot robots uzlādēsies līdz 20%, ja akumulatora līmenis ir zems, ja nav pļaušanas uzdevumu. Pilnīga uzlāde tiks pabeigta tikai noteiktā uzlādes perioda laikā. Varat arī pielāgot opcijas **Akumulatora līmenis automātiskai uzlādei** un **Akumulatora līmenis uzdevumu turpināšanai**, lai iestatītu akumulatora uzlādes līmeni, pie kura robots automātiski atgriezīsies uzlādes stacijā vai turpinās nepabeigtos pļaušanas uzdevumus.



Piezīme. Dreame izstrādes komanda nepārtraukti veiks **OTA (tiešraides atjauninājums)** atjauninājumus un uzturēšanu aparātprogrammatūrai un lietotnei. Lūdzu, pārbaudiet atjauninājumu paziņojumus vai iespējojiet funkciju **Automātiska atjaunināšana**, lai uzturētu aparātprogrammatūru un lietotni atjauninātu un izmantotu vairāk funkciju.

8 Apkope

Lai nodrošinātu labāku robota darbību un ilgāku kalpošanas laiku, lūdzu, regulāri to tīriet un nomainiet nolietotās daļas tik bieži, cik norādīts tālāk:

Daļa	Nomainas biežums
Asmeņi	Ik pēc 6–8 nedēļām vai biežāk
Tīrīšanas birste	Ik pēc 12 mēnešiem vai biežāk

Piezīme. Varat pārbaudīt atlikušo laiku asmeņiem un tīrīšanas birstei, lietotnē pārejot uz **Iestatījumi > Palīgmateriāli un apkope**. Pēc palīgmateriālu nomainas, kā norādīts, atveriet palīgmateriāla detalizētās informācijas lapu un pieskarieties pie **Nomainīju**, lai atiestatītu taimeru.

Piezīme. Ja jūsu dārzā ir noteiktas zonas, kurās robotam veikt regulāru tīrīšanu un apkopi, varat kartē iestatīt apkopes punktus, dodoties uz **Iestatījumi > Doties uz apkopes punktu > Rediģēt punktu**. Kad apkopes punkti ir iestatīti, varat vienkārši pieskarties pie **Aiziet** un virzīt robotu uz norādītajām atrašanās vietām, lai veiktu vienkāršu apkopi.

8.1 Tīrīšana

Regulāri tīriet robotu, lai novērstu zāles atgriezumu un netīrumu uzkrāšanos un asmens diska un piedziņas riteņu aizsērēšanu, kas var ietekmēt pļaušanas, dokošanas un pārvietošanās veiktspēju. Iesakām izmantot tīrīšanas komplektu, kas pieejams vietējos veikalos vai tiešsaistē.

⚠ Brīdinājums. Pirms tīrīšanas izslēdziet robotu un atvienojiet uzlādes staciju.

Uzmanību! Pirms apgāzt robotu, pārliecinieties, vai LiDAR aizsargvāciņš ir uz LiDAR, lai izvairītos no LiDAR bojājumiem.

• Korpuss, šasija un asmens disks:

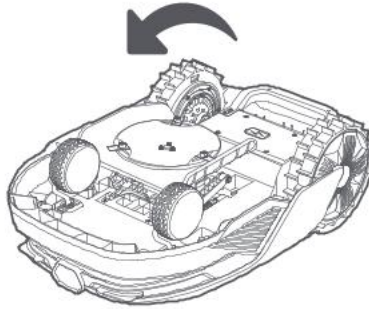
1. Izslēdziet robotu.



2. Uzlieciet LiDAR aizsargvāciņu.

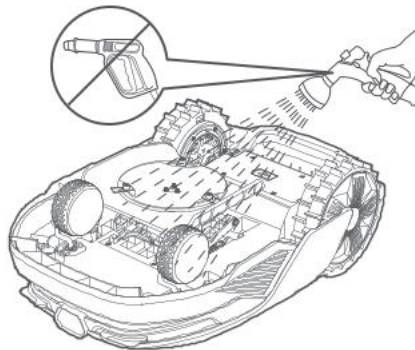


3. Pagrieziet robotu otrādi.



4. Notīriet korpusu, asmens disku un šasiju ar šļūteni.

⚠ Brīdinājums. Tīrot šasiju, nepieskarieties asmeņiem. Tīrīšanas laikā, lūdzu, valkājiet cimdus.
Uzmanību! Lūdzu, tīrīšanai neizmantojiet augstspiediena mazgātāju. Tīrīšanai nelietojiet mazgāšanas līdzekļus.

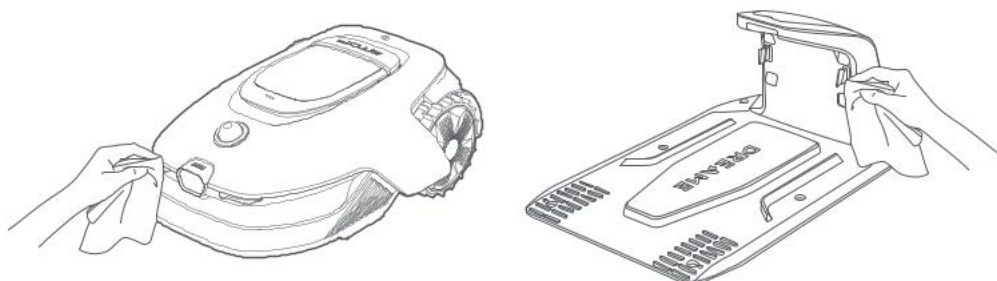


5. LiDAR sensoru uzmanīgi notīriet ar bezvilnu drānu.



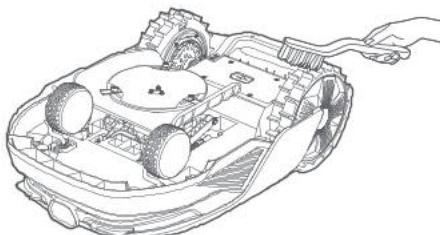
• **Uzlādes kontakti un priekšējā kamera:**

Ar tīru drānu noslaukiet robota ar uzlādes stacijas uzlādes kontaktus, kā arī notīriet priekšējo kameru. Pēc tīrīšanas uzlādes kontaktus un priekšējo kameru uzturiet sausus.



• **Piedziņas riteni:**

Izmantojiet suku, lai noņemtu dubļus no riteņiem un nodrošinātu labu saķeri.



8.2 Komponentu nomaiņa

• **Asmeņu nomaiņa**

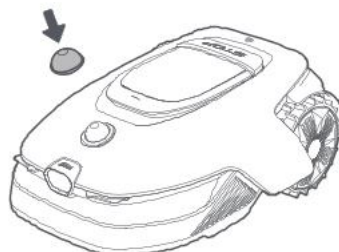
Lai asmeņi paliktu asi, lūdzu, regulāri tos nomainiet. Asmeņus ieteicams nomainīt ik pēc **6-8 nedēļām** vai ātrāk. Lūdzu, izmantojiet tikai Dreame oriģinālos asmeņus.

⚠ Brīdinājums. Lūdzu, izslēdziet robotu. Pirms asmeņu nomaiņas uzvelciet aizsargcimdus.

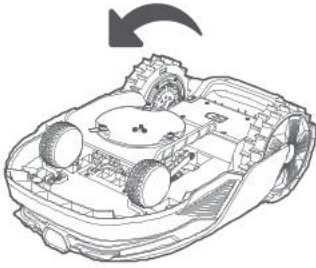
Piezīme. Lai nodrošinātu līdzsvarotu pļaušanas sistēmu, nomainiet visus trīs asmeņus vienlaikus.

1. Izslēdziet robotu.

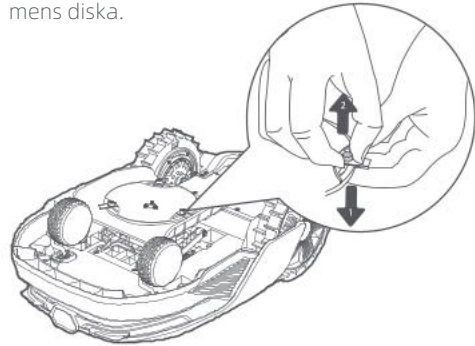
2. Uzlieciet LiDAR aizsargvāciņu.



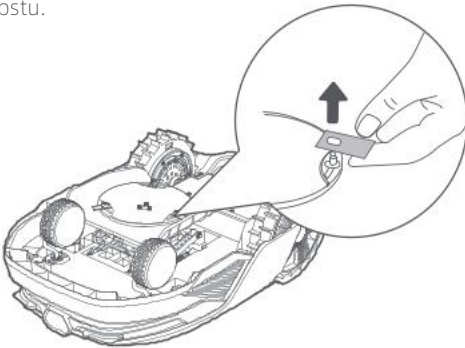
3. Novietojiet robotu uz mīksta virsmas un apgrieziet to otrādi.



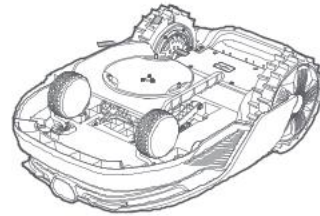
4. Noņemiet turētāju, nospiežot pogu zem asmens diska.



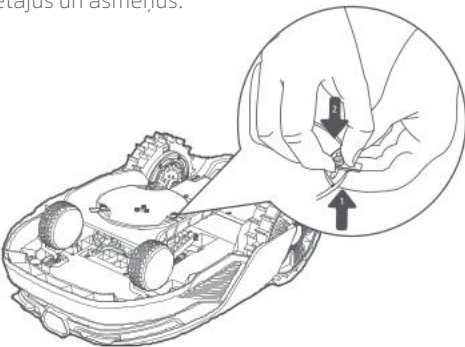
5. Noņemiet asmeni, salāgojot asmens atveri ar vārpstu.



6. Noņemiet 3 asmeņus un turētājus.



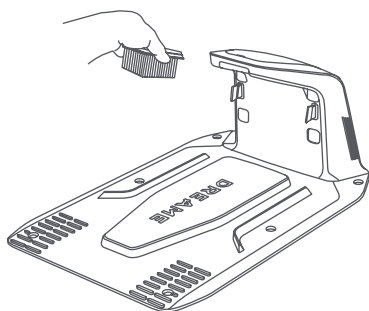
7. Nospiediet pogu zem asmens diska un salāgojiet turētāja atveri ar vārpstu, lai piestiprinātu turētājus un asmeņus.



8. Pārliecinieties, vai asmeņi var brīvi griezties.

• Tīrīšanas birstes nomainīšana

Kad LiDAR sensora tīrīšanas birste ir nolietota, tās sariņi var nospuroties vai sabojāties, ietekmējot tās tīrīšanas efektivitāti. Lūdzu, regulāri mainiet tīrīšanas birsti, lai uzturētu labu tīrīšanas rezultātu. Tīrīšanas birsti ieteicams nomainīt ik pēc **12 mēnešiem** vai ātrāk.







9 Akumulators

Ilgtermiņa uzglabāšanai uzlādējiet robotu ik pēc 6 mēnešiem, lai aizsargātu akumulatoru. Ierobežotā garantija neattiecas uz akumulatora bojājumiem, kas radušies pārmērīgas izlādes dēļ. Nelādējiet akumulatoru, ja apkārtējās vides temperatūra **pārsniedz 45 ° C** vai **ir zemāka par 6 ° C**. Akumulatora ilgtermiņa uzglabāšanas temperatūrai jābūt **no -10 līdz 35 ° C**. Lai samazinātu bojājumus, ieteicamā akumulatora uzglabāšanas temperatūra ir **no 0 līdz 25 ° C**.

Piezīme. Robota akumulatora darbības ilgums ir atkarīgs no lietošanas biežuma un darbības laika. Ja akumulators ir bojāts vai to nevar uzlādēt, nelietojiet novecojušu vai bojātu akumulatoru patvaļīgi. Lūdzu, ievērojiet vietējos pārstrādes noteikumus.

Zemas jaudas uzlādes režīms:

Kad ir aktivizēts zemas jaudas uzlādes režīms, funkcijas, kas nav saistītas ar uzlādi, tiks atspējotas (displejs un tīkls tiks izslēgti).

- Lai iespējotu zemas jaudas uzlādes režīmu, vienlaikus nospiediet un turiet nospiestu pogu  un pogu , un vienlaikus 5 reizes ātri nospiediet pogu . Dzirdēsiet balss norādi: ir ieslēgts zemas jaudas uzlādes režīms.
- Lai atspējotu zemas jaudas uzlādes režīmu, restartējiet robotu vai 5 reizes ātri nospiediet pogu .

10 Ziemas uzglabāšana

• Robots

1. Pirms robota izslēgšanas uzlādējiet akumulatoru pilnībā.
2. Pirms robotu uzglabājat ziemā, to rūpīgi notīriet.
3. Uzlieciet LiDAR aizsargvāciņu.
4. Uzglabājiet robotu sausā vietā, temperatūrā **virs 0 ° C**.

• Uzlādes stacija

Atvienojiet uzlādes staciju un glabājiet to sausā un vēsā vietā, kur nav tiešas saules gaismas.

Piezīme. Pēc ziemas uzglabāšanas lūdzu atkārtoti uzstādiet uzlādes staciju un ievietojiet tajā robotu, lai to uzlādētu. Ja uzlādēšanas staciju pārvietojat uz citu vietu, robots automātiski atjauninās stacijas atrašanās vietu, tiklīdz tas būs uzlādējies un atstājis staciju. Ja sastopaties ar pozicionēšanas kļūdām, jo jūsu dārzā ir notikušas būtiskas izmaiņas, ieteicams veikt teritorijas pārkartēšanu.

11 Transports

Tālas pārvadāšanas gadījumā pārlicinieties, vai robots ir izslēgts. Ieteicams izmantot oriģinālo iepakojumu. Lūdzu, uzlieciet LiDAR aizsargvāciņu.

 **Brīdinājums.** Pirms transportēšanas izslēdziet robotu.

 **Brīdinājums.** Paceliet robotu aiz aizmugurējā roktura, turot asmens disku prom no ķermeņa.

12 Problēmu novēršana

Problēma	Cēlonis	Risinājums
Robots nav savienots ar lietotni.	1. Robots neatrodas Wi-Fi signāla pārklājuma zonā vai Bluetooth darbības diapazonā. 2. Robots ir izslēgts vai tiek restartēts.	1. Pārbaudiet, vai robots ir pabeidzis ieslēgšanas procesu. 2. Pārbaudiet, vai maršrutētājs darbojas pareizi. 3. Pietuvojieties robotam, lai izveidotu Bluetooth savienojumu.
Robots pacelts.	Ritenis nav uz zemes.	1. Novietojiet robotu atpakaļ uz līdzenas virsmas. 2. Ievadiet PIN kodu robotā un apstipriniet. 3. Robots nevar šķērsot objektus, kas ir augstāki par 4 cm. Lūdzu, uzturiet zemi līdzenu vietā, kur tas darbojas.
Robots sasvēries.	Robots sasveras vairāk nekā 37°.	1. Novietojiet robotu atpakaļ uz līdzenas virsmas. 2. Ievadiet PIN kodu robotā un apstipriniet. 3. Robots nevar pārvietoties augšup slīpumā, kas pārsniedz 50% (27°).
Robots iestrēdzis.	Robots ir iestrēdzis un nespēj izkļūt.	1. Noņemiet apkārt esošos šķēršļus un mēģiniet vēlreiz. 2. Manuāli pārvietojiet robotu uz līdzenu un atvērtu vietu kartē un mēģiniet sākt uzdevumu vēlreiz. Ja šī problēma turpinās, lūdzu, mēģiniet atkārtoti, kad robots atrodas uzlādes stacijā. 3. Pārbaudiet, vai zemē nav bedru. Pirms pļaušanas aizpildiet bedres, lai robots neiesprūstu. 4. Pārbaudiet, vai apkārtējā zāle nav garāka par 10 cm. Varat pielāgot šķēršļu apiešanas augstumu vai izmantot rokas zāles pļāvēju, lai iepriekš nopļautu zāli un robots neiestrēgtu. 5. Ja robots bieži iestrēgst šajā vietā, varat to iestatīt kā aizliegto zonu.
Kreisā/labā aizmugurējā riteņa kļūda.	Ritenis nevar griezties vai ir problēmas ar riteņu motoru.	1. Notīriet aizmugurējos riteņus un pēc tam mēģiniet vēlreiz. 2. Ja šī kļūda atkārtojas, mēģiniet restartēt robotu. 3. Ja problēma atkārtojas, lūdzu, sazinieties ar pēcpārdošanas apkalpošanas dienestu.
Asmens disks nevar griezties.	Asmens disks nevar normāli griezties vai ir problēmas ar pļaušanas motoru.	1. Notīriet asmens disku un pēc tam mēģiniet vēlreiz. 2. Pārbaudiet, vai apkārtējā zāle nav garāka par 10 cm. Lai novērstu asmens diska bloķēšanos garā zālē, varat izmantot rokas zāles pļāvēju, lai zāli iepriekš nopļautu. 3. Pārbaudiet, vai zem asmens diska nav ūdens. Ja tāds ir, pārvietojiet robotu uz sausu vietu un pēc tam mēģiniet vēlreiz. 4. Ja šī kļūda atkārtojas, mēģiniet restartēt robotu. 5. Ja problēma atkārtojas, lūdzu, sazinieties ar pēcpārdošanas apkalpošanas dienestu.
Asmens disks nevar kustēties uz augšu vai uz leju.	Asmens disks nevar kustēties uz augšu vai uz leju.	1. Notīriet asmens disku un pēc tam mēģiniet vēlreiz. 2. Ja šī kļūda atkārtojas, mēģiniet restartēt robotu. 3. Ja problēma atkārtojas, lūdzu, sazinieties ar pēcpārdošanas apkalpošanas dienestu.

Problēma	Cēlonis	Risinājums
Asmens disks nevar pārvietoties uz sāniem.	Asmens disks nevar pārvietoties uz sāniem.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Notīriet pļaušanas sistēmu un noņemiet visus gružus vai svešķermeņus. 2. Ja šī kļūda atkārtojas, vispirms varat atspējot Edge-Master™ funkciju. 3. Ja problēma atkārtojas, lūdzu, sazinieties ar pēcpalīdzības apkalpošanas dienestu.
Bufera kļūda.	Priekšējais bufera sensors ir pastāvīgi aktivizēts.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Pārbaudiet, vai robots nav kaut kur iestrēdzis. 2. Viegli pieskarieties buferim un pārliecinieties, vai tas atlec atpakaļ. 3. Ja šī kļūda atkārtojas, mēģiniet restartēt robotu. 4. Ja problēma atkārtojas, lūdzu, sazinieties ar pēcpalīdzības apkalpošanas dienestu.
Uzlādes kļūda.	Robots dokojas uzlādes stacijā, bet uzlādes strāvai vai spriegumam ir problēma.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Pārbaudiet, vai uzlādes stacija ir pareizi pieslēgta strāvai. 2. Pārbaudiet, vai robota un uzlādes stacijas uzlādes kontakti ir tīri. 3. Pēc pārbaudes pabeigšanas mēģiniet atkārtoti dokot robotu uzlādes stacijā. 4. Ja problēma atkārtojas, lūdzu, sazinieties ar pēcpalīdzības apkalpošanas dienestu.
Akumulatora temperatūra ir pārāk augsta.	Akumulatora temperatūra ir $\geq 60\text{ }^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Lietojiet robotu vietās, kur apkārtējās vides temperatūra ir zemāka par $40\text{ }^{\circ}\text{C}$. Varat uzgaidīt, līdz akumulatora temperatūra automātiski pazeminās. 2. Varat izslēgt robotu un pēc kāda laika to restartēt. 3. Ja problēma atkārtojas, lūdzu, sazinieties ar pēcpalīdzības apkalpošanas dienestu.
Akumulatora temperatūra ir augsta.	Akumulatora temperatūra ir $\geq 45\text{ }^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Uzlāde var neizdoties, ja akumulatora temperatūra pārsniedz $45\text{ }^{\circ}\text{C}$. 2. Lietojiet robotu vietās, kur apkārtējās vides temperatūra ir zemāka par $40\text{ }^{\circ}\text{C}$.
Akumulatora temperatūra ir zema.	Akumulatora temperatūra ir $\leq 6\text{ }^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Uzlāde var neizdoties, ja akumulatora temperatūra ir zemāka nekā $6\text{ }^{\circ}\text{C}$. 2. Lietojiet robotu vietās, kur apkārtējās vides temperatūra ir augstāka par $6\text{ }^{\circ}\text{C}$.
LiDAR ir bloķēts.	LiDAR ir bloķēts (piemēram, LiDAR aizsargvāciņš nav noņemts).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Noņemiet LiDAR aizsargvāciņu un pēc tam mēģiniet vēlreiz. 2. Ja LiDAR robota virspusē ir ļoti netīrs, notīriet to ar bezvilnu drānu un pēc tam mēģiniet vēlreiz.
LiDAR darbības traucējumi.	LiDAR ir ļoti netīrs, vai ir sensora kļūda.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Pārbaudiet, vai LiDAR nav netīrs. Ja nepieciešams, notīriet to un pēc tam mēģiniet vēlreiz. 2. Ja šī kļūda atkārtojas, mēģiniet restartēt robotu. 3. Ja problēma atkārtojas, lūdzu, sazinieties ar pēcpalīdzības apkalpošanas dienestu.
LiDAR ir netīrs.	LiDAR ir netīrs.	Noslaukiet LiDAR sensoru robota virspusē ar tīru drānu. Pēc tīrīšanas uzturiet LiDAR sausu.

Problēma	Cēlonis	Risinājums
LiDAR temperatūra ir augsta.	LiDAR temperatūra ir $\geq 80^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Robots automātiski mēģinās atgriezties uzlādes stacijā, lai atdzistu. 2. Nodrošiniet, ka robots darbojas vides temperatūrā, kas ir zemāka par 40°C. 3. Novietojiet robotu ēnainā, vēsā un labi vēdināmā vietā. Trauksme tiks pārtraukta, kad temperatūra pazemināsies līdz normālam diapazonam. 4. Robots automātiski turpinās darbību, kad trauksme beigsies. 5. Ja problēma atkārtojas, lūdzu, sazinieties ar pēcpalīdzības apkalpošanas dienestu.
LiDAR temperatūra ir pārāk augsta.	LiDAR temperatūra ir $\geq 90^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. LiDAR ir izslēgts augstas temperatūras dēļ. 2. Nodrošiniet, ka robots darbojas vides temperatūrā, kas ir zemāka par 40°C. 3. Novietojiet robotu ēnainā, vēsā un labi vēdināmā vietā. Trauksme tiks pārtraukta, kad temperatūra pazemināsies līdz normālam diapazonam. 4. Ja problēma atkārtojas, lūdzu, sazinieties ar pēcpalīdzības apkalpošanas dienestu.
Robots ir pazudis.	Pozicionēšana ir zaudēta.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Pārbaudiet, vai LiDAR robota augšpusē nav netīrs. Netīrumi ietekmēs pozicionēšanu. 2. Manuāli pārvietojiet robotu uz atvērtu vietu kartē un mēģiniet sākt uzdevumu vēlreiz. 3. Ja pozicionēšana netiek atjaunota, lietotnē attālināti vadiet robotu atpakaļ uz uzlādes staciju un pēc tam sāciet pļaušanas uzdevumu.
Sensora kļūda.	Sensora kļūda.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Restartējiet robotu un mēģiniet vēlreiz. 2. Ja problēma atkārtojas, lūdzu, sazinieties ar pēcpalīdzības apkalpošanas dienestu.
Robots atrodas aizliegtajā zonā.	Robots atrodas aizliegtajā zonā.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Manuāli pārvietojiet robotu ārpus aizliegtās zonas un pēc tam mēģiniet vēlreiz. 2. Lietotnē attālināti vadiet robotu, lai to pārvietotu ārpus aizliegtās zonas, un pēc tam mēģiniet vēlreiz.
Robots atrodas ārpus kartes.	Robots atrodas ārpus kartes.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Manuāli pārvietojiet robotu kartē un pēc tam mēģiniet vēlreiz. 2. Lietotnē attālināti vadiet robotu atpakaļ kartē un pēc tam mēģiniet vēlreiz.
Ir aktivizēta avārijas apturēšana.	Uz robota ir nospiesta Stop poga.	Ievadiet PIN kodu robotā un apstipriniet.
Zems akumulatora uzlādes līmenis. Robots drīz tiks izslēgts.	Akumulatora uzlādes līmenis ir $\leq 10\%$.	Lai uzlādētu robotu, dokoiet to uzlādes stacijā.
Robots ir prom no kartes. Zādzības risks.	Robots ir prom no kartes.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ievadiet PIN kodu robotā un apstipriniet. 2. Varat atspējot ārpus kartes trauksmi lietotnes iestatījumos.

Problēma	Cēlonis	Risinājums
Neizdevās atgriezties uzlādes stacijā.	Robots nevar atrast uzlādes staciju, atgriežoties uzlādes stacijā.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Pārbaudiet, vai nav šķēršļu, kas bloķē robotu. Noņemiet šķēršļus un mēģiniet vēlreiz. 2. Lietotnē attālināti vadiet robotu atpakaļ uz uzlādes staciju.
Neizdevās dokot uzlādes stacijā.	Robots atrod uzlādes staciju, bet nespēj dokoties.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Pārbaudiet, vai stacijas atstarojošās plēves nav netīras vai aizsegta. 2. Pārbaudiet, vai stacijas priekšā nav šķēršļu. 3. Pārbaudiet, vai stacija nav pārvietota. 4. Pārbaudiet, vai pamatplate nav pārklāta ar biezu dubļu kārtu. 5. Pārbaudiet, vai stacija neatrodas slīpumā. 6. Pārbaudiet, vai stacijai ir strāva. 7. Palīdziet robotam dokoties uzlādes stacijā, izmantojot tālvadību vai manuāli.
Pozicionēšana neizdevās.	Pozicionēšana neizdodas, kad robots mēģina sākt pļaušanas uzdevumu.	<ol style="list-style-type: none"> 1. LiDAR var būt aizsegts. Manuāli pārvietojiet robotu uz līdzenu un atvērtu vietu kartē un mēģiniet sākt uzdevumu vēlreiz. 2. Ja šī kļūda turpinās, lūdzu, mēģiniet atkārtoti, kad robots ir dokots uzlādes stacijā.
Nepietiekama vieta pagriezienam stacijas priekšā.	Nepietiekama vieta pagriezienam stacijas priekšā.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ja stacija atrodas kartes malā vai tās iekšienē, pārliecinieties, vai starp stacijas pamatplates priekšējo daļu un kartes robežu ir vismaz 1 m brīvas vietas; pretējā gadījumā robots var nespēt veikt pagriezienus. 2. Pārvietojiet staciju vai mainiet karti sadaļā Kartes rediģēšana.
Ceļš ir bloķēts.	Ceļš ir bloķēts.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Pārbaudiet, vai ceļā nav iestatīta aizliegtā zona. 2. Pārbaudiet, vai nav šķēršļu, kas bloķē robotu. 3. Ja robots joprojām nevar šķērsot, izdzēsiet ceļu sadaļā Kartes rediģēšana un iestatiet jaunu.
Priekšējā kamera ir netīra.	Priekšējā kamera ir netīra.	Noslaukiet priekšējo kameru ar tīru drānu.
Ir problēma ar priekšējo kameru.	Ir problēma ar priekšējo kameru.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Noslaukiet priekšējo kameru ar tīru drānu. 2. Mēģiniet restartēt robotu. 3. Ja problēma atkārtojas, lūdzu, sazinieties ar pēcpārdošanas apkalpošanas dienestu.
Priekšējā kamera bloķēta.	Priekšējā kamera bloķēta.	Noslaukiet priekšējo kameru ar tīru drānu.
Automātiskās kartēšanas laikā rodas robežu noteikšanas kļūda.	Automātiskās kartēšanas laikā rodas robežu noteikšanas kļūda.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Pārliecinieties, vai apgaismojums ir piemērots, ne pārāk spilgts, ne pārāk vājš. 2. Pārliecinieties, vai laiks ir skaidrs, izvairieties no miglas un lietus. 3. Pārliecinieties, vai priekšējā kamera ir tīra un nav aizsegta. 4. Pārliecinieties, vai zemes virsma ir līdzena, jo nelīdzenumi var ietekmēt noteikšanu. 5. Ja robežu noteikšana joprojām neizdodas, pārslēdzieties uz tālvadības režīmu kartēšanai.

13 Specifikācijas

		A2 1200	A2 2000
Pamatinformācija	Produkta nosaukums	Dreame robotizētais zāles pļāvējs A2	
	Zīmols	Dreame	
	Modelis	MXXA8203	MXXA8202
	Izmēri	666 × 444 × 273 mm	
	Svars (ar akumulatoru)	16,1 kg	
Pļaušana	Ieteicamā darba kapacitāte	1200 m ²	2000 m ²
	Pļaušanas efektivitāte	Standarts: 800 m ² /dienā Efektīvi: 1600 m ² /dienā	Standarts: 1000 m ² /dienā Efektīvi: 2000 m ² /dienā
	Pļaušanas augstums	30–70 mm	
	Pļaušanas platums	22 cm	
	Uzlādes laiks ^[2]	52 min	65 min
Trokšņa emisija	Skaņas jaudas līmenis LWA	54 dB(A)	
	Skaņas jaudas nenoteiktība KWA	3 dB(A)	
	Skaņas spiediena līmenis LpA	46 dB(A)	
	Skaņas spiediena nenoteiktība KpA	3 dB(A)	
Darba apstākļi	Darba temperatūra	0~50 °C Ieteicams: 10~35 °C	
	Ilgtermiņa uzglabāšanas temperatūra	-10~35 °C Ieteicams: 0~25 °C	
	IP klasifikācija	Robots: IPX6 Uzlādes stacija: IPX4 Barošanas avots: IP67	
	Maksimālais slīpums pļaujamajai platībai	50% (27°)	
Savienojamība	Bluetooth frekvenču diapazons	2400,0–2483,5 MHz	
	Maks. RF jauda	802.11b: 16±2 dBm (11 Mb/s) 802.11g: 14±2 dBm (54 Mb/s) 802.11n: 13±2 dBm(HT20,HT40) Bluetooth: 7,49 dBm	
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400–2483,5 M)	
	Pievienotais pakalpojums ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

		A2 1200	A2 2000
Piedziņas motors	Braukšanas ātrums ar tālvadību	0,45 m/s-0,8 m/s	
	Braukšanas ātrums pļaušanas laikā	Standarts: 0,35 m/s Efektīvs: 0,6 m/s	
	Motora tips	Rumbas motors	
Pļaušanas motors	Ātrums	2200/min	
Akumulators (robots)	Akumulatora modelis	MBPA10	MBPA14
	Akumulatora tips	Litija jonu akumulators	
	Nominālā ietilpība	4000 mAh	5000 mAh
	Nominālais spriegums	18 V līdzstrāva	
Barošanas avots	Lādētāja modelis	MPAA10/MPAA20	
	Ievades spriegums	100-240 V maiņstrāva	
	Izejas spriegums	20 V līdzstrāva	
	Izejas strāva	3 A	
Uzlādes stacija	Uzlādes stacijas modelis	MCA10	
	Ievades spriegums	20 V līdzstrāva	
	Izejas spriegums	20 V līdzstrāva	
	Ievades strāva	3 A	
	Izejas strāva	3 A	
Piederumi	Rezerves asmeņi un turētāji	9/3	
	Asmens modelis	MBKA10/MQBA10	

Standarti	Josla	Augš- upraide (MHz)	Lejupraide (MHz)	Maks. RF izejas jaua	GNSS	Frekvenču josla		
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/Gali- leo/QZSS	1559 - 1592 MHz		
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2				
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2				
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2				
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2				
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2				
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2				
	41	2496 - 2690	2496 - 2690	23 ± 2				
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/Gali- leo/QZSS	1559 - 1592 MHz		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
WCDMA	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2			GPS/ GLONASS/ BDS/Gali- leo/QZSS	1559 - 1592 MHz
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				

[2] Uzlādes laiks tiek piemērots, ja robots automātiski atgriežas uzlādes stacijā, kad akumulatora uzlādes līmenis ir zems.

[3] Ietvertās valstis/reģioni: Albānija, Andora, Austrija, Beļģija, Bosnija un Hercegovina, Bulgārija, Horvātija, Kipra, Čehija, Dānija, Igaunija, Somija, Francija, Vācija, Grieķija, Gērnija, Ungārija, Islande, Īrija, Itālija, Kosova, Latvija, Lihtenšteina, Lietuva, Luksemburga, Maķedonija, Malta, Moldova, Monako, Melnkalne, Nīderlande, Norvēģija, Polija, Portugāle, Rumānija, Serbija, Slovākija, Slovēnija, Spānija, Zviedrija, Šveice, Apvienotā Karaliste, Ukraina.

Piezīme. Specifikācijas var mainīties, jo mēs nepārtraukti uzlabojam savu produktu. Jaunāko informāciju varat atrast mūsu tīmekļa vietnē <https://global.dreametech.com>.

Originalios instrukcijos

Turinys

1 Saugos instrukcijos	P357
2 Gaminio pristatymas	P361
3 Įrengimas	P364
4 Paruošimas pirmam naudojimui	P366
5 Žemėlapiu sudarymas sode	P372
6 Veikimas	P377
7 „Dreamehome“ programėlė	P380
8 Priežiūra	P383
9 Akumuliatorius	P387
10 Laikymas žiemą	P387
11 Transportavimas	P387
12 Trikčių šalinimas	P388
13 Specifikacijos	P392

1 Saugos instrukcijos

1.1 Bendrosios saugos instrukcijos

- Prieš naudodami gaminį, atidžiai perskaitykite ir įsisavinkite naudotojo vadovą.
- Naudokite tik „Dreame“ rekomenduojamą įrangą su šiuo gaminiu. Bet kokio kito pobūdžio naudojimas yra neteisingas.
- Neleiskite vaikams būti šalia mašinos arba su ja žaisti, kai ji veikia.
- Nenaudokite gaminio tose vietose, kuriose žmonės nežino apie jo buvimą.
- Nebėkite, kai gaminį valdote rankiniu būdu naudodami „Dreamehome“ programėlę. Visada eikite, žiūrėkite, kur žengiate nuokalnėse, ir visada išlaikykite pusiausvyrą.
- Nenaudokite gaminio, kai darbo srityje yra žmonių, ypač vaikų ar gyvūnų.
- Jei gaminį naudojate viešose vietose, aplink darbo sritį pastatykite įspėjamuosius ženklus su šiuo tekstu: „Įspėjimas! Automatinė vejapjovė! Nesiartinkite prie mašinos! Prižiūrėkite vaikus!“
- Naudodami gaminį, dėvėkite tvirtą avalynę ir ilgas kelnes.
- Siekdami išvengti gaminio sugadinimo ir nelaimingų atsitikimų, susijusių su transporto priemonėmis ir asmenimis, neįrenkite darbo sričių ir transportavimo takų viešose vietose.
- Nelieskite judančių pavojingų dalių, pvz., peilių disko, kol jos visiškai nesustojo.
- Sužalojimų ar nelaimingų atsitikimų atveju kreipkitės į gydytoją.
- Prieš šalindami užsikimšimus, atlikdami priežiūrą arba tikrindami gaminį, jį išjunkite **OFF**. Jei gaminys neįprastai vibruoja, prieš paleisdami iš naujo patikrinkite, ar jis nėra pažeistas. Nenaudokite gaminio, jei kuri nors jo dalis yra sugedusi.
- Neįrenkite pagrindinio kabelio vietose, kur gaminys gali jį nupjauti. Vadovaukitės pateiktomis kabelio įrengimo instrukcijomis.
- Norėdami įkrauti gaminį, naudokite tik pakuotėje pateiktą įkrovimo stotelę. Netinkamas naudojimas gali sukelti elektros smūgį, perkaitimą arba korozinių skysčių išsiliejimą iš akumuliatoriaus. Jei išsiliejo elektrolitas, nuplaukite vandeniu / neutralizuojančia medžiaga ir kreipkitės į gydytoją, jei korozinio skysčio pateko į akis.
- Prijungdami pagrindinį kabelį prie elektros lizdo, naudokite liekamosios srovės įtaisą (RCD) su maksimalia išjungimo srove 30 mA.
- Naudokite tik „Dreame“ rekomenduojamus originalius akumuliatorius. Naudojant neoriginalius akumuliatorius, gaminio saugumas negali būti garantuotas. Nenaudokite pakartotinai neįkraunamų akumuliatorių.
- Laikykitės ilginamuosius laidus atokiau nuo judančių pavojingų dalių, kad išvengtumėte laidų pažeidimų, dėl kurių gali įvykti sąlytis su įtampa turinčiomis dalimis.
- Šiame dokumente pateiktos iliustracijos yra tik informacinio pobūdžio. Atsižvelkite į realius gaminius.
- Niekada neleiskite naudotis mašina vaikams, asmenims su ribotomis fizinėmis, jutiminėmis ar protinėmis galimybėmis, patirties ir žinių stokojantiems asmenims arba asmenims, nesusipažinusiems su šiomis instrukcijomis. Vietos teisės aktai gali riboti operatoriaus amžių.
- Neprijunkite ir nelieskite pažeisto kabelio, kol jis nebus atjungtas nuo elektros lizdo. Jei kabelis pažeidžiamas naudojimo metu, ištraukite kištuką iš elektros lizdo. Susidėvėjęs arba pažeistas kabelis didina elektros smūgio pavojų ir turi būti pakeistas aptarnaujančio personalo.
- Nestumkite gaminio stipriai ar greitai, nes tai gali jį sugadinti.
- Siekiant užtikrinti atitiktį reikalavimams dėl radijo dažnių poveikio, tarp įrenginio ir žmogaus turi būti išlaikomas 35 cm atstumas.
- Akumuliatoriui įkrauti naudokite tik su šiuo prietaisu pateiktą nuimamą maitinimo bloką.

1.2 Saugos instrukcijos įrengimui

- Neįrenkite įkrovimo stotelės vietose, kuriose žmonės gali už jos užkliūti.
- Neįrenkite įkrovimo stotelės vietose, kuriose yra stovinčio vandens pavojus.
- Neįrenkite įkrovimo stotelės, įskaitant visus priedus, arčiau nei 60 cm atstumu nuo bet kokių degių medžiagų. Įkrovimo stotelės ir maitinimo šaltinio gedimas ar perkaitimas gali kelti gaisro pavojų.

1.3 Saugos instrukcijos naudojimui

- Laikykite rankas ir kojas atokiau nuo besisukančių peilių. Kai gaminys jungtas, nelaikykite rankų ar kojų šalia jo ar po juo.
- Nekeikite ir nejudinkite gaminio, kai jis įjungtas.
- Naudokite stovėjimo režimą arba gaminį išjunkite **OFF**, kai darbo srityje yra žmonių, ypač vaikų ar gyvūnų.
- Įsitikinkite, kad ant vejos nėra jokių daiktų, pvz., akmenų, šakų, įrankių ar žaislų. Priešingu atveju, peiliams susilietus su koku nors objektu, jie gali būti pažeisti.
- Nedėkite daiktų ant gaminio ar įkrovimo stotelės.
- Nenaudokite gaminio, jei neveikia STOP mygtukas.
- Venkite gaminio susidūrimų su žmonėmis ar gyvūnais. Jei žmogus ar gyvūnas patenka į gaminio veikimo taką, nedelsdami jį sustabdykite.
- Kai gaminys nenaudojamas, visada jį išjunkite **OFF**.
- Nenaudokite gaminio vienu metu su iššokančiu purkštuvu. Norėdami užtikrinti, kad gaminys ir iššokantys purkštuvai neveiktų tuo pačiu metu, naudokite tvarkaraščio funkciją.
- Neįrenkite jungčių kanalo ten, kur įrengti iššokantys purkštuvai.
- Nenaudokite gaminio, jei darbo srityje yra stovinčio vandens, pvz., per stiprių lietu ar susidarius vandens baltymams.

1.4 Saugos instrukcijos priežiūrai

- Išjunkite gaminį **OFF**, kai atliekate priežiūrą.
- Išplovę gaminį padėkite jį ant žemės įprasta padėtimi, o ne apverstą.
- Neapverskite gaminio valydami jo korpusą. Jei apversite jį valymo tikslais, po to būtina pastatykite jį į tinkamą padėtį. Šios atsargumo priemonės būtina laikytis, kad vanduo nepatektų į variklį ir nesutrikdytų jo normalios veiklos.
- Prieš valydami ar atlikdami įkrovimo stotelės priežiūrą, atjunkite kištuką nuo įkrovimo stotelės arba išjunkite įrenginį.
- Nenaudokite aukšto slėgio plovimo įrenginio arba tirpiklių gaminiui valyti.

1.5 Akumulatoriaus sauga

Ličio jonų akumulatoriai gali sprogti arba sukelti gaisrą, jei jie bus išardyti, įvyks trumpasis jungimas, į juos pateks vandens arba jie bus veikiami ugnies ar aukštos temperatūros. Elkitės su jais atsargiai, neišardykite ir neatidarykite akumulatoriaus, venkite bet kokios elektrinės / mechaninės žalos. Laikykite juos atokiau nuo tiesioginių saulės spindulių.

1. Naudokite tik gamintojo pateiktą akumulatoriaus įkroviklį ir maitinimo šaltinį. Netinkamo įkroviklio ir maitinimo šaltinio naudojimas gali sukelti elektros smūgį ir (arba) perkaitimą.

2. **NEBANDYKITE REMONTUOTI AR MODIFIKUOTI AKUMULIATORIŲ!** Bandydami remontuoti galite patirti rimtų sužalojimų įvykus sprogimui ar elektros smūgiui. Jei atsiranda nuotėkis, išsiskiriantys elektrolitai yra koroziniai ir toksiški.




3. Šiame prietaise yra akumulatoriai, kuriuos gali keisti tik kvalifikuoti specialistai.

1.6 Liekamoji rizika

Siekdami išvengti sužalojimų, keisdami peilius dėvėkite apsaugines pirštines.

1.7 Simboliai ir lipdukai

	<p>ĮSPĖJIMAS - Prieš pradėdami naudoti mašiną, perskaitykite naudojimo instrukcijas.</p>
	<p>ĮSPĖJIMAS - Dirbdami laikykitės saugaus atstumo nuo mašinos.</p>
	<p>ĮSPĖJIMAS - Prieš atlikdami darbus su mašina ar ją keldami, išjunkite įrenginį.</p>
	<p>ĮSPĖJIMAS - Nesivažinėkite mašina.</p>
	<p>ĮSPĖJIMAS - Šio gaminio negalima išmesti kaip įprastų buitinių atliekų. Užtikrinkite, kad gaminys būtų atiduotas perdirbimui pagal vietos teisės aktų reikalavimus.</p>
	<p>Šis gaminys atitinka galiojančias EB direktyvas.</p>
	<p>III klasė</p>

	Prieš įkrovimą, perskaitykite instrukcijas.
	Nuolatinė srovė
	II klasė

NAUDOJIMO PASKIRTIS

Sodo gaminys skirtas namų vejos pjovimui. Jis sukonstruotas dažnam pjovimui, kad veja būtų sveikesnė ir gražesnė nei bet kada anksčiau. Priklausomai nuo jūsų vejos apimties, vejojė gali būti užprogramuota veikti bet kuriuo laiku ir bet koku dažnumu. Ji neskirta kasimui, šlavimui ar sniego valymui.



Šiuo dokumentu „TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd.“ pareiškia, kad radijo ryšio įrangos modelis „Dreame“ MXXA8203 / MXXA8202 atitinka Direktyvos 2014/53/ES reikalavimus. Visas ES atitikties deklaracijos tekstas yra pateiktas šiuo interneto adresu: <https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity>

Gaminys atitinka Jungtinės Karalystės PSTI reglamentus; visas atitikties deklaracijos tekstas yra pateiktas šiuo internetiniu adresu: <https://global.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>. Išsamus elektroninis vadovas pateiktas adresu <https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Tinklo saugumo pranešimas

Siekiant užtikrinti saugų šio įrenginio veikimą tinklu sujungtoje aplinkoje, pateikiama ši informacija:

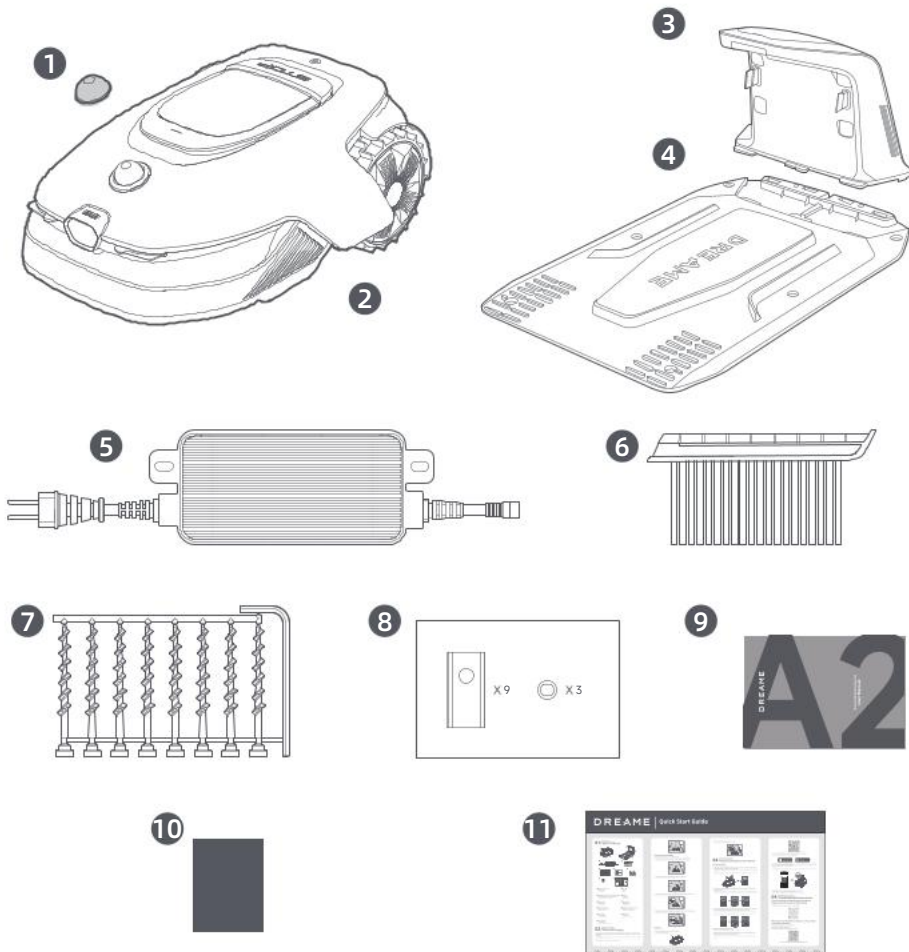
Šis įrenginys turi keletą tinklo ryšio galimybių, įskaitant eternetu prievadą (RJ-45), „Wi-Fi“ belaidžio ryšio modulį ir USB derinimo sąsają. Paleidus įrenginį, pagal numatytuosius nustatymus įjungiamos šios tinklo paslaugos:

- **Tinklo konfigūracijos paslauga (HTTP/HTTPS):** laukia 80 (HTTP) ir 443 (HTTPS) prievadų užklausų įrenginio konfigūracijos ir būsenos stebėjimui. Siekiant išvengti informacijos nutekėjimo, rekomenduojama iškart po įdiegimo išjungti HTTP paslaugą, įjungti tik HTTPS ir įdiegti patikimą TLS sertifikatą.
- **Įrenginio transliavimas (mDNS/SSDP):** naudojamas automatiniam aptikimui, transliuojant įrenginio informaciją vietiniame tinkle (LAN). Jei tai nėra būtina, rekomenduojama išjungti šias paslaugas, siekiant sumažinti nuskaitymo riziką.
- **USB sąsaja:** naudojama vietiniams programinės įrangos atnaujinimams ir registro gavimo operacijoms. Kai įjungtas derinimo režimas, gali būti atskleistos sistemos failų prieigos teisės. Rekomenduojama apriboti naudojimą tik įgaliotam personalui ir išjungti šią sąsają, kai įrenginiui neatliekama priežiūra.

Išsamios informacijos apie konfigūravimo procedūras pateikta skyriuje „*Paruošimas pirmam naudojimui*“.

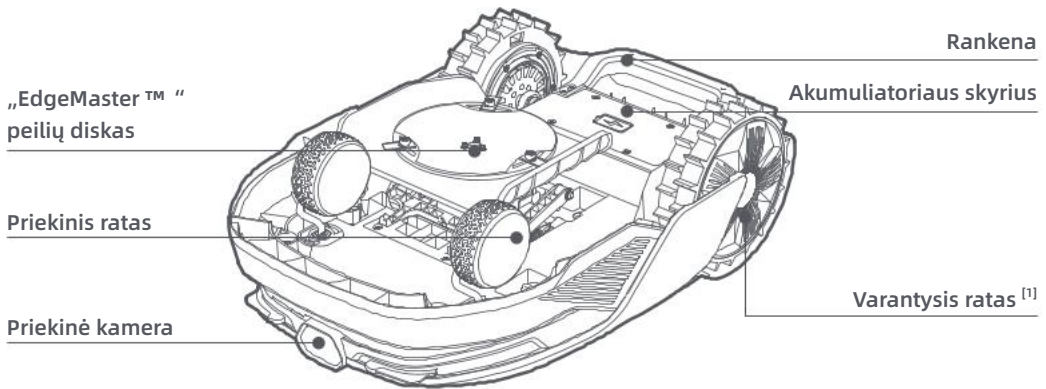
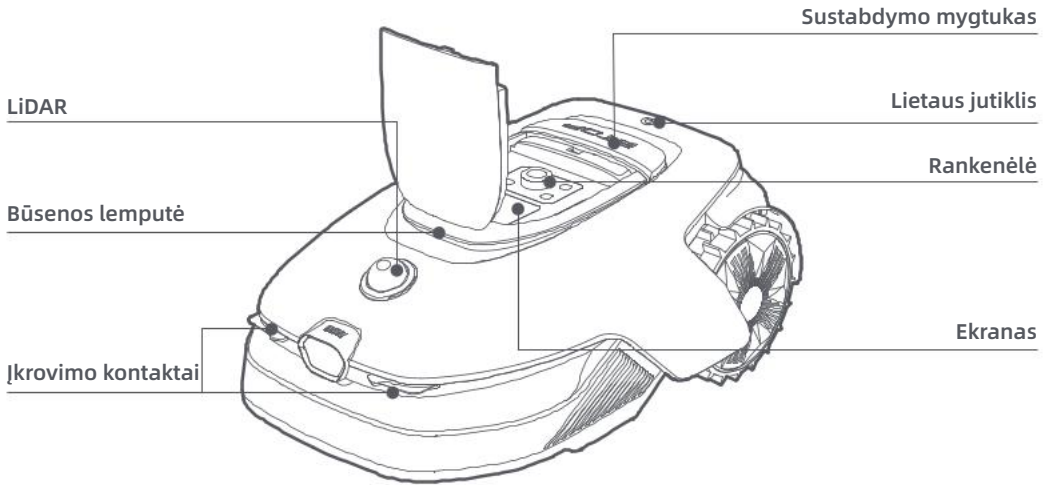
2 Gaminio pristatymas

2.1 Dėžutės turinys



- 1 LiDAR apsauginis dangtelis
- 2 Robotas
- 3 Įkrovimo bokštas
(su 10 m ilgio ilginamuoju kabeliu)
- 4 Pagrindo plokštė
- 5 Maitinimo šaltinis
- 6 Valymo šepetėlis
- 7 Varžtai × 8, šešiakampis raktas
- 8 Atsarginiai peiliai × 9 ir laikikliai × 3
- 9 Naudotojo vadovas
- 10 Nepūkuotas audinys
- 11 Trumpas darbo pradžios vadovas

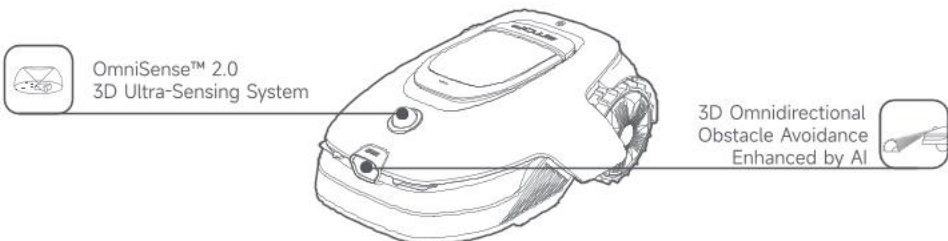
2.2 Gaminio apžvalga



[1] Įrengtas su ratų varikliais.

2.3 „OmniSense™ 2.0“: 3D ultra jautrumo sistema su DI kamera


Aukštesnio lygio vejos priežiūra su „OmniSense™ 2.0“ – novatoriška 3D ultra jautrumo sistema, kurioje įrengta algoritmu pagrindu veikianti HDR kamera, užtikrinanti išsamesnį ir detalesnį sodo 3D aplinkos suvokimą.



2.4 Ryšio paslauga su GPS ir 4G ryšiu

Robote įrengta ryšio paslauga, kuri užtikrina prisijungimą prie 4G mobiliojo ryšio tinklo.

Ryšio paslaugos aktyvinimas

Įjunkite robotą ir ryšio paslauga aktyvuosis automatiškai. Roboto ekrane ir programėlėje įsijungs  - tai rodo, kad aktyvinimas pavyko. Programėlės srityje **Ryšiai** galite peržiūrėti ryšio paslaugos naudojimo būseną.

Aktyvius ryšio paslaugą, galite nuotoliniu būdu stebėti roboto būseną ir pradėti pjovimo darbus be „Wi-Fi“ ryšio. Be to, integruotas GPS suteikia galimybę stebėti tiksliai buvimo vietą ir apsaugoti robotą nuo va-gystės. Galite bet kuriuo metu ir iš bet kurios vietos stebėti jo buvimo vietą ir gauti pranešimus, jei jis pajuda už nustatytą žemėlapiu ribų.

Ryšio paslauga teikiama nemokamai pirmus metus po aktyvinimo. Norėdami pratęsti paslaugą pasibaigus jos galiojimo laikui, susisiekite su „Dreame“ garantinio aptarnavimo komanda el. paštu dreamesupport@dreame.tech.

2.5 Jutikliai

Pavadini-mas	Aprašymas
LiDAR	Gauna informaciją apie aplinką ir padeda nustatyti roboto padėtį, išvengti kliūčių bei aptikti vandenį ir nešvarumus. Aptikimo nuotolis (esant 100 klx): 40 m esant 10 % atspindžio koeficientui; 70 m esant 80 % atspindžio koeficientui Matymo laukas: 360° (horizontaliai) × 59° (vertikalčiai)
Priekinė kamera	Aptinka kliūtis, vejos ribas ir žmogaus buvimą. Matymo kampas: 89° (horizontaliai), 58° (vertikalčiai), 97° (įstrižai) Skiriamoji geba: 2 MP
GPS	Naudodamiesi programėle galite stebėti roboto buvimo vietą realiuoju laiku „Google Maps“ žemėlapiuose.

3 Įrengimas

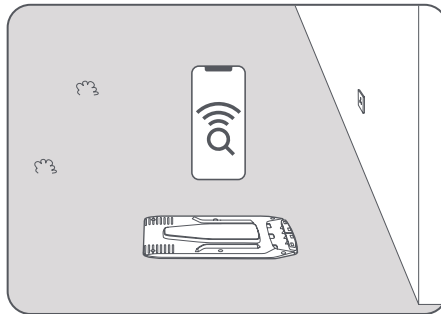
3.1 Pasirinkite tinkamą vietą

• Įkrovimo stotelę pastatykite ant lygaus paviršiaus netoli vejos krašto ir elektros lizdo. Pastatykite ją srityje, kurioje yra stiprus „Wi-Fi“ signalas.

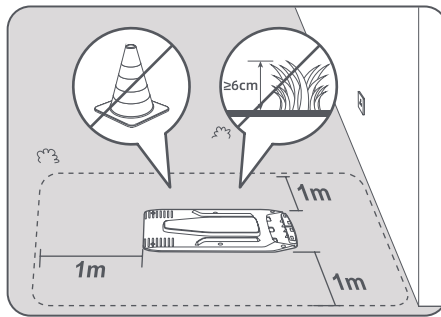
Pastaba. Norėdami patikrinti vietos „Wi-Fi“ signalo stiprumą, naudokite savo mobilųjį įrenginį. Stiprus „Wi-Fi“ signalas užtikrina stabilų ryšį tarp roboto ir programėlės.

Svarbu. Įsitinkinkite, kad žemė yra pakankamai minkšta varžtamams įsukti.

Svarbu. Jei įkrovimo stotelė yra nuolydyje, įsitinkinkite, ar jis nėra pernelyg staigus, kad robotas neslystų atgal ir galėtų prie jos prisijungti.

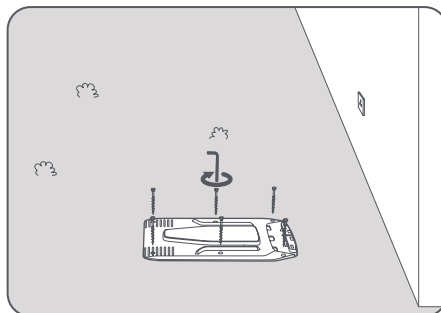


• Palikite bent **1 m** laisvos erdvės be kliūčių kairėje, dešinėje ir priešais įkrovimo stotelę. Įsitinkinkite, kad aplink vietą esanti žolė yra trumpesnė nei **6 cm**. Jei žolė yra aukštesnė, pirmiausia ją nupjaukite stumiamąja vejapjove. Dėl aukštos žolės robotui gali būti sunku grįžti į įkrovimo stotelę.

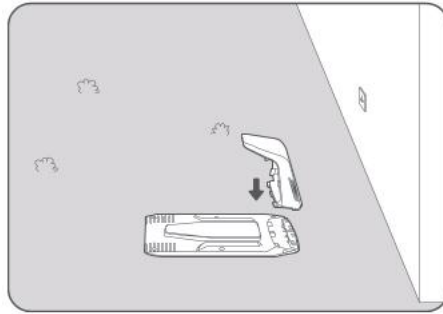


3.2 Įkrovimo stotelės įrengimas

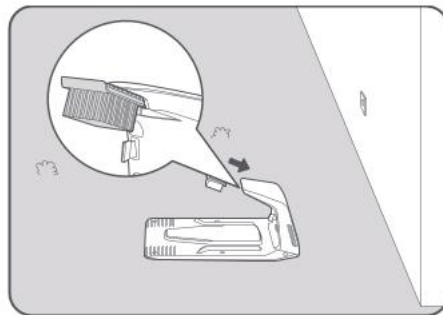
❶ Pritvirtinkite pagrindo plokštę prie žemės naudodami pateiktus varžtus ir šešiakampį raktą.



- 2 Įstatykite įkrovimo bokštą į pagrindo plokštę, kol išgirsite spragtelėjimą.

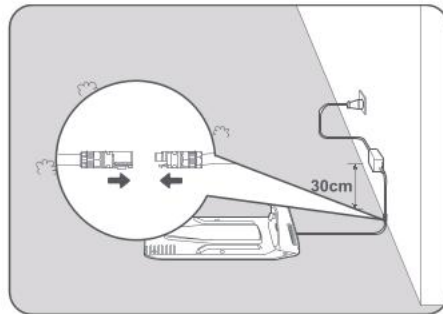


- 3 Įstatykite valymo šepetėlį į įkrovimo bokštą, sulygiuodami liežuvelį su anga.

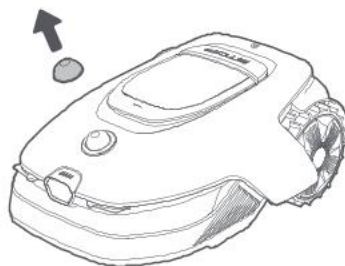


- 4 Prijunkite maitinimo šaltinį prie ilginamojo laido, tada prijunkite prie elektros lizdo. Maitinimo šaltinį laikykite ne mažiau kaip **30 cm** virš žemės.

Pastaba. Kai tiekiamas maitinimas, įkrovimo stotelės LED indikatorius bus **pastoviai mėlynas**.



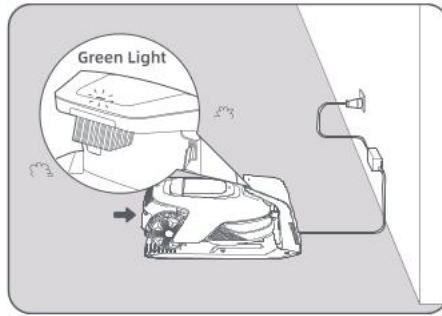
- 5 Nuimkite LiDAR apsauginį dangtelį.



6 Įstatykite robotą į įkrovimo stotelę, kad krautųsi. Įsitinkinkite, kad roboto ir įkrovimo stotelės įkrovimo kontaktai yra tinkamai prijungti.

Pastaba. Kai robotas yra sėkmingai kraunamas įkrovimo stotelėje, indikatorius lemputė **mirksės žaliai**.

Pastaba. Jei norite pridėti garažą papildomai apsaugai, naudokite atitinkamą „Dreame“ garažą, kurį galite įsigyti vietos parduotuvėse arba internetu. Naudojant ne „Dreame“ garažą, gali kilti problemų pakartotinio įkrovimo metu.

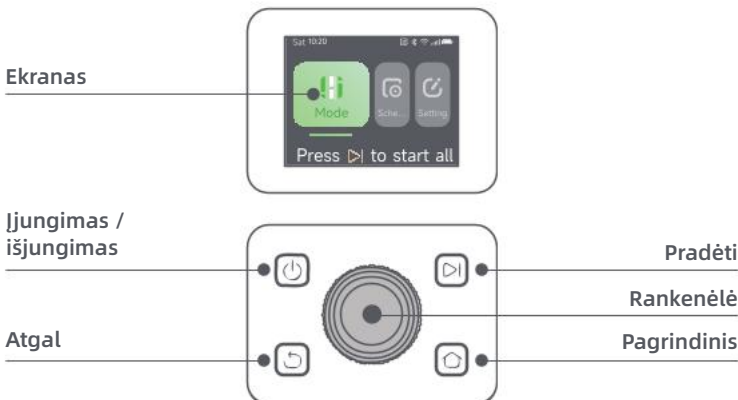


LED indikatorius įkrovimo stotelėje







LED indikatorius šviesos spalva	Reikšmė
Mirksinti / pastovi raudona	1. Problema su įkrovimo stotele (pavyzdžiui, problema su įkrovimo srove ar įtampa). 2. Robotas prisijungia prie įkrovimo stotelės, bet įkrovimas vyksta neįprastai (pavyzdžiui, įvyksta įkrovimo kontaktų trumpasis jungimas).
Pastovi mėlyna	Įkrovimo stotelei tiekiamas maitinimas. Robotas ne įkrovimo stotelėje.
Mirksinti žalia	Robotas kraunamas įkrovimo stotelėje.
Pastovi žalia	Robotas visiškai įkrautas įkrovimo stotelėje.

4 Paruošimas pirmam naudojimui














4.1 Susipažinimas su valdymo skydeliu



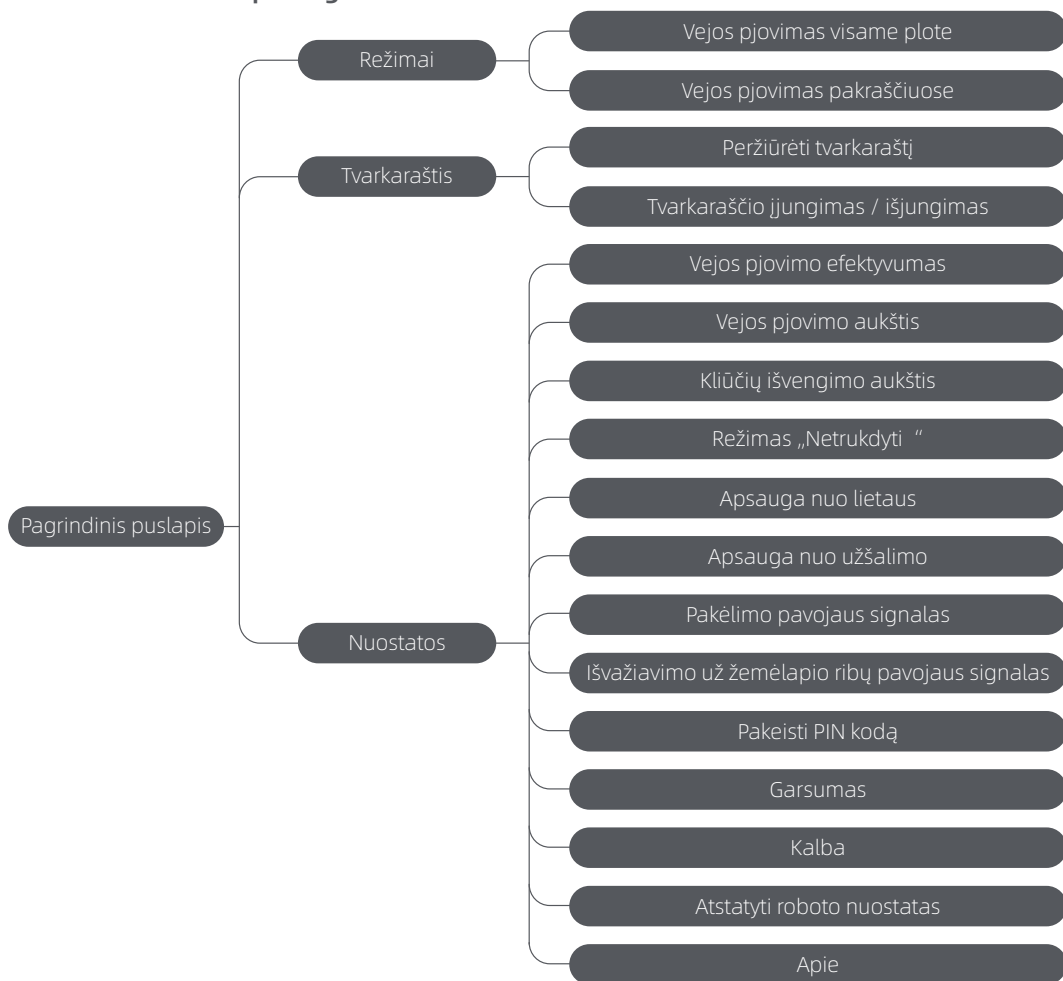
Ekranas

Piktograma	Būsena
	Akumuliatoriaus įkrovimo lygis (rodo esamą akumuliatoriaus įkrovimo lygį.)
	Vyksta įkrovimas (robotas sėkmingai prisijungia prie įkrovimo stotelės.)
	„Bluetooth“ (robotas prisijungęs prie programėlės per „Bluetooth“.)
	„Wi-Fi“ (robotas prisijungęs prie programėlės per „Wi-Fi“ tinklą.)
	Ryšio paslauga (ryšio paslauga aktyvuota.)
	Tvarkaraštis (užduotis numatyta šiandienai, bet dar nepradėta.)

Valdikliai

Mygtukas	Funkcija
Įjungimas / Išjungimas 	Norėdami įjungti / išjungti robotą, laikykite nuspaudę mygtuką  2 sekundes. Įsitikinkite, kad jis ne įkrovimo stotelėje.
Pradėti 	Norėdami pradėti vejos pjovimą visame plote arba tęsti pristabdytas užduotis, paspauskite  mygtuką, tada per 5 sekundes uždarykite dangtį. Jei dangtelis nebus uždarytas per 5 sekundes, užduotis bus atšaukta.
Pagrindinis 	Norėdami robotą grąžinti į įkrovimo stotelę krautis, paspauskite mygtuką  , tada per 5 sekundes uždarykite dangtelį. Jei dangtelis nebus uždarytas per 5 sekundes, užduotis bus atšaukta.
Atgal 	Norėdami pereiti meniu sąrašui aukščiau, paspauskite  mygtuką.
Rankenėlė	Norėdami patvirtinti pasirinkimą meniu, paspauskite rankenėlę.
	Norėdami įjungti „Bluetooth“ susiejimo režimą, laikykite nuspaudę rankenėlę 3 sekundes.
	Norėdami naršyti meniu, sukite rankenėlę pagal laikrodžio rodyklę / prieš laikrodžio rodyklę.
Pradėti + Atgal	Norėdami atstatyti gamyklinius roboto nustatymus, kartu nuspauskite  mygtuką ir  mygtuką, ir palaikykite 3 sekundes. PIN kodas nebus ištrintas.
Pagrindinis + Atgal	Norėdami patekti į nuostatų puslapį Apie , kartu nuspauskite  mygtuką ir  mygtuką, ir palaikykite 3 sekundes. Puslapis „Apie“ išnyks po 5 sekundžių.
Rankenėlė + Atgal	Norėdami atstatyti PIN kodą, kartu paspauskite rankenėlę ir  mygtuką, ir palaikykite 3 sekundes.
Sustabdyti	Norėdami atidaryti viršutinį dangtelį ir sustabdyti robotą, paspauskite mygtuką Sustabdyti . Norint tęsti operaciją, reikia įvesti PIN kodą valdymo skydelyje.

Meniu struktūros apžvalga



*Galima atnaujinti priklausomai nuo programinės įrangos versijos.

Roboto būsenos lemputė

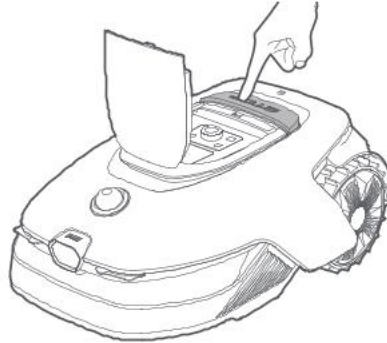
Spalva	Reikšmė
Pastovi raudona	Įvyko klaida.
Pastovi mėlyna	Robotas veikia budėjimo režimu.
Mirksinti mėlyna	Robotas atlieka užduotį arba yra sustabdytas.
Mirksinti žalia	Robotas kraunamas įkrovimo stotelėje.
Pastovi žalia	Akumulatorius visiškai įkrautas.
Mirksinti geltona	1. Robotas veikia patruliavimo režimu. 2. Tikralaikis vaizdo įrašas iš priekinės kameros rodomas per programėlę.

Pastaba. Roboto lempučių aktyvinimo laikotarpį ir scenarijus galite pritaikyti dalyje **Nuostatos > Apšvietimas**.

4.2 Pradinės nuostatos

Prieš pirmą kartą įjungiant robotą, reikia atlikti keletą pagrindinių nuostatų, kad robotas būtų paruoštas darbui.

- 1 Norėdami atidaryti viršutinį dangtelį, paspauskite mygtuką **Sustabdyti**.



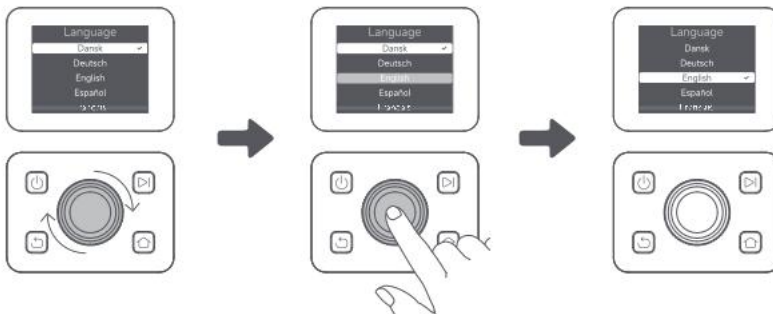
- 2 Norėdami įjungti robotą, valdymo skydelyje nuspauskite ir palaikykite  mygtuką 2 sekundes.

Pastaba. Robotas automatiškai įsijungs, kai prisijungs prie įkrovimo stotelės.



- 3 Pasirinkite pageidaujama kalbą

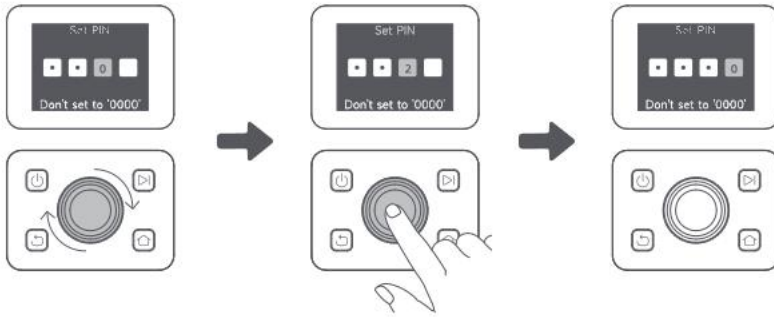
Norėdami pasirinkti kalbą, pasukite rankenėlę pagal laikrodžio rodyklę, kad eitumėte žemyn, arba prieš laikrodžio rodyklę, kad eitumėte aukštyn. Norėdami patvirtinti, paspauskite rankenėlę.



- 4 Nustatykite PIN kodą

1. Norėdami pasirinkti skaičių nuo 0 iki 9, pasukite rankenėlę. Norėdami padidinti skaičių, sukite pagal laikrodžio rodyklę, o norėdami sumažinti – prieš laikrodžio rodyklę. Norėdami patvirtinti ir nustatyti kitą skaitmenį, paspauskite rankenėlę. Norėdami pakeisti ankstesnį skaitmenį, pasukite rankenėlę prieš laikrodžio rodyklę, kol skaičius taps 0, ir pasukite ją dar vieną kartą.

Svarbu. Nenustatykite PIN kodo „0000“.



2. Norėdami užbaigti PIN kodo nustatymą, įveskite PIN kodą dar kartą.

Pastaba. Jei du slaptažodžiai nesutampa, nustatykite naują slaptažodį iš naujo.

5 Prijunkite robotą prie interneto

Norėdami atsisiųsti programėlę „Dreamehome“ į savo mobilųjį įrenginį, nuskaitykite QR kodą. Baigę įdiegimą susikurkite paskyrą ir prisijunkite.



Taip pat galite atsisiųsti programėlę „Dreamehome“ iš „App Store“ arba „Google Play“.



Prieš atliekant tinklo nustatymą:

- Įsitinkite, kad robotas ir jūsų mobilusis įrenginys yra prijungti prie to paties „Wi-Fi“ tinklo.
- Įsitinkite, kad jūsų mobilusis įrenginys yra ne toliau kaip **10 m** nuo roboto.
- Įjunkite „Bluetooth“ funkciją savo mobiliajame įrenginyje.

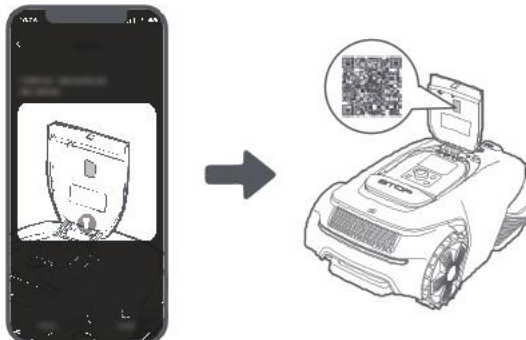
1. Atidarykite programėlę „Dreamehome“.

2. Galite prisijungti vienu iš šių būdų:

a. Nuskaitykite QR kodą: eikite į **Įrenginys** ir bakstelėkite **Nuskaityti QR kodą, kad prisijungtumėte**. Norėdami prisijungti, nuskaitykite QR kodą, esantį roboto viršutiniame dangtelyje.

b. Pridėkite rankiniu būdu: eikite į **Įrenginys** ir bakstelėkite **+ Pridėti**. Tada pasirinkite roboto modelį, kurį norite prijungti.

c. Automatinis aptikimas: robotas ieškos artimiausių įrenginių. Norėdami prisijungti, aptiktų įrenginių sąrašą bakstelėkite savo robotą.

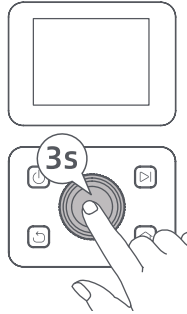


3. Norėdami nustatyti „Wi-Fi“ ryšį, sekite programėlėje pateiktas instrukcijas.

Svarbu. Naudokite vienos juostos 2,4 GHz dažnio tinklą arba dviejų juostų 2,4/5 GHz dažnio tinklą.

Svarbu. Įsitikinkite, kad jūsų „Wi-Fi“ tinkle nėra užkardos ir jis nėra užšifruotas. Priešingu atveju tinklo nustatymas gali nepavykti.

4. Nuspauskite ir palaikykite valdymo skydelio mygtuką 3 sekundes. Robotas pereis į „Bluetooth“ susiejimo režimą.



5. Norėdami atlikti susiejimą, sekite programėlėje pateiktas instrukcijas.

Kaip panaikinti roboto susiejimą?

Sėkmingai atlikus susiejimą, robotas automatiškai susiejamas su „Dreamehome“ paskyra. Kiekvienas įrenginys gali būti susietas tik su viena paskyra. Jis negali būti susietas su kita paskyra tuo pačiu metu.

Norėdami susieti robotą su nauja paskyra, pirmiausia turite panaikinti jo susiejimą. Norėdami panaikinti susiejimą:

1. Atidarykite programėlę „Dreamehome“. Eikite į Įrenginys.
2. Jei prie savo „Dreamehome“ paskyros esate prijungę kelis robotus, norėdami patekti į roboto, kurį norite redaguoti, puslapį braukite į kairę arba į dešinę.
3. Bakstelėkite dešiniame viršutiniame kampe.
4. Pasirinkite Panaikinti.

Kaip bendrinti savo robotą?

1. Bakstelėkite dešiniame viršutiniame kampe.
2. Pasirinkite Įrenginio bendrinimas.

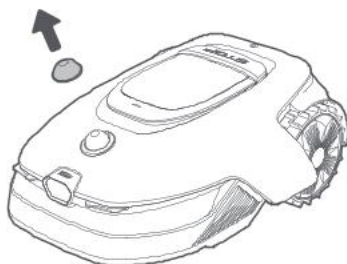
Kaip atsijungti nuo savo „Dreamehome“ paskyros arba ją panaikinti?

1. Eikite į Aš > > Paskyra.
2. Pasirinkite **Atsijungti** arba **Panaikinti paskyrą**.

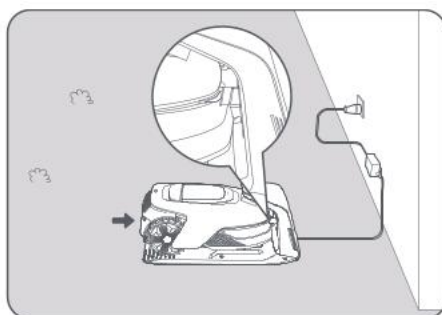
5 Žemėlapių sudarymas sode

Prieš pradėdami žemėlapių sudarymą, patikrinkite šiuos dalykus:

- Roboto akumuliatoriaus įkrovimo lygis yra didesnis nei 50 %.
- LiDAR apsauginis dangtelis nuimtas.



- Viršutinis dangtelis uždarytas.
- Robotas sėkmingai prisijungia prie įkrovimo stotelės.



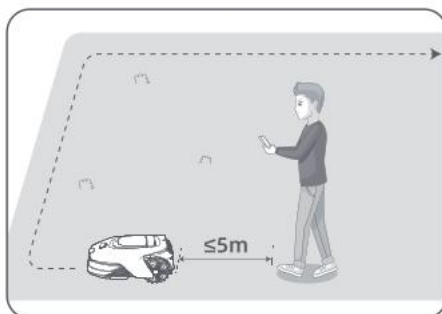
5.1 Virtualios ribos kūrimas

Prieš pradėdami žemėlapių sudarymo procesą, atkreipkite dėmesį į šiuos dalykus:

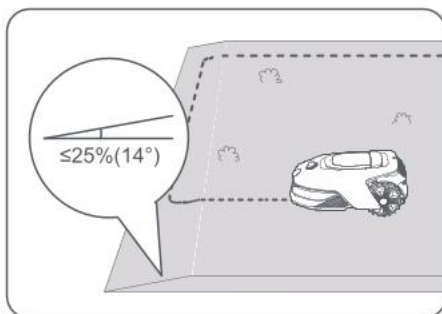
Svarbu. Neperkelkite roboto rankiniu būdu, kai kuriate ribas, nes tai gali sutrikdyti žemėlapių sudarymą.

Svarbu. Kai prasideda žemėlapių sudarymas, nesiūskite roboto į įkrovimo stotelę tol, kol žemėlapių sudarymas nebus baigtas. Priešingu atveju LiDAR gali būti užblokuotas, o tai gali sutrikdyti žemėlapių sudarymą.

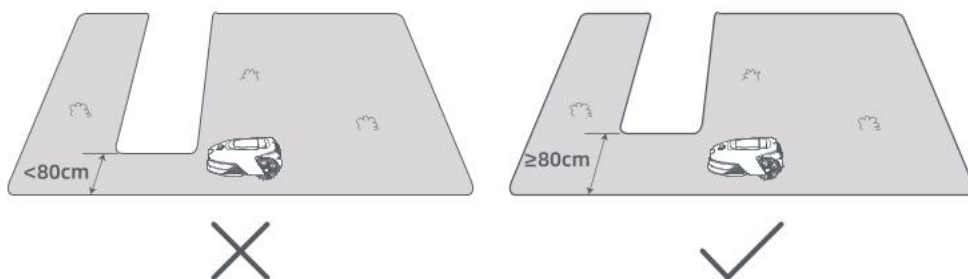
- Vykstant žemėlapių sudarymui, eikite **5 m** atstumu už roboto.



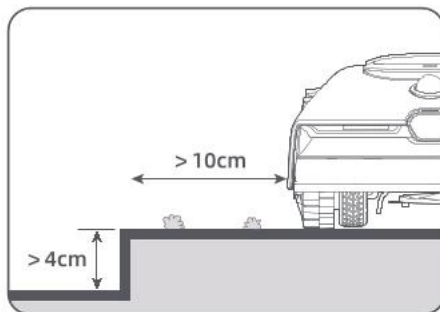
- Robotas gali judėti nuolydžiais iki **50 % (27°)**. Tačiau, norint geresnių pjovimo rezultatų, rekomenduojama, kad darbo sričių nuolydis būtų mažesnis nei **25 % (14°)**.



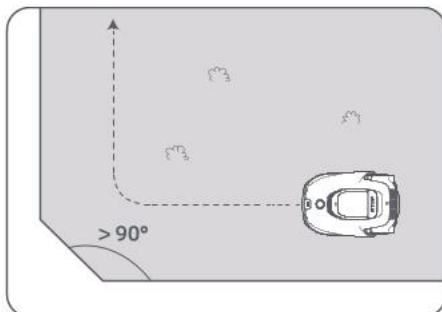
- Sritis, kurios yra siauresnės nei **80 cm**, nustatykite kaip takus, kad robotas galėtų pravažiuoti (žr. 5.4 skyrių „Nustatyti taką“).



- Jei jūsų veja yra daugiau nei **4 cm** aukštesnė už greta esančią žemę, robotą laikykite mažiausiai **10 cm** atstumu nuo krašto. Jei jūsų veja yra vienodame lygmenyje su greta esančiais paviršiumi, robotas gali kirsti perimetrą, kad būtų pasiektas optimalus pjovimo rezultatas palei kraštus.

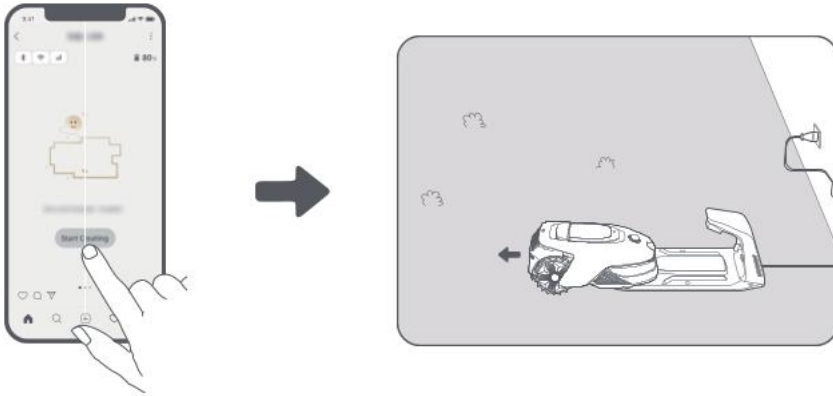


- Įsitinkite, kad posūkio kampai yra didesni nei **90°**. Jei kampai yra mažesni nei 90° , robotui gali būti sunkiau atlikti švarų pjovimą.

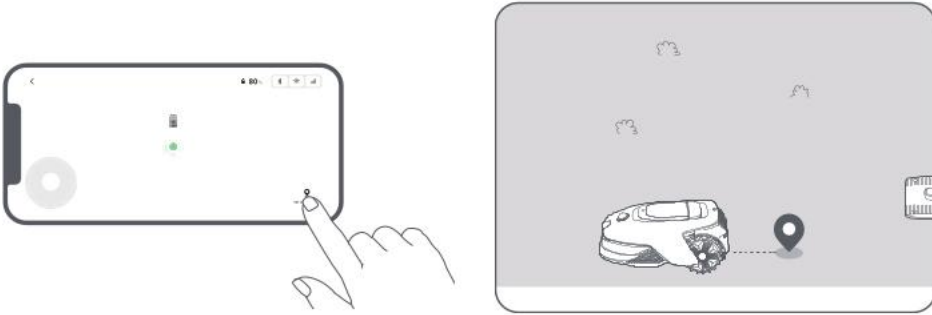


Pradėti kurti žemėlapij:

1. Programėlėje bakstelėkite **Pradėti kurti**; robotas patikrins savo būseną ir kalibruosis. Jis automatiškai išvažiuos iš įkrovimo stotelės, kad atliktų kalibravimą. Būkite atsargūs.



2. Nuotoliniu būdu nukreipkite robotą į vejos kraštą ir, norėdami nustatyti ribos pradinį tašką, bakstelėkite **Nustatyti pradinį tašką**.



3. Valdykite robotą nuotoliniu būdu, kad jis judėtų palei jūsų vejos perimetrą ir sudarytų darbo srities žemėlapij.

Automatinis ribų aptikimas

Pažangaus AI algoritmo varomas robotas naudoja priekinę kamerą žolės ir kito paviršiaus plotams aptikti, todėl gali nustatyti ribas be rankinio valdymo.

Nuotoliniu būdu nukreipę robotą į vejos kraštą ir nustatę pradinį tašką, galite naudoti režimą **Automatinis ribų aptikimas**. Galite pasirinkti, ar robotas turėtų kirsti perimetrą, kad kraštai būtų nupjauti švariau, ar likti arti jo, kad neįstrigtų.

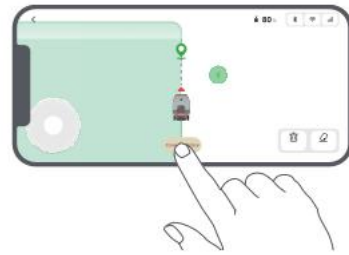
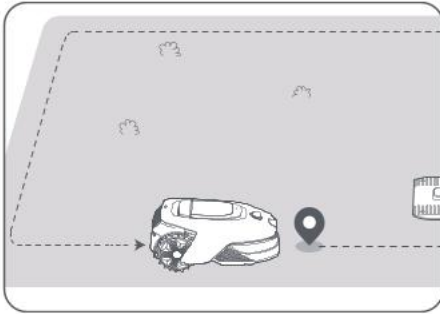
Rekomenduojame šio proceso metu sekti robotą. Jei robotas negali tiksliai nustatyti ribų, bet kuriuo metu galite išeiti iš automatinio ribų aptikimo režimo ir pereiti prie nuotolinio valdymo.

Svarbu. Automatinis ribų aptikimas turėtų būti naudojamas dienos šviesoje, kad būtų užtikrintas tinkamas matomumas. Nenaudokite šios funkcijos esant prastam apšvietimui ar lietingomis sąlygomis.


Svarbu. Įsitinkinkite, kad roboto priekinė kamera yra švari ir niekas jos neužstoja

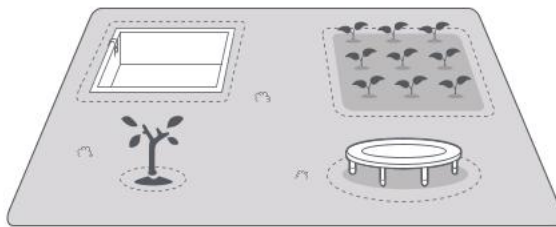


4. Kai robotas grįžta **1 m** iki pradinio taško, galite bakstelėti **Uždaryti ribą** ir ribų sudarymas bus automatiškai baigtas.




5.2 Nustatyti vengtiną zoną

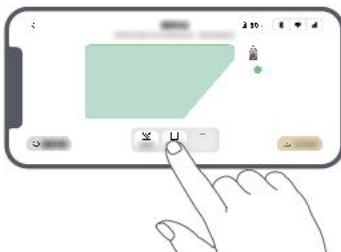
Nors robotas gali automatiškai išvengti kliūčių, vis tiek būtina nustatyti sritis, kuriose kyla pavojus nukristi, pvz., baseinus ir smėlio griovius, kaip vengtiną zoną. Objektus, kuriuos norite apsaugoti (pavyzdžiui, gėlyną, batutą, daržą ar išsikišusias medžio šaknis), nustatykite kaip vengtiną zoną. Norėdami toliau kurti vengtiną zoną, programėlėje galite bakstelėti **Vengtiną zoną**. Arba, norėdami sukurti arba panaikinti vengtiną zoną, kai žemėlapis jau sukurtas, galite eiti į  **Žemėlapio redagavimas**.




5.3 Sukurti daugiau zonų ir išplėsti esamas zonas

• Kaip sukurti daugiau zonų


Jei jūsų veją skiria keliai arba turite kelias izoliuotas vejas, norėdami tęsti darbo sričių kūrimą, programėlėje galite bakstelėti **Darbo zoną**. Taip pat galite pridėti, panaikinti ar modifikuoti zonas srityje  **Žemėlapio redagavimas**, kai žemėlapis jau sukurtas.



• Kaip išplėsti esamas zonas

Norėdami išplėsti esamą zoną, sukurkite norimą įtraukti zoną programėlėje bakstelėdami **Darbo zoną**. Jei šios dvi sritys persidengia, jos bus automatiškai sujungtos. Arba, norėdami išplėsti esamą zoną, kai žemėlapis jau sukurtas, galite eiti į  **Žemėlapio redagavimas** > **Darbo zona**.

• Kaip atskirti ir sujungti zonas

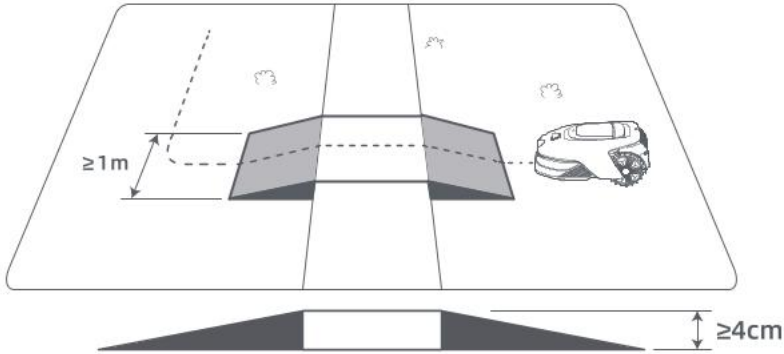
Norėdami padalyti zoną į mažesnes arba sujungti zonas, kurios buvo padalytos naudojant programėlę, į didesnę, eikite į  > **Žemėlapis redagavimas** > **Zonų nuostatos** ir programėlėje bakstelėkite **Atskirti zoną** arba **Sujungti**.

5.4 Nustatyti taką

Norėdami sujungti izoliuotas sritis, sukurkite takus. Izoliuotų zonų be tako negalės pasiekti robotas.

Pastaba. Pagal numatytuosius nustatymus robotas tik juda taku, bet nepjauna žolės.

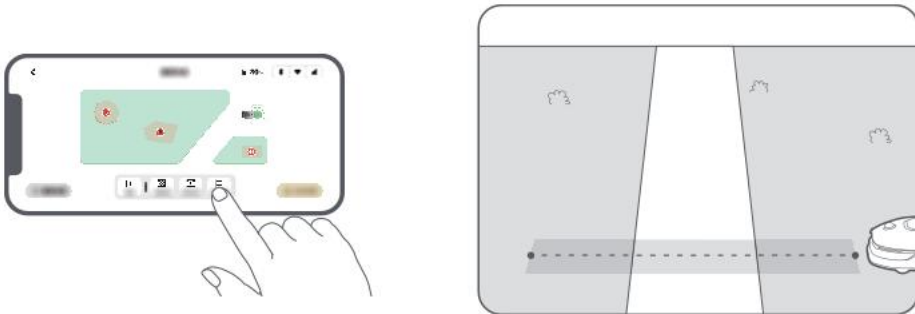
Svarbu. Jei jūsų veja yra padalyta praėjimais, kurių aukštis didesnis nei **4 cm**, pastatykite objektą, kurio nuolydis būtų lygus praėjimo aukščiui (pavyzdžiui, rampą).



• Kaip sujungti dvi izoliuotas darbo zonas

Norėdami sujungti izoliuotas sritis, sukurkite takus, kad jas galėtų pasiekti robotas. Norėdami sukurti taką, bakstelėkite **Takas**.

Svarbu. Įsitinkinkite, kad tako pradžia ir pabaiga yra darbo srityje.

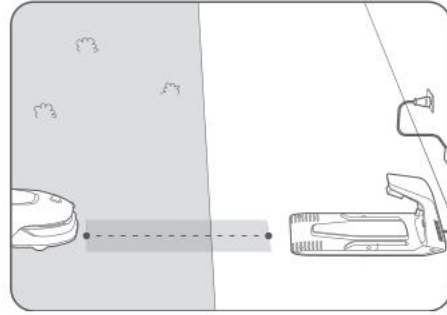
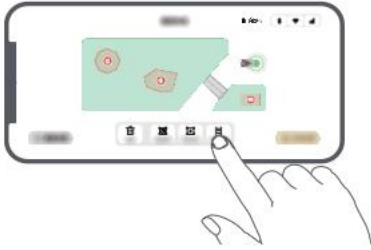


• Kaip sujungti darbo sritį ir įkrovimo stotelę

Jei jūsų įkrovimo stotelė nėra darbo srityje, reikia sukurti taką, kuris ją sujungtų su darbo sritimi. Norėdami sukurti taką, kuriuo robotas galėtų grįžti į įkrovimo stotelę, bakstelėkite **Takas**.

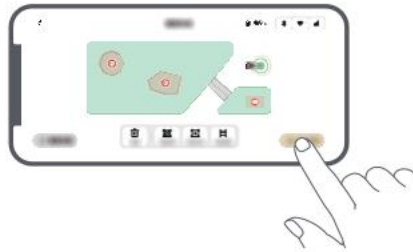
Svarbu. Užtikrinkite, kad vienas kelio galas būtų darbo srityje, o kitas galas būtų tiesiai priešais įkrovimo stotelę. Patartina taką sulygiuoti su įkrovimo stotele.

Svarbu. Kurdami takus, jungiančius darbo sritį ir įkrovimo stotelę, nenaudokite nuotolinio roboto prijungimo prie įkrovimo stotelės funkcijos. Priešingu atveju LiDAR gali būti užblokuotas, o tai gali sutrikdyti žemėlapis sudarymą.



5.5 Baigtį kurti žemėlapij

Baigę kurti darbo sritis, takus ir vengtinas zonas, bakstelėkite **Baigtį kurti žemėlapij**.



5.6 Pridėti antrą žemėlapij

Jei tarp priekinio ir galinio sodų nėra tako, galite sukurti antrą žemėlapij. Sukūrę pirmąjį žemėlapij, bakstelėkite **Pridėti žemėlapij** ir toliau kurkite antrąjį. Arba, baigę sudarinėti žemėlapij, galite eiti į > **Žemėlapijo redagavimas** ir bakstelėkite **Pridėti žemėlapij**. Baigę antrąjį žemėlapij, galite perjungti žemėlapius naudodami funkciją > **Žemėlapijo redagavimas**.

Pastaba. Perjungus žemėlapij bus taikomi dabartinio žemėlapijo tvarkaraščiai ir pjovimo nuostatos.

Pastaba. Kad būtų patogiau, galite įsigyti papildomą įkrovimo stotelę, kurią galima įdiegti antrajame žemėlapyje. Antrajame žemėlapyje įdiegus atskirą įkrovimo stotelę, robotą perkelti iš vieno žemėlapijo į kitą galima tik rankiniu būdu.

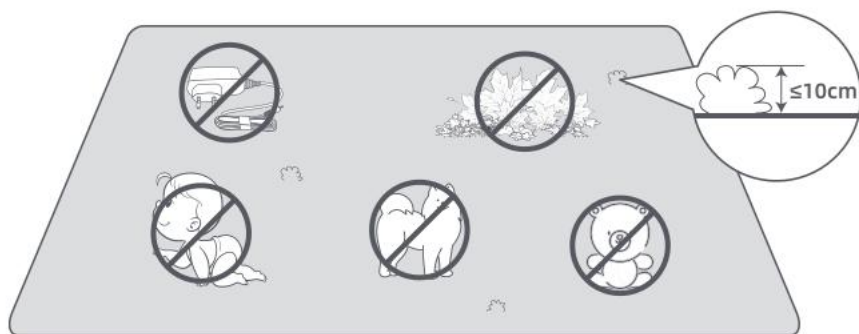


6 Veikimas

6.1 Vejos pjovimas pirmą kartą

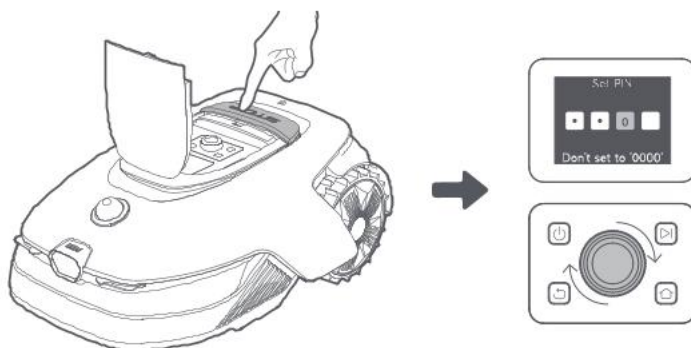
Patarimai prieš pjovimą:

- Naudodami stumiamąją veją, nupjaukite žolę, kad ji būtų ne aukštesnė kaip **10 cm**.
- Pašalinkite kliūtis nuo vejos, įskaitant šiukšles, lapų krūvas, žaislus, laidus ir akmenis. Įsitikinkite, kad robotui pjaunant veją ant jos nebūtų vaikų ar gyvūnų.
- Užpildykite vejoje esančias duobutes.
- Iš anksto nustatykite pjovimo parametrus programėlėje (pvz., vejos pjovimo efektyvumą, pjovimo aukštį ir pjovimo kryptį).



a) Pradėkite per valdymo skydelį

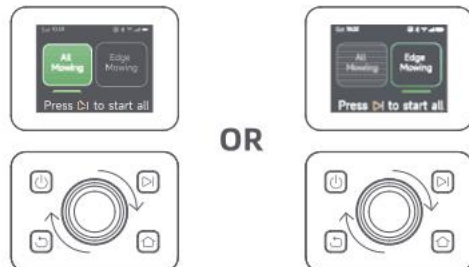
1. Paspauskite mygtuką **Sustabdyti**, pakelkite viršutinį dangtelį ir įveskite PIN kodą.



2. Ekrane pasirinkite „Režimai“ ir paspauskite rankenėlę.



3. Pasukite rankenėlę, kad pasirinkite vejos pjovimo režimą.



4. Paspauskite mygtuką **▶**, tada **uždarykite viršutinį dangtelį** per 5 sekundes. Robotas išvažiuos iš įkrovimo stotelės ir pradės vejos pjovimą visame plote. Norėdami pradėti vejos pjovimą, taip pat galite programėlėje bakstelėti **Pradėti**.



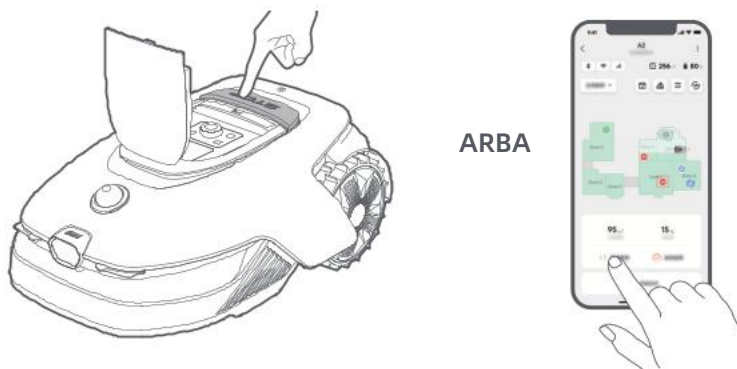
b) Pradėkite per programėlę

1. Atidarykite programėlę.
2. Pasirinkite pjovimo režimą ir bakstelėkite **Pradėti**, kad pradėtumėte vejos pjovimą.

6.2 Pristabdymas

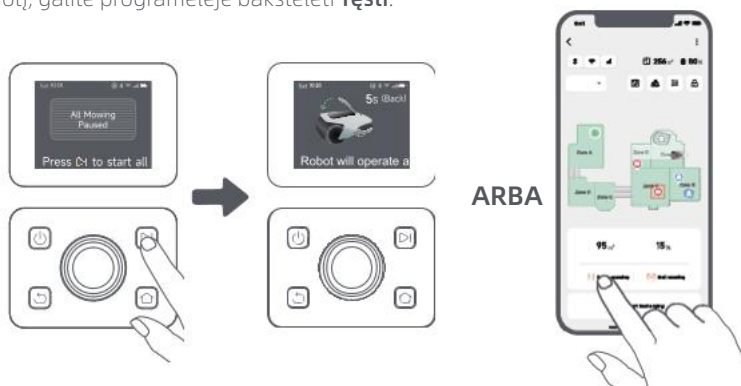
Norėdami pristabdyti dabartinę vejos pjovimo užduotį, galite paspausti roboto mygtuką **Sustabdyti** arba programėlėje bakstelėti **Pristabdyti**.

Pastaba. Robotas negalima paleisti tiesiai per programėlę, kai paspaudžiamas mygtukas **Sustabdyti**. Norėdami paleisti veikimą iš naujo, įveskite PIN kodą valdymo skydelyje.




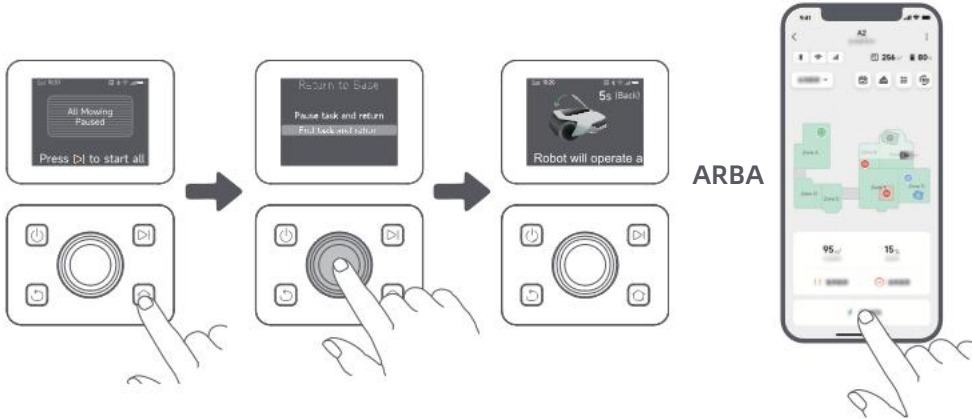
6.3 Paleidimas iš naujo

Norėdami iš naujo paleisti užduotį po roboto pristabdymo, paspauskite mygtuką **▶**, tada **uždarykite viršutinį dangtelį** per 5 sekundes. Robotas tęs ankstesnę vejos pjovimo užduotį. Arba, norėdami paleisti vejos pjovimo užduotį, galite programėlėje bakstelėti **Tęsti**.



6.4 Grįžimas į įkrovimo stotelę

Norėdami, kad robotas grįžtų į įkrovimo stotelę, valdymo skydelyje spustelėkite . Patvirtinkite, kad norite pristabdyti arba atšaukti dabartinę užduotį, tada **uždarykite viršutinį dangtelį** per 5 sekundes. Robotas automatiškai grįš į įkrovimo stotelę, kad būtų pakartotinai įkrautas. Arba, norėdami nusiųsti robotą atgal, programėlėje galite pasirinkti **Pradėti grąžinimą į įkrovimo stotelę**.



7 „Dreamehome“ programėlė

Kur galite sužinoti daugiau


Programėlė „Dreamehome“ yra daugiau nei nuotolinis valdymas. Naudodamiesi programėle galite atlikti daugybę veiksmų: nuotoliniu būdu nustatyti įvairias nuostatas, išbandyti skirtingus vejos pjovimo režimus, laisvai redaguoti žemėlapij ir koreguoti vejos pjovimo tvarkaraščius.

7.1 Vejos pjovimo režimai

Robotą galima naudoti įvairiais pjovimo režimais. Naudodami programėlę galite perjungti režimus, įskaitant vejos pjovimą visame plote, vejos pjovimą zonose, vejos pjovimą pakraščiuose, taškinį pjovimą ir rankinį režimą.




7.2 Vejos pjovimo formos

Suformuokite veją pagal savo poreikius pridėdami formas per programėlės parinktį  > **Žemėlapijo redagavimas** > **Formos**. Nustatytos formos nebus pjaunamos visuose vejos pjovimo režimuose. Jų padėtį, dydį galite keisti arba jas pašalinti parinkyje **Formos**.




7.3 „EdgeMaster™“ peilių diskas

„EdgeMaster™“ peilių diskas yra sukonstruotas taip, kad pasiekęs vejos pakraščius pasislinktų į šoną, užtikrinant švaresnį pjovimą. Norėdami įjungti šią funkciją, programėlėje eikite į  > **Vejos pjovimo pakraščiuose nuostatos** > „EdgeMaster™“.



7.4 Tvarkaraštis

Sudarius pirmąjį žemėlapij, robotas automatiškai sukuria du savaitinius vejos pjovimo tvarkaraščius pagal vejos dydį: **Pavasario/vasaros tvarkaraštis** ir **Rudens/žiemos tvarkaraštis**. Norėdami atlikti išsamias tvarkaraščio nuostatas, programėlėje galite bakstelėti . Naudodami tvarkaraščio funkciją, galite palikti visus kasdienio vejos pjovimo darbus robotui. Jums reikia tik atlikti reguliarią roboto priežiūrą.

Pastaba. Jei nerimaujate, kad robotas gali trukdyti jums ar jūsų kaimynams, kai jis autonomiškai dirba tam tikru laiku, galite eiti į **Nuostatos > Netrukdyti** ir programėlėje nustatyti laiką **Netrukdyti**.



7.5 Užraktas nuo vaikų

Jei nerimaujate, kad roboto valdymą gali atlikti vaikai, programėlėje eikite į **Nuostatos** ir įjunkite funkciją **Užraktas nuo vaikų**. Įjungus šią funkciją, robotas bus užrakintas, jei atidarius dangtelį 5 minutes nebus atliekama jokių veiksmų.



7.6 Apsauga nuo lietaus

Jei nerimaujate, kad vejos pjovimo darbus gali paveikti nepalankios oro sąlygos, galite įjungti funkciją **Apsauga nuo lietaus** valdymo skydelio arba programėlės srityje **Nuostatos**. Kai ši funkcija įjungta, prasidėjus lietai robotas automatiškai pristabdo vejos pjovimą ir grįžta į įkrovimo stotelę. Apsaugos nuo lietaus laiką galite nustatyti programėlėje.

Pastaba. Šlapios žolės pjovimas gali sugadinti jūsų veją. Patartina prieš vėl pradėdant pjovimą pratęsti apsaugos trukmę, kad žolė išdžiūtų.



7.7 Apsauga nuo užšalimo

Temperatūrai nukritus žemiau **6 ° C**, pjovimas gali negrįžtamai pažeisti veją. Akumulatorius nebus įkraunamas saugumo sumetimais. Norėdami to išvengti, galite įjungti funkciją **Apsauga nuo užšalimo** valdymo skydelio arba programėlės srityje **Nuostatos**. Pjovimas bus automatiškai pristabdytas, o robotas bus nusiųstas atgal į įkrovimo stotelę, kai temperatūra nukris žemiau **6 ° C**. Robotas vėl pradės vejos pjovimą, kai temperatūra pakils virš **11 ° C**.



7.8 Saugumo funkcijos

Robotas turi keletą apsaugos nuo vagystės funkcijų, kurios veikia naudojant integruotą GPS, užtikrinantį papildomą apsaugą. Be to, priekinė kamera gali aptikti žmogaus buvimą, todėl robotas tampa veiksmingu sodo sargu.



7.8.1 Pakėlimo pavojaus signalas

Kai ši funkcija įjungta, pakėlus robotą iškart įsijungs pavojaus signalas ir robotas bus užrakintas. Norėdami atnaujinti roboto veikimą, pirmiausia įveskite PIN kodą.



7.8.2 Išvažiavimo už žemėlapiu ribų pavojaus signalas

Įjungus šią funkciją, robotas bus užrakintas ir, jam pajudėjus už žemėlapiu ribų, iš karto įsijungs pavojaus signalas.



7.8.3 Tikralaikė buvimo vieta

Įjungus šią funkciją, galite peržiūrėti dabartinę roboto buvimo vietą „Google Maps“ žemėlapiuose.



7.8.4 Perspėjimas apie žmonių buvimą aptikimą

Įjungus šią funkciją, robotas praneš jums, kai aptiks žmogaus buvimą.



7.8.5 Tikralaikis vaizdo įrašas

Norėdami peržiūrėti tiesioginį vaizdą iš roboto priekinės kameros, kuri suteikia galimybę stebėti savo sodą bet kuriuo metu ir bet kurioje vietoje, bakstelėkite .



7.8.6 Patruliavimas

Kai robotas veikia budėjimo režimu, galite per programėlę nusiųsti jį patruliuoti tam tikras sodo ribas ar vietas. Norėdami pasinaudoti šia funkcija, eikite į  > **Patruliavimas**.



7.9 Tinkintas įkrovimo laikotarpis

Norėdami tinkinti roboto įkrovimo laikotarpį konkrečioms valandoms, galite įjungti funkciją **Tinkintas įkrovimo laikotarpis** programėlės srityje **Nuostatos > Įkrovimas**. Aktyvinus šią funkciją, robotas įsikraus iki 20 %, kai akumulatoriaus lygis bus žemas, jei nebus jokių plovimo užduočių. Jis visiškai įsikraus tik per nustatytą įkrovimo laikotarpį. Taip pat, norėdami nustatyti akumulatoriaus lygį, kurį pasiekus robotas automatiškai grįš į įkrovimo stotelę arba atnaujins nebaigtas plovimo užduotis, galite tinkinti funkcijas **Akumulatoriaus įkrovos lygis automatiniam įkrovimui** ir **Užduočių tęsimo akumulatoriaus lygis**.



Pastaba. „Dreame“ kūrybinė komanda nuolat atlieka nuotolinius OTA („Over-the-Air“) atnaujinimus ir programinės įrangos bei programėlės priežiūrą. Norėdami, kad programinė įranga ir programėlė būtų nuolat atnaujinamos ir galėtumėte naudoti daugiau funkcijų, tikrinkite pranešimus dėl atnaujinimų arba įjunkite funkciją **Automatinis atnaujinimas**.

8 Priežiūra

Siekdami užtikrinti geresnį roboto veikimą ir ilgesnę eksploataavimo trukmę, reguliariai jį valykite ir keiskite susidėvėjusias dalis toliau nurodytu dažnumu:

Dalis	Keitimo dažnumas
Peiliai	Kas 6–8 savaites arba dažniau
Valymo šepetėlis	Kas 12 mėnesių arba dažniau

Pastaba. Likusį peilių ir valymo šepetėlio eksploataavimo laiką galite patikrinti programėlėje, eidami į **Nuostatos > Eksploataciniai reikmenys ir priežiūra**. Pakeitę reikiamus eksploatacinius reikmenis, kaip nurodyta, eikite į informacijos apie eksploatacinius reikmenis puslapį ir atstatykite laikmatį bakstelėdami **Pakeičiau**.

Pastaba. Jei sode turite paskyrę roboto reguliaraus valymo ir techninės priežiūros vietas, žemėlapyje galite nustatyti techninės priežiūros punktus eidami į **Nuostatos > Vykti į techninės priežiūros punktą > Redaguoti punktą**. Nustačius techninės priežiūros punktus, galite tiesiog bakstelėti **Vykti** ir nukreipti robotą į nurodytas vietas, kad būtų lengviau atlikti techninę priežiūrą.

8.1 Valymas

Reguliariai valykite robotą, kad žolės nuopjovos ir nešvarumai nesikaupytų ir neužkimštų peilių disko ir varančiųjų ratų, nes tai gali turėti įtakos roboto plovimo, prisijungimo prie įkrovimo stotelės ir judėjimo našumui. Rekomenduojame naudoti valymo rinkinį, kurį galima įsigyti vietinėse parduotuvėse arba internetu.

⚠️ Įspėjimas. Prieš valydami, išjunkite robotą ir atjunkite įkrovimo stotelę.

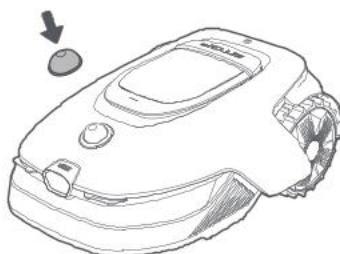
Įspėjimas. Prieš apversdami robotą, įsitinkinkite, kad LiDAR apsauginis dangtelis yra uždengtas, kad nepažeistumėte LiDAR sistemos.

• Korpusas, važiuoklė ir peilių diskas:

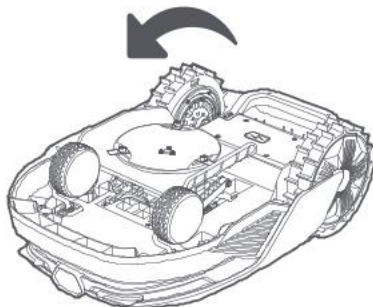
1. Išjunkite robotą.



2. Uždenkite LiDAR apsauginiu dangteliu.



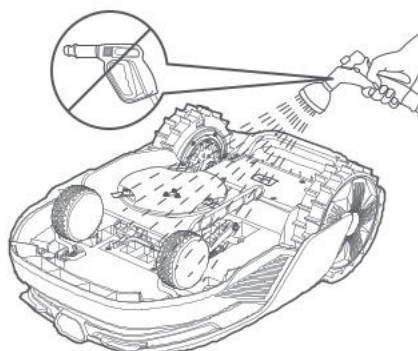
3. Apverskite robotą.



4. Nuplaukite korpusą, peilių diską ir važiuoklę vandens srove.

⚠ Įspėjimas. Neliaskite peilių valydami važiuoklę. Valydami dėvėkite pirštines.

Atsargiai. Valydami nenaudokite aukšto slėgio plovimo įrenginio. Valydami nenaudokite valymo priemonių.

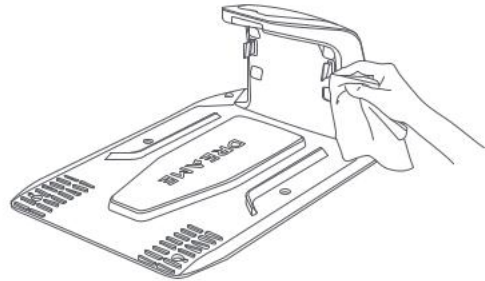
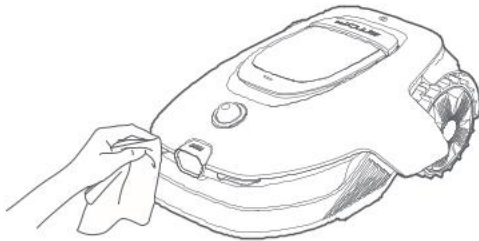


5. LiDAR jutiklį valykite atsargiai, naudodami nepūkuotą audinį.



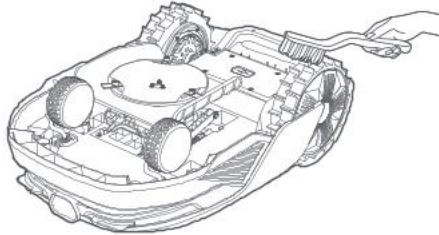
• **Įkrovimo kontaktai ir priekinė kamera:**

Roboto ir įkrovimo stotelės įkrovimo kontaktus bei priekinę kamerą valykite švaria šluoste. Baigus valyti įkrovimo kontaktai ir priekinė kamera turi būti sausi.



• **Varantieji ratai:**

Naudokite šepetėlį, kad pašalintumėte purvą nuo ratų ir užtikrintumėte gerą sukibimą.



8.2 Komponentų keitimas

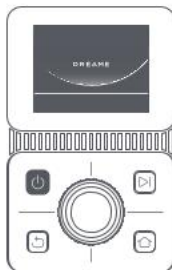
• **Peilių keitimas**

Kad peiliai išliktų aštrūs, juos reikia reguliariai keisti. Rekomenduojama peilius keisti kas **6-8 savaites** arba dažniau. Naudokite tik originalius „Dreame“ peilius.

⚠ Įspėjimas. Išjunkite robotą. Prieš keisdami peilius, užsidėkite apsaugines pirštines.

Pastaba. Kad pjovimo sistema būtų subalansuota, pakeiskite visus tris peilius vienu metu.

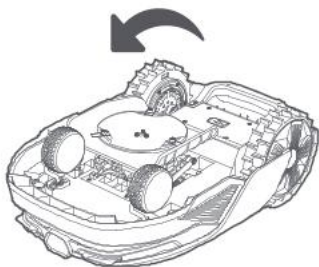
1. Išjunkite robotą.



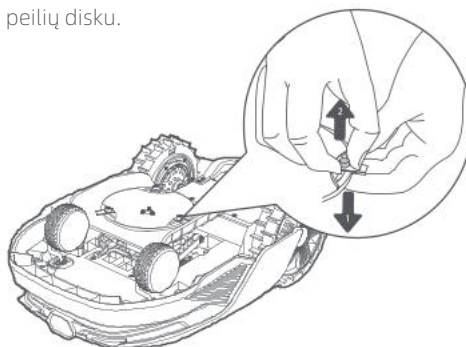
2. Uždenkite LiDAR apsauginiu dangteliu.



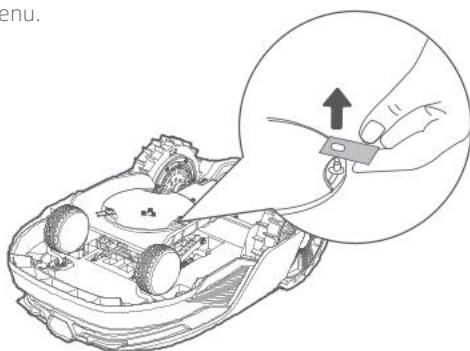
3. Padėkite robotą ant minkšto paviršiaus ir apverskite.



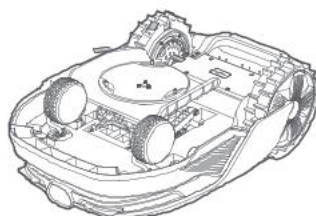
4. Nuimkite laikiklį paspausdami mygtuką po peilių disku.



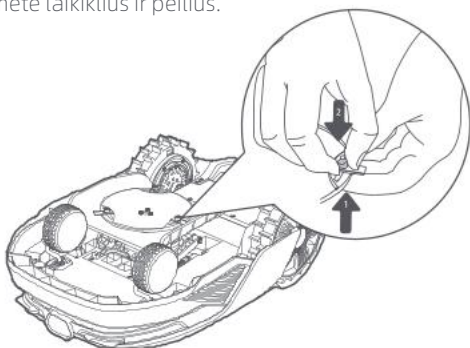
5. Nuimkite peilį sulygiuodami peilio angą su velenu.



6. Nuimkite 3 peiliukus ir laikiklius.



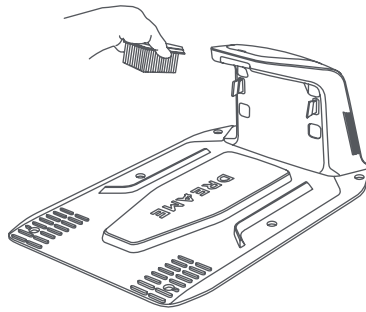
7. Paspauskite mygtuką po peilių disku ir sulygiuokite laikiklio angą su velenu, kad pritvirtintumėte laikiklius ir peilius.



8. Įsitinkinkite, kad peiliai gali laisvai sukstis.

• Valymo šepetėlio keitimas

Kai LiDAR jutiklio valymo šepetėlis susidėvi, šerelių būklė pablogėja, o tai gali turėti įtakos jo valymo efektyvumui. Norėdami užtikrinti gerą valymo rezultatą, reguliariai keiskite valymo šepetėlį. Rekomenduojama valymo šepetėlį keisti kas **12 mėnesių** arba dažniau.



9 Akumulatorius

Ilgą laiką laikydami robotą nenaudojamą, įkraukite jį kas 6 mėnesius, kad apsaugotumėte akumuliatorių. Akumulatoriaus gedimams, atsiradusiems dėl perteklinės iškvovos, netaikoma ribota garantija. Nekraukite akumulatoriaus, jei aplinkos temperatūra yra **aukštesnė nei 45 ° C** arba **žemesnė nei 6 ° C**. Akumulatoriaus ilgalaikio laikymo temperatūra turėtų būti **nuo -10 iki 35 ° C**. Siekiant sumažinti žalą, rekomenduojama akumulatoriaus laikymo temperatūra yra **nuo 0 iki 25 ° C**.

Pastaba. Roboto akumulatoriaus eksploatavimo trukmė priklauso nuo naudojimo dažnumo ir veikimo valandų skaičiaus. Jei akumuliatorius sugadintas arba jo neįmanoma įkrauti, nenaudokite pasenusio ar sugedusio akumulatoriaus savo nuožiūra. Laikykitės vietinių atliekų perdirbimo taisyklių.

Įkrovimo maža galia režimas:

Kai įjungiamas įkrovimo maža galia režimas, su įkrovimu nesusijusios funkcijos bus išjungtos (ekranas ir tinklas bus išjungti).

- Norėdami įjungti įkrovimo maža galia režimą, vienu metu paspauskite ir palaikykite **▶** mygtuką ir **🏠** mygtuką, o tada tuo pačiu metu greitai paspauskite **↻** mygtuką 5 kartus. Išgirsite balso pranešimą: įkrovimo maža galia režimas įjungtas.
- Norėdami išjungti įkrovimo maža galia režimą, iš naujo paleiskite robotą arba greitai paspauskite **⏻** mygtuką 5 kartus.

10 Laikymas žiemą

• Robotas

1. Prieš išjungdami robotą, visiškai įkraukite akumuliatorių.
2. Prieš padėdami robotą į sandėlį žiemai, jį kruopščiai išvalykite.
3. Uždenkite LiDAR apsauginį dangtelį.
4. Laikykite robotą sausoje vietoje, **aukštesnėje nei 0 ° C** temperatūroje.

• Įkrovimo stotelė

Išjunkite įkrovimo stotelę ir laikykite ją sausoje ir vėsioje vietoje, apsaugotoje nuo tiesioginių saulės spindulių.

Pastaba. Po laikymo žiemą, vėl įrenkite įkrovimo stotelę ir įstatykite į ją robotą įkrauti. Jei įkrovimo stotelę įrengsite kitoje vietoje, robotas automatiškai atnaujins stotelės vietą iš karto, kai bus įkrautas ir išvažiuos iš stotelės. Jei dėl didelių pokyčių jūsų sode susiduriate su padėties nustatymo klaidomis, rekomenduojama iš naujo sudaryti srities žemėlapią.

11 Transportavimas

Transportuodami ilgą atstumą įsitikinkite, kad robotas yra išjungtas. Rekomenduojama naudoti originalią pakuotę. Uždenkite LiDAR apsauginį dangtelį.

⚠️ Įspėjimas. Prieš transportuodami robotą, jį išjunkite.

⚠️ Įspėjimas. Pakelkite robotą už galinės rankenos, laikydami peilių diską atokiau nuo savo kūno.

12 Trikčių šalinimas

Problema	Priežastis	Sprendimas
Robotas nėra prijungtas prie programėlės.	1. Robotas už „Wi-Fi“ signalo aprėpties arba „Bluetooth“ veikimo ribų. 2. Robotas yra išjungtas arba paleidžiamas iš naujo.	1. Patikrinkite, ar baigėsi roboto jungimo procesas. 2. Patikrinkite, ar maršrutizatorius veikia tinkamai. 3. Prieikite arčiau roboto, kad būtų nustatytas „Bluetooth“ ryšys.
Robotas pakeltas.	Ratai neliečia žemės.	1. Pastatykite robotą atgal ant lygaus paviršiaus. 2. Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite. 3. Robotas negali kirsti aukštesnių nei 4 cm objektų. Žemė turi būti lygi roboto veikimo srityje.
Robotas pakrypęs.	Robotas pakrypęs daugiau nei 37°.	1. Pastatykite robotą atgal ant lygaus paviršiaus. 2. Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite. 3. Robotas negali įveikti didesnių nei 50% (27°).
Robotas įstrigęs.	Robotas yra įstrigęs ir negali išvažiuoti.	1. Pašalinkite aplinkines kliūtis ir bandykite dar kartą. 2. Rankiniu būdu perkeltkite robotą į lygią bei atvirą vietą žemėlapyje ir pabandykite vėl pradėti užduotį. Jei ši problema kartojasi, pabandykite dar kartą, kai robotas bus įkrovimo stotelėje. 3. Patikrinkite, ar žemėje nėra duobių. Prieš įjudami veją užpildykite duobes, kad robotas neįstrigtų. 4. Patikrinkite, ar aplinkinė žolė yra aukštesnė nei 10 cm. Galite reguliuoti kliūčių išvengimo aukštį arba iš anksto nupjauti veją stumiamąja vejapjove, kad robotas neužstrigtų. 5. Jei robotas dažnai įstringa šioje vietoje, galite jį nustatyti kaip vengtiną zoną.
Kairiojo / dešiniojo galinio rato klaida.	Ratai nesisuka arba yra problemų su ratų varikliu.	1. Nuvalykite galinius ratus ir bandykite dar kartą. 2. Jei ši klaida kartojasi, pabandykite iš naujo paleisti robotą. 3. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Peilių diskas nesisuka.	Peilių diskas nesisuka normaliai arba yra problemų su pjovimo varikliu.	1. Nuvalykite peilių diską ir bandykite dar kartą. 2. Patikrinkite, ar aplinkinė žolė yra aukštesnė nei 10 cm. Galite iš anksto nupjauti veją stumiamąja vejapjove, kad aukšta žolė neužblokuotų peilių disko. 3. Patikrinkite, ar po peilių disku nėra vandens. Jei yra, perkeltkite robotą į sausą vietą ir bandykite dar kartą. 4. Jei ši klaida kartojasi, pabandykite iš naujo paleisti robotą. 5. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Peilių diskas nepakyla ir nenusileidžia.	Peilių diskas nepakyla ir nenusileidžia.	1. Nuvalykite peilių diską ir bandykite dar kartą. 2. Jei ši klaida kartojasi, pabandykite iš naujo paleisti robotą. 3. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.

Problema	Priežastis	Sprendimas
Peilių diskas nejuda į šoną.	Peilių diskas nejuda į šoną.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Išvalykite pjovimo sistemą ir pašalinkite visus nešvarumus ar svetimkūnius. 2. Jei ši klaida kartojasi, pirmiausia pabandykite išjungti „EdgeMaster™“ funkciją. 3. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Bamperio klaida.	Nuolat suveikia priekinio bamperio jutiklis.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Patikrinkite, ar robotas nėra kur nors įstrigęs. 2. Švelniai bakstelėkite bamperį ir įsitikinkite, kad jis atšoka atgal. 3. Jei ši klaida kartojasi, pabandykite iš naujo paleisti robotą. 4. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Įkrovimo klaida.	Robotas prisijungia prie įkrovimo stotelės, tačiau kyla problemų su įkrovimo srove arba įtampa.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Patikrinkite, ar įkrovimo stotelė yra tinkamai prijungta prie maitinimo šaltinio. 2. Patikrinkite, ar roboto ir įkrovimo stotelės įkrovimo kontaktai yra švarūs. 3. Patikrinę, pabandykite vėl prijungti robotą prie įkrovimo stotelės. 4. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Akumuliatoriaus temperatūra per aukšta.	Akumuliatoriaus temperatūra yra $\geq 60^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Naudokite robotą, kai aplinkos temperatūra yra žemesnė nei 40°C. Galite palaukti, kol akumuliatoriaus temperatūra sumažės savaime. 2. Galite išjungti robotą ir po kurio laiko jį vėl įjungti. 3. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Akumuliatoriaus temperatūra yra aukšta.	Akumuliatoriaus temperatūra yra $\geq 45^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Įkrovimas gali nepavykti, jei akumuliatoriaus temperatūra yra aukštesnė nei 45°C. 2. Naudokite robotą, kai aplinkos temperatūra yra žemesnė nei 40°C.
Akumuliatoriaus temperatūra yra žema.	Akumuliatoriaus temperatūra yra $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Įkrovimas gali nepavykti, jei akumuliatoriaus temperatūra yra žemesnė nei 6°C. 2. Naudokite robotą, kai aplinkos temperatūra yra aukštesnė nei 6°C.
LiDAR yra užblokuotas.	LiDAR yra užblokuotas (pavyzdžiui, LiDAR apsauginis dangtelis nenuimtas).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nuimkite LiDAR apsauginį dangtelį ir bandykite dar kartą. 2. Jei roboto viršuje esantis LiDAR yra labai nešvarus, nuvalykite jį nepūkuotu audiniu ir bandykite dar kartą.
LiDAR gedimas.	LiDAR yra labai nešvarus arba įvyko jutiklio klaida.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Patikrinkite, ar LiDAR nėra užsiteršęs. Jei reikia, išvalykite ir bandykite dar kartą. 2. Jei ši klaida kartojasi, pabandykite iš naujo paleisti robotą. 3. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
LiDAR yra nešvarus.	LiDAR yra nešvarus.	Nuvalykite roboto viršuje esantį LiDAR jutiklį švaria šluoste. Baigę valyti laikykite LiDAR sausoje vietoje.

Problema	Priežastis	Sprendimas
LiDAR temperatūra yra aukšta.	LiDAR temperatūra yra $\geq 80^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Robotas automatiškai bandys grįžti į įkrovimo stotelę, kad atvėstų. 2. Užtikrinkite, kad robotas būtų naudojamas aplinkoje, kurios temperatūra būtų ne aukštesnė nei 40°C. 3. Pastatykite robotą pavėsyje, kur būtų vėsu ir gerai ventiliuojama. Pavojaus signalas nustos skambėti, kai temperatūra nukris iki normalios ribos. 4. Robotas pradės iš naujo veikti automatiškai, kai nustos skambėti pavojaus signalas. 5. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
LiDAR temperatūra per aukšta.	LiDAR temperatūra yra $\geq 90^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. LiDAR išjungiamas dėl aukštos temperatūros. 2. Užtikrinkite, kad robotas būtų naudojamas aplinkoje, kurios temperatūra būtų ne aukštesnė nei 40°C. 3. Pastatykite robotą pavėsyje, kur būtų vėsu ir gerai ventiliuojama. Pavojaus signalas nustos skambėti, kai temperatūra nukris iki normalios ribos. 4. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Robotas dingsta.	Prarastas padėties nustatymas.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Patikrinkite, ar roboto viršuje esantis LiDAR nėra užsiteršęs. Nešvarumai trikdo padėties nustatymą. 2. Rankiniu būdu perkeltkite robotą į atvirą vietą žemėlapyje ir pabandykite vėl pradėti užduotį. 3. Jei padėtis neatsistato, nuotoliniu valdymu per programėlę grąžinkite robotą į įkrovimo stotelę ir tada pradėkite įkrovimo užduotį.
Jutiklio klaida.	Jutiklio klaida.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Iš naujo paleiskite robotą ir bandykite dar kartą. 2. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Robotas vengtinioje zonoje.	Robotas vengtinioje zonoje.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Rankiniu būdu išstumkite robotą iš vengtinios zonos ir bandykite dar kartą. 2. Nuotoliniu valdymu per programėlę išstumtumėte robotą iš vengtinios zonos ir bandykite dar kartą.
Robotas yra už žemėlapio ribų.	Robotas yra už žemėlapio ribų.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Rankiniu būdu perkeltkite robotą, kad jis būtų žemėlapio ribose, ir bandykite dar kartą. 2. Nuotoliniu valdymu per programėlę perkeltkite robotą, kad jis būtų žemėlapio ribose, ir bandykite dar kartą.
Įjungtas avarinis sustabdymas.	Paspaustas roboto sustabdymo mygtukas.	Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite.
Mažas akumuliatoriaus įkrovos lygis. Robotas netrukus išsijungs.	Akumuliatoriaus įkrovos lygis yra $\leq 10\%$.	Įstatykite robotą į įkrovimo stotelę, kad krautųsi.
Robotas už žemėlapio ribų. Rizika būti pavogtam.	Robotas už žemėlapio ribų.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite. 2. Galite išjungti išvažiavimo už žemėlapio ribų pavojaus signalą programėlės nuostatose.

Problema	Priežastis	Sprendimas
Nepavyko grįžti į įkrovimo stotelę.	Robotas neranda įkrovimo stotelės, kai į ją grįžta.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Patikrinkite, ar nėra kliūčių, trukdančių robotui judėti. Pašalinkite kliūtis ir bandykite dar kartą. 2. Nuotoliniu valdymu per programėlę grąžinkite robotą į įkrovimo stotelę.
Nepavyko prisijungti prie įkrovimo stotelės.	Robotas randa įkrovimo stotelę, bet nepavyksta prisijungti.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Patikrinkite, ar stotelės atspindinčiosios plėvelės nėra užsiteršusios ar užblokuotos. 2. Patikrinkite, ar priešais stotelę nėra kliūčių. 3. Patikrinkite, ar stotelė nėra perkelta. 4. Patikrinkite, ar pagrindo plokštė nėra padengta storu purvo sluoksniu. 5. Patikrinkite, ar stotelė nestovi nuolydyje / įkalnėje. 6. Patikrinkite, ar stotelei tiekiamas maitinimas. 7. Padėkite robotui prisijungti prie įkrovimo stotelės naudodami nuotolinį valdymą arba rankiniu būdu.
Nepavyko nustatyti padėties.	Nepavyksta nustatyti padėties, kai robotas bando pradėti įkrovimo užduotį.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Gali būti, kad LiDAR kažkas užstoja. Rankiniu būdu perkeltite robotą į lygią bei atvirą vietą žemėlapyje ir pabandykite vėl pradėti užduotį. 2. Jei ši klaida kartojasi, pabandykite dar kartą, kai robotas prisijungs prie įkrovimo stotelės.
Nepakanka erdvės apsisukti priešais stotelę.	Nepakanka erdvės apsisukti priešais stotelę.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Jei stotelė stovi žemėlapio pakraštėse arba pačiame žemėlapyje, užtikrinkite, kad tarp stotelės pagrindo plokštės priekinės dalies ir žemėlapio ribos būtų ne mažiau kaip 1 m laisvos erdvės; priešingu atveju robotui gali nepavykti apsisukti. 2. Perkeltite stotelę arba pakeiskite žemėlapį naudodami žemėlapio redagavimo funkciją.
Takas užtvertas.	Takas užtvertas.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Patikrinkite, ar take nėra nustatytos vengtinios zonos. 2. Patikrinkite, ar nėra kliūčių, trukdančių robotui judėti. 3. Jei robotas vis tiek negali pravažiuoti, panaikinkite taką naudodami žemėlapio redagavimo funkciją ir nustatykite naują taką.
Priekinė kamera yra nešvari.	Priekinė kamera yra nešvari.	Nuvalykite priekinę kamerą švaria šluoste.
Problema su priekine kamera.	Problema su priekine kamera.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nuvalykite priekinę kamerą švaria šluoste. 2. Pabandykite paleisti robotą iš naujo. 3. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Priekinė kamera užblokuota.	Priekinė kamera užblokuota.	Nuvalykite priekinę kamerą švaria šluoste.
Automatinio žemėlapio sudarymo metu įvyksta ribų nustatymo klaida.	Automatinio žemėlapio sudarymo metu įvyksta ribų nustatymo klaida.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Užtikrinkite, kad apšvietimas būtų tinkamas - nei per ryškus, nei per silpnas. 2. Patikrinkite, ar oras giedras; venkite rūko ar lietaus. 3. Įsitikinkite, kad priekinė kamera yra švari ir niekas jos neužstoja. 4. Įsitikinkite, kad žemės paviršius yra lygus, nes nelygumai gali trukdyti nustatyti ribas. 5. Jei vis tiek nepavyksta nustatyti ribų, perjunkite nuotolinio valdymo režimą žemėlapiui sudaryti.

13 Specifikacijos

		A2 1200	A2 2000
Pagrindinė informacija	Gaminio pavadinimas	„Dreame “ robotinė vejapjovė „A2 “	
	Prekės ženklas	„Dreame “	
	Modelis	MXXA8203	MXXA8202
	Matmenys	666 x444x273 mm	
	Svoris (su akumulatoriumi)	16,1 kg	
Pjovimas	Rekomenduojama darbo apimtis	1200 m ²	2000 m ²
	Vejos pjovimo efektyvumas	Standartinis: 800 m ² per dieną Našus: 1600 m ² per dieną	Standartinis: 1000 m ² per dieną Našus: 2000 m ² per dieną
	Vejos pjovimo aukštis	30-70 mm	
	Vejos pjovimo plotis	22 cm	
	Įkrovimo laikas ^[2]	52 min.	65 min.
Skleidžiamas triukšmas	Garso galios lygis LWA	54 dB(A)	
	Garso galios neapibrėžtys KWA	3 dB(A)	
	Garso slėgio lygis LpA	46 dB(A)	
	Garso slėgio neapibrėžtys KpA	3 dB(A)	
Darbo sąlygos	Darbinė temperatūra	0~50 ° C Rekomenduojama: 10~35 ° C	
	Ilgalaikio laikymo temperatūra	-10~35 ° C Rekomenduojama: 0~25 ° C	
	IP klasifikacija	Robotas: IPX6 Įkrovimo stotelė: IPX4 Maitinimo šaltinis: IP67	
	Maksimalus nuolydis vejos pjovimo srityje	50 % (27°)	
Ryšio galimybės	„Bluetooth “ dažnių diapazonas	2400,0-2483,5 MHz	
	Maks. RD galia	802.11b: 16±2 dBm (esant 11 Mbps) 802.11g: 14±2 dBm (esant 54 Mbps) 802.11n: 13±2 dBm (esant HT20, HT40) „Bluetooth “: 7,49 dBm	
	„Wi-Fi “	„Wi-Fi “ 2,4 GHz (2400-2483,5 M)	
	Ryšio paslauga ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

		A2 1200	A2 2000
Varantysis variklis	Važiavimo greitis naudojant nuotolinį valdymą	0,45–0,8 m/s	
	Važiavimo greitis pjaunant veją	Standartinis: 0,35 m/s Našus: 0,6 m/s	
	Variklio tipas	Ratų variklis	
Pjovimo variklis	Greitis	2200/min.	
Akumuliatorius (roboto)	Akumuliatoriaus modelis	MBPA10	MBPA14
	Akumuliatoriaus tipas	Ličio jonų akumuliatorius	
	Nominali galia	4000 mAh	5000 mAh
	Nominali įtampa	18 V NS	
Maitinimo šaltinis	Įkroviklio modelis	MPAA10 / MPAA20	
	Įvesties įtampa	100–240 V KS	
	Išvesties įtampa	20 V NS	
	Išvesties srovė	3 A	
Įkrovimo stotelė	Įkrovimo stotelės modelis	MCA10	
	Įvesties įtampa	20 V NS	
	Išvesties įtampa	20 V NS	
	Įvesties srovė	3 A	
	Išvesties srovė	3 A	
Priedai	Atsarginiai peiliai ir laikikliai	9/3	
	Peilio modelis	MBKA10 / MQBA10	

Standartai	Juos-ta	Į viršų (uplink) (MHz)	Į apačią (downlink) (MHz)	Maks. RD išves-ties galia	GNSS	Dažnių juos-ta		
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/Gali- leo/QZSS	1559-1592 MHz		
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2				
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2				
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2				
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2				
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2				
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2				
	41	2496 - 2690	2496 - 2690	23 ± 2				
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/Gali- leo/QZSS	1559-1592 MHz		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
WCDMA	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2			GPS/ GLONASS/ BDS/Gali- leo/QZSS	1559-1592 MHz
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				

[2] Įkrovimo laikas taikomas, kai robotas automatiškai grįžta į įkrovimo stotelę akumuliatoriui visiškai išsikrovus.

[3] Šalys/regionai: Albanija, Andora, Austrija, Belgija, Bosnija ir Hercegovina, Bulgarija, Kroatija, Kipras, Čekija, Danija, Estija, Suomija, Prancūzija, Vokietija, Graikija, Gersnis, Vengrija, Islandija, Airija, Italija, Kosovas, Latvija, Lichtenšteinas, Lietuva, Liuksemburgas, Makedonija, Malta, Moldova, Monakas, Juodkalnija, Nyderlandai, Norvegija, Lenkija, Portugalija, Rumunija, Serbija, Slovakija, Slovėnija, Ispanija, Švedija, Šveicarija, Jungtinė Karalystė, Ukraina.

Pastaba. Specifikacijos gali keistis, nes mes nuolat tobuliname savo gaminį. Naujausią informaciją rasite mūsų interneto svetainėje <https://global.dreametech.com>.

Instrucțiuni originale

Cuprins

1 Instrucțiuni de siguranță	P396
2 Introducere produs	P400
3 Instalare	P403
4 Pregătire pentru prima utilizare	P405
5 Cartografiați-vă grădina	P411
6 Funcționare	P416
7 Aplicația Dreamehome	P419
8 Întreținere	P422
9 Bateria	P426
10 Depozitare pe timp de iarnă	P426
11 Transport	P426
12 Depanare	P427
13 Specificații	P431

1 Instrucțiuni de siguranță

1.1 Instrucțiuni generale de siguranță

- Citiți cu atenție și înțelegeți manualul de utilizare înainte de a utiliza produsul.
- Utilizați numai echipamentul recomandat de Dreame împreună cu produsul. Orice altă utilizare este incorectă.
- Nu permiteți copiilor să se afle în apropierea mașinii sau să se joace cu ea în timpul funcționării.
- Nu utilizați produsul în zone în care persoanele nu sunt conștiente de prezența acestuia.
- Când operați manual produsul cu aplicația Dreamehome, nu alergați. Mergeți întotdeauna pe jos, aveți grijă pe pantele înclinate și mențineți-vă în permanentă echilibrul.
- Evitați utilizarea produsului atunci când în zona de lucru se află persoane, în special copii sau animale.
- Dacă operați produsul în zone publice, amplasați semne de avertisment în jurul zonei de lucru cu următorul text: „Avertisment! Mașină automată de tuns iarba! Nu vă apropiați de mașină! Supravegheați copiii!”
- Purtați încălțăminte robustă și pantaloni lungi atunci când operați produsul.
- Pentru a preveni deteriorarea produsului și accidentele care implică vehicule și persoane, nu amenajați zone de lucru sau căi de transport pe căile publice.
- Nu atingeți piesele mobile periculoase, cum ar fi discul cu lame, înainte de oprirea completă a acestora.
- Solicitați asistență medicală în caz de rănire sau de accident.
- Comutați produsul la **OFF** înainte de a îndepărta blocajele, de a efectua întreținerea sau de a examina produsul. Dacă produsul vibrează în mod anormal, verificați dacă este deteriorat înainte de a-l reporni. Nu utilizați produsul dacă vreuna dintre piese este defectă.
- Nu instalați cablul principal în zone în care produsul va cosi. Urmați instrucțiunile furnizate pentru instalarea cablului.
- Utilizați numai stația de încărcare inclusă în pachet pentru a încărca produsul. Utilizarea incorectă poate duce la electrocutare, supraîncălzire sau scurgerea lichidului coroziv din baterie. În cazul scurgerii de electrolit, clătiți cu apă/agent de neutralizare și solicitați asistență medicală dacă lichidul coroziv intră în contact cu ochii.
- Când conectați cablul principal în priza de alimentare, utilizați un dispozitiv de curent rezidual (RCD) cu un curent de declanșare maxim de 30 mA.
- Utilizați numai bateriile originale recomandate de Dreame. Siguranța produsului nu poate fi garantată cu baterii neoriginale. Nu utilizați baterii nereîncărcabile.
- Țineți cablurile de prelungire la distanță de piesele mobile periculoase pentru a evita deteriorarea cablurilor, care poate duce la contactul cu piese sub tensiune.
- Ilustrațiile utilizate în acest document sunt doar cu titlu informativ. Vă rugăm să consultați produsele reale.
- Nu permiteți niciodată copiilor, persoanelor cu capacități fizice, senzoriale sau mentale reduse sau cu lipsă de experiență și cunoștințe sau persoanelor care nu sunt familiarizate cu aceste instrucțiuni să utilizeze mașina; reglementările locale pot restricționa vârsta operatorului.
- Nu conectați și nu atingeți niciun cablu deteriorat până când acesta nu a fost deconectat din priza de alimentare. Dacă cablul se deteriorează în timpul funcționării, deconectați ștecherul din priza de alimentare. Un cablu uzat sau deteriorat crește riscul de electrocutare și trebuie înlocuit de personalul de service.
- Nu împingeți produsul cu forță sau rapid, deoarece acest lucru poate deteriora produsul.
- Pentru a respecta cerințele privind expunerea la frecvențe radio, trebuie menținută o distanță de 35 cm între dispozitiv și persoana care îl utilizează.
- Pentru reîncărcarea bateriei, utilizați numai unitatea de alimentare detașabilă furnizată împreună cu acest aparat.

1.2 Instrucțiuni de siguranță pentru instalare

- Evitați instalarea stației de încărcare în zone în care reprezintă un pericol de împiedicare pentru persoane.
- Nu instalați stația de încărcare în zone în care există riscul de acumulare a apei.
- Nu instalați stația de încărcare, inclusiv accesoriile, la mai puțin de 60 cm de orice material combustibil. Defecțiunile sau supraîncălzirea stației de încărcare și a sursei de alimentare pot prezenta risc de incendiu.

1.3 Instrucțiuni de siguranță pentru funcționare

- Țineți mâinile și picioarele departe de lamele rotative. Nu apropiați mâinile sau picioarele de produsul pornit și nu le așezați sub acesta.
- Nu ridicați și nu mutați produsul când este conectat.
- Utilizați modul parcare sau comutați produsul la **OFF** atunci când există persoane, în special copii sau animale, în zona de lucru.
- Asigurați-vă că pe gazon nu se află obiecte precum pietre, crengi, unelte sau jucării. În caz contrar, lamele se pot deteriora atunci când intră în contact cu un obiect.
- Nu așezați obiecte pe produs sau pe stația de încărcare.
- Nu utilizați produsul dacă butonul de oprire nu funcționează.
- Evitați coliziunile dintre produs și persoane sau animale. Dacă o persoană sau un animal intră în traiectoria produsului, opriți-l imediat.
- Comutați întotdeauna produsul la **OFF** când nu este în funcțiune.
- Nu utilizați produsul simultan cu un aspersor pop-up. Utilizați funcția Programare pentru a vă asigura că produsul și aspersorul pop-up nu funcționează în același timp.
- Evitați amplasarea unui canal de conectare în locurile în care sunt instalate aspersoare pop-up.
- Nu operați produsul în prezența apei stagnante în zona de lucru, cum ar fi în timpul ploilor abundente sau al acumulării de apă.

1.4 Instrucțiuni de siguranță pentru întreținere

- Comutați produsul la **OFF** atunci când efectuați operațiuni de întreținere.
- După spălare, asigurați-vă că produsul este așezat pe sol în poziția sa normală, nu cu susul în jos.
- Nu întoarceți produsul invers pentru a curăța șasiul. Dacă îl întoarceți în scopuri de curățare, asigurați-vă că îl readuceți la orientarea corectă după aceea. Această precauție este necesară pentru a împiedica pătrunderea apei în motor și posibila afectare a funcționării normale.
- Deconectați fișa de la stația de încărcare sau acționați dispozitivul de dezactivare înainte de a efectua curățarea sau de a efectua operațiuni de întreținere la stația de încărcare.
- Nu utilizați aparate de spălat cu presiune înaltă sau solvenți pentru curățarea produsului.

1.5 Siguranța bateriei

Bateriile litiu-ion pot exploda sau provoca incendii dacă sunt dezasamblate, scurtcircuitate, expuse la apă, foc sau temperaturi ridicate. Manipulați-le cu grijă, nu dezasamblați sau nu deschideți bateria și evitați orice formă de abuz electric/mecanic. Depozitați-le ferite de lumina directă a soarelui.




1. Utilizați numai încărcătorul de baterie și sursa de alimentare furnizate de producător. Utilizarea unui încărcător și a unei surse de alimentare necorespunzătoare poate provoca șocuri electrice și/sau supraîncălzire.
2. **NU ÎNCERCAȚI SĂ REPARAȚI SAU SĂ MODIFICAȚI BATERIILE!** Încercările de reparare pot duce la vătămări corporale grave din cauza exploziei sau a șocului electric. În cazul apariției unei scurgeri, electroliții eliberați sunt corozivi și toxici.
3. Acest aparat conține baterii care pot fi înlocuite numai de către persoane calificate.

1.6 Riscuri reziduale

Pentru a evita rănilor, purtați mănuși de protecție atunci când înlocuiți lamele.

1.7 Simboluri și autocolante

	<p>AVERTISMENT - Citiți instrucțiunile de utilizare înainte de a opera mașina.</p>
	<p>AVERTISMENT - Păstrați o distanță de siguranță față de mașină în timpul operării.</p>
	<p>AVERTISMENT - Acționați dispozitivul de dezactivare înainte de a lucra la mașină sau de a o ridica.</p>
	<p>AVERTISMENT - Nu vă urcați pe mașină.</p>
	<p>AVERTISMENT - Nu este permisă eliminarea acestui produs ca deșeu menajer obișnuit. Asigurați-vă că produsul este reciclat în conformitate cu cerințele legale locale.</p>
	<p>Acest produs este conform cu Directiva CE aplicabilă.</p>
	<p>Clasa III</p>

	Înainte de încărcare, citiți instrucțiunile.
	Curent continuu
	Clasa II

UTILIZARE PREVĂZUTĂ

Produsul pentru grădină este destinat tunderii gazonului domestic. El a fost conceput pentru a tunde iarba frecvent, menținând o peluză mai sănătoasă și mai frumoasă ca niciodată. În funcție de dimensiunea gazonului, mașina de tuns iarba poate fi programată să funcționeze în orice moment sau cu orice frecvență. Ea nu poate să sape, să măture sau să curățe zăpada.



Prin prezenta, TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. declară că echipamentul radio model Dreame MXXA8203/MXXA8202 este conform cu Directiva 2014/53/UE. Textul integral al declarației de conformitate UE este disponibil la următoarea adresă de internet: <https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity>.

Produsul este conform cu reglementările PSTI din Regatul Unit, textul integral al declarației de conformitate fiind disponibil la următoarea adresă de internet: <https://global.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

Pentru manualul electronic detaliat, accesați <https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Notificare privind securitatea rețelei

Pentru a asigura funcționarea în siguranță a acestui dispozitiv în medii de rețea, sunt furnizate următoarele informații:

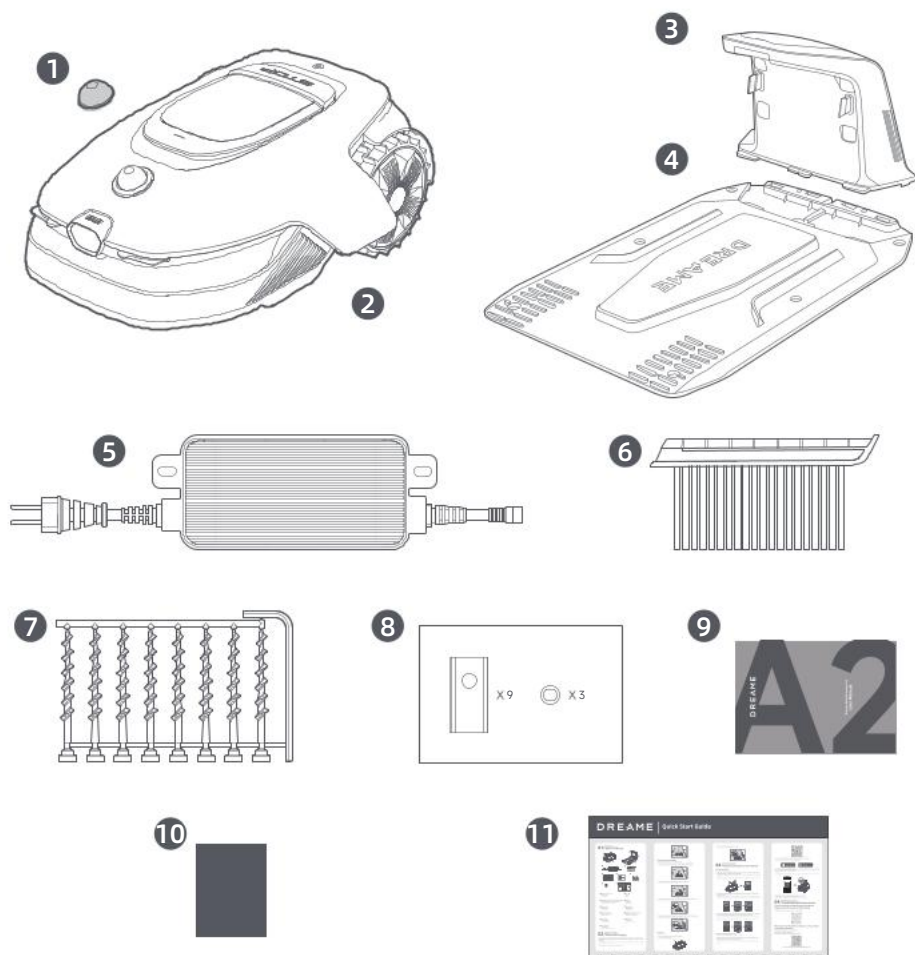
Acest dispozitiv este echipat cu multiple capacități de comunicare în rețea, inclusiv un port Ethernet (RJ-45), un modul de comunicare wireless Wi-Fi și o interfață USB pentru depanare. La pornire sunt activate în mod implicit următoarele servicii de rețea:

- **Serviciul de configurare web (HTTP/HTTPS):** Portul 80 (HTTP) și portul 443 (HTTPS) pentru configurarea locală și monitorizarea stării. Pentru a preveni scurgerea de informații, se recomandă dezactivarea serviciului HTTP imediat după instalare, activarea numai a HTTPS și implementarea unui certificat TLS de încredere.
- **Difuzare dispozitiv (mDNS/SSDP):** Utilizat pentru detectarea automată prin difuzarea informațiilor despre dispozitiv în rețeaua locală (LAN). Dacă nu sunt necesare, se recomandă dezactivarea acestor servicii pentru a reduce riscul de a fi scanate.
- **Interfață USB:** Utilizată pentru actualizări locale ale firmware-ului și extragerea jurnalelor. Când modul de depanare este activat, acesta poate expune permisiunile de acces la fișierele de sistem. Se recomandă restricționarea utilizării numai la personalul autorizat și dezactivarea acestei interfețe atunci când dispozitivul nu este în curs de întreținere.

Pentru proceduri detaliate de configurare, consultați secțiunea *Pregătire pentru prima utilizare*.

2 Introducere produs

2.1 Ce este în cutie



1 Capac de protecție LiDAR

2 Robotul

3 Turn de încărcare
(cu cablu prelungitor de 10 m)

4 Placă de bază

5 Sursă de alimentare

6 Perie de curățare

7 Șuruburi × 8, cheie hexagonală

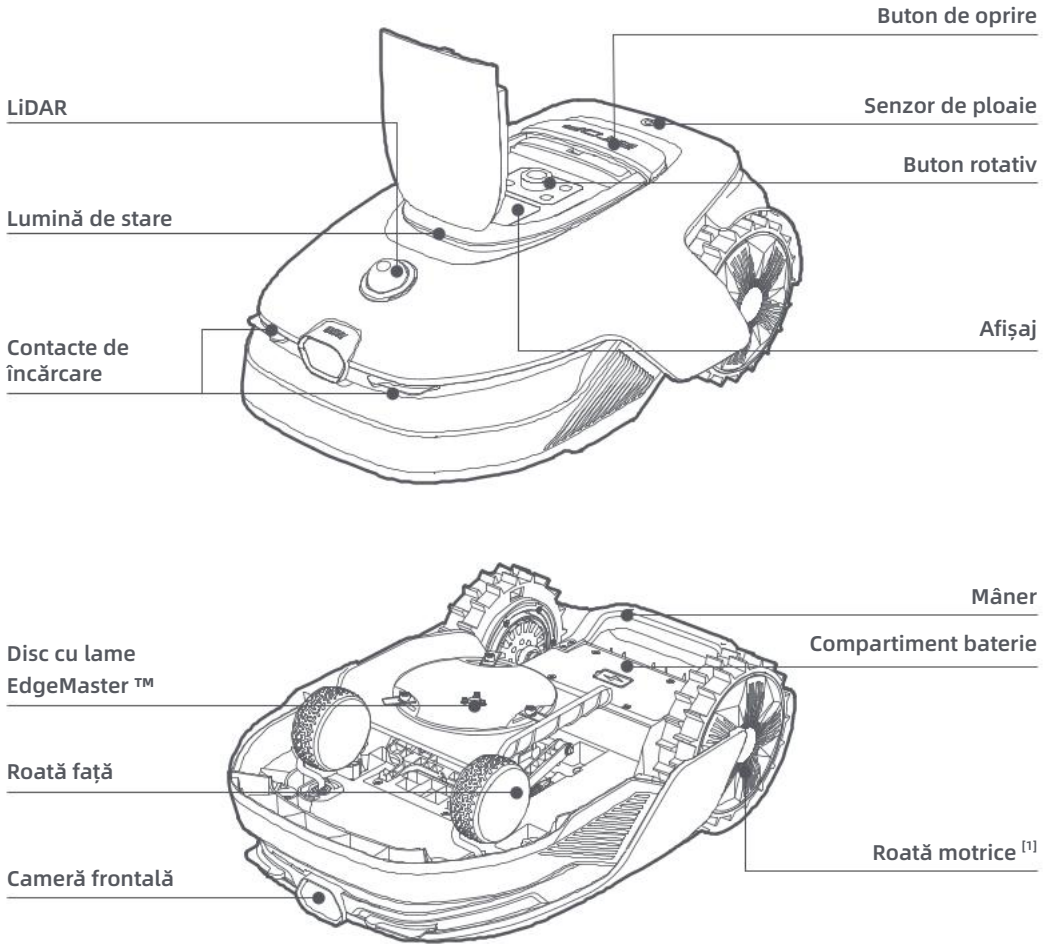
8 Lamă de rezervă × 9 și suporturi × 3

9 Manual de utilizare

10 Lavetă fără scame

11 Ghid de pornire rapidă

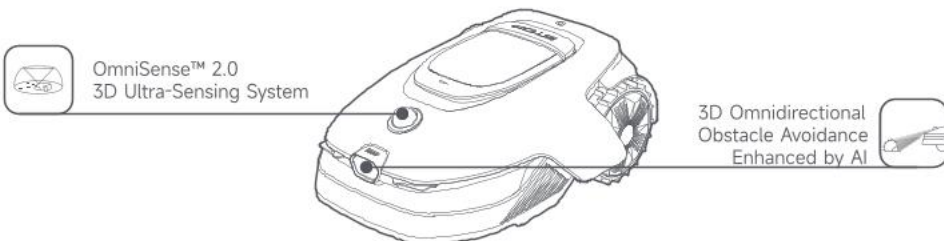
2.2 Prezentarea generală a produsului



[1] Echipat cu motoare cu butuc.

2.3 OmniSense™ 2.0: Sistem de ultra-detectare 3D cu cameră AI


Duceți îngrijirea gazonului la un nivel superior cu OmniSense™ 2.0, un sistem de ultra-detectare 3D revoluționar, echipat cu o cameră HDR asistată de algoritmi, care oferă o percepție mai cuprinzătoare și mai detaliată a mediului 3D al grădinii.



2.4 Serviciu de conectare cu GPS și conectivitate 4G

Robotul este echipat cu Serviciul de conectare, care oferă conectivitate la rețeaua celulară 4G.

Activarea Serviciului de conectare

Alimentați robotul cu energie electrică iar Serviciul de conectare se va activa automat.  se va aprinde pe afișajul robotului și în aplicație, indicând că activarea a reușit. Puteți vizualiza starea de utilizare a Serviciului de conectare în aplicație la **Conexiuni**.

Cu Serviciul de conectare activat, puteți monitoriza de la distanță starea robotului și puteți iniția sarcini de tuns iarba fără o conexiune Wi-Fi. În plus, există un GPS încorporat pentru urmărirea locației în timp real, îmbunătățind capacitățile antifurt ale robotului. Puteți urmări locația lui în orice moment, de oriunde, și puteți primi notificări dacă se deplasează în afara zonei desemnate pe hartă.

Serviciul de conectare este oferit gratuit în primul an de la data activării. Pentru a prelungi serviciul la expirare, vă rugăm să contactați echipa de servicii post-vânzare Dreame la adresa **dreamesupport@dreame.tech**.

2.5 Senzori

Nume	Descriere
LiDAR	Obține informații despre mediul înconjurător și facilitează poziționarea robotului, evitarea obstacolelor și detectarea apei și murdăriei. Distanța de detectare (la 100 klx): 40 m la 10% reflectivitate; 70 m la 80% reflectivitate Câmp vizual: 360° (orizontal) × 59° (vertical)
Cameră frontală	Detectează obstacole, limitele gazonului și prezența umană. Unghi de vizualizare: 89° (orizontal), 58° (vertical), 97° (diagonal) Rezoluție: 2 MP
GPS	Puteți urmări locația robotului în timp real în Google Maps prin intermediul aplicației.

3 Instalare

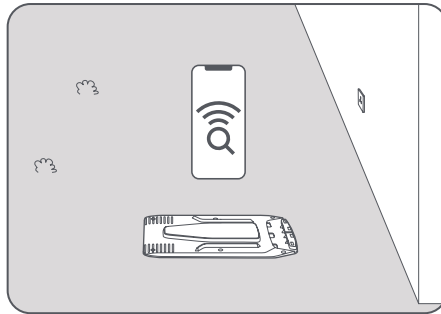
3.1 Alegeți o locație potrivită

• Așezați stația de încărcare pe o suprafață plană, lângă marginea gazonului și lângă o priză de alimentare. Așezați-o într-o zonă cu semnal Wi-Fi puternic.

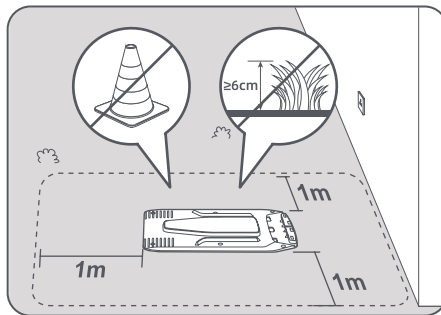
Notă: Utilizați dispozitivul mobil pentru a verifica intensitatea semnalului Wi-Fi al locației. Un semnal Wi-Fi puternic asigură o conexiune stabilă între robot și aplicație.

Important: Asigurați-vă că solul este suficient de moale pentru a permite instalarea șuruburilor.

Important: Dacă stația de încărcare se află pe o pantă, asigurați-vă că înclinația nu este prea mare, pentru a împiedica alunecarea înapoi a robotului și imposibilitatea lui de andocare.

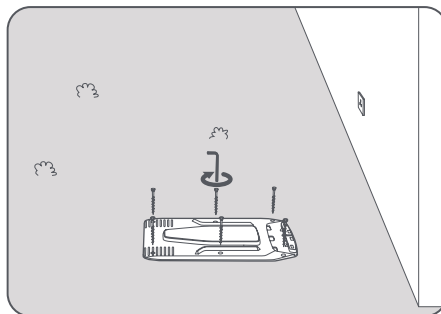


• Păstrați cel puțin **1 m** de spațiu liber, fără obstacole, în stânga, în dreapta și în fața stației de încărcare. Asigurați-vă că iarba din jurul locației are o înălțime mai mică de **6 cm**. Dacă iarba este mai înaltă, vă rugăm să o tundeți mai întâi cu o mașină de tuns iarba manuală. Iarba înaltă poate îngreuna întoarcerea robotului la stația de încărcare.

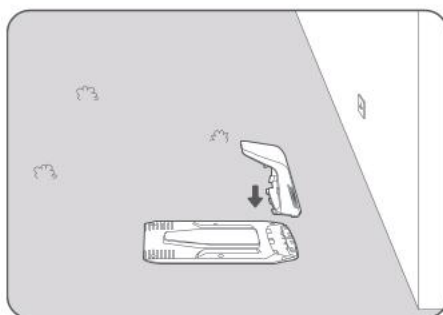


3.2 Instalați stația de încărcare

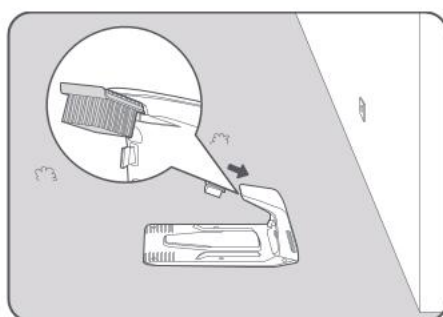
❶ Fixați placa de bază pe sol cu șuruburile și cheia hexagonală furnizate.



- 2 Introduceți turnul de încărcare în placa de bază până când auziți un clic.

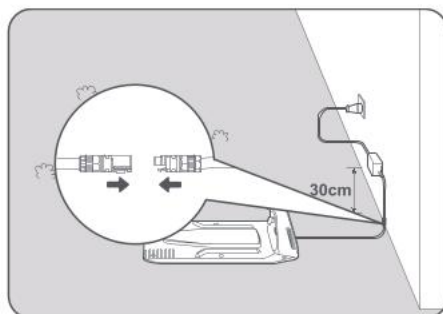


- 3 Introduceți peria de curățare în turnul de încărcare, aliniind urechea cu slotul.



- 4 Conectați sursa de alimentare la cablul prelungitor și apoi conectați-o la o priză de curent. Vă rugăm să țineți sursa de alimentare la cel puțin **30 cm** deasupra solului.

Notă: Indicatorul LED de pe stația de încărcare va fi **apris continuu în culoarea albastră** atunci când există curent electric.



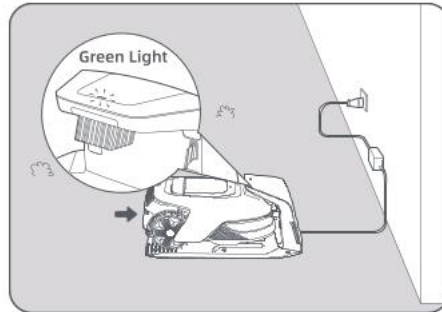
- 5 Scoateți capacul de protecție LiDAR.



6 Puneți robotul în stația de încărcare pentru a-l încărca. Asigurați-vă că contactele de încărcare ale robotului și stației de încărcare sunt conectate corect.

Notă: Indicatorul luminos va **clipi în culoarea verde** atunci când robotul se încarcă cu succes în stația de încărcare.

Notă: Dacă doriți să adăugați un garaj pentru protecție suplimentară, vă rugăm să utilizați garajul Dreame corespunzător, disponibil în magazinele locale sau online. Utilizarea unui garaj care nu este Dreame poate cauza probleme în timpul reîncărcării.

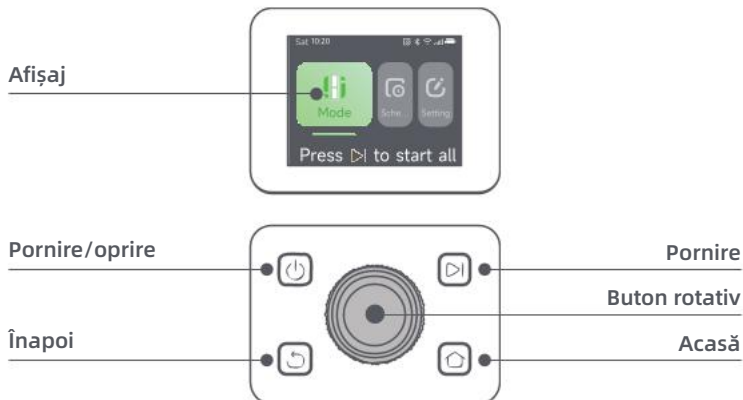


Indicator LED de pe stația de încărcare







Culoarea indicatorului luminos LED	Semnificație
Clipire în culoarea roșie/roșu aprins continuu	1. Există o problemă cu stația de încărcare (cum ar fi o problemă cu curentul sau tensiunea de încărcare).
	2. Robotul se andochează la stația de încărcare, dar încărcarea este anormală (de exemplu contactele de încărcare au un scurtcircuit).
Albastru aprins continuu	Stația de încărcare are energie electrică. Robotul nu se află în stația de încărcare.
Clipire în culoarea verde	Robotul se încarcă în stația de încărcare.
Verde aprins continuu	Robotul este încărcat complet în stația de încărcare.

4 Pregătire pentru prima utilizare














4.1 Familiarizați-vă cu panoul de comandă



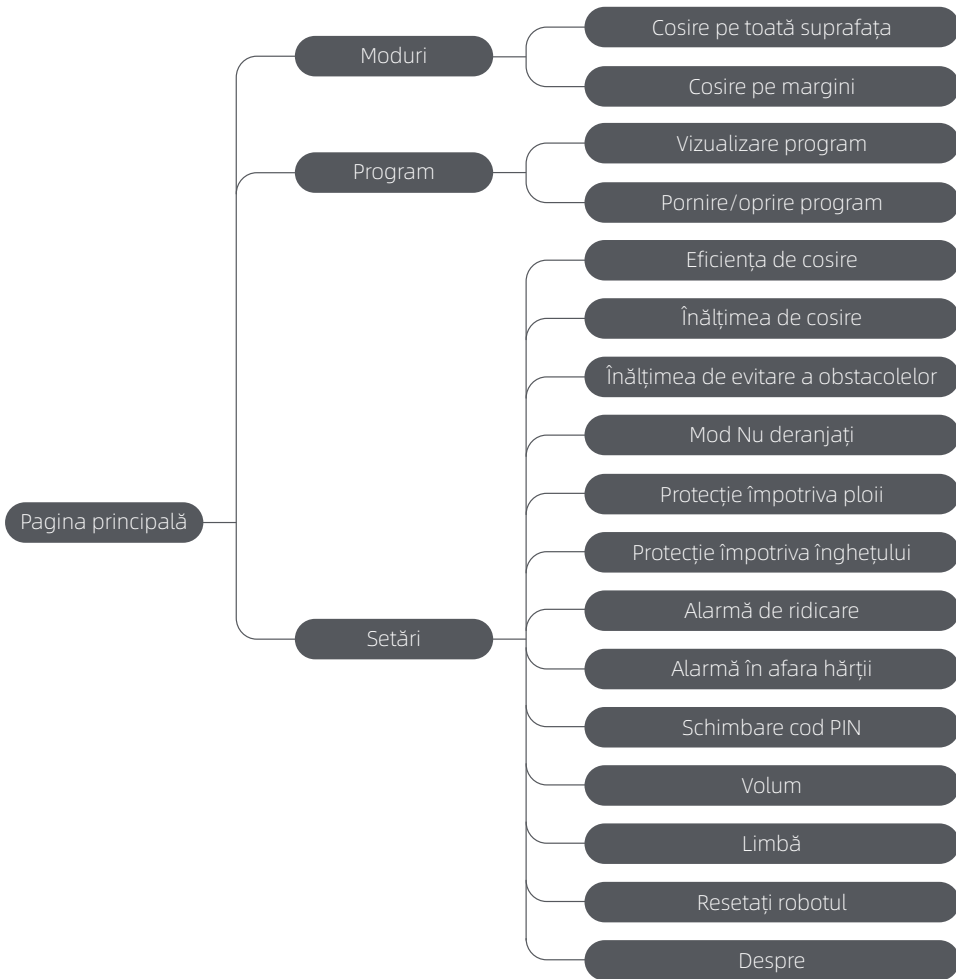
Afișaj

Pictogramă	Stare
	Nivelul bateriei (Indică nivelul actual al bateriei.)
	Încărcare (Robotul se andochează cu succes la stația de încărcare.)
	Bluetooth (Robotul este conectat la aplicație prin Bluetooth.)
	Wi-Fi (Robotul este conectat la aplicație prin intermediul unei rețele Wi-Fi.)
	Serviciu de conectare (Serviciul de conectare este activat.)
	Program (O sarcină este programată pentru astăzi și nu a început încă.)

Comenzi

Buton	Funcție
Alimentare 	Pentru a conecta/deconecta robotul, apăsați lung butonul  timp de 2 secunde. Asigurați-vă că se află în afara stației de încărcare.
Pornire 	Pentru a porni cosirea pe toată suprafața sau pentru a relua sarcinile întrerupte, apăsați butonul  , apoi închideți capacul în 5 secunde. Sarcina va fi anulată dacă capacul nu este închis în 5 secunde.
Acasă 	Pentru a trimite robotul înapoi la stația de încărcare, apăsați butonul  , apoi închideți capacul în 5 secunde. Sarcina va fi anulată dacă capacul nu este închis în 5 secunde.
Înapoi 	Pentru a naviga cu un nivel mai sus în meniul, apăsați butonul  .
Buton rotativ	Pentru a confirma selecția din meniuri, apăsați butonul rotativ.
	Pentru a activa modul de asociere Bluetooth, apăsați lung butonul rotativ timp de 3 secunde.
	Pentru a naviga prin meniul, rotiți butonul rotativ în sensul acelor de ceasornic/în sens invers acelor de ceasornic.
Pornire + Înapoi	Pentru a reseta robotul la setările din fabrică, apăsați simultan butonul  și butonul  și țineți-le apăsați timp de 3 secunde. Codul PIN nu va fi șters.
Acasă + Înapoi	Apăsați simultan butonul  și butonul  și țineți-le apăsați timp de 3 secunde pentru a accesa pagina Despre din Setări. Pagina Despre va dispărea în 5 secunde.
Buton rotativ + Înapoi	Pentru a reseta codul PIN, apăsați simultan butonul rotativ și butonul  și țineți-le apăsați timp de 3 secunde.
Oprire	Apăsați butonul Oprire pentru a deschide capacul superior și a opri robotul. Codul PIN trebuie introdus pe panoul de comandă pentru a relua funcționarea.

Prezentare generală a structurii meniului



*Poate fi actualizat în funcție de versiunea software-ului.

Lumina de stare de pe robot

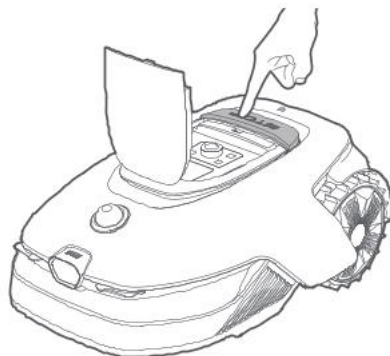
Culoare	Semnificație
Roșu aprins continuu	A apărut o eroare.
Albastru aprins continuu	Robotul este în standby.
Clipire în culoarea albastră	Robotul execută o sarcină sau este în pauză.
Clipire în culoarea verde	Robotul se încarcă în stația de încărcare.
Verde aprins continuu	Bateria este încărcată complet.
Clipire în culoarea galbenă	1. Robotul este în patrulare. 2. Imaginile video în timp real de la camera frontală sunt afișate prin intermediul aplicației.

Notă: Puteți personaliza perioada de activare și scenariile luminii robotului în **Setări > Lumină**.

4.2 Setări inițiale

Înainte de a conecta robotul pentru prima dată, trebuie să efectuați câteva setări de bază pentru ca robotul să fie gata de funcționare.

- 1 Apăsați butonul **Oprire** pentru a deschide capacul superior.



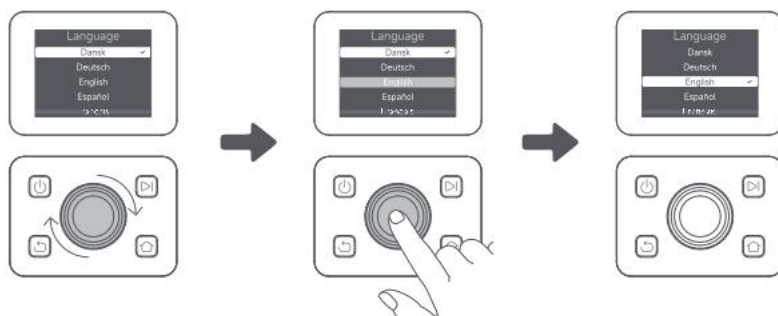
- 2 Apăsați lung butonul  de pe panoul de comandă timp de 2 secunde pentru a conecta robotul.

Notă: Robotul se va conecta automat când se andochează la stația de încărcare.



- 3 **Selectați limba preferată**

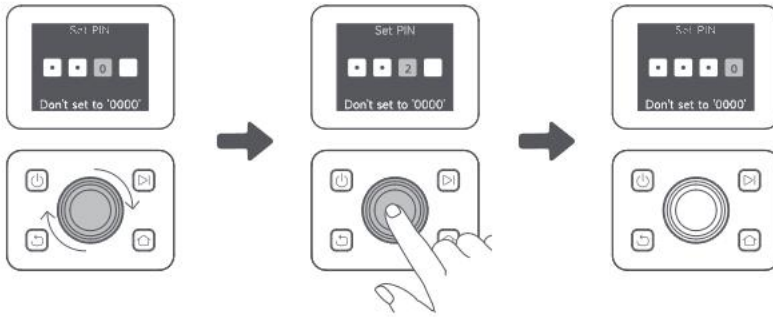
Rotiți butonul rotativ în sensul acelor de ceasornic pentru deplasarea în jos și în sens invers acelor de ceasornic pentru deplasarea în sus, pentru a selecta limba dorită. Apăsați butonul rotativ pentru a confirma.



- 4 **Setați codul PIN**

1. Rotiți butonul rotativ pentru a selecta un număr de la 0 la 9. Rotiți-l în sensul acelor de ceasornic pentru a crește numărul și în sens invers acelor de ceasornic pentru a-l reduce. Apăsați butonul rotativ pentru a confirma și a seta următoarea cifră. Pentru a modifica cifra anterioară, rotiți butonul rotativ în sens invers acelor de ceasornic până când numărul devine 0 și continuați să îl rotiți încă o dată.

Important: Vă rugăm să nu setați codul PIN la „0000”.



2. Introduceți din nou codul PIN pentru a finaliza setarea codului PIN.

Notă: Dacă cele două parole nu coincid, vă rugăm să setați din nou parola nouă.

5 Conectați robotul la internet

Vă rugăm să scanați codul QR pentru a descărca aplicația Dreamehome pe dispozitivul dvs. mobil. După instalare, vă rugăm să creați un cont și să vă autentificați.



De asemenea, puteți descărca aplicația Dreamehome din App Store sau Google Play.



Înainte de configurarea rețelei:

- Asigurați-vă că robotul și dispozitivul dvs. mobil sunt conectate la aceeași rețea Wi-Fi.
- Asigurați-vă că dispozitivul dvs. mobil se află la o distanță de maximum **10 m** de robot.
- Activați funcția Bluetooth pe dispozitivul dvs. mobil.

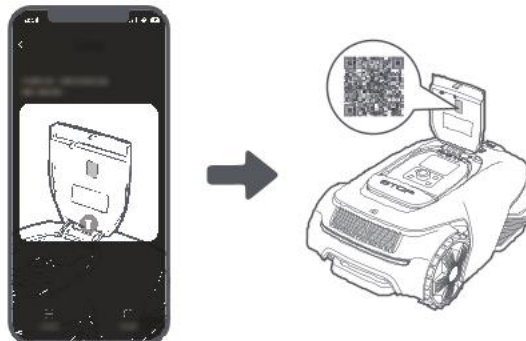
1. Deschideți aplicația Dreamehome.

2. Vă puteți conecta printr-una din următoarele metode:

a. Scanați codul QR: Accesați **Dispozitiv** și atingeți **Scanați codul QR pentru conectare**. Scanați codul QR situat în interiorul capacului superior al robotului pentru conectare.

b. Adăugare manuală: Accesați **Dispozitiv** și atingeți **Adăugați**. Apoi selectați modelul robotului pe care doriți să îl conectați.

c. Descoperire automată: robotul va căuta dispozitivele din apropiere. Atingeți robotul din lista dispozitivelor descoperite pentru conectare.

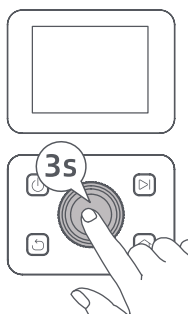


3. Urmați instrucțiunile din aplicație pentru a finaliza conectarea la rețeaua Wi-Fi.

Important: Vă rugăm să utilizați o rețea cu o singură bandă de frecvență de 2,4 GHz sau o rețea cu două benzi de frecvență de 2,4/5 GHz.

Important: Asigurați-vă că rețeaua Wi-Fi nu are firewall și nu este criptată. În caz contrar, configurarea rețelei poate eșua.

4. Apăsăți lung butonul rotativ de pe panoul de comandă timp de 3 secunde. Robotul va intra în modul de asociere Bluetooth.






5. Urmați instrucțiunile din aplicație pentru a finaliza asocierea.

Cum se anulează asocierea robotului?

Robotul se conectează automat la contul Dreamehome după ce asocierea a fost realizată cu succes. Fiecare dispozitiv poate fi asociat unui singur cont. El nu poate fi asociat simultan cu un alt cont.

Pentru a asocia robotul cu un cont nou, trebuie mai întâi să îi anulați asocierea. Pentru a-i anula asocierea:

1. Deschideți aplicația Dreamehome. Accesați  **Dispozitiv**.
2. Dacă aveți mai mulți roboți conectați la contul Dreamehome, glisați spre stânga sau spre dreapta pentru a accesa pagina robotului pe care doriți să îl editați.
3. Atingeți  din colțul din dreapta sus.
4. Selectați  **Ștergere**.

Cum puteți partaja robotul?

1. Atingeți  din colțul din dreapta sus.
2. Selectați  **Partajare dispozitiv**.

Cum vă deconectați din contul Dreamehome sau cum îl ștergeți?

1. Accesați  **Eu** >  **Cont**.
2. Selectați **Deconectare** sau **Ștergere cont**.

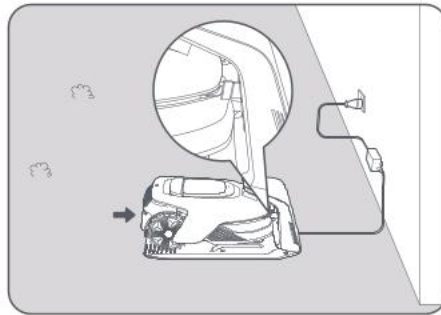
5 Cartografiati-vă grădina

Înainte de cartografiere, verificați următoarele:

- Nivelul bateriei robotului depășește 50%.
- Capacul de protecție LiDAR este scos.



- Capacul superior este închis.
- Robotul se andochează corect la stația de încărcare.



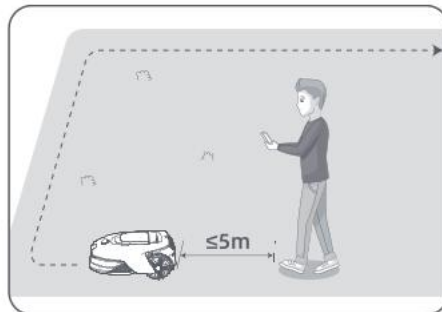
5.1 Creați limita virtuală

Înainte de a porni procesul de cartografiere, vă rugăm să țineți cont de următoarele:

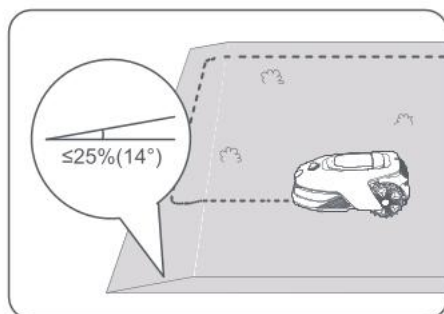
Important: Nu mutați manual robotul atunci când creați limita, deoarece acest lucru poate duce la eșuarea cartografierii.

Important: Când începe cartografierea, nu andocați robotul la stația de încărcare de la distanță până când procesul de cartografiere nu a fost finalizat. În caz contrar, LiDAR-ul poate fi blocat, ceea ce poate duce la eșuarea cartografierii.

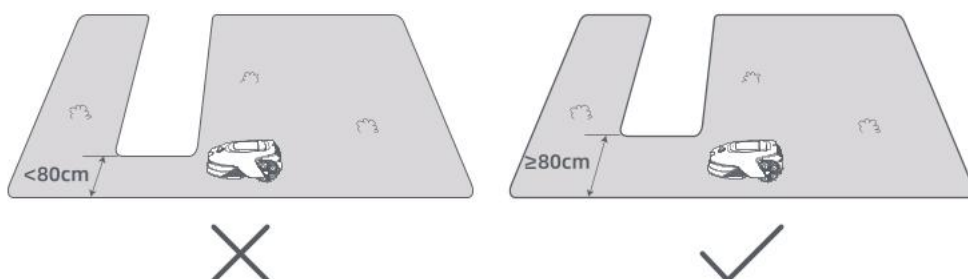
- Mergeți la o distanță mai mică de **5 m** în spatele robotului în timpul procesului de cartografiere.



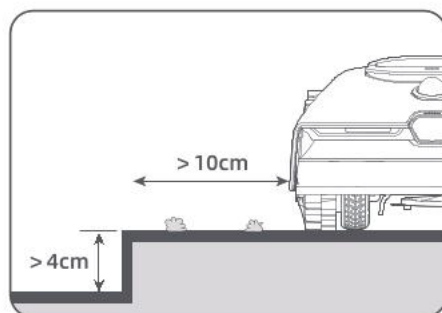
- Robotul poate naviga pe pante cu o înclinație de până la **50% (27°)**. Însă pentru rezultate mai bune de cosit, se recomandă menținerea pantelor din zonele de lucru sub **25% (14°)**.



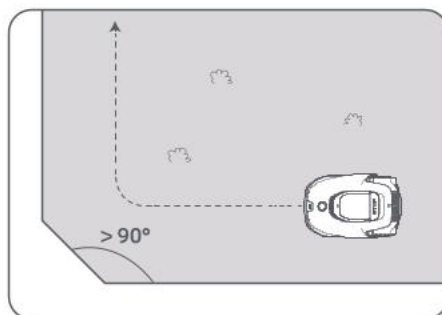
- Pentru zone mai înguste de **80 cm**, vă rugăm să le setați ca traiectorii pentru a permite robotului să treacă prin ele (consultați secțiunea 5.4: **Setați traiectoria**).



- Dacă gazonul dvs. este mai înalt de **4 cm** decât solul adiacent, mențineți robotul la o distanță de cel puțin **10 cm** de margine. Dacă gazonul dvs. este la același nivel cu terenul adiacent, robotul poate traversa perimetrul pentru rezultate optime de cosire de-a lungul marginilor.

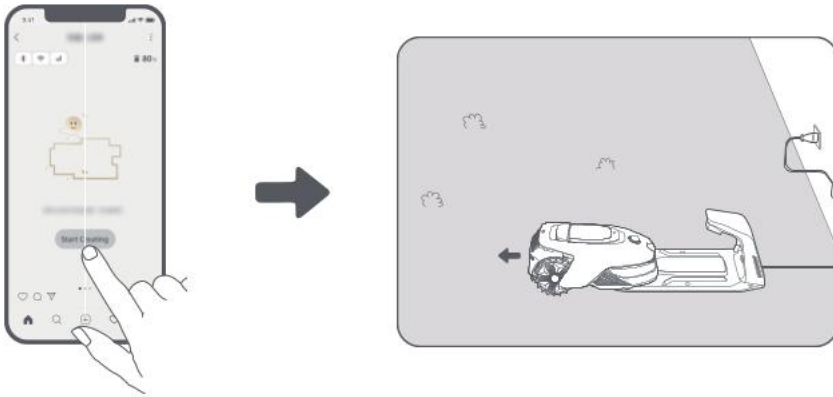


- Asigurați-vă că unghiurile de virare sunt mai mari de **90°**. Unghiurile mai mici de 90° pot îngreuna realizarea unei tăieturi perfecte de către robot.

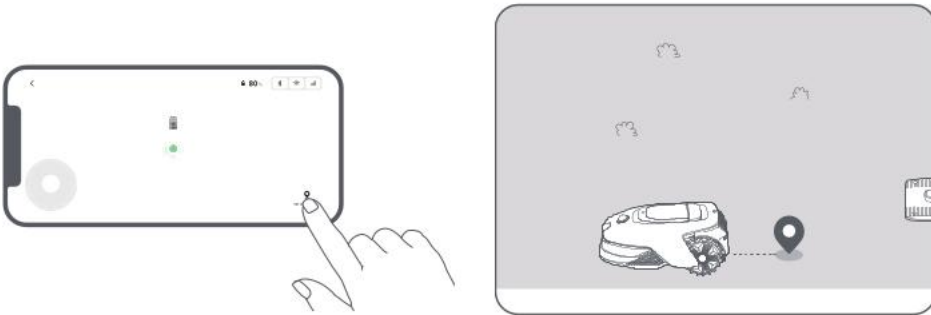


Porniți cartografierea:

1. Atingeți **Porniți crearea** prin intermediul aplicației, iar robotul își va verifica starea și se va calibra. El va părăsi automat stația de încărcare pentru a efectua calibrarea. Vă rugăm să fiți atent.



2. Ghidați robotul de la distanță până la marginea gazonului și atingeți **Setați punctul de pornire** pentru a stabili punctul de pornire pentru limită.



3. Comandați robotul de la distanță să se deplaseze de-a lungul perimetrului gazonului pentru a cartografia zona de lucru.

Detectare automată a limitelor

Alimentat de un algoritm AI avansat, robotul utilizează camera frontală pentru a detecta zonele cu iarbă și cele fără iarbă, permițându-i să identifice limitele fără a fi nevoie de ghidare manuală.

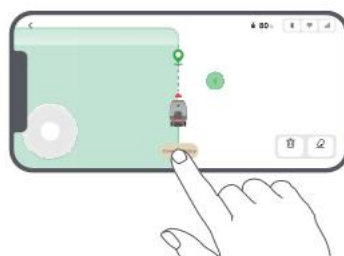
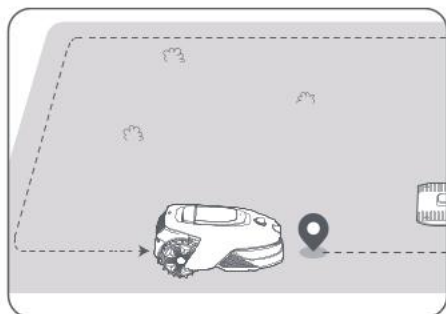
După ce ați ghidat robotul de la distanță până la marginea gazonului și ați setat punctul de pornire, puteți utiliza modul **Detectare automată a limitelor**. Puteți alege dacă robotul trebuie să traverseze perimetrul pentru rezultate mai bune de cosire a marginilor sau să rămână aproape de acesta pentru a evita blocarea. Vă recomandăm să urmați robotul în timpul acestui proces. Dacă robotul nu reușește să detecteze cu precizie limitele, puteți ieși din modul Detectare automată a limitelor și puteți comuta în orice moment la controlul de la distanță.

Important: Modul Detectare automată a limitelor trebuie utilizat în timpul zilei pentru a asigura o vizibilitate adecvată. Evitați utilizarea acestei funcții în condiții de lumină slabă sau de ploaie.


Important: Asigurați-vă că camera frontală a robotului este curată și neobstrucționată

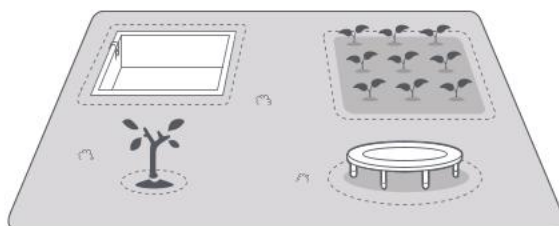


4. Când robotul se întoarce la o distanță de **1 m** de punctul de pornire, puteți atinge **Închideți limita** și limita va fi finalizată automat.




5.2 Stabilirea zonei interzise

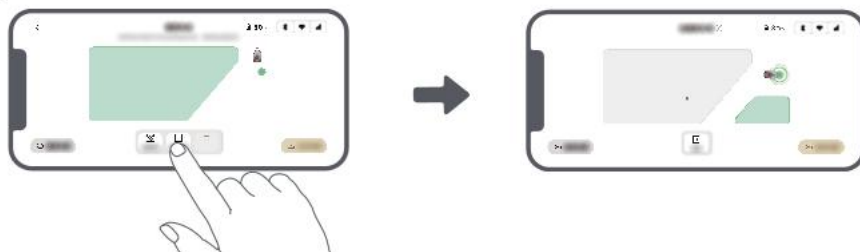
Deși robotul poate evita automat obstacolele, este totuși necesar să se stabilească ca zone interzise zonele cu risc de cădere, cum ar fi piscine și gropi cu nisip. Pentru obiectele pe care doriți să le protejați (cum ar fi un strat de flori, o trambulină, o parcelă de legume sau o rădăcină de copac expusă), vă rugăm să le setați ca zone interzise. Puteți atinge **Zonă interzisă** din aplicație pentru a continua crearea zonelor interzise. Alternativ, puteți accesa  > **Editare hartă** pentru a crea sau a șterge zonele interzise după finalizarea hărții.




5.3 Crearea mai multor zone și extinderea zonelor existente

• Pentru a crea mai multe zone


Dacă gazonul dvs. este separat de drumuri sau aveți mai multe peluze izolate, puteți atinge **Zonă de lucru** în aplicație pentru a continua crearea zonelor de lucru. De asemenea, puteți adăuga, șterge sau modifica zone în  > **Editare hartă** când harta a fost finalizată.



• Pentru a extinde zonele existente

Pentru a extinde o zonă existentă, atingeți **Zonă de lucru** în aplicație pentru a crea zona pe care doriți să o includeți. Dacă cele două zone se suprapun, ele vor fi unite automat. Alternativ, puteți accesa  > **Editare hartă** > **Zonă de lucru** după finalizarea cartografierii pentru a extinde o zonă existentă.

• Pentru a separa și combina zone

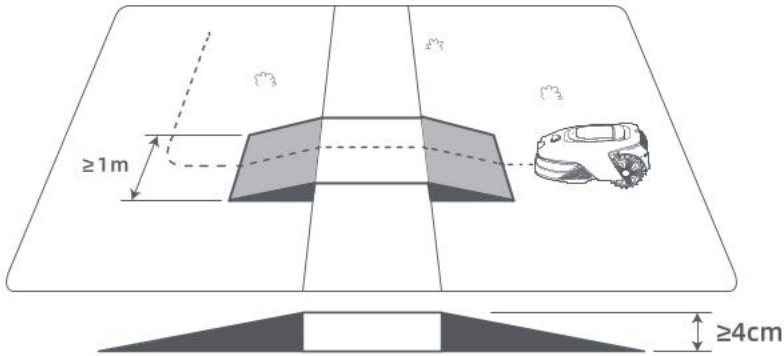
Pentru a împărți o zonă în zone mai mici sau pentru a uni zone, care au fost împărțite folosind aplicația, într-una mai mare, accesați  > **Editare hartă** > **Setări zonă** și atingeți **Separare** sau **Combinare** în aplicație.

5.4 Setări traiectoria

Pentru zonele izolate, vă rugăm să creați o traiectorie pentru a le conecta. Zonele izolate fără o traiectorie vor fi inaccesibile pentru robot.

Notă: În mod implicit, robotul se deplasează doar de-a lungul traiectoriei, fără a tunde iarba.

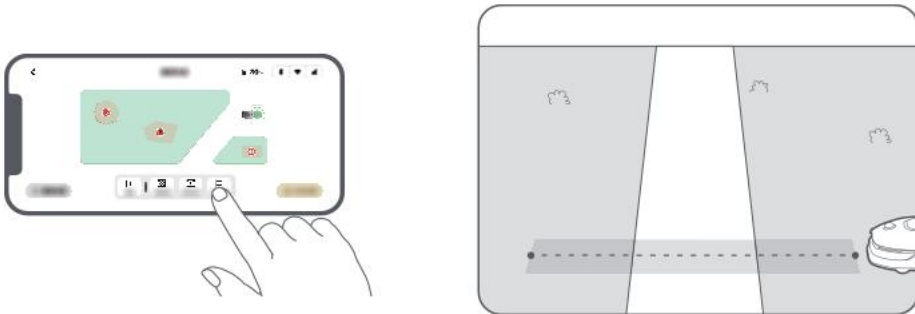
Important: Dacă peluza dvs. este împărțită de pasaje mai înalte de **4 cm**, așezați un obiect cu o pantă egală cu înălțimea pasajului (cum ar fi o rampă).



• Pentru a conecta două zone de lucru izolate

Pentru zonele izolate, vă rugăm să creați traiectorii care să le conecteze între ele, în caz contrar vor fi inaccesibile pentru robot. Atingeți **Traietorie** pentru a crea o traiectorie.

Important: Asigurați-vă că începutul și sfârșitul traiectoriei se află în zona de lucru.

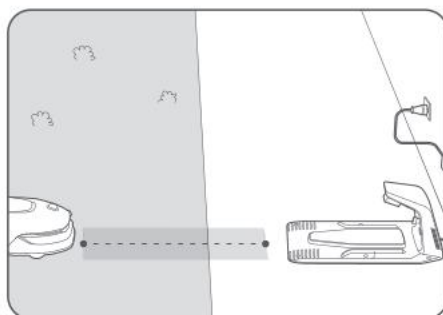
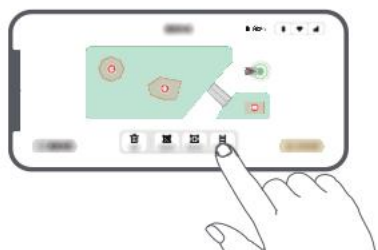


• Pentru a conecta zona de lucru și stația de încărcare

Dacă stația de încărcare nu se află în zona de lucru, trebuie creată o traiectorie pentru a o conecta la zona de lucru. Atingeți **Traietorie** pentru a crea o traiectorie care permite robotului să se întoarcă la stația de încărcare.

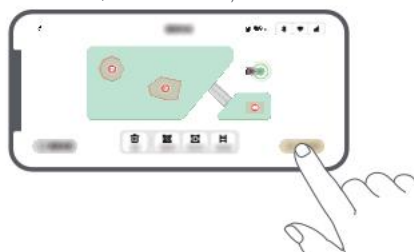
Important: Asigurați-vă că un capăt al traiectoriei se află în interiorul zonei de lucru, iar celălalt capăt se află chiar în fața stației de încărcare. Se recomandă să aliniați traiectoria cu stația de încărcare.

Important: Când creați traiectorii pentru a conecta zona de lucru și stația de încărcare, nu anodați robotul de la distanță în stația de încărcare. În caz contrar, LiDAR-ul poate fi blocat, ceea ce poate duce la eșuarea cartografierii.



5.5 Finalizați harta

Atingeți **Finalizați harta** când zonele de lucru, traiectoriile și zonele interzise au fost finalizate.



5.6 Adăugarea încă unei hărți

Dacă nu există nicio traiectorie între grădina din față și cea din spate, puteți crea o a doua hartă. După ce ați terminat prima hartă, apăsați **Adăugare hartă** pentru a continua cu crearea celei de-a doua hărți. Alternativ, puteți naviga la > **Editare hartă** și atingeți **Adăugare hartă** după finalizarea cartografierii. După ce ați terminat cea de-a doua hartă, puteți comuta între hărți prin > **Editare hartă**.

Notă: După comutarea hărții, vor fi aplicate programele și setările de cosit ale hărții curente.

Notă: Pentru un confort sporit, puteți achiziționa o stație de încărcare suplimentară pe care să o instalați în zona celei de-a doua hărți. Cu o stație de încărcare separată instalată în zona celei de-a doua hărți, trebuie doar să mutați robotul manual între zonele celor două hărți.

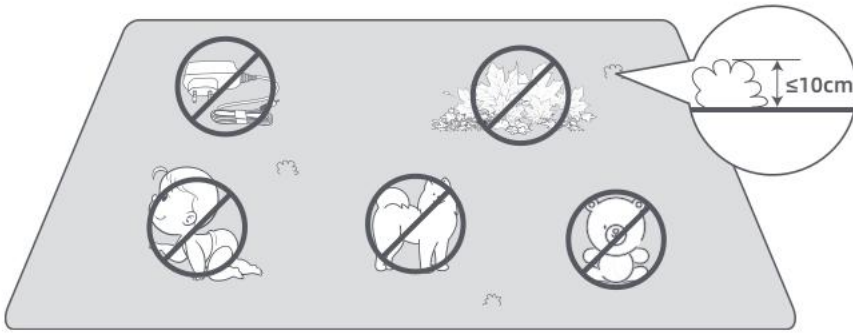


6 Funcționare

6.1 Prima pornire a cosirii

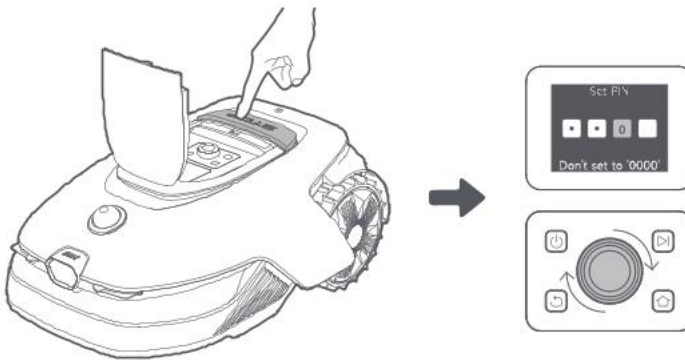
Sfaturi înainte de cosire:

- Folosiți o mașină de tuns iarba pentru a tunde iarba la o înălțime de maximum **10 cm**.
- Îndepărtați obstacolele, inclusiv reziduurile, grămezile de frunze, jucăriile, cablurile și pietrele de pe gazon. Asigurați-vă că nu sunt copii sau animale de companie pe gazon atunci când robotul tunde iarba.
- Umpleți găurile din gazon.
- Setează în avans preferințele de cosire în aplicație (cum ar fi eficiența de cosire, înălțimea de cosire și direcția de cosire).



a) Pornire prin intermediul panoului de comandă

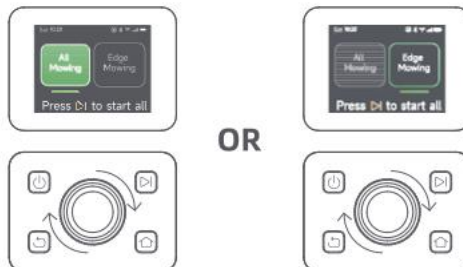
1. Apăsați butonul **Opre** pentru a deschide capacul și introduceți codul PIN.



2. Selectați „Moduri” pe afișaj și apăsați butonul rotativ.



3. Rotiți butonul rotativ pentru a selecta modul de cosire.



4. Apăsați butonul **▶**, apoi **închideți capacul superior** în 5 secunde. Robotul va părăsi stația de încărcare și va porni cosirea pe toată suprafața. De asemenea, puteți atinge **Pornire** din aplicație pentru a porni cosirea.



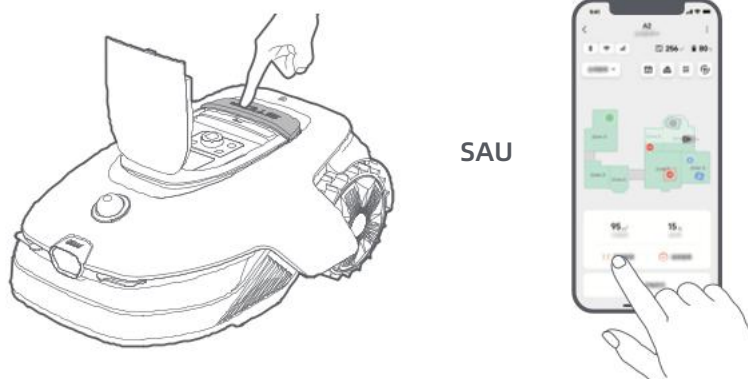
b) Pornire prin intermediul aplicației

1. Deschideți aplicația.
2. Selectați un mod de cosire și atingeți **Pornire** pentru a porni cosirea.

6.2 Pauză

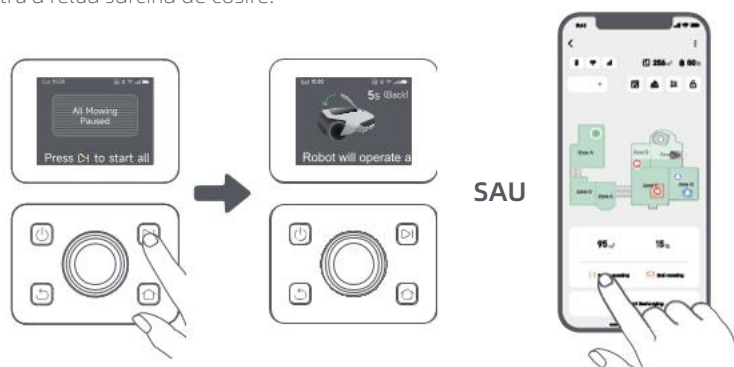
Pentru a întrerupe sarcina de cosire curentă, puteți apăsa butonul **Opre** de pe robot sau atinge **Pauză** în aplicație.

Notă: Robotul nu poate fi pornit direct prin aplicație după ce a fost apăsat butonul **Opre**. Pentru a relua funcționarea, introduceți codul PIN pe panoul de comandă.




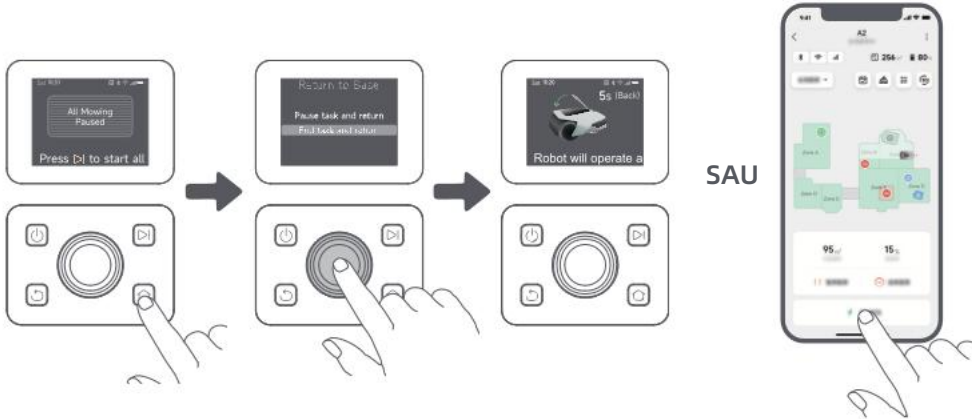
6.3 Reluare

Pentru a relua sarcina atunci când robotul este în pauză, apăsați butonul **▶**, apoi **închideți capacul superior** în 5 secunde. Robotul va relua sarcina de cosire anterioară. Alternativ, puteți atinge **Continuare** în aplicație pentru a relua sarcina de cosire.



6.4 Revenirea la stația de încărcare

Pentru a trimite robotul înapoi la stația de încărcare, apăsați  de pe panoul de comandă. Confirmați pentru a efectua o pauză sau a anula sarcina curentă, apoi **închideți capacul superior** în decurs de 5 secunde. Robotul se va întoarce automat la stația de încărcare pentru a se reîncărca. Alternativ, puteți selecta **Pornire revenire la stație** în aplicație pentru a trimite robotul înapoi.



7 Aplicația Dreamehome

Unde puteți explora mai mult

Aplicația Dreamehome este mai mult decât un control de la distanță. Există multe lucruri pe care le puteți face prin intermediul aplicației: completarea diferitelor setări de la distanță, testarea diferitelor moduri de cosire, editarea liberă a hărții și ajustarea programelor de cosire.

7.1 Moduri de cosire

Robotul oferă diferite moduri de cosire. Puteți comuta între moduri prin intermediul aplicației, inclusiv Cosire pe toată suprafața, Cosire pe zone, Cosire pe margini, Cosire localizată și modul Manual.




7.2 Forme de tundere

Personalizați-vă peluza adăugând forme prin intermediul  > **Editare hartă** > **Forme** în aplicație. Formele de tundere definite vor fi excluse din cosit în toate modurile de cosire. Puteți modifica poziția și dimensiunea acestora sau le puteți elimina în **Forme**.




7.3 Discul cu lame EdgeMaster™

Discul cu lame EdgeMaster™ este conceput pentru a se deplasa în lateral atunci când ajunge la marginile gazonului, asigurând o cosire superioară. Pentru a activa această funcție, accesați  > **Setări Cosire pe margini** > **EdgeMaster™** în aplicație.



7.4 Program

După finalizarea primei hărți, robotul creează automat două programe săptămânale de cosire, în funcție de dimensiunea gazonului, și anume „**Program primăvară/vară**” și „**Program toamnă/iarnă**”. Puteți atinge  în aplicație pentru a efectua setări detaliate ale programului. Cu funcția de programare, puteți lăsa complet robotului sarcina de a tunde iarba în fiecare zi. Trebuie doar să întrețineți robotul în mod regulat.

Notă: Dacă vă faceți griji că robotul vă poate deranja pe dvs. sau pe vecinii dvs. atunci când lucrează autonom la anumite ore, puteți accesa **Setări > Nu deranja** și seta ora **Nu deranja** în aplicație.



7.5 Blocare pentru copii

Dacă vă faceți griji că copiii ar putea opera robotul, accesați **Setări** și activați funcția **Blocare pentru copii** din aplicație. Cu această funcție activată, robotul va fi blocat dacă nu se efectuează nicio operație timp de 5 minute când capacul este deschis.



7.6 Protecție împotriva ploii

Dacă vă faceți griji că condițiile meteorologice nefavorabile pot afecta lucrările de cosit, puteți activa funcția **Protecție împotriva ploii** în **Setări** pe panoul de comandă sau în aplicație. Când această funcție este activată, robotul întrerupe automat cositul și se întoarce la stația de încărcare când plouă. Puteți seta durata de protecție împotriva ploii în aplicație.

Notă: Tunderea ierbii umede poate deteriora gazonul. Se recomandă să prelungiți durata de protecție pentru a permite ierbii să se usuce înainte de a o cosi din nou.



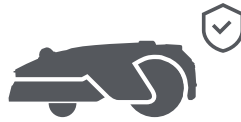
7.7 Protecție împotriva înghețului

Dacă temperatura scade sub **6 ° C**, cosirea poate deteriora iremediabil gazonul. Bateria nu se va încărca din motive de siguranță. Pentru a preveni acest lucru, puteți activa funcția **Protecție împotriva înghețului** din **Setări**, fie prin panoul de comandă, fie prin aplicație. Aceasta va întrerupe automat cosirea și va trimite robotul înapoi la stația de încărcare atunci când temperatura scade sub **6 ° C**. Robotul va relua cosirea după ce temperatura va depăși **11 ° C**.



7.8 Funcții de securitate

Robotul este dotat cu multiple funcții antifurt, realizate de GPS-ul încorporat pentru o securitate sporită. În plus, camera frontală poate detecta prezența umană, făcând robotul un paznic eficient al grădinii.



7.8.1 Alarmă de ridicare

Cu această funcție activată, se va declanșa o alarmă când robotul este ridicat, iar robotul va fi blocat. Pentru a relua funcționarea, introduceți mai întâi codul PIN la robot.



7.8.2 Alarmă în afara hărții

Cu această funcție activată, robotul va fi blocat și se va declanșa imediat alarma dacă a ieșit din zona de pe hartă.



7.8.3 Locația în timp real

Cu această funcție activată, puteți vizualiza locația curentă a robotului în Google Maps.



7.8.4 Alertă de detectare a prezenței umane

Când este activat, robotul vă va notifica când detectează o prezență umană.




7.8.5 Video în timp real

Atingeți  pentru a vizualiza imagini video în direct de la camera frontală a robotului, permițându-vă să vă monitorizați grădina oricând și de oriunde.



7.8.6 Patrulare

În timp ce robotul este în standby, îl puteți trimite să efectueze patrulări ale anumitor granițe sau puncte din grădina dvs. prin intermediul aplicației. Pentru a accesa această funcție, accesați  > **Patrulare**.



7.9 Perioada de încărcare personalizată

Pentru a personaliza perioada de încărcare a robotului la ore specifice, puteți activa funcția **Perioadă de încărcare personalizată** prin **Setări > Încărcare** în aplicație. Când este activată, robotul se va încărca până la 20% atunci când nivelul bateriei este scăzut, cu condiția să nu existe sarcini de cosire. El se va încărca complet numai în timpul perioadei de încărcare desemnate. De asemenea, puteți personaliza și **Nivelul bateriei pentru reîncărcare automată** și **Nivelul bateriei pentru reluarea sarcinilor** pentru a seta nivelurile bateriei la care robotul se va întoarce automat la stația de încărcare sau va relua sarcinile de cosire neterminate.



Notă: Echipa de dezvoltare Dreame va efectua în mod continuu actualizări și lucrări de întreținere prin **Actualizare wireless (OTA)** ale firmware-ului și aplicației. Verificați notificările de actualizare sau activați funcția **Actualizare automată** pentru a menține firmware-ul și aplicația la zi și pentru a beneficia de mai multe funcții.

8 Întreținere

Pentru o performanță mai bună și o durată de viață mai îndelungată a robotului, vă rugăm să îl curățați regulat și să înlocuiți piesele uzate la intervalul de mai jos:

Piesă	Frecvența de înlocuire
Lame	La fiecare 6-8 săptămâni sau mai devreme
Perie de curățare	La fiecare 12 luni sau mai devreme

Notă: Puteți verifica timpul rămas pentru lame navigând și pentru peria de curățare la **Setări > Consumabile și întreținere** în aplicație. După înlocuirea consumabilelor, conform instrucțiunilor, accesați pagina cu detalii despre consumabil și atingeți **Am înlocuit consumabilul** pentru a reseta temporizatorul.

Notă: Dacă aveți zone desemnate în grădina dvs. pentru curățarea și întreținerea de rutină a robotului, puteți seta puncte de întreținere pe hartă navigând la **Setări > Deplasare la punctul de întreținere > Editare punct**. După ce punctele de întreținere au fost setate, puteți pur și simplu să apăsați pe **Go** și să direcționați robotul către locațiile desemnate pentru o întreținere ușoară.

8.1 Curățare

Curățați în mod regulat robotul pentru a preveni acumularea de reziduuri de iarbă și de murdărie și blocarea discului cu lame și a roților motrice, ceea ce poate afecta performanța de cosire, andocarea și deplasarea. Vă recomandăm să utilizați un kit de curățare, disponibil în magazinele locale sau online.

⚠ Avertisment: Înainte de curățare, deconectați robotul și scoateți din priză stația de încărcare.

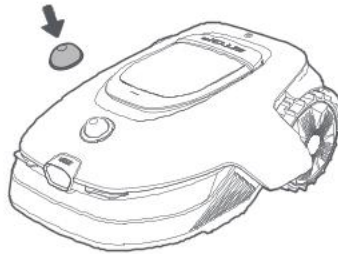
Atenție: Asigurați-vă că capacul de protecție LiDAR este pus pe LiDAR înainte de a întoarce robotul cu susul în jos, pentru a evita deteriorarea LiDAR.

• **Carcasa, șasiul și discul cu lame:**

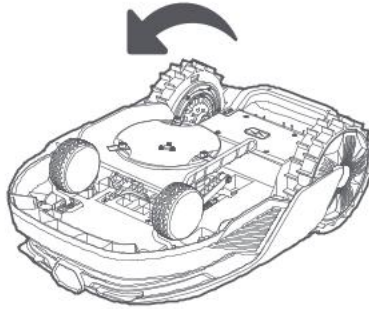
1. Deconectați robotul.



2. Acoperiți LiDAR-ul cu capacul său de protecție.



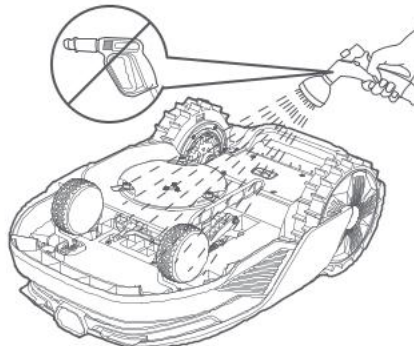
3. Întoarceți robotul cu susul în jos.



4. Curățați carcasa, discul cu lame și șasiul cu un furtun.

⚠ Avertisment: Nu atingeți lamele atunci când curățați șasiul. Vă rugăm să purtați mănuși atunci când efectuați curățarea.

Atenție: Vă rugăm să nu utilizați un aparat de spălat cu presiune înaltă pentru curățare. Nu folosiți detergenți pentru curățare.

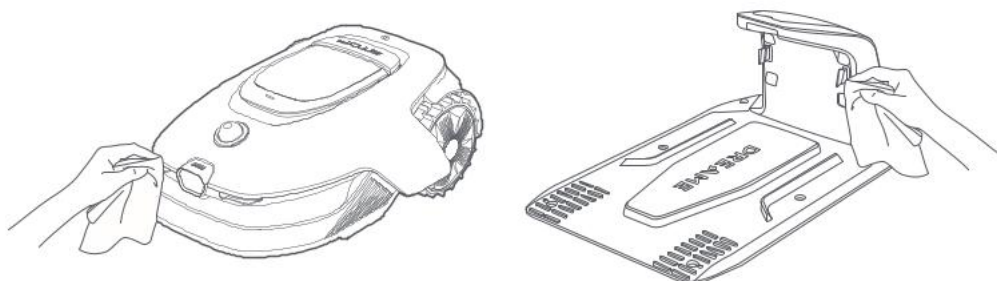


5. Utilizați o lavetă fără scame pentru a curăța cu atenție senzorul LiDAR.



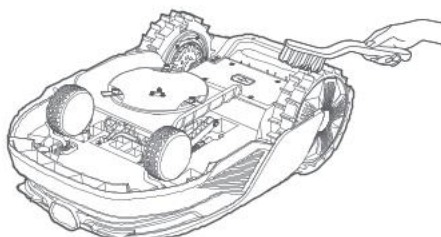
• **Contactele de încărcare și camera frontală:**

Folosiți o cârpă curată pentru a șterge contactele de încărcare de la robot și de la stația de încărcare și curățați și camera frontală. Țineți contactele de încărcare și camera frontală uscate după curățare.



• **Roțile motrice:**

Folosiți o perie pentru a îndepărta noroiul de pe roți, pentru a asigura o aderență bună.



8.2 Înlocuirea componentelor

• **Înlocuirea lamelor**

Pentru a menține lamele ascuțite, vă rugăm să le înlocuiți regulat. Se recomandă înlocuirea lamelor la fiecare **6-8 săptămâni** sau mai devreme. Vă rugăm să utilizați numai lame originale Dreame.

⚠ Avertisment: Vă rugăm să deconectați robotul. Purtați mănuși de protecție înainte de a înlocui lamele.

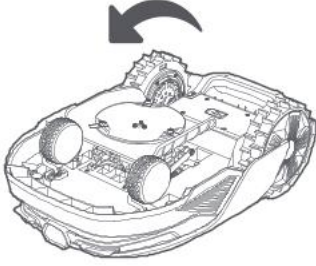
Notă: Vă rugăm să înlocuiți toate cele trei lame în același timp pentru a asigura un sistem de tăiere uniformă.

1. Deconectați robotul.

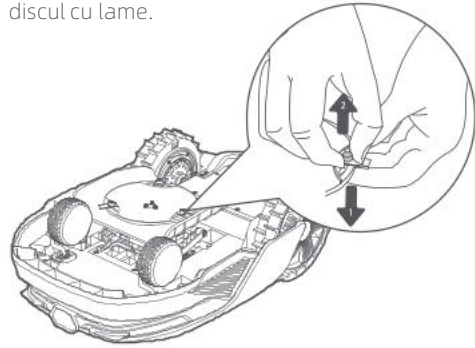
2. Acoperiți LiDAR-ul cu capacul său de protecție.



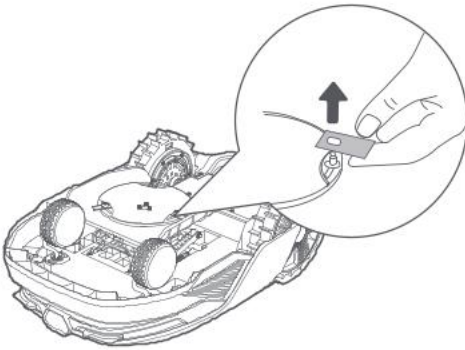
3. Așezați robotul pe o suprafață moale și întoarceți-l cu susul în jos.



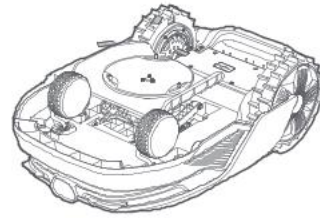
4. Scoateți suportul apăsând butonul de sub discul cu lame.



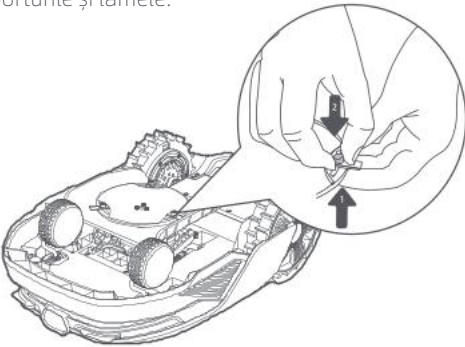
5. Scoateți lama aliniind orificiul lamei cu axul.



6. Scoateți cele 3 lame și suporturile.



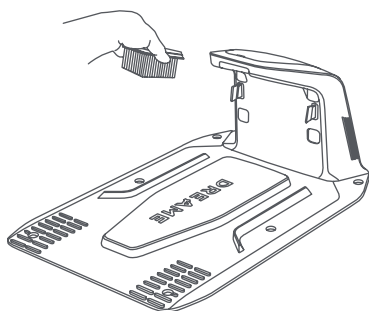
7. Apăsăți butonul de sub discul cu lame și aliniați orificiul suportului cu axul pentru a fixa suporturile și lamele.



8. Asigurați-vă că lamele se pot roti liber.

• Înlocuirea periei de curățare

Când peria de curățare pentru senzorul LiDAR este uzată, perii ei se pot destrăma sau deteriora, afectând performanța de curățare. Vă rugăm să înlocuiți peria de curățare în mod regulat pentru a menține un rezultat bun al curățării. Se recomandă înlocuirea periei de curățare la fiecare **12 luni** sau mai devreme.



9 Bateria

Pentru depozitarea pe termen lung, încărcați robotul la fiecare 6 luni pentru a proteja bateria. Defecțiunea bateriei cauzată de descărcarea excesivă nu este acoperită de garanția limitată. Nu încărcați bateria la o temperatură ambiantă mai mare de **45° C** sau **mai mică de 6° C**. Temperatura de depozitare pe termen lung a bateriei trebuie să fie cuprinsă **între -10 și 35 ° C**. Pentru a minimiza deteriorarea, temperatura recomandată de depozitare a bateriei este cuprinsă **între 0 și 25 ° C**.

Notă: Durata de viață a bateriei robotului depinde de frecvența de utilizare și de numărul de ore de funcționare. Dacă bateria este defectă sau nu poate fi încărcată, nu aruncați bateria uzată sau defectă în mod arbitrar. Vă rugăm să respectați reglementările locale privind reciclarea.

Mod de încărcare cu consum redus de energie:

Când modul de încărcare cu consum redus de energie este activat, funcțiile care nu au legătură cu încărcarea vor fi dezactivate (afișajul și rețeaua vor fi oprite).

- Pentru a activa modul de încărcare cu consum redus de energie, apăsați lung simultan butonul și butonul și apăsați rapid de 5 ori butonul . Veți auzi un mesaj vocal: Modul de încărcare cu consum redus de energie este activat.
- Pentru a dezactiva modul de încărcare cu consum redus de energie, reporniți robotul sau apăsați rapid de 5 ori butonul .

10 Depozitare pe timp de iarnă

•Robotul

1. Încărcați complet bateria înainte de a deconecta robotul.
2. Curățați robotul temeinic înainte de a-l depozita pe timp de iarnă.
3. Puneți capacul de protecție LiDAR.
4. Depozitați robotul în spațiul interior, într-un loc uscat, la o temperatură de **peste 0 ° C**.

• Stația de încărcare

Scoateți din priză stația de încărcare și depozitați-o într-un loc uscat și răcoros, ferit de lumina directă a soarelui.

Notă: După depozitarea pe timp de iarnă, reinstalați stația de încărcare și așezați robotul în ea pentru a se încărca. Dacă reinstalați stația de încărcare într-o altă locație, robotul va actualiza automat locația stației imediat ce se încarcă și părăsește stația. Dacă întâmpinați erori de poziționare din cauza unor modificări majore în grădina dvs., se recomandă cartografierea din nou a zonei.

11 Transport

Pentru transportul pe distanțe lungi, asigurați-vă că robotul este deconectat. Se recomandă utilizarea ambalajului original. Vă rugăm să puneți capacul de protecție LiDAR.

Avertisment: Vă rugăm să deconectați robotul înainte de a-l transporta.

Avertisment: Ridicați robotul de mânerul din spate, ținând discul cu lame departe de corpul dvs.

12 Depanare

Problemă	Cauză	Soluție
Robotul nu este conectat la aplicație.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Robotul nu se află în zona de acoperire a semnalului Wi-Fi sau în raza de acțiune a Bluetooth. 2. Robotul este deconectat sau repornește. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Verificați dacă robotul a finalizat procesul de conectare. 2. Verificați dacă routerul funcționează corect. 3. Aproiați-vă de robot pentru a stabili o conexiune Bluetooth.
Robotul a fost ridicat.	Roata nu este pe sol.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Puneți robotul înapoi pe o suprafață plană. 2. Introduceți codul PIN la robot și confirmați. 3. Robotul nu poate trece peste obiecte mai înalte de 4 cm. Vă rugăm să mențineți terenul uniform acolo unde lucrează robotul.
Robotul s-a înclinat.	Robotul se înclină cu mai mult de 37°.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Puneți robotul înapoi pe o suprafață plană. 2. Introduceți codul PIN la robot și confirmați. 3. Robotul nu poate urca pante mai abrupte de 50% (27°).
Robotul a rămas blocat.	Robotul este blocat și nu reușește să iasă.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Îndepărtați obstacolele din jur și încercați din nou. 2. Mutați manual robotul într-un loc plat și deschis dintr-o zonă de pe hartă și încercați să reporniți sarcina. Dacă această problemă persistă, încercați din nou după ce robotul a ajuns în stația de încărcare. 3. Verificați dacă există găuri în sol. Umpleți găurile înainte de a tunde iarba pentru a preveni blocarea robotului. 4. Verificați dacă iarba din jur are o înălțime mai mare de 10 cm. Puteți regla înălțimea de evitare a obstacolelor sau puteți folosi o mașină de tuns iarba pentru a tunde gazonul în prealabil, pentru a preveni blocarea robotului. 5. Dacă robotul rămâne blocat frecvent în această locație, puteți seta zona respectivă ca fiind o zonă interzisă.
Eroare roata spate stânga/dreapta.	Roata nu se poate roti sau motorul roții are o problemă.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Curățați roțile din spate și încercați din nou. 2. Dacă eroarea persistă, încercați să reporniți robotul. 3. Dacă problema persistă, vă rugăm să contactați serviciul post-vânzare.
Discul cu lame nu se poate roti.	Discul cu lame nu se poate roti normal sau motorul de tăiere are o problemă.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Curățați discul cu lame și încercați din nou. 2. Verificați dacă iarba din jur are o înălțime mai mare de 10 cm. Puteți folosi o mașină de tuns iarba manuală pentru a tunde gazonul în prealabil, astfel încât discul cu lame să nu fie blocat de iarba înaltă. 3. Verificați dacă există apă sub discul cu lame. Dacă există, mutați robotul într-un loc uscat și încercați din nou. 4. Dacă eroarea persistă, încercați să reporniți robotul. 5. Dacă problema persistă, vă rugăm să contactați serviciul post-vânzare.
Discul cu lame nu se mișcă în sus sau în jos.	Discul cu lame nu se mișcă în sus sau în jos.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Curățați discul cu lame și încercați din nou. 2. Dacă eroarea persistă, încercați să reporniți robotul. 3. Dacă problema persistă, vă rugăm să contactați serviciul post-vânzare.

Problemă	Cauză	Soluție
Discul cu lame nu se poate mișca în lateral.	Discul cu lame nu se poate mișca în lateral.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Curățați sistemul de tăiere și îndepărtați toate reziduurile sau obiectele străine. 2. Dacă această eroare persistă, puteți dezactiva mai întâi funcția EdgeMaster™. 3. Dacă problema persistă, vă rugăm să contactați serviciul post-vânzare.
Eroare la bara de protecție.	Senzorul barei de protecție față este declanșat în mod constant.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Verificați dacă robotul este blocat undeva. 2. Atingeți ușor bara de protecție și asigurați-vă că aceasta revine în poziția inițială. 3. Dacă eroarea persistă, încercați să reporniți robotul. 4. Dacă problema persistă, vă rugăm să contactați serviciul post-vânzare.
Eroare de încărcare.	Robotul se andochează la stația de încărcare, dar curentul sau tensiunea de încărcare prezintă o problemă.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Verificați dacă stația de încărcare este conectată corect la sursa de alimentare. 2. Verificați dacă contactele de încărcare ale robotului și ale stației de încărcare sunt curate. 3. După finalizarea verificării, încercați din nou să andocheați robotul în stația de încărcare. 4. Dacă problema persistă, vă rugăm să contactați serviciul post-vânzare.
Temperatura bateriei este prea ridicată.	Temperatura bateriei este $\geq 60^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Utilizați robotul în condiții de temperatură ambiantă sub 40°C. Puteți aștepta până când temperatura bateriei scade automat. 2. Puteți deconecta robotul și îl puteți reporni după un timp. 3. Dacă problema persistă, vă rugăm să contactați serviciul post-vânzare.
Temperatura bateriei este ridicată.	Temperatura bateriei este $\geq 45^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Încărcarea poate eșua atunci când temperatura bateriei depășește 45°C. 2. Utilizați robotul în condiții de temperatură ambiantă sub 40°C.
Temperatura bateriei este scăzută.	Temperatura bateriei este $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Încărcarea poate eșua atunci când temperatura bateriei este mai mică de 6°C. 2. Utilizați robotul în condiții de temperatură ambiantă mai ridicată de 6°C.
LiDAR este blocat.	LiDAR este blocat (de exemplu capacul de protecție LiDAR nu este scos).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Scoateți capacul de protecție LiDAR și încercați din nou. 2. Dacă LiDAR din partea superioară a robotului este foarte murdar, curățați-l cu o lavetă fără scame și încercați din nou.
Defecțiunea LiDAR.	LiDAR este foarte murdar sau există o eroare a senzorului.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Verificați dacă LiDAR este murdar. Curățați-l dacă este necesar și apoi încercați din nou. 2. Dacă eroarea persistă, încercați să reporniți robotul. 3. Dacă problema persistă, vă rugăm să contactați serviciul post-vânzare.
LiDAR este murdar.	LiDAR este murdar.	Ștergeți senzorul LiDAR din partea superioară a robotului cu o cârpă curată. Țineți LiDAR uscat după curățare.

Problemă	Cauză	Soluție
Temperatura LiDAR este ridicată.	Temperatura LiDAR este $\geq 80^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Robotul va încerca automat să se întoarcă la stația de încărcare pentru a se răci. 2. Asigurați-vă că robotul funcționează la o temperatură ambiantă mai mică de 40°C. 3. Așezați robotul într-o zonă umbrită, răcoroasă și bine ventilată. Alarma se va opri când temperatura va scădea la un nivel normal. 4. Robotul va relua automat funcționarea după ce alarma s-a oprit. 5. Dacă problema persistă, vă rugăm să contactați serviciul post-vânzare.
Temperatura LiDAR este prea ridicată.	Temperatura LiDAR este $\geq 90^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. LiDAR este deconectat din cauza temperaturilor ridicate. 2. Asigurați-vă că robotul funcționează la o temperatură ambiantă mai mică de 40°C. 3. Așezați robotul într-o zonă umbrită, răcoroasă și bine ventilată. Alarma se va opri când temperatura va scădea la un nivel normal. 4. Dacă problema persistă, vă rugăm să contactați serviciul post-vânzare.
Robotul s-a pierdut.	Poziționarea este pierdută.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Verificați dacă LiDAR din partea superioară a robotului este murdar. Murdăria va afecta poziționarea. 2. Mutați manual robotul într-un loc deschis dintr-o zonă de pe hartă și încercați să reporniți sarcina. 3. Dacă poziționarea nu a fost restabilită, comandați robotul de la distanță să se întoarcă la stația de încărcare prin intermediul aplicației, apoi porniți sarcina de cosit.
Eroare senzor.	Eroare senzor.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Reporniți robotul și încercați din nou. 2. Dacă problema persistă, vă rugăm să contactați serviciul post-vânzare.
Robotul se află în zona interzisă.	Robotul se află în zona interzisă.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Mutați manual robotul în afara zonei interzise și apoi încercați din nou. 2. Comandați robotul de la distanță prin intermediul aplicației pentru a-l scoate din zona interzisă, apoi încercați din nou.
Robotul se află într-o zonă din afara hărții.	Robotul se află într-o zonă din afara hărții.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Mutați manual robotul într-o zonă de pe hartă, apoi încercați din nou. 2. Comandați robotul de la distanță să se întoarcă într-o zonă de pe hartă prin intermediul aplicației, apoi încercați din nou.
Oprirea de urgență este activată.	Butonul de oprire de pe robot a fost apăsat.	Introduceți codul PIN la robot și confirmați.
Baterie descărcată. Robotul se va deconecta în curând.	Nivelul bateriei este $\leq 10\%$.	Andocați robotul în stația de încărcare pentru a-l încărca.
Robotul este departe de zona de pe hartă. Risc de a fi furat.	Robotul este departe de zona de pe hartă.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Introduceți codul PIN la robot și confirmați. 2. Puteți dezactiva Alarma în afara hărții din Setări în aplicație.

Problemă	Cauză	Soluție
Nu s-a întors la stația de încărcare.	Robotul nu poate găsi stația de încărcare atunci când se întoarce la stația de încărcare.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Verificați dacă există obstacole care blochează robotul. Eliminați obstacolele și încercați din nou. 2. Comandați robotul de la distanță să se întoarcă la stația de încărcare prin intermediul aplicației.
Andocarea în stația de încărcare a eșuat.	Robotul găsește stația de încărcare, dar nu reușește să se andocheze.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Verificați dacă foliile reflectorizante de pe stație sunt murdare sau blocate. 2. Verificați dacă există obstacole în fața stației. 3. Verificați dacă stația a fost mutată. 4. Verificați dacă placa de bază este acoperită cu un strat gros de noroi. 5. Verificați dacă stația se află pe o pantă. 6. Verificați dacă stația are energie electrică. 7. Ajutați robotul să se andocheze în stația de încărcare prin controlul de la distanță sau manual.
Poziționarea a eșuat.	Poziționarea eșuează când robotul încearcă să pornească o sarcină de cosit.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Este posibil ca LiDAR să fie obstrucționat. Mutați manual robotul într-un loc plat și deschis dintr-o zonă de pe hartă și încercați să reporniți sarcina. 2. Dacă această eroare persistă, încercați din nou după ce robotul a fost andocat în stația de încărcare.
Spațiu insuficient pentru întoarcere în fața stației.	Spațiu insuficient pentru întoarcere în fața stației.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Dacă stația este amplasată la marginea zonei de pe hartă sau într-o zonă de pe hartă, asigurați-vă că există cel puțin 1 m de spațiu liber între partea frontală a plăcii de bază a stației și marginea zonei de pe hartă; în caz contrar, este posibil ca robotul să nu poată efectua viraje. 2. Relocați stația sau modificați harta în Editare hartă.
Traectoria este obstrucționată.	Traectoria este obstrucționată.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Verificați dacă pe traiectorie este setată o zonă interzisă. 2. Verificați dacă există obstacole care blochează robotul. 3. Dacă robotul tot nu poate trece, ștergeți traiectoria în Editare hartă și setați una nouă.
Camera frontală este murdară.	Camera frontală este murdară.	Ștergeți camera frontală cu o cârpă curată.
Există o problemă la camera frontală.	Există o problemă la camera frontală.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ștergeți camera frontală cu o cârpă curată. 2. Încercați să reporniți robotul. 3. Dacă problema persistă, vă rugăm să contactați serviciul post-vânzare.
Camera frontală blocată.	Camera frontală blocată.	Ștergeți camera frontală cu o cârpă curată.
Eroarea de detectare a limitelor apare în timpul cartografierii automate.	Eroarea de detectare a limitelor apare în timpul cartografierii automate.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Asigurați-vă că condițiile de iluminare sunt adecvate, nici prea puternice, nici prea slabe. 2. Asigurați-vă că vremea este bună, evitând ceața sau ploaia. 3. Asigurați-vă că camera frontală este curată și neobstrucționată. 4. Asigurați-vă că suprafața solului este uniformă, deoarece denivelările pot afecta detectarea. 5. Dacă detectarea limitelor continuă să eșueze, comutați la modul de control de la distanță pentru cartografiere.

13 Specificații

		A2 1200	A2 2000
Informații de bază	Denumirea produsului	Mașină de tuns iarba robotizată Dreame A2	
	Marcă	Dreame	
	Model	MXXA8203	MXXA8202
	Dimensiuni	666 × 444 × 273 mm	
	Greutate (bateria inclusă)	16,1 kg	
Cosire	Capacitatea de lucru recomandată	1.200 m ²	2.000 m ²
	Eficiența de cosire	Standard: 800 m ² /zi Eficient: 1.600 m ² /zi	Standard: 1.000 m ² /zi Eficient: 2.000 m ² /zi
	Înălțimea de cosire	30-70 mm	
	Lățimea de cosire	22 cm	
	Țimpul de încărcare ^[2]	52 min	65 min
Emisii de zgomot	Nivel de putere sonoră LWA	54 dB(A)	
	Incertitudine privind puterea sonoră KWA	3 dB(A)	
	Nivel de presiune sonoră LpA	46 dB(A)	
	Incertitudine privind presiunea sonoră KpA	3 dB(A)	
Condiții de lucru	Temperatura de funcționare	0~50 ° C Recomandat: 10~35 ° C	
	Temperatura de depozitare pe termen lung	-10~35 ° C Recomandat: 0~25 ° C	
	Clasificarea IP	Robot: IPX6 Stație de încărcare: IPX4 Sursă de alimentare: IP67	
	Panta maximă pentru zona de cosit	50% (27°)	
Conectivitate	Gama de frecvențe Bluetooth	2400,0-2483,5 MHz	
	Puterea de radiofrecvență maximă	802.11b: 16±2 dBm (la 11 Mbps) 802.11g: 14±2 dBm (la 54Mbps) 802.11n: 13±2 dBm (la HT20,HT40) Bluetooth: 7,49 dBm	
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400-2483,5M)	
	Serviciu de conectare ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

		A2 1200	A2 2000
Motor de acți- onare	Viteza de deplasare prin controlul de la distanță	0,45 m/s-0,8 m/s	
	Viteza de deplasare la cosit	Standard: 0,35 m/s Eficient: 0,6 m/s	
	Tip motor	Motor cu butuc	
Motor de tăie- re	Viteză	2200/min	
Baterie (ro- bot)	Modelul bateriei	MBPA10	MBPA14
	Tipul bateriei	Baterie litiu-ion	
	Capacitate nominală	4000 mAh	5000 mAh
	Tensiunea nominală	18 V c.c.	
Sursă de ali- mentare	Model încărcător	MPAA10/MPAA20	
	Tensiunea de intrare	100~240 V c.a.	
	Tensiunea de ieșire	20 V c.c.	
	Curent de ieșire	3 A	
Stația de în- cărcare	Model stație de încărcare	MCA10	
	Tensiunea de intrare	20 V c.c.	
	Tensiunea de ieșire	20 V c.c.	
	Curent de intrare	3 A	
	Curent de ieșire	3 A	
Accesorii	Lamă de rezervă și suporturi	9/3	
	Modelul lamei	MBKA10/MQBA10	

Standarde	Ban- dă	Uplink (MHz)	Downlink (MHz)	Puterea de ieși- re radiofrecven- ță maximă	GNSS	Bandă de frecvență		
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/Gali- leo/QZSS	1559 - 1592 MHz		
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2				
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2				
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2				
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2				
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2				
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2				
	41	2496 - 2690	2496 - 2690	23 ± 2				
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/Gali- leo/QZSS	1559 - 1592 MHz		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
WCDMA	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2			GPS/ GLONASS/ BDS/Gali- leo/QZSS	1559 - 1592 MHz
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				

[2] Timpul de încărcare se aplică când robotul se întoarce automat la stația de încărcare atunci când bateria este descărcată.

[3] Țări/regiuni acoperite: Albania, Andorra, Austria, Belgia, Bosnia și Herțegovina, Bulgaria, Croația, Cipru, Republica Cehă, Danemarca, Estonia, Finlanda, Franța, Germania, Grecia, Guernsey, Ungaria, Islanda, Irlanda, Italia, Kosovo, Letonia, Liechtenstein, Lituania, Luxemburg, Macedonia, Malta, Moldova, Monaco, Muntenegru, Olanda, Norvegia, Polonia, Portugalia, România, Serbia, Slovacia, Slovenia, Spania, Suedia, Elveția, Regatul Unit, Ucraina.

Notă: Specificațiile pot suferi modificări pe măsură ce îmbunătățim continuu produsul nostru. Pentru cele mai recente informații, vă rugăm să vizitați site-ul nostru web la adresa <https://global.dreametech.com>.

Eredeti utasítások

Tartalomjegyzék

1 Biztonsági utasítások	P435
2 Termékinformációk	P439
3 Telepítés	P442
4 Előkészítés az első használatra	P444
5 Térképezze fel kertjét	P450
6 Működtetés	P455
7 Dreamehome alkalmazás	P458
8 Karbantartás	P461
9 Akkumulátor	P465
10 Téli tárolás	P465
11 Szállítás	P465
12 Hibakeresés	P466
13 Műszaki adatok	P470

1 Biztonsági utasítások

1.1 Általános biztonsági utasítások

- A termék használata előtt figyelmesen olvassa el Felhasználói kézikönyvet és értse meg a benne foglaltakat.
- Csak a Dreame által a termékhez ajánlott berendezéseket használja. Bármely más használat helytelen.
- Ne engedje, hogy gyermekek a gép közelében tartózkodjanak vagy azzal játszanak, amikor a gép működik.
- Ne használja a terméket olyan helyeken, ahol az emberek nem tudnak a jelenlétéről.
- Ha a terméket manuálisan működteti a Dreamehome alkalmazással, ne fusson. Mindig gyalogoljon, vigyázzon a lépéseire a lejtős területeken, és mindig őrizze meg az egyensúlyát.
- Kerülje a termék használatát, ha emberek, különösen gyermekek vagy állatok tartózkodnak a munkaterületen.
- Ha a terméket nyilvános területeken működteti, helyezzen el figyelmeztető táblákat a munkaterület körül a következő szöveggel: „Figyelmeztetés! Automata fűnyíró! Ne menjen a gép közelébe! Figyeljen a gyermekekre!”
- A termék működtetése közben viseljen strapabíró cipőt és hosszú nadrágot.
- A termék károsodásának, valamint a járművekkel és személyekkel kapcsolatos baleseteknek az elkerülése érdekében ne alakítson ki munkaterületeket vagy szállítási útvonalakat közterületeken.
- Ne érintse meg a mozgó veszélyes alkatrészeket, például a penge tárcsát, mielőtt azok teljesen leálltak.
- Sérülés vagy baleset esetén kérjen orvosi segítséget.
- Kapcsolja **KI** a terméket, mielőtt megszüntetné az eltömődéseket, karbantartást végezne vagy ellenőrizné a terméket. Ha a termék rendellenesen rezeg, ellenőrizze, hogy nem sérült-e, mielőtt újraindítaná. Ne használja a terméket, ha bármely alkatrésze meghibásodott.
- Ne szerelje fel a fő kábelt olyan területeken, ahol a termék vágást végez. Kövesse a kábel telepítésére vonatkozó utasításokat.
- A termék töltéséhez kizárólag a csomagban található töltőállomást használja. A helytelen használat áramütést, túlmelegedést vagy az akkumulátorból korrozív folyadék szivárgását okozhatja. Elektrolit szivárgás esetén öblítse le vízzel/semlegesítő szerrel, és ha a maró folyadék a szemébe került, forduljon orvoshoz.
- A főkábel csatlakozójához történő csatlakoztatásakor használjon 30 mA maximális kioldási áramú áram-védőkapcsolót (RCD).
- Csak a Dreame által ajánlott eredeti akkumulátorokat használja. A termék biztonsága nem garantálható nem eredeti akkumulátorok használata esetén. Ne használjon nem újratölthető akkumulátorokat.
- Tartsa távol a hosszabbító kábeleket a mozgó veszélyes alkatrészekről, hogy elkerülje a kábelek sérülését, amely áramütéshez vezethet.
- A dokumentumban szereplő illusztrációk csak tájékoztató jellegűek. Kérjük, tekintse meg a tényleges termékeket.
- Soha ne engedje, hogy gyermekek, fizikai, érzékszervi vagy mentális képességeikben korlátozott személyek, tapasztalat és ismeretek hiányában lévő, vagy a jelen utasításokat nem ismerő személyek használják a gépet. A helyi előírások korlátozhatják a kezelő életkorát.
- Ne csatlakoztassa és ne érintse meg a sérült kábelt, amíg azt le nem választotta a tápellátásról. Ha a kábel a működtetés közben megsérül, húzza ki a csatlakozódugót az aljzathoz. A kopott vagy sérült kábel növeli az áramütés kockázatát, ezért azt szervizszemélyzetnek kell kicserélnie.
- Ne nyomja meg erőteljesen vagy gyorsan a terméket, mert ezzel károsíthatja azt.
- Az RF-sugárzás követelményeinek való megfelelés érdekében az eszköz és az emberek között 35 cm távolságot kell tartani.
- Az akkumulátor töltéséhez kizárólag a készülékhez mellékelt levehető tápegységet használja.

1.2 A telepítésre vonatkozó biztonsági utasítások

- Ne telepítse a töltőállomást olyan helyre, ahol az emberek megbotolhatnak benne.
- Ne telepítse a töltőállomást olyan helyeken, ahol a víz felgyűlhet.
- Ne telepítse a töltőállomást és tartozékait 60 cm-en belül éghető anyagoktól. A töltőállomás és a tápegység meghibásodása vagy túlmelegedése tűzveszélyt jelenthet.

1.3 A működtetésre vonatkozó biztonsági utasítások

- Tartsa kezeit és lábait távol a forgó pengéktől. Ha a termék be van kapcsolva, ne tegye a kezét vagy lábát a termék közelébe vagy alá.
- Ne emelje fel és ne mozgassa a terméket, amikor be van kapcsolva.
- Használja a parkolás módot, vagy kapcsolja **KI** a terméket, ha emberek, különösen gyermekek vagy állatok tartózkodnak a munkaterületen.
- Győződjön meg arról, hogy a gyepen nincsenek tárgyak, például kövek, ágak, szerszámok vagy játékok. Ellenkező esetben a pengék megsérülhetnek, ha tárgyakkal érintkeznek.
- Ne tegyen tárgyakat a termékre vagy a töltőállomásra.
- Ne használja a terméket, ha a LEÁLLÍTÓ gomb nem működik.
- Kerülje el a termék és emberekkel vagy állatokkal való ütközését. Ha egy személy vagy állat kerül a termék útjába, azonnal állítsa le azt.
- Ha a terméket nem működteti, mindig kapcsolja **KI**.
- Ne használja a terméket az öntözőberendezéssel egyidejűleg. Használja az Ütemterv funkciót, hogy a termék és az öntözőberendezés ne egyszerre működjön.
- Kerülje a csatlakozócsatorna elhelyezését olyan helyeken, ahol öntözőrendszer van telepítve.
- Ne működtesse a terméket, ha a munkaterületen áll a víz, például erős esőzés idején vagy ha a területen víz gyűlt össze.

1.4 A karbantartásra vonatkozó biztonsági utasítások

- A karbantartás elvégzése során állítsa kapcsolja **KI** a terméket.
- Mosás után ügyeljen arra, hogy a terméket normál helyzetben, ne fejjel lefelé helyezze a földre.
- Ne fordítsa meg a terméket a víz tisztításához. Ha a tisztítás céljából megfordítja, ügyeljen arra, hogy utána visszaállítsa a megfelelő irányba. Ez az óvintézkedés szükséges annak érdekében, hogy a víz ne kerüljön a motorba, és ne befolyásolja a normál működtetést.
- Töltőállomás tisztítása vagy karbantartása előtt húzza ki a csatlakozódugót a töltőállomásból, vagy használja a letiltó eszközt.
- Ne használjon nagynyomású mosót vagy oldószereket a termék tisztításához.

1.5 Akkumulátorral kapcsolatos biztonsági tudnivalók

A lítium akkumulátorok felrobbanhatnak vagy tüzet okozhatnak, ha szétszerelik, rövidre zárják, víznek, tűznek vagy magas hőmérsékletnek teszik ki őket. Óvatosan kezelje őket, ne szerelje szét és ne bontsa meg az akkumulátort, és kerülje az elektromos/mechanikai hatásokat. Közvetlen napfénytől védve tárolja azokat.

1. Csak a gyártó által biztosított akkumulátortöltőt és tápegységet használja. A nem megfelelő töltő és tápegység használata áramütést és/vagy túlmelegedést okozhat.

2. **NE PRÓBÁLJA MEG JAVÍTANI VAGY MÓDOSÍTANI AZ AKKUMULÁTOROKAT!** A javítási kísérletek robbanás vagy áramütés miatt súlyos személyi sérüléseket okozhatnak. Szivárgás esetén a kiszabaduló elektrolitok maró hatásúak és mérgezőek.




3. Ez a készülék olyan akkumulátorokat tartalmaz, amelyeket csak szakképzett személyek cserélhetnek ki.

1.6 Maradványkockázat

A sérülések elkerülése érdekében viseljen védőkesztyűt a pengék cseréje során.

1.7 Szimbólumok és matricák

	<p>FIGYELMEZTETÉS - A gép működtetése előtt olvassa el a felhasználói utasítást.</p>
	<p>FIGYELMEZTETÉS - A gép működtetése közben tartson biztonságos távolságot a géptől.</p>
	<p>FIGYELMEZTETÉS - A gépen történő munkavégzés vagy annak emelése előtt használja a letiltó eszközt.</p>
	<p>FIGYELMEZTETÉS - Ne üljön a gépre.</p>
	<p>FIGYELMEZTETÉS - Ezt a terméket nem szabad a szokásos háztartási hulladékkal együtt ártalmatlanítani. Győződjön meg arról, hogy a termék újrahasznosítása a helyi jogszabályi előírásoknak megfelelően történjen.</p>
	<p>Ez a termék megfelel a vonatkozó EK irányelveknek.</p>
	<p>III . osztály</p>

	Töltés előtt olvassa el az utasításokat.
	Egyenáram
	II . osztály

RENDELTETÉS SZERŰ HASZNÁLAT

A kerti termék háztartási fűnyírásra szolgál. Gyakori fűnyírásra tervezték, így a gyep egészségesebb és szebb lesz, mint valaha. A gyep méretétől függően a fűnyíró beprogramozható úgy, hogy bármikor és bármilyen gyakorisággal működjön. Ásásra, seprésre vagy hóeltakarításra nem alkalmas.



Ezzel a TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. kijelenti, hogy a Dreame MXXA8203/MXXA8202 típusú rádióberendezés megfelel a 2014/53/EU irányelvnek. Az EU megfelelőségi nyilatkozat teljes szövege a következő internetcímen érhető el: <https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity>.

A termék megfelel az Egyesült Királyság PSTI előírásainak, a megfelelőségi nyilatkozat teljes szövege a következő internetcímen érhető el: <https://global.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

A részletes elektronikus kézikönyvért látogasson el az alábbi oldalra: <https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Hálózatbiztonsági értesítés

A eszköz hálózati környezetben való biztonságos működtetésének biztosítása érdekében az alábbi információkat adjuk:

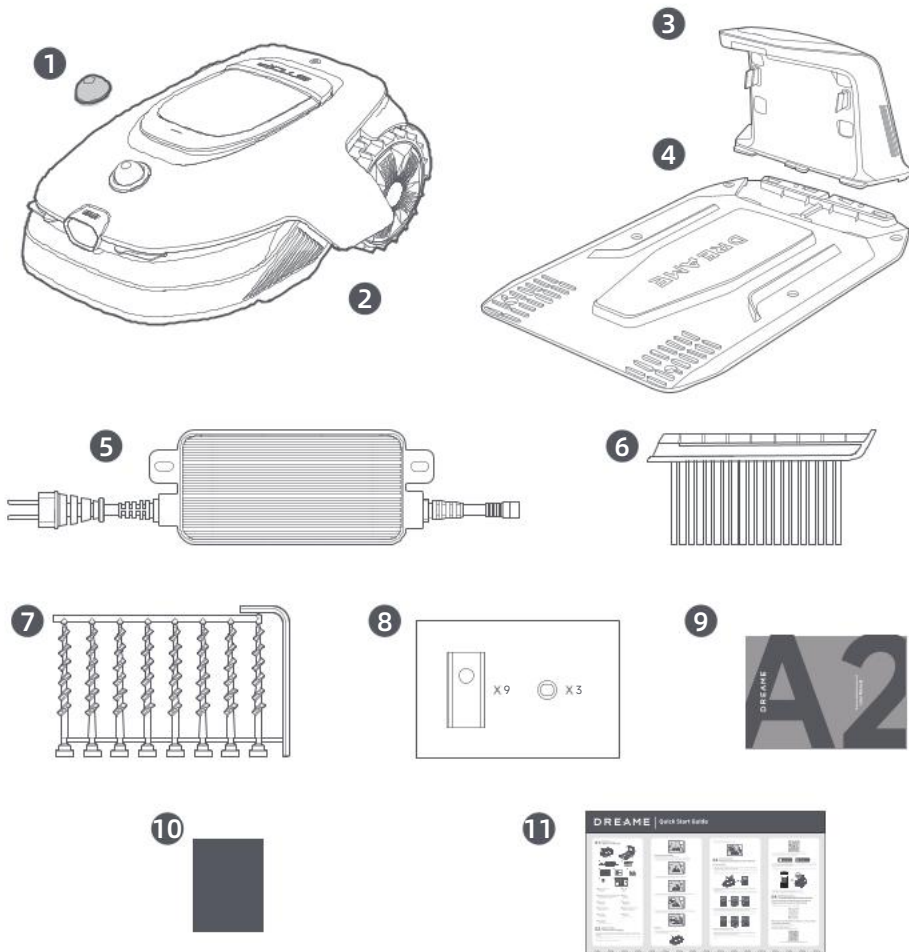
Ez az eszköz többféle hálózati kommunikációs funkcióval rendelkezik, beleértve egy Ethernet portot (RJ-45), egy Wi-Fi vezeték nélküli kommunikációs modul és egy USB hibakeresési interfészt. Beindításkor az alábbi hálózati szolgáltatások alapértelmezés szerint engedélyezve vannak:

- **Webkonfigurációs szolgáltatás (HTTP/HTTPS):** A 80-as porton (HTTP) és a 443-as porton (HTTPS) figyeli a helyi konfigurációt és az állapotfelügyeletet. Az információszivárgás megelőzése érdekében ajánlott a telepítés után azonnal letiltani a HTTP szolgáltatást, csak a HTTPS-t engedélyezni, és megbízható TLS tanúsítványt telepíteni.
- **Eszközök adatkövetítése (mDNS/SSDP):** Az eszközök automatikus felismeréséhez használatos, az eszközök adatait közvetíti a helyi hálózaton (LAN). Ha nincs rá szükség, ajánlott ezeket a szolgáltatásokat letiltani, hogy csökkentse a leolvasás kockázatát.
- **USB interfész:** Helyi firmware frissítésekhez és naplófájlok lementéséhez használható. A hibakeresés mód engedélyezése esetén a rendszerfájlok hozzáférési jogosultságai nyilvánossá válhatnak. Javasoljuk, hogy a használatot csak az arra jogosult személyzetre korlátozza, és az eszköz karbantartása alatt ne engedélyezze ezt a felületet.

A részletes konfigurációs eljárásokat lásd az *Előkészítés az első használatra* című fejezetben.

2 Termékinformációk

2.1 A doboz tartalma



1 LiDAR védőburkolat

2 A robot

3 Töltőtornyos
(10 m-es hosszabbító kábellel)

4 Alaplemez

5 Tápegység

6 Tisztítókefe

7 Csavarok × 8, Imbuszkulcs

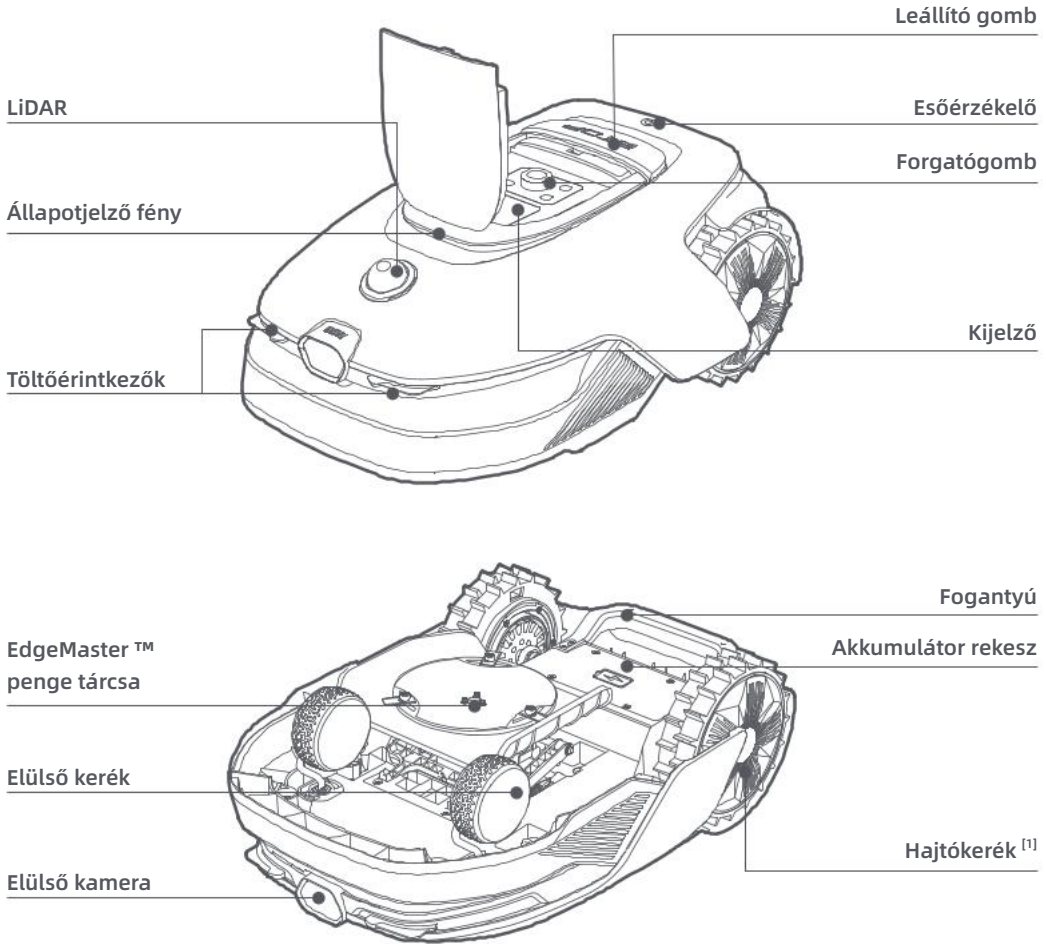
8 Tartalék pengék × 9 és tartók × 3

9 Felhasználói kézikönyv

10 Szőszmentes kendő

11 Gyors üzembe helyezési útmutató

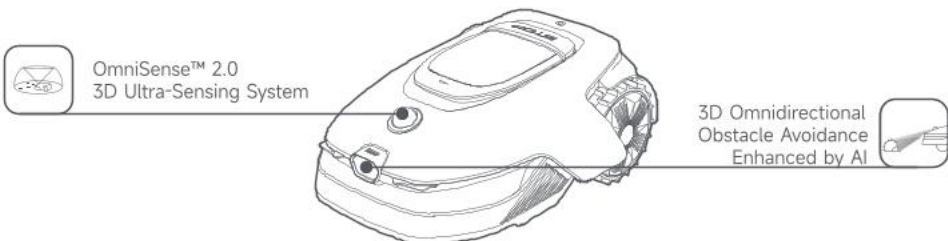
2.2 Termék áttekintése



[1] Kerékagy motorokkal felszerelve.

2.3 OmniSense™ 2.0: 3D ultraérzékelő rendszer AI kamerákkal


Emelje a gyepápolást egy új szintre az OmniSense™ 2.0 segítségével, egy forradalmian új, 3D ultraérzékelő rendszerrel, amely egy algoritmus által támogatott HDR kamerával rendelkezik, és átfogóbb, részletesebb képet ad a kert 3D környezetéről.



2.4 Kapcsolat szolgáltatás GPS-szel és 4G-kapcsolattal

A robot Kapcsolat szolgáltatással rendelkezik, amely 4G mobilhálózati kapcsolatot biztosít.

Aktiválja a Kapcsolat szolgáltatást

Kapcsolja be a robotját, és a Kapcsolat szolgáltatás automatikusan aktiválódik.  bekapcsol a robot kijelzőjén és az alkalmazásban, jelezve, hogy az aktiválás sikeres volt. A Kapcsolat szolgáltatás használati állapotát az alkalmazás **Kapcsolatok** menüpontjában tekintheti meg.

A Kapcsolat szolgáltatás aktiválásával távolról figyelemmel kísérheti robotja állapotát, és Wi-Fi kapcsolat nélkül is elindíthatja a fűnyírási feladatokat. Ezenkívül beépített GPS-sel rendelkezik a Valós idejű helymeghatározáshoz, ami javítja a robot lopás elleni védelmi képességeit. Bármikor, bárholonnan nyomon követheti a berendezés helyét, és értesítést kaphat, ha az a kijelölt térképterületen kívülre kerül.

A Kapcsolat szolgáltatás az aktiválás időpontjától számított első évben ingyenes. A szolgáltatás lejáratát követően annak meghosszabbításához kérjük, vegye fel a kapcsolatot a Dreame ügyfélszolgálatával a **dreamesupport@dreame.tech e-mail címen**.

2.5 Érzékelők

Név	Leírás
LiDAR	Környezeti információkat gyűjt, és segíti a robot pozicionálását, az akadályok elkerülését, valamint a víz és a szennyeződések érzékelését. Érzékelési tartomány (100 klx-nél): 40 m 10% visszaverődés mellett; 70 m 80% visszaverődés mellett Látómező: 360° (vízszintesen) × 59° (függőlegesen)
Elülső kamera	Észleli az akadályokat, a gsep határait és az emberek jelenlétét. Látószög: 89° (vízszintesen), 58° (függőlegesen), 97° (átlósan) Felbontás: 2 MP
GPS	Az alkalmazáson keresztül nyomon követheti a robot valós idejű helyzetét a Google Maps-en.

3 Telepítés

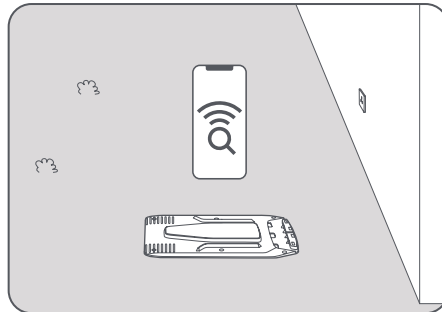
3.1 Válasszon megfelelő helyet

- Helyezze a töltőállomást egy sík felületre, a gyep széléhez és egy tápellátó aljzathoz közel. Helyezze olyan helyre, ahol erős a Wi-Fi jel.

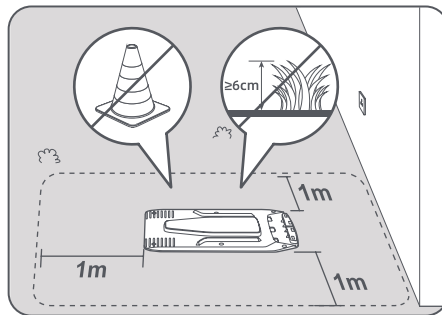
Megjegyzés: Használja mobil eszközét a hely Wi-Fi jelerősségének ellenőrzéséhez. Az erős Wi-Fi jel biztosítja a robot és az alkalmazás közötti stabil kapcsolatot.

Fontos: Győződjön meg arról, hogy a talaj elég puha ahhoz, hogy a csavarokat be lehessen tekerni.

Fontos: Ha a töltőállomást lejtőn helyezi el, ügyeljen arra, hogy a lejtő ne legyen túl meredek, hogy a robot ne csússzon vissza és nehogy emiatt ne tudjon dokkolni.

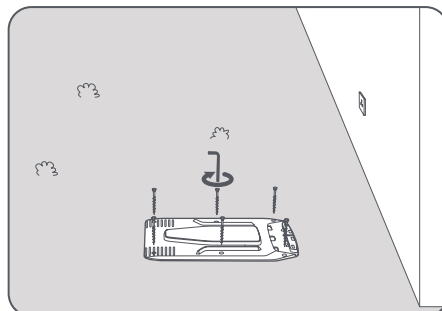


- Hagyjon legalább **1 m** szabad helyet akadályoktól mentesen a töltőállomás bal és jobb oldalán, valamint előtte. Győződjön meg arról, hogy a helyszín körüli fű rövidebb, mint **6 cm**. Ha a fű magasabb, kérjük, először nyírja le kézi fűnyíróval. A magas fű megnehezítheti a robot visszatérését a töltőállomásra.

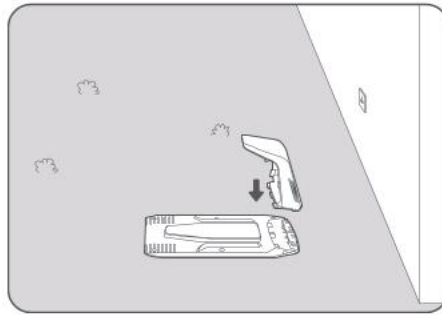


3.2 A töltőállomás telepítése

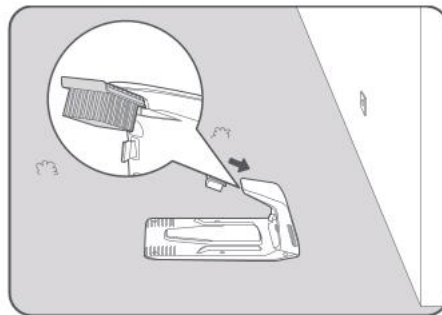
- 1 Rögzítse az alaplemezt a talajhoz a mellékelt csavarokkal és imbuszkulccsal.



- 2 Helyezze be a töltőtornyot az alaplemezbe, amíg kattanást nem hall.

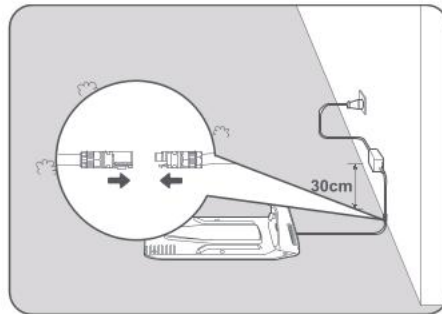


- 3 Helyezze be a tisztítókefét a töltőtornyba úgy, hogy a fület illeszse a horonyba.



- 4 Csatlakoztassa a tápegységet a hosszabbító kábelhez, majd csatlakoztassa a tápellátó aljzathoz. Kérjük, tartsa a tápegységet legalább **30 cm**-rel a talaj felett.

Megjegyzés: A töltőállomás LED jelzőfénye **kék fénnel folyamatosan világít**, ha van tápellátás.



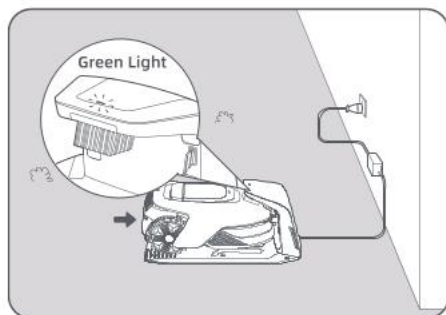
- 5 Távolítsa el a LiDAR védőburkolatát.



6 Helyezze a robotot a töltőállomásra, hogy feltöltse. Győződjön meg arról, hogy a robot és a töltőállomás töltőérintkezői megfelelően vannak csatlakoztatva.

Megjegyzés: A jelzőfény **zölden villog**, amikor a robot megfelelően töltődik a töltőállomáson.

Megjegyzés: Ha extra védelem érdekében garázst szeretne hozzáadni, kérjük, használja a helyi üzletekben vagy online elérhető, megfelelő Dreame garázst. A Dreame-től eltérő márkájú garázs használata problémákat okozhat a töltés során.

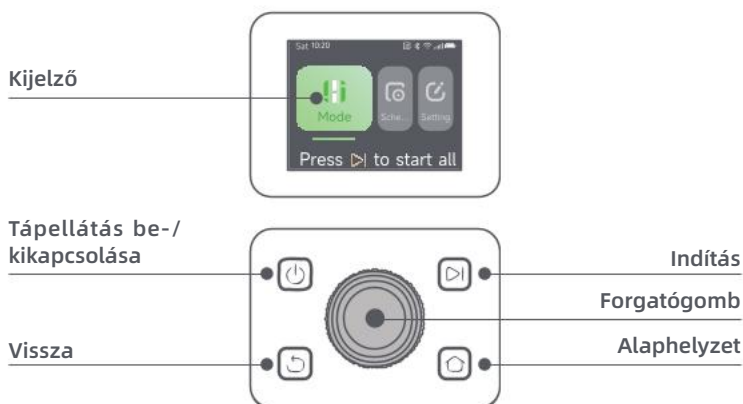


LED jelzőfény a töltőállomáson







LED jelzőfény színe	Jelentés
Villog/pirosan folyamatosan világít	1. Probléma van a töltőállomással (például a töltőárammal vagy -feszültséggel). 2. A robot dokkol a töltőállomáson, de a töltés rendellenes (például a töltőérintkezők rövidzárlatosak).
Kéken folyamatosan világít	A töltőállomás tápellátása rendben van. A robot nincs a töltőállomáson.
Zölden villog	A robot töltést végez a töltőállomáson.
Zölden folyamatosan világít	A robot teljesen fel van töltve a töltőállomáson.

4 Előkészítés az első használatra

4.1 Ismerkedjen meg a vezérlőpanellel



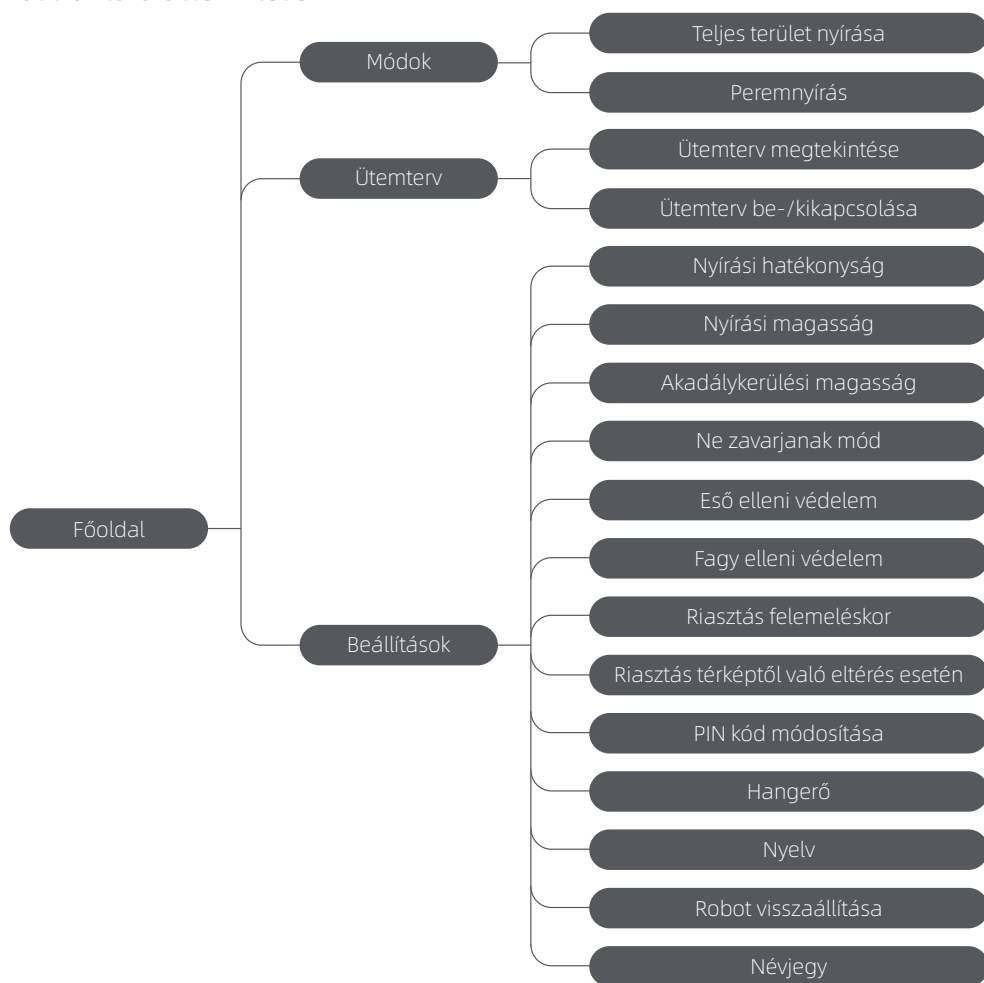
Kijelző

Ikon	Állapot
	Akkumulátor töltöttségi szintje (Az akkumulátor aktuális töltöttségi szintjét mutatja.)
	Töltés (A robot sikeresen dokkol a töltőállomáson.)
	Bluetooth (A robot Bluetooth-on keresztül csatlakozik az alkalmazáshoz.)
	Wi-Fi (A robot Wi-Fi hálózaton keresztül csatlakozik az alkalmazáshoz.)
	Kapcsolat szolgáltatás (A kapcsolat szolgáltatás aktiválva van.)
	Ütemterv (A feladat mára van ütemezve, és még nem indult el.)

Vezérlők

Gomb	Funkció
Tápellátás 	A robot be-/kikapcsolásához tartsa lenyomva a  gombot 2 másodpercig. Győződjön meg arról, hogy nincs a töltőállomáson.
Indítás 	A teljes terület nyírása mód indításához vagy a szüneteltetett feladatok folytatásához nyomja meg a  gombot, majd 5 másodpercen belül zárja le a fedelet. Ha 5 másodpercen belül nem zárja le a fedelet, a feladat törlődik.
Alaphelyzet 	Ha a robotot vissza szeretné küldeni a töltőállomásra töltésre, nyomja meg a  gombot, majd 5 másodpercen belül zárja le a fedelet. Ha 5 másodpercen belül nem zárja le a fedelet, a feladat törlődik.
Vissza 	A menüben egy szinttel való feljebb lépéshez nyomja meg a  gombot.
Forgatógomb	A menükben a választás megerősítéséhez nyomja meg a forgatógombot.
	A Bluetooth párosítási mód engedélyezéséhez tartsa lenyomva a forgatógombot 3 másodpercig.
	A menüben való navigáláshoz forgassa el a forgatógombot az óramutató járásával megegyező/ellenkező irányba.
Indítás + Vissza	A robot gyári beállításainak visszaállításához tartsa lenyomva egyszerre a  gombot és a  gombot 3 másodpercig. A PIN kód nem törlődik.
Alaphelyzet + Vissza	Tartsa lenyomva egyszerre a  gombot és a  gombot 3 másodpercig, hogy belépjen a Névjegy részbe a Beállítások menüben. A Névjegy oldal 5 másodperc múlva eltűnik.
Forgatógomb + Vissza	A PIN kód visszaállításához tartsa lenyomva egyszerre a forgatógombot és a  gombot 3 másodpercig.
Leállítás	Nyomja meg a Leállítás gombot, hogy kinyissa a felső fedelet és leállítsa a robotot. A működtetés folytatásához be kell írni a PIN kódot a vezérlőpanelen.

Menüstruktúra áttekintése



*A szoftver verziójától függően frissülhet.

Robot állapotát jelző fény

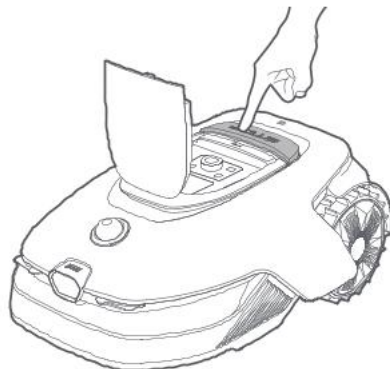
Szín	Jelentés
Pirosan folyamatosan világít	Hiba történt.
Kéken folyamatosan világít	A robot készenléti állapotban van.
Kéken villog	A robot feladatot végez vagy szüneteltetve van.
Zölden villog	A robot töltést végez a töltőállomáson.
Zölden folyamatosan világít	Az akkumulátor teljesen fel van töltve.
Sárgán villog	1. A robot járőrözés módban van. 2. Az elülső kamera valós idejű videója az alkalmazáson keresztül tekinthető meg.

Megjegyzés: A robot fényeinek aktiválási időszakát és formáját a **Beállítások > Világítás** menüpontban állíthatja be.

4.2 Kezdő beállítások

Mielőtt először bekapcsolná a robotot, el kell végeznie néhány alapvető beállítást, hogy a robot készen álljon az indításra.

- 1 Nyomja meg a „Leállító” gombot, hogy kinyissa a felső fedelet.



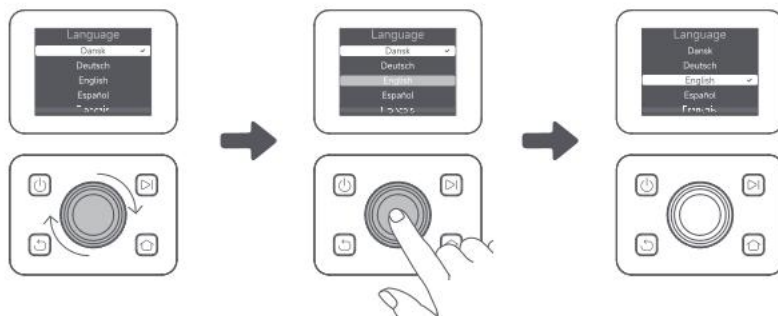
- 2 Tartsa lenyomva a vezérlőpanelen található  gombot 2 másodpercig a robot bekapcsolásához.

Megjegyzés: A robot automatikusan bekapcsol, amikor a töltőállomáson dokkol.



- 3 Válassza ki a kívánt nyelvet

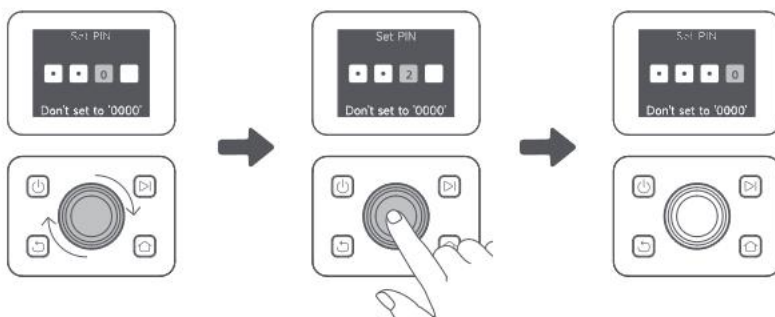
A nyelv kiválasztásához forgassa el a forgatógombot az óramutató járásával megegyező irányba a lefelé, és az óramutató járásával ellentétes irányba a felfelé léptetéshez. A forgatógomb megnyomásával erősítse meg a választást.



- 4 PIN kód beállítása

1. Forgassa a forgatógombot, hogy kiválasszon egy számot 0 és 9 között. Az óramutató járásával megegyező irányba forgatva növelheti, az óramutató járásával ellentétes irányba forgatva csökkentheti az értéket. Nyomja meg a forgatógombot a megerősítéshez és a következő számjegy beállításához. Az előző számjegy módosításához forgassa el a forgatógombot az óramutató járásával ellentétes irányba, amíg a szám 0-ra nem változik, majd forgassa el még egyszer.

Fontos: Kérjük, a PIN kódnak ne állítsa be a „0000” értéket.



2. Írja be újra a PIN kódot a PIN kód beállításának befejezéséhez.

Megjegyzés: Ha a két jelszó nem egyezik, kérjük, állítsa be újra az új jelszót.

5 A robot csatlakoztatása az internethez

Kérjük, olvassa be a QR kódot, hogy letöltse a Dreamehome alkalmazást mobil eszközére. A telepítés után kérjük, hozzon létre egy fiókot és jelentkezzen be.



A Dreamehome alkalmazást az App Store-ból vagy a Google Play áruházból is letöltheti.



A hálózat beállítása előtt:

- Győződjön meg arról, hogy a robot és a mobilkészüléke ugyanazon a Wi-Fi hálózaton van.
- Győződjön meg arról, hogy mobilkészüléke a robottól **10 méteren** belül van.
- Engedélyezze a Bluetooth funkciót a mobilkészülékén.

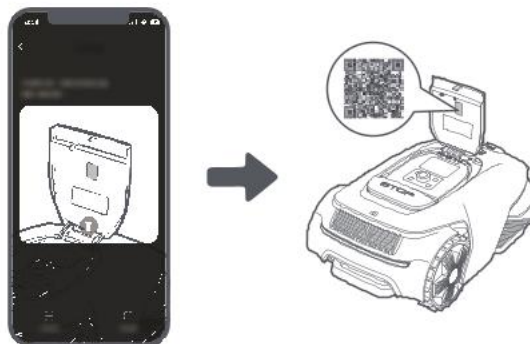
1. Nyissa meg a Dreamehome alkalmazást.

2. A következő módszerek egyikével csatlakozhat:

a. Olvassa be a QR kódot: Lépjen a **Eszköz** részhez, és koppintson a **Olvassa be a QR kódot a csatlakozáshoz** gombra. A csatlakozáshoz olvassa be a robot felső burkolatán található QR kódot.

b. Kézi hozzáadás: Lépjen a **Eszköz** részhez, és koppintson a **Hozzáadás** gombra. Ezután válassza ki a csatlakoztatni kívánt robot modelljét.

c. Automatikus felismerés: A robot megkeresi a közelben lévő eszközöket. Koppintson a robotjára a felismert eszközök listáján a csatlakozáshoz.

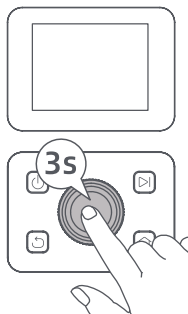


3. Kövesse az alkalmazáson belüli utasításokat a Wi-Fi hálózati kapcsolat létrehozásához.

Fontos: Kérjük, használjon 2,4 GHz-es frekvenciájú egysávos hálózatot vagy 2,4/5 GHz-es frekvenciájú két-sávos hálózatot.

Fontos: Győződjön meg arról, hogy a Wi-Fi hálózata nem rendelkezik tűzfalal és nincs titkosítva. Ellenkező esetben a hálózati beállítás sikertelen lehet.

4. Tartsa lenyomva a vezérlőpanel forgatógombját 3 másodpercig. A robot Bluetooth párosítási módba lép.






5. Kövesse az alkalmazáson belüli utasításokat a párosítás befejezéséhez.

Hogyan lehet leválasztani a csatlakoztatott robotot?

A párosítás sikeres befejezése után a robot automatikusan kapcsolódik a Dreamehome fiókhoz. Minden eszköz csak egy fiókhoz kapcsolható. Nem lehet egyszerre egy másik fiókhoz is csatlakoztatni.

Ahhoz, hogy a robotot egy új fiókhoz párosítsa, először meg kell szüntetni a kapcsolatot. A kapcsolat megszüntetéséhez:

1. Nyissa meg a Dreamehome alkalmazást. Lépjen a  **Eszköz** részhez.
2. Ha több robot kapcsolódik a Dreamehome fiókjához, csúsztassa ujját balra vagy jobbra, hogy megnyissa a szerkeszteni kívánt robot oldalát.
3. Koppintson a jobb felső sarokban található  gombra.
4. Válassza ki a  **Törlés** lehetőséget.

Hogyan oszthatja meg robotját?

1. Koppintson a jobb felső sarokban található  gombra.
2. Válassza a  **Eszköz megosztása** lehetőséget.

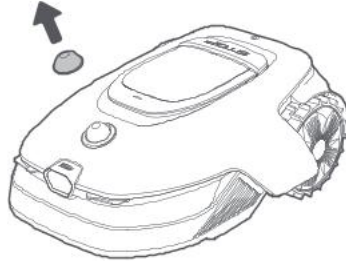
Hogyan lehet kijelentkezni a Dreamehome fiókból, vagy törölni azt?

1. Lépjen a  **Saját profil** >  **Fiók** részhez.
2. Válassza a **Kijelentkezés**, vagy **Fiók törlés** lehetőséget.

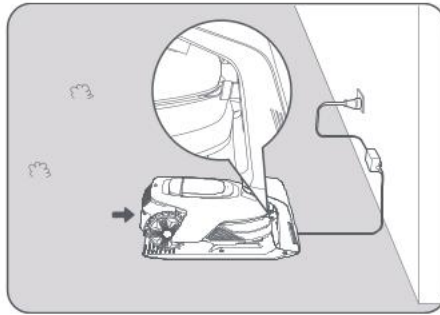
5 Térképezze fel kertjét

A térképkészítés előtt ellenőrizze a következőket:

- A robot akkumulátorának töltöttségi szintje meghaladja az 50%-ot.
- A LiDAR védőburkolat el van távolítva.



- A felső fedél zárva van.
- A robot sikeresen dokkol a töltőállomáson.



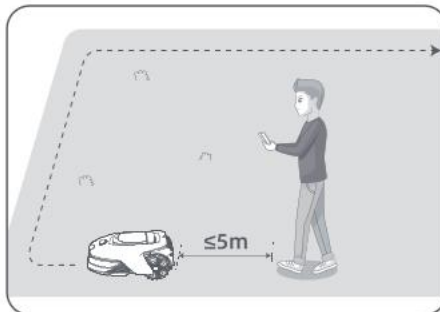
5.1 Virtuális határ létrehozása

A térképkészítés indítása előtt kérjük, vegye figyelembe az alábbiakat:

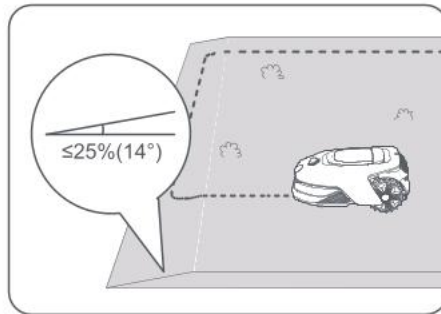
Fontos: Határ kijelölése során ne mozgassa kézzel a robotot, mert ez a feltérképezés sikertelenségéhez vezethet.

Fontos: A feltérképezés megkezdésekor ne dokkolja a robotot távolról a töltőállomáshoz, amíg a feltérképezés be nem fejeződött. Ellenkező esetben a LiDAR blokkolásra kerülhet, ami a feltérképezés sikertelenségét okozhatja.

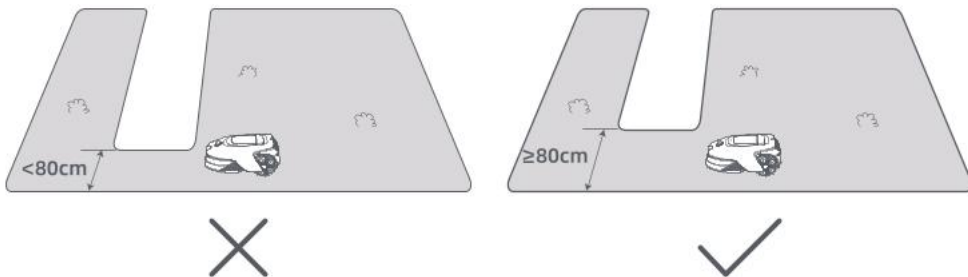
- A feltérképezés során maradjon a robot mögött **5 méteren** belüli távolságban.



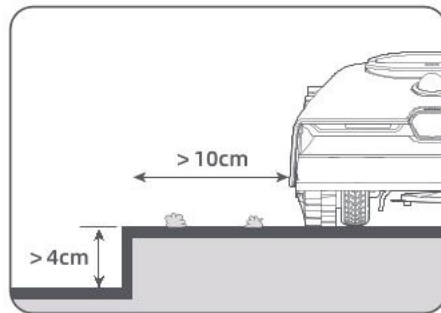
- A robot legfeljebb **50%-os (27°)** lejtőn képes haladni. A jobb fűnyírási eredmények érdekében azonban ajánlott a munkaterületek lejtését **25% (14°)** alatt tartani.



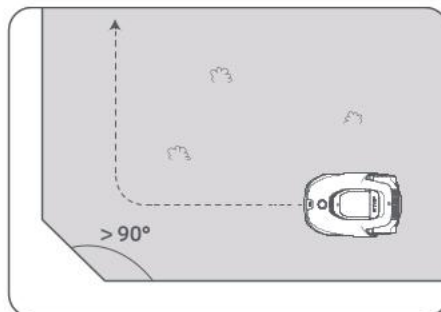
- A **80 cm**-nél keskenyebb területek esetében kérjük, állítsa be azokat útvonalakként, hogy a robot áthaladhasson rajtuk (lásd az 5.4. szakaszt: **Útvonal beállítása**).



- Ha a gyepek szintje **4 cm**-rel magasabb, mint a szomszédos terület, tartsa a robotot legalább **10 cm**-re a terület szélétől. Ha a gyepek azonos szinten vannak a szomszédos területtel, a robot a szélek mentén átlépheti a határt az optimális fűnyírási eredmények elérése érdekében.

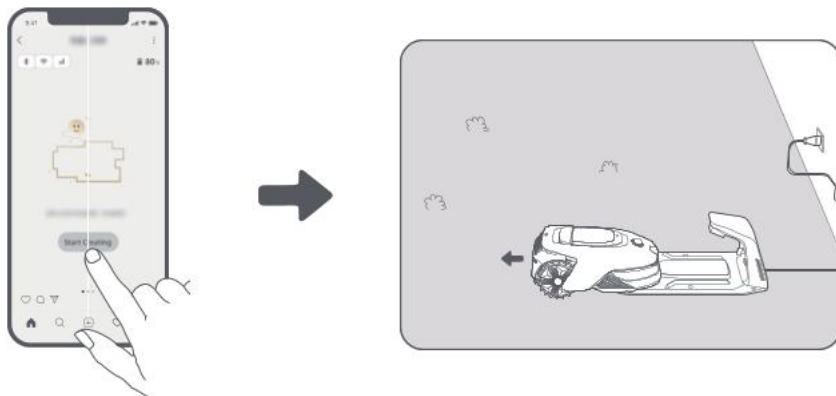


- Győződjön meg arról, hogy a fordulási szögek nagyobbak, mint **90°**. A 90°-nál kisebb szögek megnehezíthetik a robot számára a tiszta vágást.

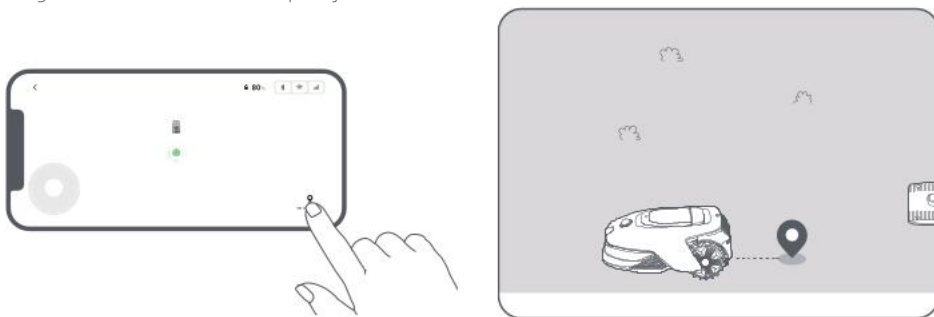


Térképezés indítása:

1. Koppintson a **Létrehozás indítása** gombra az alkalmazásban, és a robot ellenőrzi az állapotát és kalibrálja magát. A kalibráláshoz automatikusan elhagyja a töltőállomást. Kérjük, legyen óvatos.



2. Távírányítással vezesse a robotot a gyep szélére, majd koppintson az **Indítási pont beállítása** gombra, hogy meghatározza a határ kezdőpontját.



3. Távírányítóval vezesse a robotot, hogy a gyep széle mentén haladva feltérképezze a munkaterületet.

Határ automatikus észlelése

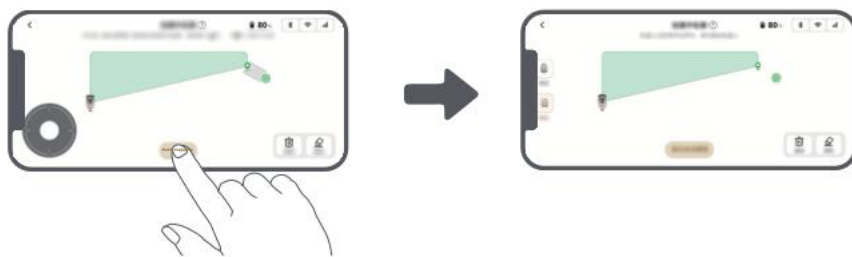
A fejlett AI algoritmus által vezérelt robot elülső kamerája segítségével felismeri a füves és nem füves területeket, így kézi irányítás nélkül is képes azonosítani a határokat.

Miután a robotot távolról a gyep szélére vezette és beállította az indítási pontot, használhatja a **Határ automatikus észlelése** módot. Kiválaszthatja, hogy a robot átlépje-e a határt a tisztább élvágási eredmények érdekében, vagy maradjon-e annak közelében, hogy ne akadjon el.

Javasoljuk, hogy ezen folyamat során kövesse a robotot. Ha a robot nem képes pontosan felismerni a határokat, bármikor kiléphet a Határ automatikus észlelés módból, és átválthat távirányításra.

Fontos: A Határ automatikus észlelése módot nappal kell használni a megfelelő láthatóság biztosítása érdekében. Gyenge fényviszonyok vagy esős időjárás esetén kerülje ennek a funkciónak a használatát.


Fontos: Győződjön meg arról, hogy a robot elülső kamerája tiszta és nincs eltakarva

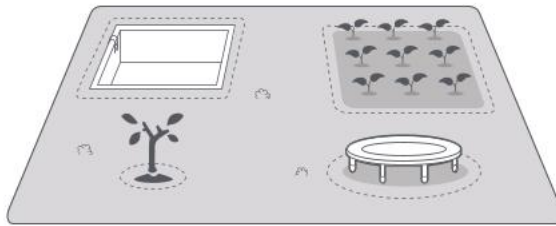


4. Amikor a robot visszatér és **1 m**-en belül van az indulási ponttól, megérintheti a **Határ lezárása** gombot, és a határ automatikusan elkészül.




5.2 Tiltott terület beállítása

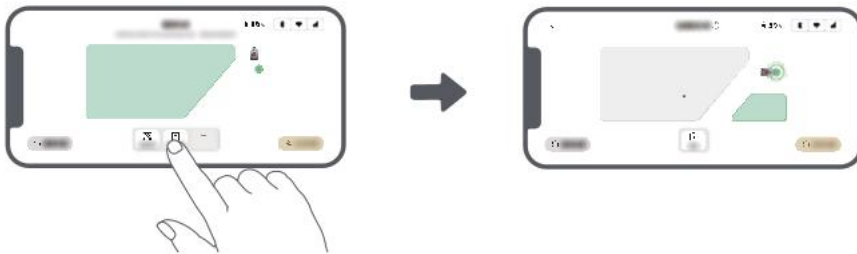
Bár a robot automatikusan képes elkerülni az akadályokat, mégis szükséges a zuhanásveszélyes területeket, például úszómedencét és homokozókat tiltott területként beállítani. A védeni kívánt tárgyakat (például virágágyást, trambulint, veteményeskertet vagy kiálló fa gyökerét) kérjük, tiltott területként jelölje meg. Az alkalmazásban a **Tiltott terület** elemre koppintva folytathatja a tiltott területek létrehozását. Alternatív megoldásként a  > **Térkép szerkesztése** segítségével is létrehozhatja vagy törölheti a tiltott területeket, miután a térkép elkészült.



5.3 Több zóna létrehozása és a meglévő zónák kiterjesztése

• Több zóna létrehozása


Ha a gyepes területek között utak találhatók, vagy több különálló gyep van, akkor az alkalmazásban a **Munkaterület** elemre koppintva folytathatja a munkaterületek létrehozását. A térkép elkészülte után a zónákat a  > **Térkép szerkesztése** részben is hozzáadhatja, törölheti vagy módosíthatja.



• A meglévő zónák kiterjesztése

Meglévő zóna kiterjesztéséhez koppintson a **Munkaterület** gombra az alkalmazásban, hogy létrehozza a hozzáadni kívánt területet. Ha a két terület fedi egymást, akkor automatikusan egyesítésre kerülnek. Alternatív megoldásként a feltérképezés után lépjen a  > **Térkép szerkesztése** > **Munkaterület** elemre, hogy kibővítsa a meglévő zónát.

• Zónák szétválasztása és egyesítése

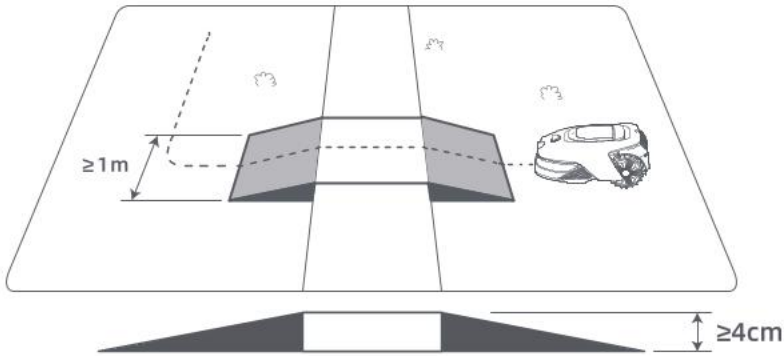
Ha egy zónát kisebb zónákra szeretne felosztani, vagy az alkalmazással felosztott zónákat egy nagyobb zónába szeretné összevonni, lépjen a  > **Térkép szerkesztése** > **Zóna beállításai** részre, és koppintson a **Felosztása** vagy **Egyesítés** gombra az alkalmazásban.

5.4 Útvonal beállítása

Az elkülönített zónák esetében kérjük, hozzon létre egy útvonalat azok összekötésére. Az útvonal nélküli elkülönített zónák a robot számára elérhetetlenek lesznek.

Megjegyzés: Alapértelmezés szerint a robot csak halad az útvonalon, és nem nyírja a fűvet.

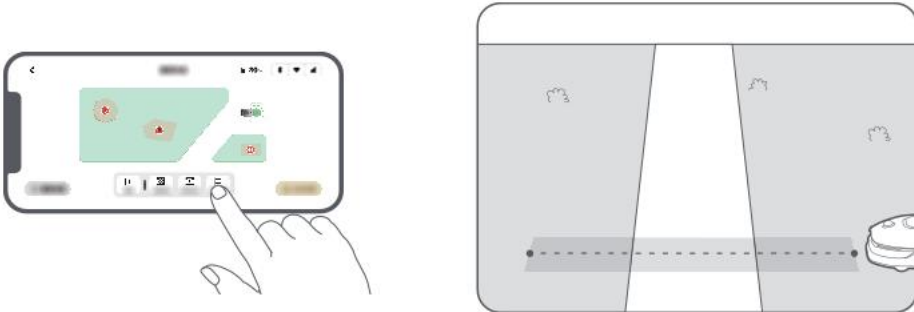
Fontos: Ha a gepet **4 cm**-nél magasabb átjárók tagolják, helyezzen el egy olyan tárgyat, amelynek magassága megegyezik az átjáró magasságával (például egy rámpa).



• Két elkülönített munkaterület összekapcsolása

Az elkülönített területek esetében kérjük, hozzon létre összekötő útvonalakat, ellenkező esetben azok a robot számára elérhetetlenek lesznek. Koppintson az **Útvonal** gombra útvonal létrehozásához.

Fontos: Győződjön meg arról, hogy az útvonal kezdete és vége a munkaterületen belül van.

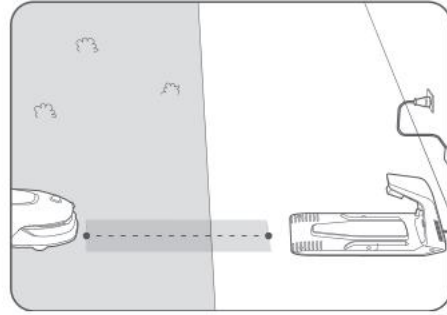
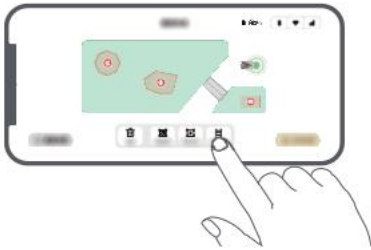


• A munkaterület és a töltőállomás összekötése

Ha a töltőállomás nem a munkaterületen található, akkor egy útvonalat kell létrehozni, amely összeköti azt a munkaterülettel. Koppintson az **Útvonal** gombra, hogy létrehozza az útvonalat, amelyen a robot visszateherhet a töltőállomásra.

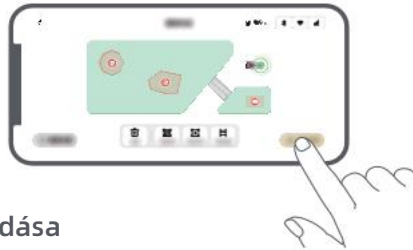
Fontos: Győződjön meg arról, hogy az egyik vége a munkaterületen belül van, a másik vége pedig közvetlenül a töltőállomás előtt. Célszerű az útvonalat a töltőállomással egy vonalba létrehozni.

Fontos: A munkaterület és a töltőállomás összekötésére szolgáló útvonalak létrehozásakor ne dokkolja távolról a robotot a töltőállomáson. Ellenkező esetben a LiDAR blokkolásra kerülhet, ami a feltérképezés sikertelenségét okozhatja.





5.5 Térkép befejezése

Koppintson a **Térkép befejezése** gombra amikor a munkaterületek, útvonalak és tiltott területek elkészültek.



5.6 Második térkép hozzáadása

Ha nincs útvonal az előlső és a hátsó kert között, létrehozhat egy második térképet. Az első térkép elkészítése után koppintson a **Térkép hozzáadása** gombra, hogy folytassa a második térkép létrehozásával. Alternatív megoldásként a feltérképezés után lépjen a  > **Térkép szerkesztése** menübe, és koppintson a **Térkép hozzáadása** gombra. Miután elkészítette a második térképet, a következő módon válthat a térképek között:  > **Térkép szerkesztése**.

Megjegyzés: A térképváltás után az aktuális térkép ütemterve és fűnyírási beállításai kerülnek alkalmazásra.

Megjegyzés: A kényelmesebb megoldás érdekében további töltőállomást is vásárolhat, amelyet a második térképre telepíthet. A második térképre telepített külön töltőállomásnak köszönhetően a robotot csak kézzel át kell áthelyezni a két térkép között.

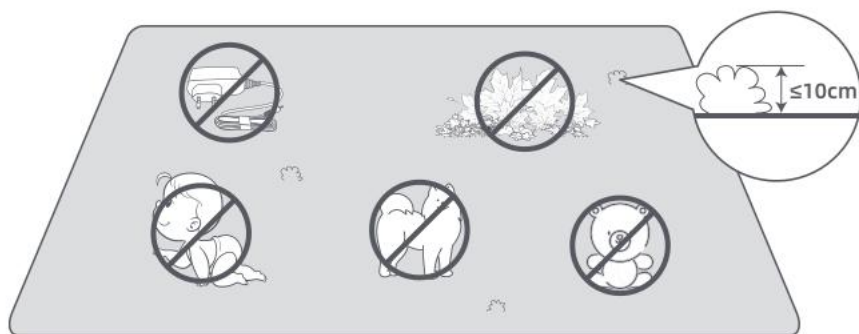


6 Működtetés

6.1 Az első fűnyírás indítása

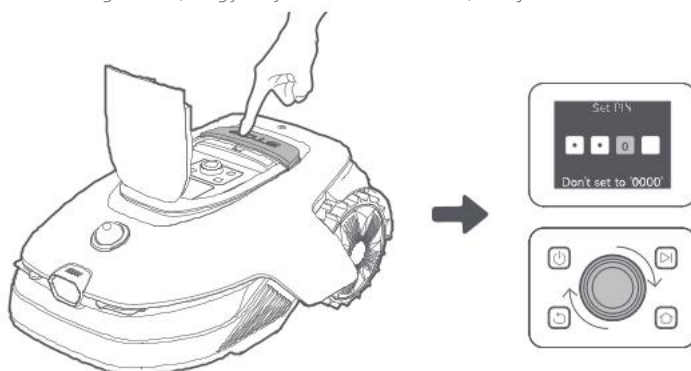
Típek a fűnyírás előtt:

- Kézi fűnyíróval nyírja le a fűvet, hogy annak magassága ne haladja meg a **10 cm**-t.
- Távolítsa el a gyepről az akadályokat, beleértve a törmeléket, a levélhalmokat, a játékokat, a vezetékeket és a köveket. Győződjön meg arról, hogy nincsenek gyerekek vagy háziállatok a gyepen, amikor a robot a fűvet nyírja.
- Töltse fel a gyepen lévő gödröket.
- Állítsa be előre az alkalmazásban a fűnyírási beállításokat (például a nyírási hatékonyságot, a nyírási magasságot és a nyírás irányát).



a) Indítsa el a vezérlőpanel keresztül

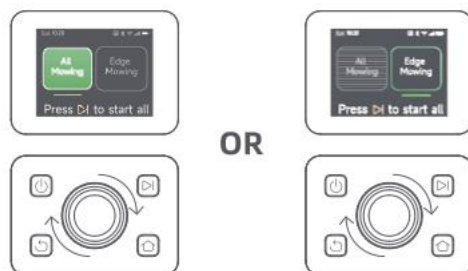
1. Nyomja meg a **Leállító** gombot, hogy kinyissa a felső fedelet, és írja be a PIN kódot.



2. A kijelzőn válassza ki a „Módok” menüpontot, majd nyomja meg a forgatógombot.



3. Forgassa a forgatógombot a fűnyírási mód kiválasztásához.



4. Nyomja meg a **▶** gombot, majd 5 másodpercen belül **zárja le a felső fedelet**. A robot elhagyja a töltőállomást, és elindítja a teljes terület nyírása módot. A fűnyírást elindíthatja úgy is, hogy az alkalmazásban az **Indítás** gombra koppint.



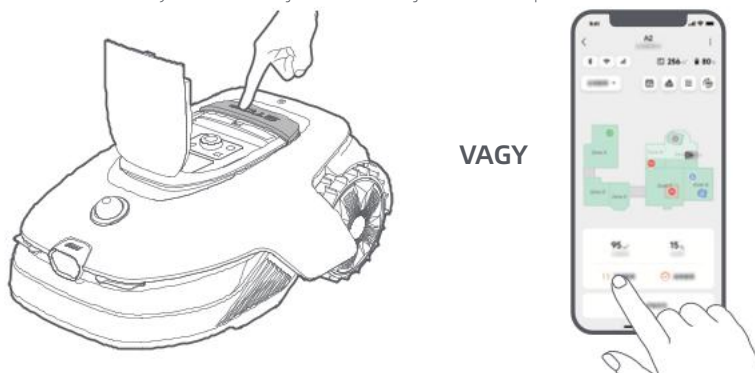
b) Indítsa el az alkalmazáson keresztül

1. Nyissa meg az alkalmazást.
2. Válasszon ki egy fűnyírási módot, majd koppintson az **Indítás** gombra a fűnyírást elindításához.

6.2 Szünet

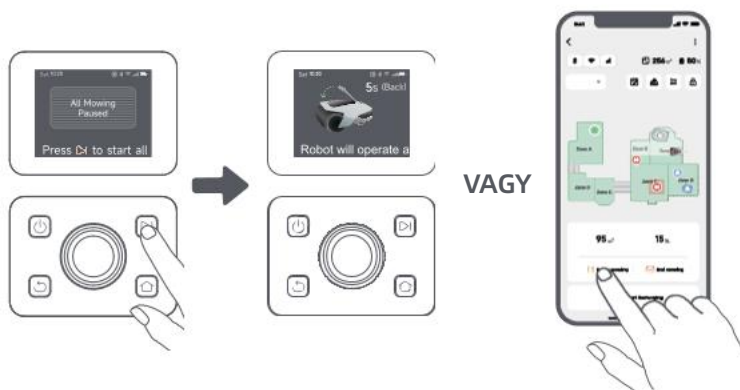
Az aktuális fűnyírási feladat szüneteltetéséhez nyomja meg a roboton található **Leállító** gombot, vagy koppintson az alkalmazásban a **Szünet** gombra.

Megjegyzés: A robot nem indítható el közvetlenül az alkalmazáson keresztül, miután megnyomták a **Leállító** gombot. Működtetés folytatásához írja be PIN kódját a vezérlőpanelen.




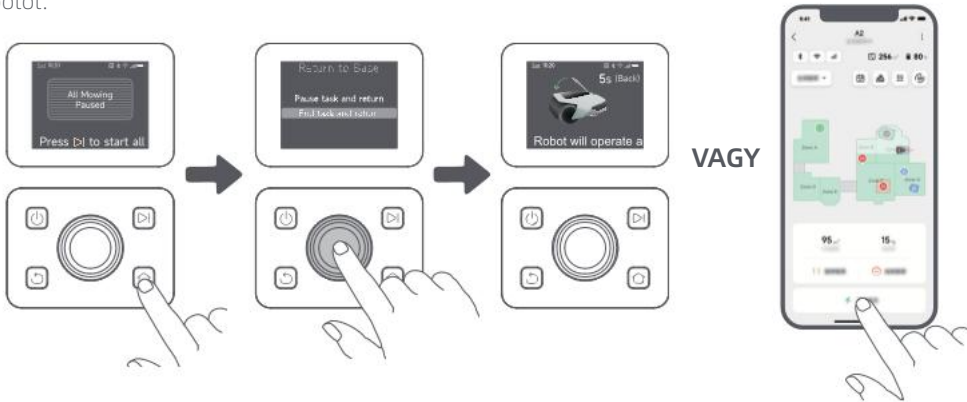
6.3 Folytatás

A robot szüneteltetése után a feladat folytatásához nyomja meg a **▶** gombot, majd 5 másodpercen belül **zárja le a felső fedelet**. A robot folytatja az előző fűnyírási feladatot. Alternatív megoldásként az alkalmazásban koppintson a **Folytatás** gombra a fűnyírási feladat folytatásához.



6.4 Visszatérés a töltőállomásra

A robotot a töltőállomásra való visszaküldéséhez nyomja meg a vezérlőpanelen található  gombot. Erősítse meg a jelenlegi feladat szüneteltetését vagy törlését, majd 5 másodpercen belül **zárja le a felső fedelet**. A robot automatikusan visszatér a töltőállomásra, hogy feltöltse magát. Alternatív megoldásként az alkalmazásban kiválaszthatja az **Állomásra való visszatérés indítása** lehetőséget, hogy visszaküldje a robotot.



7 Dreamehome alkalmazás

Hol tudhat meg többet


A Dreamehome alkalmazás több, mint egy távirányító. Az alkalmazáson keresztül számos dolgot elvégezhet: távolról elvégezheti a különböző beállításokat, kipróbálhatja a különböző nyírási módokat, szabadon szerkesztheti a térképet és beállíthatja a fűnyírási ütemtervet.

7.1 Nyírási módok

A robot különböző nyírási módokat kínál. Az alkalmazáson keresztül válthat a különböző módok között, beleértve a Teljes terület nyírása, Zóna nyírás, Peremnyírás, Kis területen történő nyírás és Kézi módot.




7.2 Fűnyírási formák

Testre szabhatja gypét alakzatok hozzáadásával a  > **Térkép szerkesztése** > **Alakzatok** segítségével. A meghatározott alakzatok minden nyírási módban kizárásra kerülnek a nyírási területből. Az **Alakzatok** menüben módosíthatja azok helyét, méretét, vagy eltávolíthatja őket.




7.3 EdgeMaster™ penge tárcsa

Az EdgeMaster™ penge tárcsa kialakítása olyan, hogy a gyp széléhez érve oldalra elmozdul, így biztosítva a tisztább vágást. A funkció engedélyezéséhez lépjen az alkalmazás  > **Peremnyírás beállítások** > **EdgeMaster™** menüpontjába.



7.4 Ütemterv

Az első térkép elkészülte után a robot automatikusan kétféle heti fűnyírási ütemtervet készít a gyep méretének megfelelően, amelyek a következők: „**Tavaszi/nyári ütemterv**” és „**Őszi/téli ütemterv**”. Az alkalmazásban koppintson a  gombra, hogy elvégezze az ütemterv részletes beállításait. Az ütemterv funkcióval a napi fűnyírási munkát teljes egészében a robotra bízhatja. Csak a robotot karbantartását kell rendszeresen elvégeznie.

Megjegyzés: Ha attól tart, hogy a robot zavarhatja Önt vagy szomszédait, amikor bizonyos órákban önállóan működik, akkor az alkalmazás **Beállítások > Ne zavarjanak** menüpontjában állítsa be a **Ne zavarjanak** időt.



7.5 Gyerekzár

Ha attól tart, hogy gyermekek is működtethetik a robotot, lépjen az alkalmazásban a **Beállítások** részbe, és engedélyezze a **Gyerekzár** funkciót. Ha ez a funkció engedélyezve van, a robot lezárásra kerül, ha a fedél nyitott állapotában 5 perccig nem történik semmilyen működtetés.



7.6 Eső elleni védelem

Ha attól tart, hogy a kedvezőtlen időjárási körülmények befolyásolhatják a fűnyírást, a vezérlőpanelen vagy az alkalmazásban engedélyezheti az **Eső elleni védelem** funkciót a **Beállítások** menüben. Ha ez a funkció engedélyezve van, a robot automatikusan szünetelteti a fűnyírást és visszatér a töltőállomásra, ha esik az eső. Az eső elleni védelem időtartamát az alkalmazásban állíthatja be.

Megjegyzés: A nedves fű nyírása károsíthatja a gyepet. Célszerű meghosszabbítani a védelem időtartamát, hogy a fű megszáradhasson, mielőtt újra lenyírják.



7.7 Fagy elleni védelem

Ha a hőmérséklet **6 ° C** alá csökken, a fűnyírást maradó károsodást okozhat a gyepen. Az akkumulátor biztonsági okokból nem töltődik. Ennek megelőzése érdekében engedélyezheti a **Fagy elleni védelem** funkciót a **Beállítások** menüben, akár a vezérlőpanelen, akár az alkalmazáson keresztül. Ez automatikusan szünetelteti a fűnyírást, és visszaküldi a robotot a töltőállomásra, ha a hőmérséklet **6 ° C** alá csökken. A robot folytatja a fűnyírást, amint a hőmérséklet **11 ° C** fölé emelkedik.



7.8 Biztonsági funkciók

A robot több lopásgátló funkcióval rendelkezik, amelyeket a beépített GPS biztosít a nagyobb biztonság érdekében. Ezenkívül az elülső kamera képes érzékelni az emberi jelenlétet, így a robot hatékony kerti őrként is működhet.



7.8.1 Riasztás felemeléskor

Ha ez a funkció engedélyezve van, a robot felemeléskor azonnal riasztás hallatszik, és a robot zárolásra kerül. A működtetés folytatásához először adja meg a PIN kódot a roboton.



7.8.2 Riasztás térképtől való eltérés esetén

Ha ez a funkció engedélyezve van, a robot zárolásra kerül, és azonnal riasztást aktivál, ha letér a térképről.



7.8.3 Valós idejű helymeghatározás

Ha ezt a funkciót engedélyezi, megtekintheti a robot aktuális helyét a Google Maps alkalmazásban.



7.8.4 Riasztás emberi jelenlét észlelése esetén

Ha engedélyezve van, a robot értesíti Önt, ha emberi jelenlétet észlel.




7.8.5 Valós idejű videó

Koppintson a  gombra, hogy megtekinthesse a robot elülső kamerája által közvetített élő videót, ami lehetővé teszi, hogy bármikor és bárhol figyelemmel kíséresse kertjét.



7.8.6 Járőrözés

Amíg a robot készenléti állapotban van, az alkalmazáson keresztül elküldheti, hogy járőrözzön a kert bizonyos határain vagy pontjain. A funkció eléréséhez lépjen a  > **Járőrözés** elemre.



7.9 Egyedi töltési időszak

A robot töltési idejének meghatározott órára történő beállításához engedélyezheti az **Egyedi töltési időszak** funkciót az alkalmazás **Beállítások > Töltés** menüpontjában. Ha aktiválja, a robot 20%-ra tölti fel magát, ha az akkumulátor töltöttségi szintje alacsony, feltéve, hogy nincs nyírási feladat. A teljes feltöltés csak a kijelölt töltési időszak alatt történik. Az **automatikus újratöltéshez szükséges akkumulátor töltöttségi szintet** és a **feladatok folytatásához szükséges akkumulátor töltöttségi szintet** is testre szabhatja, hogy beállítsa azokat az akkumulátor töltöttségi szinteket, amelyeknél a robot automatikusan visszatér a töltőállomásra, vagy folytatja a befejezetlen fűnyírási feladatokat.



Megjegyzés: A Dreame fejlesztőcsapat folyamatosan végez **OTA (vezeték nélküli)** frissítéseket és karbantartásokat a firmware-en és az alkalmazáson. Kérjük, ellenőrizze a frissítési értesítéseket, vagy engedélyezze az **Automatikus frissítés** funkciót, hogy a firmware és az alkalmazás mindig naprakész legyen, és több funkciót élvezhessen.

8 Karbantartás

A robot jobb teljesítménye és hosszabb élettartama érdekében kérjük, rendszeresen tisztítsa meg és az alábbi gyakorisággal cserélje ki a kopott alkatrészeket:

Alkatrész	Csere gyakorisága
Pengék	6-8 hetente vagy gyakrabban
Tisztítókefe	12 havonta vagy gyakrabban

Megjegyzés: A pengék és a tisztítókefe hátralévő élettartamát az alkalmazás **Beállítások > Fogyóeszközök és Karbantartás** menüpontjában ellenőrizheti. Miután kicserélte a jelzett fogyóeszközöket, lépjen a fogyóeszköz részleteit tartalmazó oldalára, és koppintson a **Kicseréltem** gombra az időzítő visszaállításához.

Megjegyzés: Ha a kertben kijelölt olyan területeket, ahol a robot rendszeres tisztítását és karbantartását végzi, akkor a térképen karbantartási pontokat állíthat be a **Beállítások > Karbantartási pontra állás > Pont szerkesztése** részben. A karbantartási pontok beállítása után egyszerűen csak koppintson az **Indulás** gombra, és a robotot a kijelölt helyekre irányíthatja a könnyű szervizelés érdekében.

8.1 Tisztítás

Rendszeresen tisztítsa meg robotot, hogy megakadályozza a fűyesedék és a szennyeződések felhalmozódását és a penge tárcsa és a hajtókerék eltömődését, ami befolyásolhatja a fűnyírást, a dokkolást és a mozgást. Javasoljuk, hogy használjon tisztítókészletet, amely helyi üzletekben vagy online is beszerezhető.

⚠ Figyelmeztetés: A tisztítás előtt kapcsolja ki a robotot, és húzza ki a töltőállomás csatlakozóját.

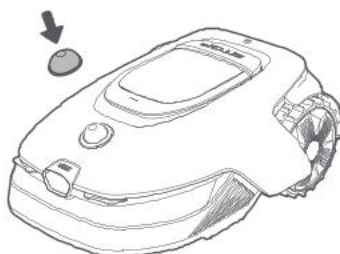
Figyelem: A LiDAR károsodásának elkerülése érdekében győződjön meg arról, hogy a LiDAR védőburkolata a LiDAR-on van, mielőtt a robotot fejjel lefelé fordítja.

• A ház, az alváz és a penge tárcsa:

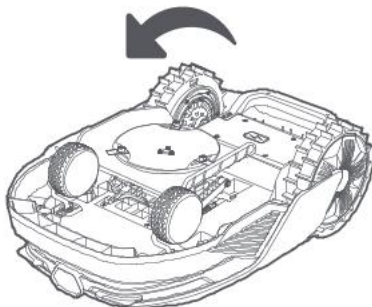
1. Kapcsolja ki a robotot.



2. Helyezze fel a LiDAR védőburkolatát.



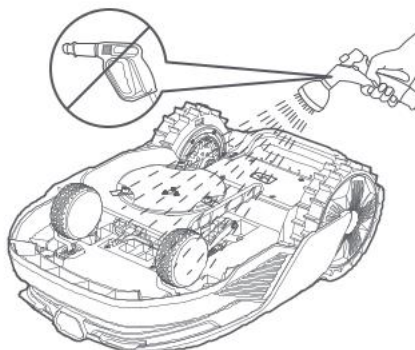
3. Fordítsa a robotot fejjel lefelé.



4. Tisztítsa meg a házat, a penge tárcsát és az alvázat egy tömlővel.

⚠ Figyelmeztetés: A ház tisztításakor ne érintse meg a pengéket. A tisztítás során kérjük, viseljen kesztyűt.

Figyelem: Kérjük, ne használjon nagynyomású mosót a tisztításhoz. Ne használjon tisztítószerket a tisztításhoz.

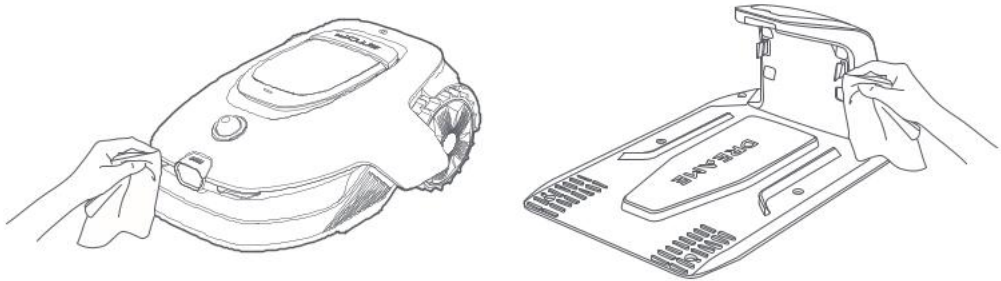


5. Szőszmentes kendővel óvatosan tisztítsa meg a LiDAR érzékelőjét.



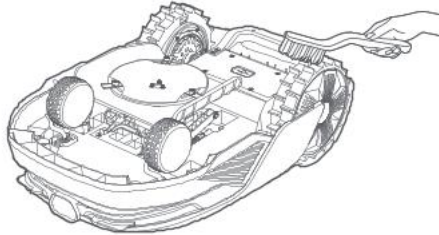
• **Töltőérintkezők és elülső kamera:**

Tiszta ruhával törölje le a robot és a töltőállomás töltőérintkezőit, valamint tisztítsa meg az elülső kamerát is. A tisztítás után tartsa szárazon a töltőérintkezőket és az elülső kamerát.



• **Hajtókerekek:**

Kefével távolítsa el a kerekekről a sarat, hogy biztosítsa a jó tapadást.



8.2 Az alkatrészek cseréje

• **A pengék cseréje**

Annak érdekében, hogy a pengék mindig élesek legyenek, kérjük, rendszeresen cserélje le a pengéket. A pengéket ajánlott **6-8 hetente** vagy gyakrabban lecserélni. Kérjük, csak eredeti Dreame pengéket használjon.

⚠ Figyelmeztetés: Kérjük, kapcsolja ki a robotot. A pengék cseréje során viseljen védőkesztyűt.

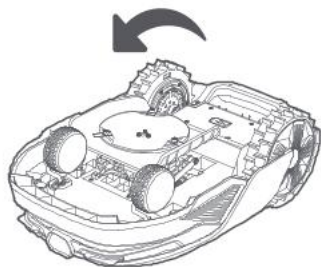
Megjegyzés: A vágórendszer kiegyensúlyozottsága érdekében mindhárom pengét egyszerre cserélje ki.

1. Kapcsolja ki a robotot.

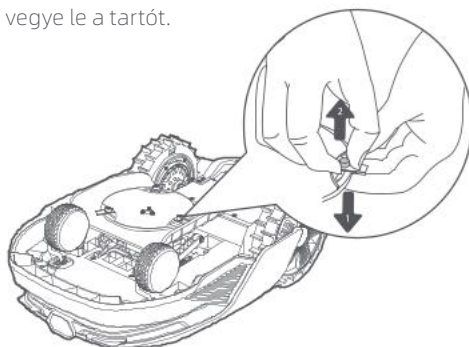
2. Helyezze fel a LiDAR védőburkolatát.



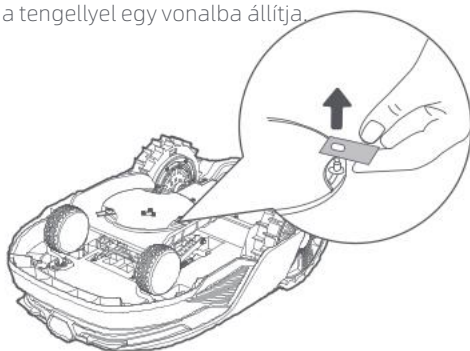
3. Helyezze a robotot egy puha felületre, és fordítsa fejjel lefelé.



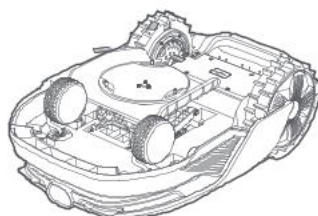
4. A penge tárcsa alatti gomb megnyomásával vegye le a tartót.



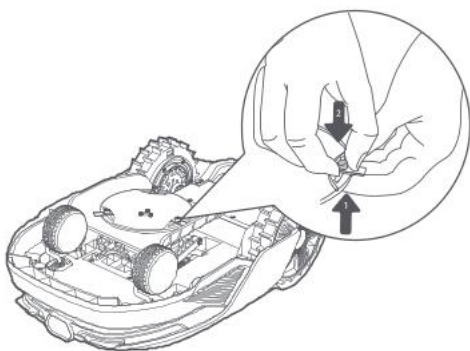
5. Távolítsa el a pengét úgy, hogy a penge furatát a tengellyel egy vonalba állítja.



6. Távolítsa el a 3 pengét és tartót.



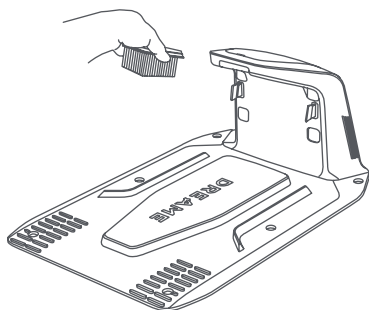
7. Nyomja meg a penge tárcsa alatti gombot, és igazítsa a tartó furatát a tengelyhez, hogy rögzítse a tartókat és a pengéket.



8. Győződjön meg arról, hogy a pengék szabadon elforoghatnak.

• A tisztítókefe cseréje

Amikor a LiDAR érzékelő tisztítókefeje elhasználódik, sörtéi elkophatnak vagy megrongálódhatnak, ami rontja a tisztítási teljesítményt. A jó tisztítási eredmény érdekében rendszeresen cserélje a tisztítókefét. A tisztítókefét ajánlott **12 havonta** vagy gyakrabban lecserélni.



9 Akkumulátor

Hosszú távú tárolás esetén az akkumulátor védelme érdekében 6 havonta töltsse fel a robotot. Az akkumulátor túlzott lemerülése miatti károsodás nem tartozik a korlátozott garancia hatálya alá. Ne töltsse az akkumulátort **45° C** feletti, vagy **6° C** alatti hőmérsékleten. Az akkumulátort hosszú távon **-10 és 35 ° C** közötti hőmérsékleten tárolja. A károsodás minimalizálása érdekében az akkumulátor ajánlott tárolási hőmérséklete **0 és 25 ° C** között van.

Megjegyzés: A robot akkumulátorának élettartama a használat gyakoriságától és a működtetés hosszától függ. Ha az akkumulátor megsérült vagy nem tölthető, ne dobja ki az elhasznált vagy hibás akkumulátort. Kérjük, tartsa be az újrahasznosításra vonatkozó helyi előírásokat.

Alacsony teljesítményű töltési mód:

Az alacsony teljesítményű töltési mód aktiválásakor a töltéssel nem kapcsolatos funkciók letiltásra kerülnek (a kijelző és a hálózat kikapcsol).

- Az alacsony teljesítményű töltési mód engedélyezéséhez tartsa lenyomva egyszerre a **▶** gombot és a **⏠** gombot, majd nyomja meg gyorsan ötször a **↻** gombot. A következő hangutasítás halható: Az alacsony teljesítményű töltési mód be van kapcsolva.
- Az alacsony teljesítményű töltési mód kikapcsolásához indítsa újra a robotot, vagy nyomja meg gyorsan ötször a **⏻** gombot.

10 Téli tárolás

• A robot

1. A robot kikapcsolása előtt töltsse fel teljesen az akkumulátort.
2. Tisztítsa meg alaposan a robotot a téli tárolás előtt.
3. Helyezze fel a LiDAR védőburkolatot.
4. A robotot száraz helyen, **0 ° C** feletti hőmérsékleten tárolja.

• Töltőállomás

Csatlakoztassa le a töltőállomás csatlakozóját, és száraz, hűvös helyen, közvetlen napfénytől védve tárolja.

Megjegyzés: A téli tárolás után kérjük, telepítse újra a töltőállomást, és tegye bele a robotot, hogy feltöltse. Ha a töltőállomást más helyre telepíti át, a robot automatikusan frissíti az állomás helyét, amint feltöltődik és elhagyja az állomást. Ha a kertben történt jelentős változások miatt helymeghatározási hibák lépnek fel, ajánlott újra feltérképezni a területet.

11 Szállítás

Hosszú távon történő szállítás esetén győződjön meg arról, hogy a robot ki van kapcsolva. Javasolt az eredeti csomagolás használata. Kérjük, helyezze fel a LiDAR védőburkolatát.

⚠ Figyelmeztetés: A szállítás előtt kapcsolja ki a robotot.

⚠ Figyelmeztetés: Emelje fel a robotot a hátsó fogantyúnál fogva, és tartsa a penge tárcsát távol a testétől.

12 Hibakeresés

Probléma	Ok	Megoldás
A robot nincs csatlakoztatva az alkalmazáshoz.	1. A robot nincs a Wi-Fi jel vagy a Bluetooth hatótávolságán belül. 2. A robot ki van kapcsolva vagy újraindul.	1. Ellenőrizze, hogy a robot bekapcsolási folyamata befejeződött-e. 2. Ellenőrizze, hogy a router megfelelően működik-e. 3. Menjen közelebb a robothoz, hogy létrejöjjön a Bluetooth kapcsolat.
A robot fel van emelve.	A kerék nem érinti a talajt.	1. Helyezze vissza a robotot sík felületre. 2. Írja be a PIN kódot a roboton, majd erősítse meg. 3. A robot nem tud átkelni 4 cm-nél magasabb tárgyakon. Kérjük, gondoskodjon arról, hogy a talaj egyenletes ott, ahol a robot működik.
A robot megdőlt.	A robot 37°-nál nagyobb mértékben megdőlt.	1. Helyezze vissza a robotot sík felületre. 2. Írja be a PIN kódot a roboton, majd erősítse meg. 3. A robot nem tud 50%-nál (27°) nagyobb lejtőn felkaspzkodni.
A robot elakadt.	A robot elakadt, és nem tud kiszabadulni.	1. Távolítsa el a környező akadályokat, majd próbálkozzon újra. 2. Kézzel vezesse a robotot a térkép egy sík és nyitott helyére, majd próbálja meg újra elindítani a feladatot. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, próbálkozzon újra, miután a robot a töltőállomásra került. 3. Ellenőrizze, hogy vannak-e gödrök a talajban. A fűnyírás előtt töltsse fel a gödröket, hogy a robot ne akadjon el. 4. Ellenőrizze, hogy a környező fű magassága meghaladja-e a 10 cm-t. Beállíthatja az akadálykerülési magasságot, vagy előzetesen lenyírhatja a fűvet egy kézi fűnyíróval, hogy a robot ne akadjon el. 5. Ha a robot gyakran elakad ezen a helyen, akkor beállíthatja, hogy ez egy tiltott terület legyen.
Bal/jobbs hátsó kerék hiba.	A kerék nem forog, vagy a kerékmotor meghibásodott.	1. Tisztítsa meg a hátsó kerekeket, majd próbálja meg újra. 2. Ha a hiba továbbra is fennáll, próbálja meg újraindítani a robotot. 3. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
A penge tárcsa nem forog.	A penge tárcsa nem tud normál módon forogni, vagy a vágómotorral van probléma.	1. Tisztítsa meg a penge tárcsát, majd próbálja meg újra. 2. Ellenőrizze, hogy a környező fű magassága meghaladja-e a 10 cm-t. Kézi fűnyíróval előre lenyírhatja a gyepet, hogy a penge tárcsát ne akadályozza a magas fű. 3. Ellenőrizze, hogy van-e víz a penge tárcsa alatt. Ha van, vigye a robotot száraz helyre, majd próbálja meg újra. 4. Ha a hiba továbbra is fennáll, próbálja meg újraindítani a robotot. 5. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
A penge tárcsa nem mozog felfelé vagy lefelé.	A penge tárcsa nem mozog felfelé vagy lefelé.	1. Tisztítsa meg a penge tárcsát, majd próbálja meg újra. 2. Ha a hiba továbbra is fennáll, próbálja meg újraindítani a robotot. 3. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.

Probléma	Ok	Megoldás
A penge tárcsa nem mozdul el oldalra.	A penge tárcsa nem mozdul el oldalra.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Tisztítsa meg a vágórendszert, és távolítsa el az esetleges szennyeződések vagy idegen tárgyakat. 2. Ha ez a hiba továbbra is fennáll, először tiltsa le az EdgeMaster™ funkciót. 3. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
Ütköző hiba.	Az első ütköző érzékelője folyamatosan bekapcsol.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ellenőrizze, hogy a robot nem szorult-e be valahova. 2. Finoman nyomja meg az ütközőt, és győződjön meg arról, hogy az visszapattan. 3. Ha a hiba továbbra is fennáll, próbálja meg újraindítani a robotot. 4. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
Töltési hiba.	A robot dokkol a töltőállomáson, de probléma merült fel a töltőárammal vagy -feszültséggel kapcsolatban.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ellenőrizze, hogy a töltőállomás megfelelően van-e csatlakoztatva a tápellátáshoz. 2. Ellenőrizze, hogy a robot és a töltőállomás töltőérintkezői tiszták-e. 3. Az ellenőrzés befejezése után próbálja meg újra dokkolni a robotot a töltőállomáson. 4. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
Az akkumulátor hőmérséklete túl magas.	Az akkumulátor hőmérséklete $\geq 60\text{ }^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. A robotot olyan helyen használja, ahol a környezeti hőmérséklet $40\text{ }^{\circ}\text{C}$ alatt van. Várhat, amíg az akkumulátor hőmérséklete automatikusan lecsökken. 2. Kikapcsolhatja a robotot, majd egy idő után újraindíthatja. 3. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
Az akkumulátor hőmérséklete magas.	Az akkumulátor hőmérséklete $\geq 45\text{ }^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ha az akkumulátor hőmérséklete $45\text{ }^{\circ}\text{C}$ felett van, a töltés sikertelen lehet. 2. A robotot olyan helyen használja, ahol a környezeti hőmérséklet $40\text{ }^{\circ}\text{C}$ alatt van.
Az akkumulátor hőmérséklete alacsony.	Az akkumulátor hőmérséklete $\leq 6\text{ }^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ha az akkumulátor hőmérséklete $6\text{ }^{\circ}\text{C}$ alatt van, a töltés sikertelen lehet. 2. A robotot olyan helyen használja, ahol a környezeti hőmérséklet $6\text{ }^{\circ}\text{C}$ fölött van.
A LiDAR blokkolva.	A LiDAR el van takarva (például a LiDAR védőburkolat nincs eltávolítva).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Távolítsa el a LiDAR védőburkolatát, majd próbálja meg újra. 2. Ha a robot tetején található LiDAR nagyon koszos, tisztítsa meg szöszmentes kendővel, majd próbálja meg újra.
LiDAR működési hiba.	A LiDAR nagyon koszos, vagy érzékelő-hiba jelentkezett.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ellenőrizze, hogy a LiDAR nem szennyeződött-e. Szükség esetén tisztítsa meg, majd próbálja meg újra. 2. Ha a hiba továbbra is fennáll, próbálja meg újraindítani a robotot. 3. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
A LiDAR koszos.	A LiDAR koszos.	Törölje le a robot tetején található LiDAR érzékelőt egy tiszta ruhával. A tisztítás után tartsa szárazon a LiDAR-t.

Probléma	Ok	Megoldás
A LiDAR hőmérséklete magas.	A LiDAR hőmérséklete $\geq 80\text{ }^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. A robot automatikusan megpróbál visszatérni a töltőállomásra, hogy lehűljön. 2. Ügyeljen arra, hogy a robot $40\text{ }^{\circ}\text{C}$ alatti környezeti hőmérsékleten működjön. 3. Helyezze a robotot árnyékos, hűvös és jól szellőző helyre. A riasztás akkor áll le, amikor a hőmérséklet normál tartományba csökken. 4. A robot automatikusan folytatja a működést, miután a riasztás leáll. 5. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
A LiDAR hőmérséklete túl magas.	A LiDAR hőmérséklete $\geq 90\text{ }^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. A LiDAR a magas hőmérséklet miatt kikapcsol. 2. Ügyeljen arra, hogy a robot $40\text{ }^{\circ}\text{C}$ alatti környezeti hőmérsékleten működjön. 3. Helyezze a robotot árnyékos, hűvös és jól szellőző helyre. A riasztás akkor áll le, amikor a hőmérséklet normál tartományba csökken. 4. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
A robot elveszett.	A pozíció elveszett.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ellenőrizze, hogy a robot tetején található LiDAR szennyeződött-e. A szennyeződés befolyásolja a pozicionálást. 2. Kézzel vezesse a robotot a térkép egy nyitott helyére, majd próbálja meg újra elindítani a feladatot. 3. Ha a helymeghatározás nem áll helyre, távirányítással vezesse vissza a robotot az alkalmazás segítségével a töltőállomásra, majd indítsa el a fűnyírási feladatot.
Érzékelő hiba.	Érzékelő hiba.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Indítsa újra a robotot, és próbálja meg újra. 2. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
A robot a tiltott területre került.	A robot a tiltott területre került.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kézzel vezesse ki a robotot a tiltott területről, majd próbálja meg újra. 2. Az alkalmazáson keresztül távvezérléssel vezesse ki a robotot a tiltott területről, majd próbálja meg újra.
A robot a térkép határain kívül van.	A robot a térkép határain kívül van.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kézzel vezesse a robotot a térkép határain belülre, majd próbálja meg újra. 2. Az alkalmazás segítségével távirányítással vezesse a robotot a térkép határain belülre, majd próbálja meg újra.
Aktiválódott a vészleállítás.	Megnyomták a robot leállító gombját.	Írja be a PIN kódot a roboton, majd erősítse meg.
Alacsony akkumulátor töltöttség. A robot hamarosan leáll.	Az akkumulátor töltöttségi szintje $\leq 10\%$.	Dokolja a robotot a töltőállomáson, hogy feltöltse.
A robot nincs a térképen. Lopásveszély.	A robot nincs a térképen.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Írja be a PIN kódot a roboton, majd erősítse meg. 2. Az alkalmazás Beállítások menüpontjában kikapcsolhatja a Riasztás térképtől való eltérés esetén funkciót.

Probléma	Ok	Megoldás
Nem sikerült visszatérni a töltőállomásra.	A robot nem találja a töltőállomást, amikor visszatér a töltőállomásra.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ellenőrizze, hogy vannak-e akadályok, amelyek blokkolják a robotot. Távolítsa el az akadályokat, és próbálja meg újra. 2. Az alkalmazás segítségével vezesse vissza a robotot a töltőállomásra.
Nem sikerült dokkolni a töltőállomáson.	A robot megtalálja a töltőállomást, de nem tud dokkolni.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ellenőrizze, hogy az állomáson lévő fényvisszaverő fóliák nem szennyezettek-e vagy nincsenek-e eltakarva. 2. Ellenőrizze, hogy vannak-e akadályok az állomás előtt. 3. Ellenőrizze, hogy nem helyezték-e át az állomást. 4. Ellenőrizze, hogy az alaplemezt nem borítja-e vastagon sár. 5. Ellenőrizze, hogy az állomás lejtőn áll-e. 6. Ellenőrizze, hogy az állomásnak van-e tápellátása. 7. Távirányítóval vagy kézzel segítsen a robotnak a töltőállomáshoz dokkolni.
A helymeghatározás sikertelen.	A helymeghatározás sikertelen, amikor a robot megpróbálja elindítani a fűnyírési feladatot.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Valami akadályozhatja a LiDAR működését. Kézzel vezesse a robotot a térkép egy sík és nyitott helyére, majd próbálja meg újra elindítani a feladatot. 2. Ha a hiba továbbra is fennáll, kérjük, próbálkozzon újra, miután a robot dokkolt a töltőállomáson.
Az állomás előtt nincs elegendő hely a forduláshoz.	Az állomás előtt nincs elegendő hely a forduláshoz.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ha az állomás a térkép szélén vagy azon belül helyezkedik el, gondoskodjon arról, hogy az állomás alaplemezének elülső része és a térkép határa között legalább 1 m szabad hely legyen; ellenkező esetben a robot nem tud megfordulni. 2. Helyezze át az állomást, vagy módosítsa a térképet a Térkép szerkesztése menüpontban.
Az útvonalon akadály található.	Az útvonalon akadály található.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ellenőrizze, hogy van-e beállítva tiltott terület az útvonalon. 2. Ellenőrizze, hogy vannak-e akadályok, amelyek blokkolják a robotot. 3. Ha a robot továbbra sem tud elhaladni, törölje az útvonalat a Térkép szerkesztése menüpontban, és állítson be egy újat.
Az elülső kamera koszos.	Az elülső kamera koszos.	Törölje le az elülső kamerát egy tiszta ruhával.
Probléma van az elülső kamerával.	Probléma van az elülső kamerával.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Törölje le az elülső kamerát egy tiszta ruhával. 2. Próbálja meg újraindítani a robotot. 3. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
Elülső kamera eltakarva.	Elülső kamera eltakarva.	Törölje le az elülső kamerát egy tiszta ruhával.
Az automatikus feltérképezés során határeszlelési hiba történt.	Az automatikus feltérképezés során határeszlelési hiba történt.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ügyeljen arra, hogy a fényviszonyok megfelelőek legyenek, se túl világos, se túl sötét ne legyen. 2. Győződjön meg arról, hogy az időjárás tiszta, nincs köd vagy eső. 3. Győződjön meg arról, hogy az elülső kamera tiszta és nincs eltakarva. 4. Győződjön meg arról, hogy a talaj felülete egyenletes, mivel a bukkánók befolyásolhatják az érzékelést. 5. Ha a határfelismerés továbbra sem működik, váltson át a távirányító módra a térképezési feladatokhoz.

13 Műszaki adatok

		A2 1200	A2 2000
Alapvető információk	Termék neve	Dreame A2 robotfűnyíró	
	Márka	Dreame	
	Modell	MXXA8203	MXXA8202
	Méret	666 × 444 × 273 mm	
	Súly (akkumulátorral együtt)	16,1 kg	
Fűnyírás	Ajánlott munkakapacitás	1200 m ²	2000 m ²
	Nyírási hatékonyság	Normál: 800 m ² /nap Hatékony: 1600 m ² /nap	Normál: 1000 m ² /nap Hatékony: 2000 m ² /nap
	Nyírási magasság	30–70 mm	
	Nyírási szélesség	22 cm	
	Töltési idő ^[2]	52 perc	65 perc
Zajkibocsátás	Hangteljesítményszint, LWA	54 dB(A)	
	Hangteljesítményszint bizonytalansága, KWA	3 dB(A)	
	Hangnyomásszint, LpA	46 dB(A)	
	Hangnyomásszint bizonytalanságai, KpA	3 dB(A)	
Munkakörülmények	Üzemi hőmérséklet	0~50 °C Ajánlott: 10~35 °C	
	Hőmérséklet hosszú távú tárolás esetén	-10~35 °C Ajánlott: 0~25 °C	
	IP-besorolás	Robot: IPX6 Töltőállomás: IPX4 Tápegység: IP67	
	A nyírandó terület maximális lejtése	50% (27°)	
Csatlakozási lehetőségek	Bluetooth frekvenciatartomány	2400,0-2483,5 MHz	
	Max. RF teljesítmény	802.11b: 16±2dBm(@11Mbps) 802.11g: 14±2dBm(@54Mbps) 802.11n: 13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7,49 dBm	
	Wi-Fi	2,4 GHz-es Wi-Fi (2400-2483,5M)	
	Kapcsolat szolgáltatás ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

		A2 1200	A2 2000
Meghajtómotor	Haladási sebesség távirányítás esetén	0,45 m/s-0,8 m/s	
	Haladási sebesség fűnyírás közben	Normál: 0,35 m/s Hatékony: 0,6 m/s	
	Motor típusa	Kerékagymotor	
Vágómotor	Fordulatszám	2200/perc	
Akkumulátor (robot)	Akkumulátor modell	MBPA10	MBPA14
	Akkumulátor típusa	Lítium-ion akkumulátor	
	Névleges kapacitás	4000 mAh	5000 mAh
	Névleges feszültség	18 V DC	
Tápegység	Töltő modellje	MPAA10/MPAA20	
	Bemeneti feszültség	100-240 V AC	
	Kimeneti feszültség	20 V DC	
	Kimeneti áramerősség	3 A	
Töltőállomás	Töltőállomás modellje	MCA10	
	Bemeneti feszültség	20 V DC	
	Kimeneti feszültség	20 V DC	
	Bemeneti áramerősség	3 A	
	Kimeneti áramerősség	3 A	
Tartozékok	Tartalék pengék és tartók	9/3	
	Penge modell	MBKA10/MQBA10	

Szabványok	Sáv	Feltöltés (MHz)	Letöltés (MHz)	Max. RF kimeneti teljesítmény	GNSS	Frekvenciasáv		
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/Galileo/QZSS	1559-1592 MHz		
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2				
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2				
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2				
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2				
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2				
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2				
	41	2496 - 2690	2496 - 2690	23 ± 2				
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/Galileo/QZSS	1559-1592 MHz		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
WCDMA	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2			GPS/ GLONASS/ BDS/Galileo/QZSS	1559-1592 MHz
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				

[2] Töltési idő akkor érvényes, amikor a robot alacsony akkumulátor töltöttségi szint esetén automatikusan visszatér a töltőállomásra.

[3] Az alábbi országok/régiók tartoznak ide: Albánia, Andorra, Ausztria, Belgium, Bosznia-Hercegovina, Bulgária, Horvátország, Ciprus, Cseh Köztársaság, Dánia, Észtország, Finnország, Franciaország, Németország, Görögország, Guernsey, Magyarország, Izland, Írország, Olaszország, Koszovó, Lettország, Liechtenstein, Litvánia, Luxemburg, Macedónia, Málta, Moldova, Monaco, Montenegró, Hollandia, Norvégia, Lengyelország, Portugália, Románia, Szerbia, Szlovákia, Szlovénia, Spanyolország, Svédország, Svájc, Egyesült Királyság, Ukrajna.

Megjegyzés: A műszaki adatok változhatnak, mivel termékeinket folyamatosan fejlesztjük. A legfrissebb információkért látogasson el weboldalunkra: <https://global.dreametech.com>.

Pôvodné inštrukcie

Obsah

1 Bezpečnostné pokyny.....	P487
2 Úvod k produktu	P478
3 Inštalácia	P481
4 Príprava na prvé použitie.....	P483
5 Mapovanie záhrady.....	P489
6 Prevádzka.....	P494
7 Aplikácia Dreamehome	P497
8 Údržba	P500
9 Batéria	P504
10 Zimné uskladnenie.....	P504
11 Preprava	P504
12 Riešenie problémov.....	P505
13 Technické údaje.....	P509

1 Bezpečnostné pokyny

1.1 Všeobecné bezpečnostné pokyny

- Pred použitím produktu si pozorne prečítajte a porozumejte návodu na použitie.
- S produktom používajte iba vybavenie odporúčané spoločnosťou Dreame. Akékoľvek iné použitie je nesprávne.
- Nedovoľte deťom, aby sa zdržiavali v blízkosti alebo sa hrali so strojom počas jeho prevádzky.
- Nepoužívajte produkt v oblastiach, kde si ľudia nie sú vedomí jeho prítomnosti.
- Pri manuálnej obsluhu produktu prostredníctvom aplikácie Dreamehome nebežte. Vždy chodzte opatrne, dávajte pozor na kroky na svahoch a udržiajte rovnováhu.
- Vyhnite sa používaniu produktu, keď sa v pracovnej oblasti nachádzajú osoby, najmä deti alebo zvieratá.
- Ak produkt prevádzkujete na verejných priestranstvách, umiestnite v pracovnej oblasti výstražné tabule s nasledujúcim textom: "Varovanie! Automatická kosačka na trávu! Držte sa ďaleko od stroja! Dozerte deti!
- Pri obsluhu produktu noste pevnú obuv a dlhé nohavice.
- Aby ste predišli poškodeniu produktu a nehodám s vozidlami a osobami, nezakladajte pracovné oblasti ani prepravné cesty cez verejné chodníky.
- Nedotýkajte sa pohyblivých nebezpečných častí, ako je napríklad žací kotúč, kým sa úplne nezastavia.
- V prípade zranenia alebo nehody vyhľadajte lekársku pomoc.
- Pred odstraňovaním blokáď, vykonávaním údržby alebo kontrolou produktu ho prepnite do polohy **VYPNUTÉ**. Ak výrobok neobvykle vibruje, skontrolujte ho pred reštartovaním, či nie je poškodený. Nepoužívajte výrobok, ak sú akékoľvek časti poškodené.
- Neinštalujte hlavný kábel v oblastiach, kde bude produkt kosiť. Postupujte podľa pokynov na inštaláciu kábla.
- Na nabíjanie produktu používajte výhradne nabíjajúcu stanicu, ktorá je súčasťou balenia. Nesprávne použitie môže viesť k úrazu elektrickým prúdom, prehriatiu alebo úniku korozívnej tekutiny z batérie. V prípade úniku elektrolytu opláchnite vodou/neutralizačným prostriedkom a vyhľadajte lekárskej pomoci, ak korozívna kvapalina príde do kontaktu s vašimi očami.
- Pri pripájaní hlavného kábla do elektrickej zásuvky používajte prúdový chránič (RCD) s maximálnym vybavovacím prúdom 30 mA.
- Používajte výhradne originálne batérie odporúčané spoločnosťou Dreame. Bezpečnosť výrobku nie je zaručená pri použití neoriginálnych batérií. Nepoužívajte neobnoviteľné batérie.
- Udržujte predlžovacie káble v dostatočnej vzdialenosti od pohyblivých nebezpečných častí, aby nedošlo k ich poškodeniu, ktoré by mohlo viesť ku kontaktu s časťami pod napätím.
- Ilustrácie použité v tomto dokumente slúžia len na referenčné účely. Prosím, pozrite sa na skutočné produkty.
- Nikdy nedovoľte, aby stroj používali deti, osoby so zníženými fyzickými, zmyslovými alebo duševnými schopnosťami alebo s nedostatkom skúseností a znalostí, ani osoby, ktoré nie sú oboznámené s týmito pokynmi; miestne predpisy môžu obmedzovať vek obsluhy.
- Nepripájajte ani sa nedotýkajte poškodeného kábla, kým nie je odpojený od elektrickej zásuvky. Ak sa počas prevádzky poškodí kábel, odpojte zástrčku zo zásuvky. Opotrebený alebo poškodený kábel zvyšuje riziko úrazu elektrickým prúdom a mal by byť vymenený servisným technikom.
- Netlačte na produkt silou ani rýchlo, mohlo by dôjsť k jeho poškodeniu.
- Na dodržanie požiadavky na vystavenie vysokofrekvenčnému žiareniu je potrebné dodržať vzdialenosť 35 cm medzi zariadením a osobou.
- Na účely nabíjania batérie používajte výhradne odpojiteľnú napájaciu jednotku dodávanú s týmto spotrebičom.

1.2 Bezpečnostné pokyny pre inštaláciu

- Vyhnite sa inštalácii nabíjajúcej stanice v oblastiach, kde by o ňu ľudia mohli zakopnúť.
- Neinštalujte nabíjajúcu stanicu v oblastiach, kde hrozí riziko stojatej vody.
- Neinštalujte nabíjajúcu stanicu vrátane akéhokoľvek príslušenstva do vzdialenosti menšej ako 60 cm od akéhokoľvek horľavého materiálu. Porucha alebo prehriatie nabíjajúcej stanice a napájacieho zdroja môže predstavovať nebezpečenstvo požiaru.

1.3 Bezpečnostné pokyny pre prevádzku

- Udržujte ruky a nohy v bezpečnej vzdialenosti od rotujúcich čepelí. Nepokladajte ruky ani nohy v blízkosti alebo pod produktom, keď je zapnutý.
- Nezdvíhajte ani nepremiestňujte produkt, keď je zapnutý.
- Použite režim parkovania alebo prepnite produkt do polohy **VYPNUTÉ**, ak sa v pracovnej oblasti nachádzajú osoby, najmä deti alebo zvieratá.
- Zabezpečte, aby sa na trávniku nenachádzali žiadne predmety, ako sú kamene, konáre, nástroje alebo hračky. V opačnom prípade môžu byť čepele poškodené pri kontakte s predmetom.
- Neukladajte predmety na produkt ani nabíjaciu stanicu.
- Nepoužívajte produkt, ak tlačidlo STOP nefunguje.
- Zabráňte kolíziám medzi produktom a osobami alebo zvieratami. Ak sa v ceste produktu nachádza človek alebo zviera, okamžite ho zastavte.
- Vždy prepnite produkt do polohy **VYPNUTÉ**, keď nie je v prevádzke.
- Nepoužívajte produkt súčasne s výsuvným postrekovačom. Použite funkciu Plánovania, aby ste zaistili, že výrobok a vysakovacie zrasovače nebudú pracovať súčasne.
- Vyhnite sa umiestneniu spojovacieho kanála v miestach, kde sú nainštalované výsuvné postrekovače.
- Neprevádzkujte produkt, ak sa v pracovnej oblasti nachádza stojatá voda, napríklad počas silného dažďa alebo pri tvorbe mláky.

1.4 Bezpečnostné pokyny pre údržbu

- Pri vykonávaní údržby prepnite produkt do polohy **VYPNUTÉ**.
- Po umytí sa uistite, že je produkt umiestnený na zemi v normálnej orientácii, nie hore nohami.
- Neotáčajte produkt hore nohami, aby ste vyčistili podvozok. Ak ho prevrátite na účely čistenia, uistite sa, že ho následne vrátite do pôvodnej polohy. Toto opatrenie je potrebné, aby sa zabránilo vniknutiu vody do motora a potenciálnemu ovplyvneniu normálnej prevádzky.
- Pred čistením alebo vykonávaním údržby nabíjacej stanice odpojte zástrčku z nabíjacej stanice alebo aktivujte blokovacie zariadenie.
- Na čistenie produktu nepoužívajte vysokotlakový čistič ani rozpúšťadlá.

1.5 Bezpečnosť batérie

Lítiové batérie môžu explodovať alebo spôsobiť požiar pri rozobratí, skratovaní, vystavení vode, ohňu alebo vysokým teplotám. Opatrne s nimi manipulujte, batériu nerozoberajte ani neotvárajte a vyhnite sa akémukoľvek elektrickému/mechanickému poškodeniu. Uchovávajte ich mimo priameho slnečného svetla.




1. Používajte iba nabíjačku batérie a napájací zdroj poskytnutý výrobcom. Použitie nevhodnej nabíjačky a napájacieho zdroja môže spôsobiť úraz elektrickým prúdom a/alebo prehriatie.
2. **NEPOKÚŠAJTE SA OPRAVIŤ ALEBO UPRAVIŤ BATÉRIE!** Pokusy o opravu môžu v dôsledku výbuchu alebo úrazu elektrickým prúdom spôsobiť vážne zranenie. Ak dôjde k úniku, uvoľnené elektrolyty sú korozívne a toxické.
3. Tento prístroj obsahuje batérie, ktoré môžu byť vymenené len odborným personálom.

1.6 Zvyškové riziká

Aby ste predišli zraneniam, pri výmene čepeľov používajte ochranné rukavice.

1.7 Symboly a nálepky

	<p>VAROVANIE - Pred používaním zariadenia si prečítajte návod na obsluhu.</p>
	<p>VAROVANIE - Pri prevádzke s prístrojom udržiavajte bezpečnú vzdialenosť.</p>
	<p>VAROVANIE - Pred použitím alebo zdvihnutím stroja aktivujte vypínacie zariadenie.</p>
	<p>VAROVANIE - Nesedajte na stroj.</p>
	<p>VAROVANIE - Tento výrobok nie je dovolené likvidovať ako bežný domový odpad. Zabezpečte, aby bol výrobok recyklovaný v súlade s miestnymi predpismi a právnymi požiadavkami.</p>
	<p>Tento výrobok je v súlade s platnými smernicami ES.</p>
	<p>Trieda III</p>

	Pred nabíjaním si prečítajte návod.
	Jednosmerný prúd
	Trieda II

URČENIE NA POUŽITIE

Záhradný výrobok je určený na domáce kosenie trávniku. Je navrhnutý na časté kosenie, čo udržiava trávnik zdravší a krajší ako kedykoľvek predtým. V závislosti od veľkosti vášho trávniku môžete kosačku nastaviť na prevádzku v ľubovoľnom čase alebo s ľubovoľnou frekvenciou. Nie je vhodný na kopanie, zametanie ani čistenie snehu.



Spoločnosť TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. týmto vyhlasuje, že rádiové zariadenie typu Dreame MXXA8203/MXXA8202 je v súlade so smernicou 2014/53/EÚ. Plný text EÚ vyhlásenia o zhode je k dispozícii na tejto internetovej adrese: <https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity>.

Výrobok je v súlade s predpismi UK PSTI, úplné vyhlásenie o zhode je k dispozícii na nasledujúcej internetovej adrese: <https://global.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

Podrobný elektronický návod nájdete na <https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Upozornenie na sieťovú bezpečnosť

Aby ste zabezpečili bezpečnú prevádzku tohto zariadenia v sieťových prostrediach, poskytujeme nasledujúce informácie:

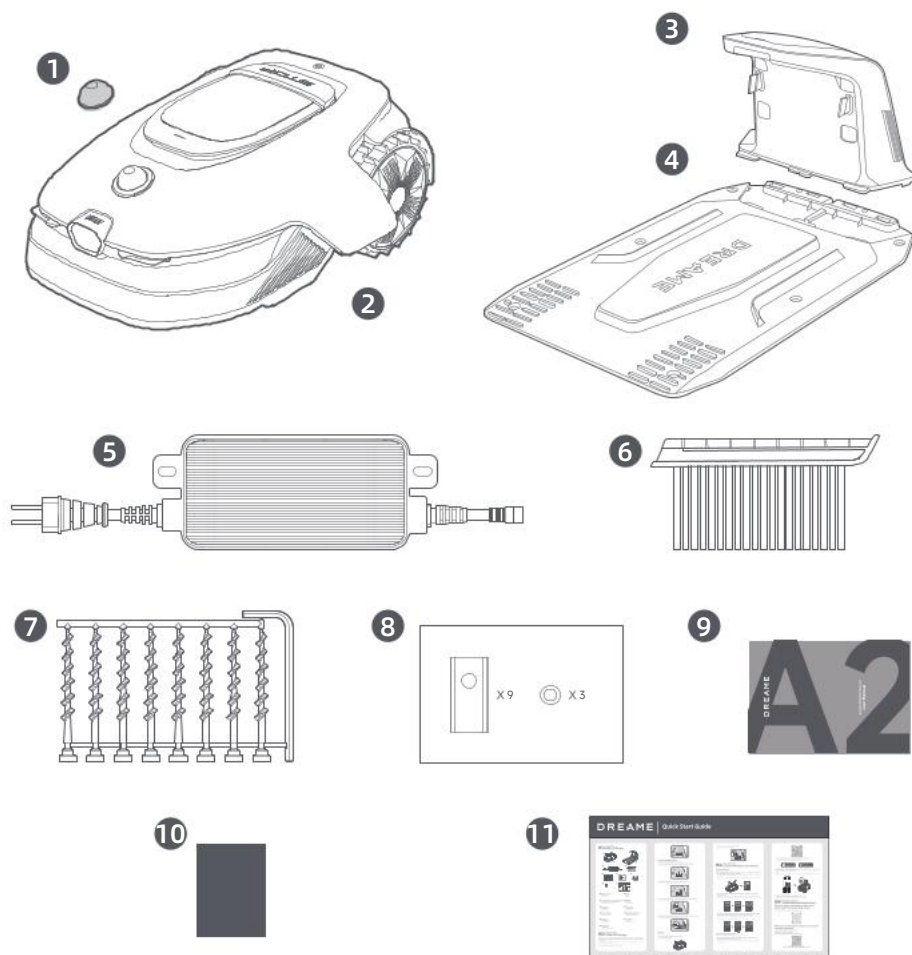
Toto zariadenie je vybavené viacerými sieťovými komunikačnými funkciami, vrátane ethernetového portu (RJ-45), bezdrôtového komunikačného modulu Wi-Fi a rozhrania USB na ladenie. Po spustení sú nasledujúce sieťové služby predvolene povolené:

- **Webová konfiguračná služba (HTTP/HTTPS):** Počúva na porte 80 (HTTP) a porte 443 (HTTPS) pre lokálnu konfiguráciu a monitorovanie stavu. Aby sa predišlo úniku informácií, odporúča sa okamžite po inštalácii deaktivovať službu HTTP, povoliť iba HTTPS a nasadiť dôveryhodný TLS certifikát.
- **Vysielanie zariadenia (mDNS/SSDP):** Používa sa na automatickú detekciu vysielaním informácií o zariadení v rámci lokálnej siete (LAN). Ak nie sú potrebné, odporúča sa tieto služby deaktivovať, aby sa znížilo riziko skenovania.
- **USB rozhranie:** Používa sa na lokálne aktualizácie firmvéru a extrakciu logov. Keď je povolený režim ladenia, môže sprístupniť oprávnenia k systémovým súborom. Odporúča sa obmedziť používanie len pre autorizovaný personál a deaktivovať toto rozhranie, keď zariadenie nie je v údržbe.

Podrobné postupy konfigurácie nájdete v časti *Príprava na prvé použitie*.

2 Úvod k produktu

2.1 Čo je v krabici



1 Ochranný kryt LiDAR

2 Robot

3 Nabíjacia veža
(s 10-metrovým predĺžovacím káblom)

4 Základná doska

5 Napájací zdroj

6 Čistiaca kefka

7 Skrutky × 8, Imbusový kľúč

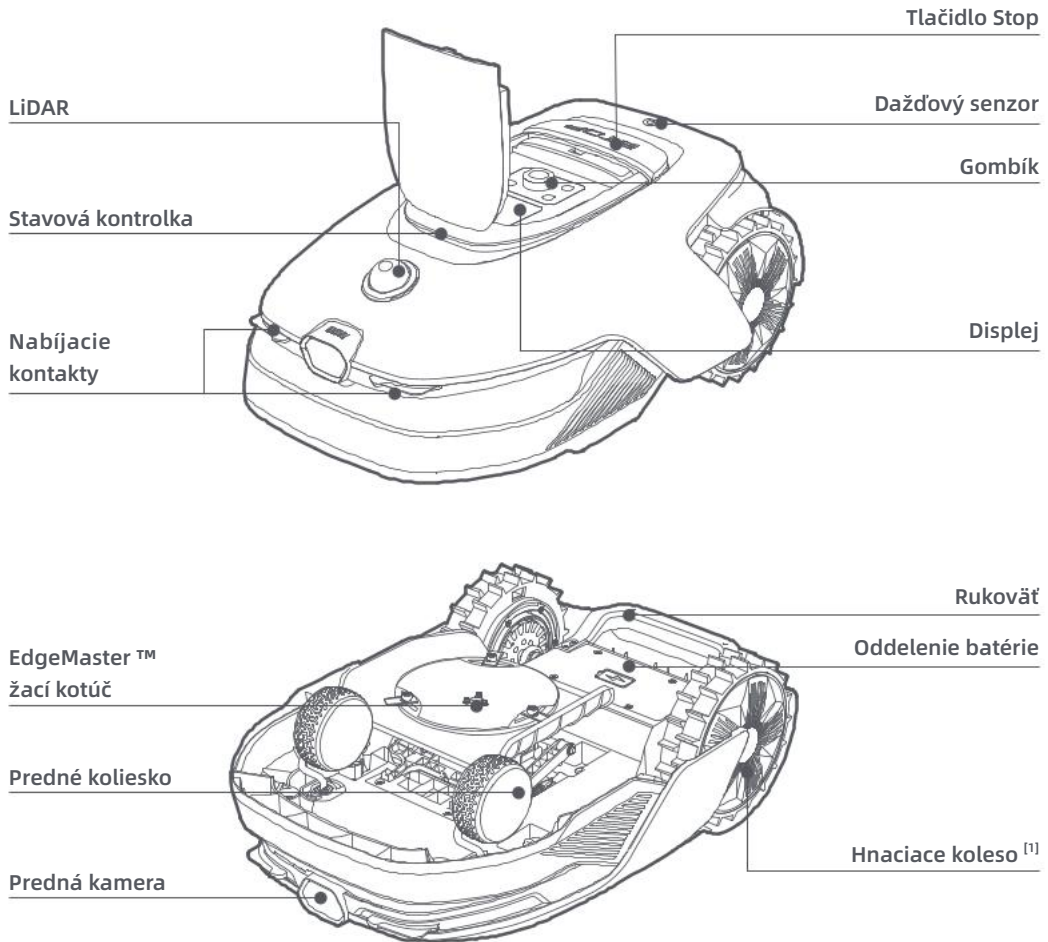
8 Náhradné čepele × 9 a držiaky × 3

9 Používateľská príručka

10 Utierka nepúšťajúca vlákna

11 Stručná príručka

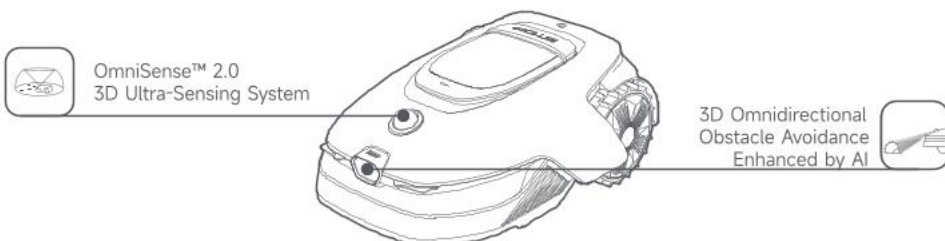
2.2 Prehľad produktu



[1] Vybavený nábojovými motormi.

2.3 OmniSense™ 2.0: 3D Ultra-Sensing System s AI kamerou


Posuňte starostlivosť o trávnik na vyššiu úroveň s OmniSense™ 2.0, priekopníckym 3D ultra-senzorovým systémom vybaveným algoritmom asistovanou HDR kamerou, ktorý poskytuje komplexnejšie a detailnejšie vnímanie 3D prostredia záhrady.



2.4 Prepojenie služby s GPS a 4G pripojením

Robot je vybavený službou Link Service, ktorá poskytuje pripojenie k 4G mobilnej sieti.

Aktivujte službu prepojenia

Zapnite robota a služba Link sa automaticky aktivuje.  sa rozsvieti na displeji robota a v aplikácii, čo signalizuje, že aktivácia bola úspešná. Stav používania služby Link si môžete zobrazit v sekcii **Pripojenia** v aplikácii.

S aktivovanou službou Link môžete diaľkovo monitorovať stav vášho robota a spúšťať úlohy kosenia bez pripojenia Wi-Fi. Okrem toho je zabudovaný GPS pre sledovanie polohy v reálnom čase, čo zvyšuje protikrádežové schopnosti robota. Kedykoľvek a odkiaľkoľvek môžete sledovať jeho polohu a dostávať upozornenia, ak sa presunie mimo vymedzenú oblasť mapy.

Link Service je ponúkaná bezplatne prvý rok od okamihu aktivácie. Ak chcete službu po uplynutí platnosti predĺžiť, kontaktujte tím popredajného servisu Dreame prostredníctvom e-mailu dreamesupport@dreame.tech.

2.5 Senzory

Názov	Popis
LiDAR	Získava informácie o prostredí a umožňuje robotu lokalizáciu, vyhýbanie sa prekážkam a detekciu vody a nečistôt. Rozsah detekcie (pri 100 klx): 40 m pri 10% odrazivosti; 70 m pri 80% odrazivosti Zorné pole: 360° (horizontálne) × 59° (vertikálne)
Predná kamera	Detekuje prekážky, hranice trávniku a prítomnosť osôb. Uhol pohľadu: 89° (horizontálne), 58° (vertikálne), 97° (diagonálne) Rozlíšenie: 2 MP
GPS	Prostredníctvom aplikácie môžete sledovať aktuálnu polohu robota v Google Maps.

3 Inštalácia

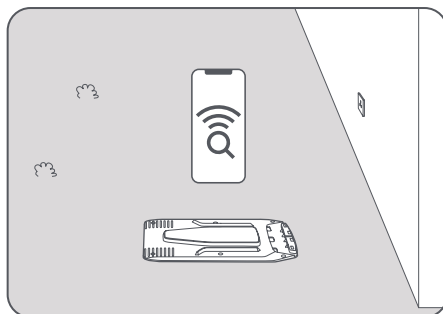
3.1 Výber vhodného umiestnenia

- Umiestnite nabíjaciu stanicu na rovný povrch v blízkosti okraja trávniku a elektrickej zásuvky. Umiestnite ho do oblasti so silným Wi-Fi signálom.

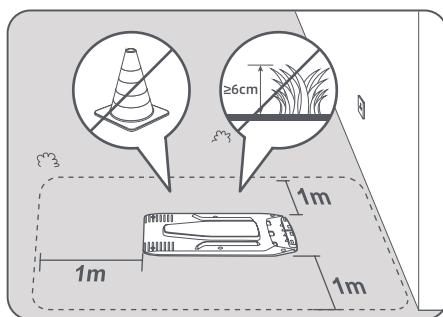
Poznámka: Použite svoje mobilné zariadenie na kontrolu sily Wi-Fi signálu v danej lokalite. Silný signál Wi-Fi zabezpečuje stabilné pripojenie medzi robotom a aplikáciou.

Dôležité: Uistite sa, že povrch je dostatočne mäkký na upevnenie skrutiek.

Dôležité: Ak je nabíjacia stanica na svahu, uistite sa, že sklon nie je príliš strmý, aby sa robot nešmykol späť a nepodarilo sa mu pripojiť.

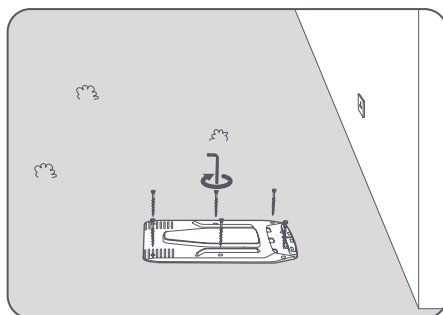


- Zabezpečte voľný priestor aspoň **1 m** bez prekážok vľavo, vpravo a pred nabíjacou stanicou. Uistite sa, že tráva okolo umiestnenia je kratšia ako **6 cm**. Ak je tráva vyššia, najprv ju pokoste ručnou kosačkou. Vysoká tráva môže robota sťažiť návrat na nabíjaciu stanicu.

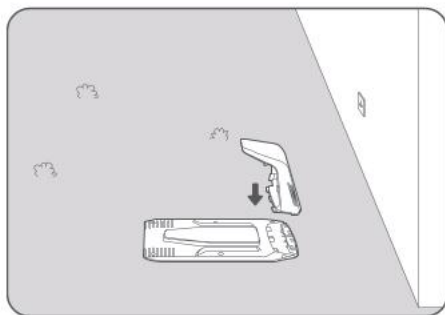


3.2 Inštalácia nabíjacej stanice

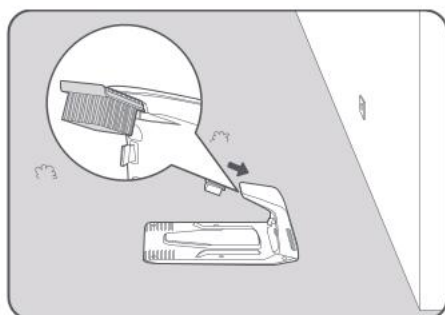
- 1 Pomocou dodaných skrutiek a imbusového kľúča pripevnite základnú dosku k zemi.



- 2 Zasuňte nabíjaci věžu do základnej dosky, kým nebudete počuť kliknutie.

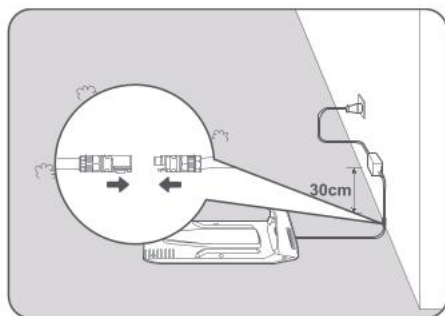


- 3 Zasuňte čistiacu kefku do nabíjacej veže tak, že zarovnáte výstupok s drážkou.

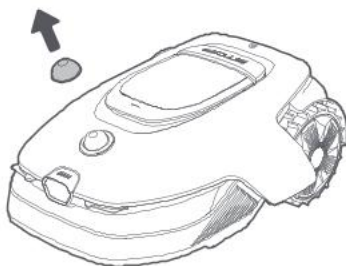


- 4 Pripojte napájací zdroj k predlžovaciemu káblu a potom ho zapojte do elektrickej zásuvky. Uistite, aby bol zdroj energie umiestnený aspoň **30 cm** nad zemou.

Poznámka: LED indikátor na nabíjacej stanici bude **stále modrý**, keď je pripojený k zdroju energie.



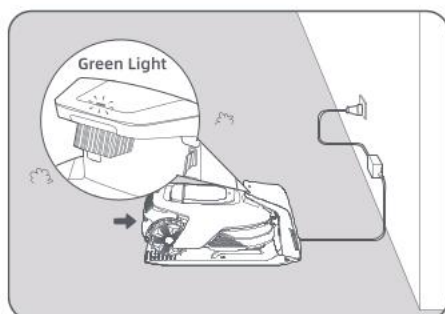
- 5 Odstráňte ochranný kryt LiDAR.



6 Vložte robota do nabíjacej stanice na nabitie. Uistite sa, že nabíjacie kontakty na robote a nabíjacej stanici sú správne prepojené.

Poznámka: Kontrolka bude **blikať zeleno**, keď sa robot v nabíjacej stanici úspešne nabíja.

Poznámka: Ak chcete pridať garáž pre dodatočnú ochranu, použite kompatibilnú Dreame Garáž, ktorá je dostupná v miestnych predajniach alebo online. Použitie garáže, ktorá nie je od výrobcu Dreame, môže spôsobiť problémy pri dobíjaní.

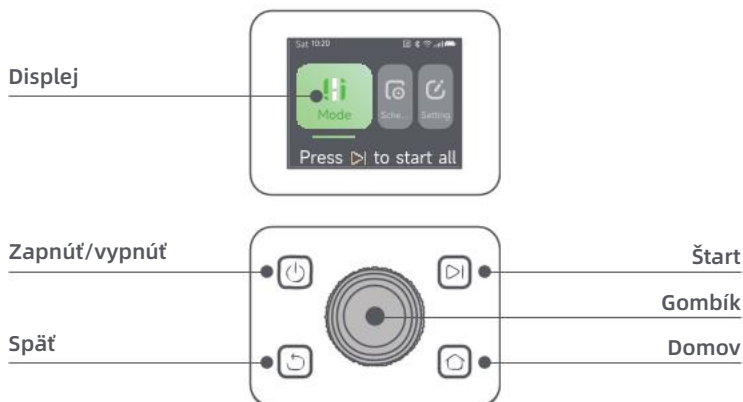


LED indikátor na nabíjacej stanici






Farebná indikácia LED diódy	Význam
Blikajúca/trvalo svietiaci červená	1. Nastala chyba nabíjacej stanice (napríklad problém s nabíjacím prúdom alebo napätím). 2. Robot sa pripojí na nabíjacej stanici, ale nabíjanie je abnormálne (napríklad skrat na nabíjacích kontaktoch).
Plná modrá	Nabíjacia stanica je pod napätím. Robot nie je v nabíjacej stanici.
Blikajúca zelená	Robot sa nabíja v nabíjacej stanici.
Stále zelená	Robot je v nabíjacej stanici a je úplne nabitý.

4 Príprava na prvé použitie














4.1 Oboznámte sa s ovládacím panelom



Displej

Ikona	Stav
	Úroveň batérie (Zobrazuje aktuálnu úroveň nabitia batérie.)
	Nabíjanie (Robot sa úspešne pripojí k nabíjacej stanici.)
	Bluetooth (Robot je pripojený k aplikácii prostredníctvom Bluetooth.)
	Wi-Fi (Robot je pripojený k aplikácii prostredníctvom Wi-Fi siete.)
	Link služba (Link služba je aktivovaná.)
	Plán (Úloha je naplánovaná na dnes a ešte nezačala.)

Ovládanie

Tlačidlo	Funkcia
Napájanie 	Na zapnutie/vypnutie robota stlačte a podržte  tlačidlo na 2 sekundy. Uistite sa, že je mimo nabíjacej stanice.
Štart 	Ak chcete spustiť čistenie celej plochy alebo pokračovať v prerušených úlohách, stlačte tlačidlo  a do 5 sekúnd zatvorte kryt. Ak kryt nezatvoríte do 5 sekúnd, úloha sa zruší.
Domov 	Ak chcete poslať robota späť na nabíjaciu stanicu na nabitie, stlačte tlačidlo  a do 5 sekúnd zatvorte kryt. Ak kryt nezatvoríte do 5 sekúnd, úloha sa zruší.
Späť 	Pre navigáciu o jednu úroveň vyššie v menu stlačte  tlačidlo.
Gombík	Na potvrdenie výberu v menu stlačte gombík.
	Ak chcete aktivovať režim párovania Bluetooth, podržte gombík 3 sekundy.
	Pre navigáciu v menu otočte voličom v smere hodinových ručičiek/proti smeru hodinových ručičiek.
Štart + Späť	Pre obnovenie továrenských nastavení robota podržte súčasne  tlačidlo a  tlačidlo na 3 sekundy. PIN kód nebude vymazaný.
Domov + Späť	Súčasným stlačením a podržaním tlačidiel  a  na 3 sekundy vstúpite na stránku O aplikácii v nastaveniach. Stránka "O aplikácii" zmizne za 5 sekúnd.
Gombík + Späť	Na obnovenie PIN kódu podržte gombík a tlačidlo  súčasne počas 3 sekúnd.
Stop	Stlačením tlačidla Stop otvorte horný kryt a zastavte robota. Na obnovenie prevádzky je potrebné zadať PIN kód na ovládacom paneli.

Prehľad štruktúry menu



*Môže byť aktualizované v závislosti od verzie softvéru.

Stavová kontrolka na robotovi

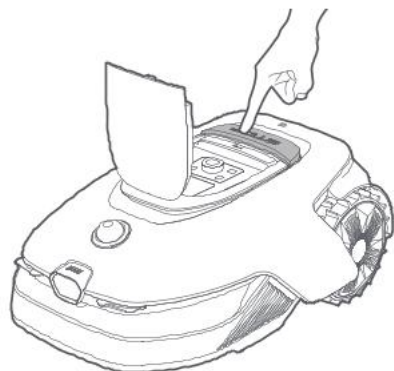
Farby	Význam
Trvalo svietiaci červená	Vyskytla sa chyba.
Plná modrá	Robot je v pohotovostnom režime.
Bliká namodro	Robot vykonáva úlohu alebo je pozastavený.
Blikajúca zelená	Robot sa nabíja v nabíjacej stanici.
Stále zelená	Batéria je úplne nabitá.
Bliká nažltlo	1. Robot je na hliadke. 2. Prostredníctvom aplikácie sa zobrazuje video z prednej kamery v reálnom čase.

Poznámka: Obdobie aktivácie a scenáre svetla robota si môžete prispôbiť v časti **Nastavenia > Svetlo**.

4.2 Počiatkové nastavenia

Predtým, ako robot prvýkrát zapnete, je potrebné vykonať niekoľko základných nastavení, aby bol pripravený na prácu.

- 1 Stlačením tlačidla **Stop** otvorte horný kryt.



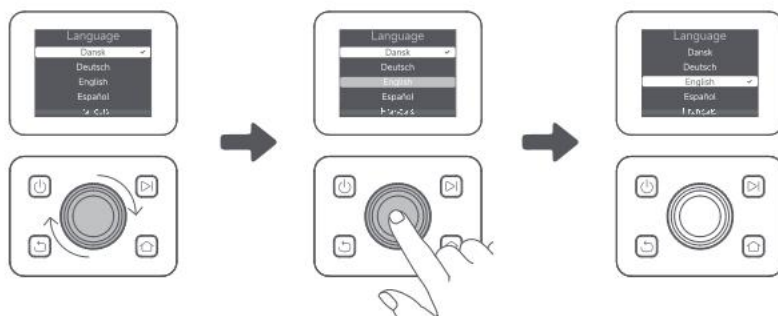
- 2 Stlačte a podržte tlačidlo  na ovládacom paneli na 2 sekundy, čím robot zapnete.

Poznámka: Robot sa automaticky zapne, keď je zaparkovaný v nabíjacej stanici.



- 3 **Vyberte preferovaný jazyk**

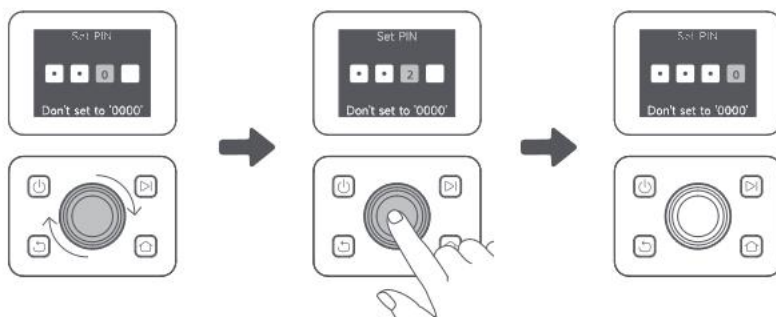
Otočte gombík v smere hodinových ručičiek pre pohyb nadol a proti smeru hodinových ručičiek pre pohyb hore na výber vášho jazyka. Stlačte gombík na potvrdenie.



- 4 **Nastavte PIN kód**

1. Otočte voličom a vyberte číslo od 0 do 9. Otočte v smere hodinových ručičiek, aby ste zvýšili číslo, a proti smeru hodinových ručičiek, aby ste ho znížili. Stlačte gombík na potvrdenie a nastavenie ďalšej číslice. Ak chcete zmeniť predchádzajúcu číslicu, otočte voličom proti smeru hodinových ručičiek, kým sa číslo nezmení na 0, a potom ho otočte ešte raz.

Dôležité: Nenastavujte PIN kód na „0000 “.



2. Zadajte PIN kód znova, aby ste dokončili nastavenie PIN kódu.

Poznámka: Ak sa dve heslá nezhodujú, nastavte nové heslo znova.

5 Pripojenie robota na internet

Naskenujte QR kód a stiahnite si aplikáciu Dreamehome do svojho mobilného zariadenia. Po inštalácii si vytvorte účet a prihláste sa.



Aplikáciu Dreamehome si môžete stiahnuť aj z App Store alebo Google Play.



Pred nastavením siete:

- Uistite sa, že robot a vaše mobilné zariadenie sú v rovnakej Wi-Fi sieti.
- Uistite sa, že vaše mobilné zariadenie je od robota vzdialené maximálne **10 m**.
- Povoľte funkciu Bluetooth na svojom mobilnom zariadení.

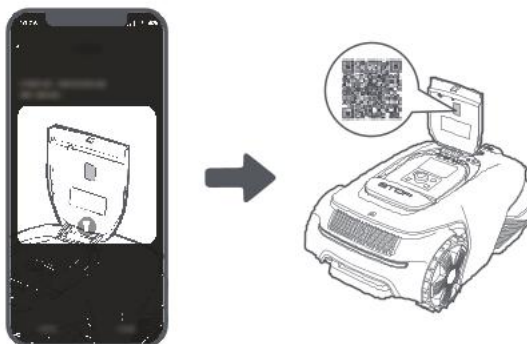
1. Otvorte aplikáciu Dreamehome.

2. Môžete sa pripojiť jednou z nasledujúcich metód:

a. Naskenujte QR kód: Prejdite do časti **Zariadenia** a klepnite na **Skenovať QR kód pre pripojenie**. Naskenujte QR kód umiestnený vo vnútri vrchného krytu robota na pripojenie.

b. Pridanie manuálne: Prejdite do časti **Zariadenia** a klepnite na **Pridať**. Potom vyberte model vášho robota na pripojenie.

c. Automatické zistenie: Robot vyhľadá blízke zariadenia. Kliknite na svojho robota zo zoznamu nájdených zariadení, aby ste sa pripojili.

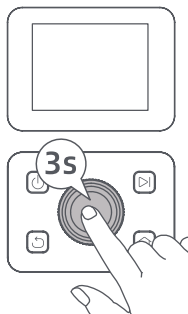


3. Postupujte podľa pokynov v aplikácii na dokončenie pripojenia k Wi-Fi sieti.

Dôležité: Použite jednopásmovú sieť s frekvenciou 2,4 GHz alebo dvojpásmovú sieť s frekvenciami 2,4/5 GHz.

Dôležité: Uistite sa, že vaša Wi-Fi sieť nemá firewall a nie je šifrovaná. V opačnom prípade môže zlyhať nastavenie siete.

4. Stlačte a podržte gombík na ovládacom paneli počas 3 sekúnd. Robot sa prevedie do režimu párovania Bluetooth.



5. Postupujte podľa pokynov v aplikácii na dokončenie párovania.

Ako odstrániť priradenie robota?

Robot je automaticky priradený k účtu Dreamehome po úspešnom spárovaní. Každé zariadenie je možné pripojiť len k jednému účtu. Nemožno ho súčasne viazať na iný účet.

Ak chcete pripojiť robota k novému účtu, musíte ho najprv odpojiť. Na zrušenie viazania:

1. Otvorte aplikáciu Dreamehome. Prejdite do časti **Zariadenia**.
2. Ak máte na svojom účte Dreamehome viazaných viacero robotov, potiahnutím prstom doľava alebo doprava prejdite na stránku robota, ktorého chcete upraviť.
3. Kliknite na v pravom hornom rohu.
4. Vyberte **Odstrániť**.

Ako zdieľať svojho robota?

1. Kliknite na v pravom hornom rohu.
2. Vyberte **Zdieľanie zariadenia**.

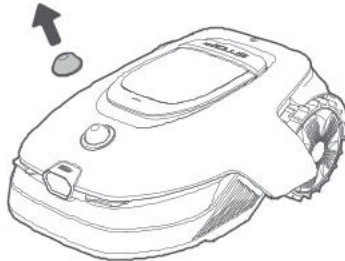
Ako sa odhlásiť z vášho účtu Dreamehome alebo ho odstrániť?

1. Prejdite do časti **Ja** > **Účet**.
2. Vyberte **Odhlásiť sa** alebo **Zmazať účet**.

5 Mapovanie záhrady

Pred mapovaním skontrolujte nasledovné:

- Úroveň nabitia batérie robota je viac ako 50%.
- Ochranný kryt LiDAR je odstránený.



- Horný kryt je zatvorený.
- Robot je správne zaparkovaný v nabíjacej stanici.



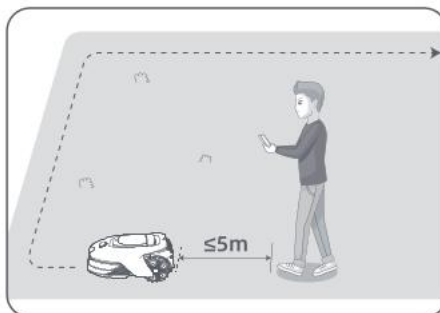
5.1 Vytvorenie virtuálnej hranice

Pred spustením procesu mapovania majte na pamäti nasledovné:

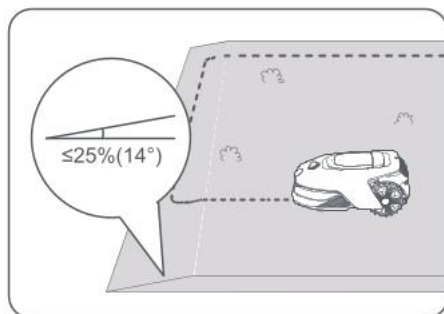
Dôležité: Pri vytváraní hranice neručne neprenášajte robota, pretože to môže spôsobiť zlyhanie mapovania.

Dôležité: Po spustení mapovania neukladajte robota diaľkovo do nabíjacej stanice, kým nie je proces mapovania dokončený. V opačnom prípade môže byť LiDAR zablokovaný, čo môže spôsobiť zlyhanie mapovania.

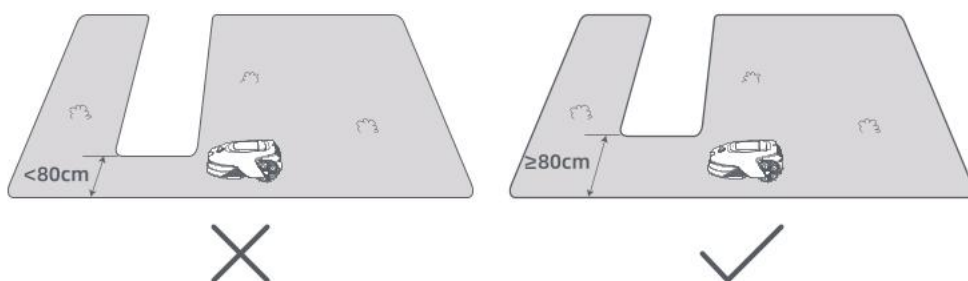
- Počas procesu mapovania kráčajte maximálne **5 m** za robotom.



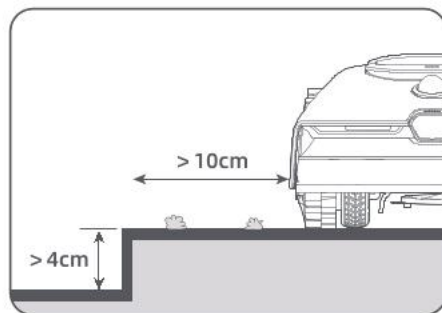
- Robot zvládne svahy so sklonom až do **50% (27°)**. Pre lepšie výsledky kosenia sa však odporúča udržiavať sklony pracovných oblastí pod **25% (14°)**.



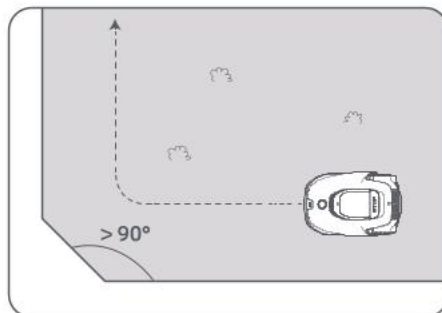
- Pre oblasti užšie ako **80 cm** ich nastavte ako cesty, aby robot mohol prejsť (pozri časť 5.4: **Nastavenie trasy**).



- Ak je váš trávnik viac ako **4 cm** vyššie ako príľahlý terén, udržiajte robot vo vzdialenosti aspoň **10 cm** od okraja. Ak je váš trávnik v rovnakej úrovni ako príľahlý terén, robot môže prekročiť obvodový okraj pre optimálne výsledky kosenia pozdĺž hraníc.

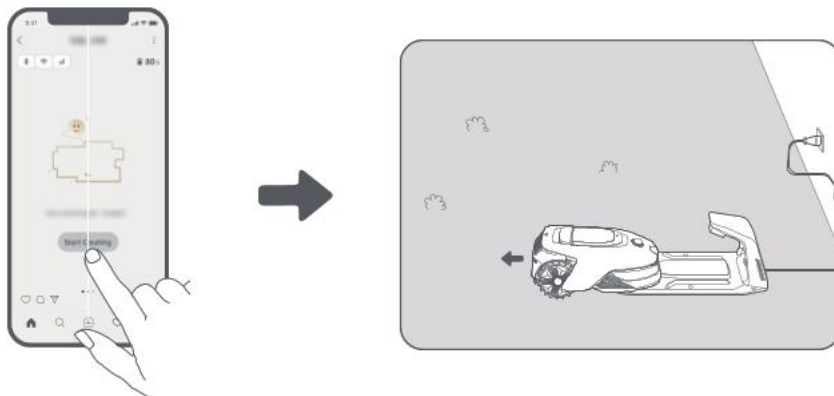


- Uistite sa, že uhly otáčania sú väčšie ako **90°**. Uhly menšie ako 90° môžu robiť robotu ťažkosť pri dosiahnutí čistého rezu.

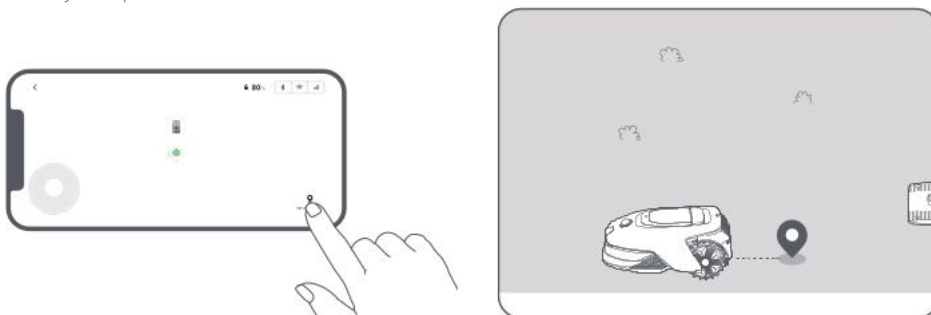


Začnite mapovanie:

1. Kliknite na **Začať vytváranie** v aplikácii a robot skontroluje svoj stav a vykoná kalibráciu. Automaticky opustí nabíjajúcu stanicu na vykonanie kalibrácie. Buďte opatrní.



2. Vzdialene navádzajte robota k okraju vášho trávniku a klepnite na **Nastaviť východiskový bod**, aby ste určili východiskový bod pre hranicu.



3. Vzdialené ovládanie robota na pohyb po obvode vášho trávniku na vytvorenie mapy pracovnej oblasti.

Automatická detekcia hraníc

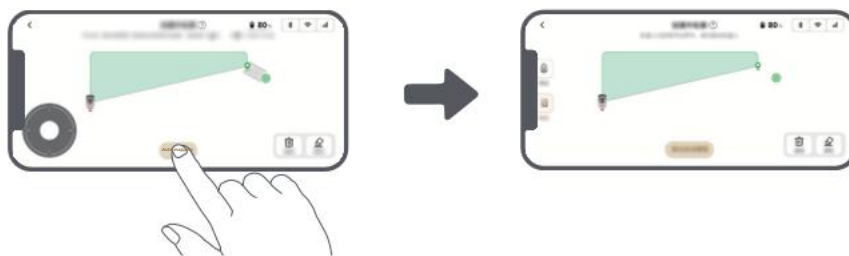
Vďaka pokročilému AI algoritmu robot využíva prednú kameru na rozlíšenie trávnatých a netrávnatých plôch, čo mu umožňuje identifikovať hranice bez potreby manuálneho navádzania.

Po navedení robota na okraj trávniku a nastavení počiatočného bodu môžete použiť **režim Automatická detekcia hraníc**. Môžete zvoliť, či má robot prekročiť obvodový pás pre čistejšie výsledky hranového čistenia, alebo zostať v jeho blízkosti, aby sa zabránilo zaseknutiu.

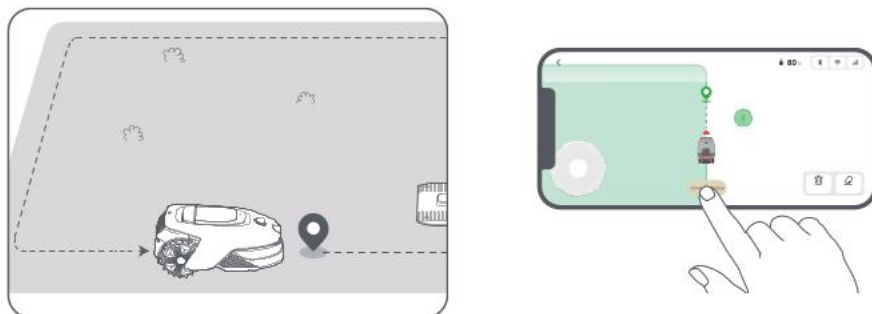
Odporúčame sledovať robota počas tohto procesu. Ak robot nedokáže presne rozpoznať hranice, môžete kedykoľvek ukončiť režim automatického rozpoznávania hraníc a prepnúť na diaľkové ovládanie.

Dôležité: Režim automatického rozpoznávania hraníc by sa mal používať počas dňa, aby bola zabezpečená dostatočná viditeľnosť. Vyhnite sa používaniu tejto funkcie pri zlom osvetlení alebo daždivom počasí.


Dôležité: Uistite sa, že predná kamera robota je čistá a nezakrytá.

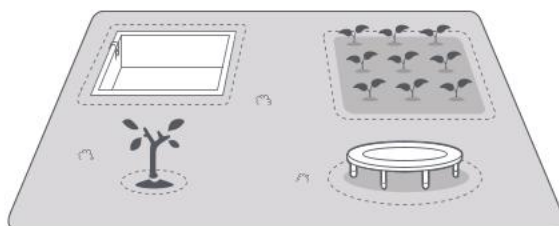


4. Keď sa robot vráti do vzdialenosti **1 m** od počiatočného bodu, môžete klepnúť na **Uzavrieť hranicu** a hranica sa automaticky dokončí.




5.2 Nastavenie zakázaných zón

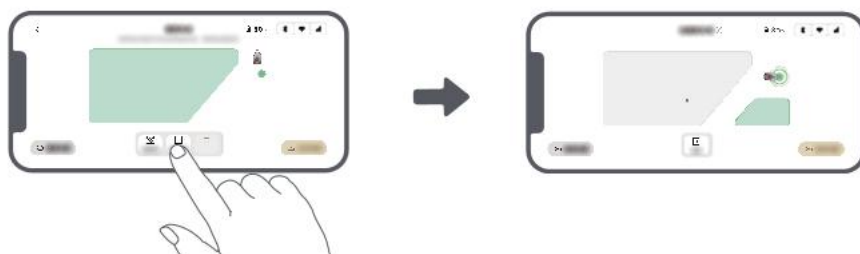
Hoci robot dokáže automaticky obchádzať prekážky, je stále potrebné nastaviť oblasti s rizikom pádu, ako sú bazény a pieskoviská, ako zakázané zóny. Pre objekty, ktoré chcete chrániť (napríklad kvetinový záhon, trampolínu, zeleninový záhon alebo odhalený koreň stromu), nastavte ako zakázané zóny. V aplikácii môžete klepnúť na **Zakázanú zónu** a pokračovať vo vytváraní zakázaných zón. Prípadne môžete prejsť do  > **Úprava mapy** a vytvoriť alebo odstrániť zakázané zóny po dokončení mapy.




5.3 Vytvorenie ďalších zón a rozšírenie existujúcich zón

• Vytvorenie ďalších zón

Ak je váš trávnik oddelený cestami alebo máte niekoľko izolovaných trávnikov, môžete v aplikácii klepnúť na **Pracovná zóna** a pokračovať vo vytváraní pracovných oblastí. Po dokončení mapovania môžete v  > **Úprave mapy** pridávať, mazať alebo upravovať zóny.




• Rozšírenie existujúcich zón

Ak chcete rozšíriť existujúcu zónu, klepnite na **Pracovnú zónu** v aplikácii a vytvorte oblasť, ktorú chcete zahrnúť. Ak sa dve oblasti prekrývajú, budú automaticky zlúčené. Prípadne môžete po dokončení mapovania prejsť do  > **Úpravy mapy** > **Pracovná zóna** a rozšíriť existujúcu zónu.

• Oddelenie a spojenie zón

Ak chcete rozdeliť zónu na menšie časti alebo spojiť zóny, ktoré boli rozdelené pomocou aplikácie, prejdite do

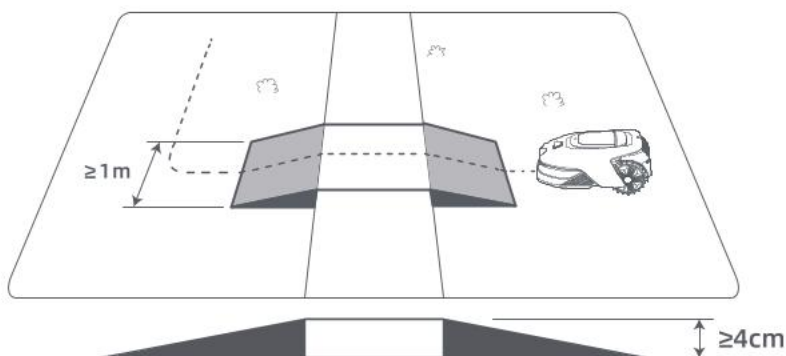
 > **Úpravy mapy** > **Nastavenia zón** a klepnite na **Rozdeliť** alebo **Spojiť** v aplikácii.

5.4 Nastavenie trasy

Pre izolované zóny vytvorte cestu na ich prepojenie. Izolované zóny bez cesty budú pre robota neprístupné.

Poznámka: Štandardne sa robot pohybuje iba po trase bez kosenia tráv.

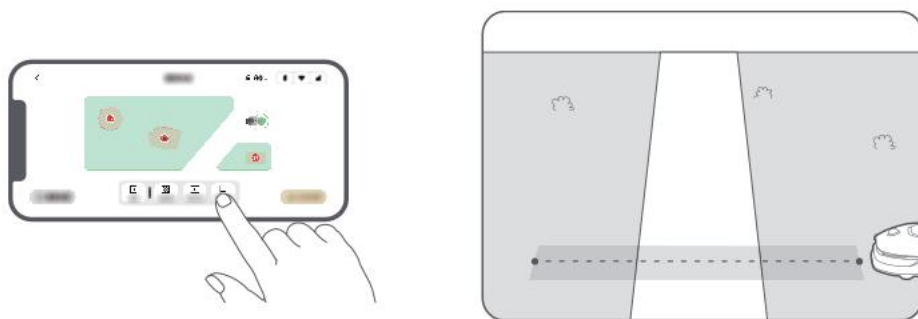
Dôležité: Ak je váš trávnik rozdelený priechodmi vyššími ako **4 cm**, umiestnite predmet so sklonom rovnakej výšky ako priechod (napríklad rampu).



• Prepojenie dvoch izolovaných pracovných zón

Pre izolované oblasti vytvorte cesty na ich prepojenie, inak k nim robot nebude mať prístup. Klepnite na **Cesta** a vytvorte cestu.

Dôležité: Uistite sa, že začiatok a koniec trasy sú v pracovnej oblasti.

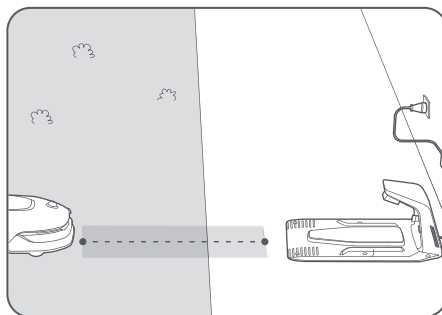
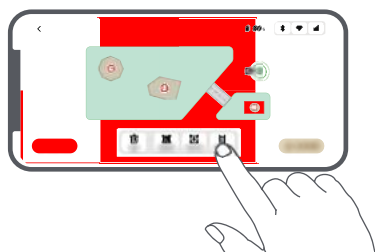


• Prepojenie pracovnej oblasti a nabíjacej stanice

Ak vaša nabíjacia stanica nie je v pracovnej oblasti, je potrebné vytvoriť cestu, ktorá ju spojí s pracovnou oblasťou. Klepnite na **Cesta** a vytvorte cestu, ktorá robotovi umožní návrat do nabíjacej stanice.

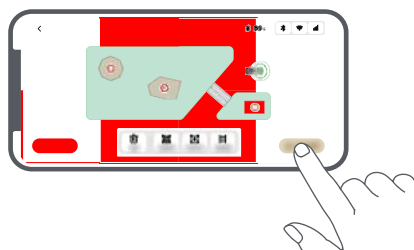
Dôležité: Uistite sa, že jeden koniec je v pracovnej oblasti a druhý koniec je priamo pred nabíjajúcou stanicou. Je vhodné zarovnať cestu s nabíjacou stanicou.

Dôležité: Pri vytváraní trás na spojenie pracovnej oblasti a nabíjacej stanice nekladajte robota diaľkovo do nabíjacej stanice. V opačnom prípade môže byť LiDAR zablokovaný, čo môže spôsobiť zlyhanie mapovania.





5.5 Dokončenie mapy

Kliknite na **Dokončiť mapu**, keď sú pracovné oblasti, cesty a zakázané zóny dokončené.



5.6 Pridanie druhej mapy

Ak medzi prednou a zadnou záhradou nie je cesta, môžete vytvoriť druhú mapu. Po dokončení prvej mapy, klepnite na **Pridať mapu** a pokračujte v tvorbe druhej mapy. Prípadne môžete prejsť do  > **Úprava máp** a po dokončení mapovania klepnúť na **Pridať mapu**. Po dokončení druhej mapy môžete prepínať medzi mapami cez  > **Úprava mapy**.

Poznámka: Po prepnutí mapy sa použijú plány a nastavenia kosenia aktuálnej mapy.

Poznámka: Môžete si zakúpiť ďalšiu nabíjajúcu stanicu na inštaláciu do druhej mapy pre väčšie pohodlie. S oddelenou nabíjajúcou stanicou nainštalovanou v druhej mape stačí robot manuálne presunúť medzi dvoma mapami.

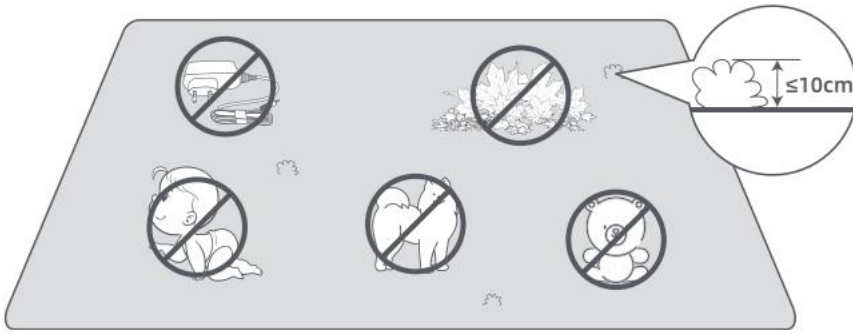


6 Prevádzka

6.1 Prvé spustenie kosenia

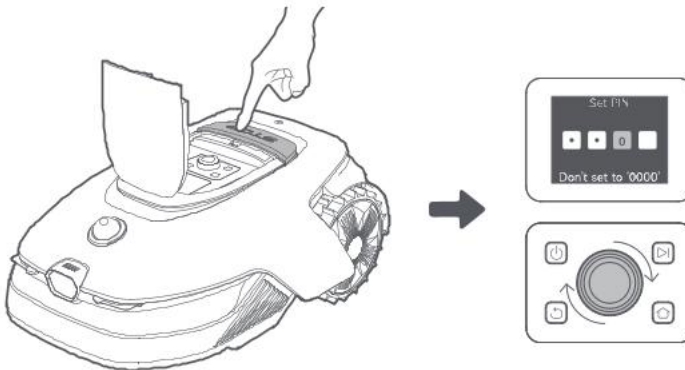
Tipy pred kosením:

- Použite tlačnú kosačku na pokosenie trávy na výšku najviac **10 cm**.
- Odstráňte z trávniku prekážky vrátane nečistôt, hromád lístia, hračiek, drôtov a kameňov. Uistite sa, že pri kosení trávniku robotom sa na trávniku nenachádzajú deti ani domáce zvieratá.
- Vyplňte diery v trávniku.
- Vopred nastavte v aplikácii preferencie kosenia (ako je účinnosť kosenia, výška kosenia a smer kosenia).



a) Spustenie cez ovládací panel

1. Stlačením tlačidla **Stop** otvorte kryt a zadajte PIN kód.



2. Na displeji vyberte „Režimy “ a stlačte gombík.



3. Otočte gombíkom na výber režimu kosenia.



4. Stlačte tlačidlo  a do **5 sekúnd zatvorte horný kryt**. Robot opustí nabíjajúcu stanicu a začne kosiť celú plochu. Môžete tiež klepnúť na **Spustiť** v aplikácii, aby ste začali kosiť.



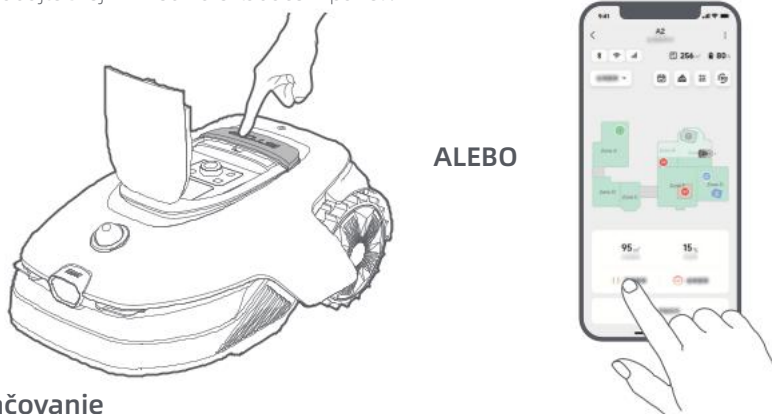
b) Spustenie cez aplikáciu

1. Otvorte aplikáciu.
2. Vyberte režim kosenia a klepnutím na **Štart** spustíte kosenie.


6.2 Pozastaviť

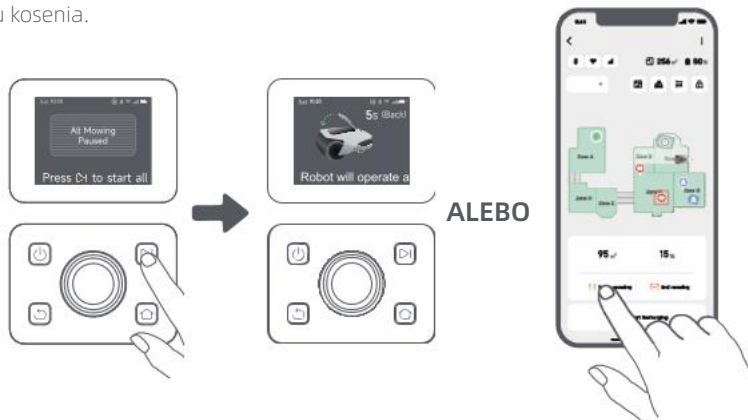
Ak chcete pozastaviť aktuálnu úlohu kosenia, môžete stlačiť tlačidlo **Stop** na robotovi alebo klepnúť na **Pozastaviť** v aplikácii.

Poznámka: Robot sa nedá spustiť priamo cez aplikáciu po stlačení tlačidla **Stop**. Ak chcete pokračovať v prevádzke, zadajte svoj PIN kód na ovládacom paneli.




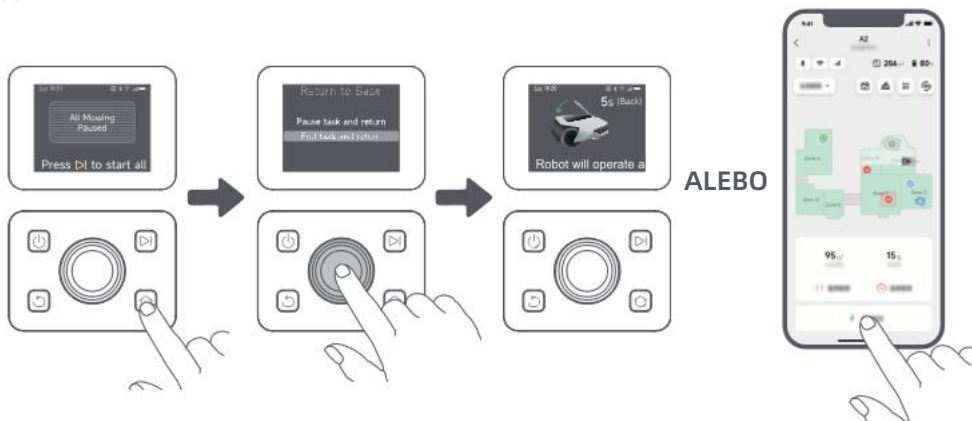
6.3 Pokračovanie

Ak chcete pokračovať v úlohe po pozastavení robota, stlačte tlačidlo  a do 5 sekúnd **zavrite horný kryt**. Robot pokračuje v predchádzajúcej úlohe kosenia. Prípadne môžete klepnúť na **Pokračovať** v aplikácii, aby ste obnovili úlohu kosenia.



6.4 Návrat na nabíjacíu stanicu

Ak chcete robota vrátiť na nabíjacíu stanicu, stlačte tlačidlo  na ovládacom paneli. Potvrďte pozastavenie alebo zrušenie aktuálnej úlohy, potom **zatvorte horný kryt** do 5 sekúnd. Robot sa automaticky vráti na nabíjacíu stanicu, aby sa dobila. Prípadne môžete v aplikácii vybrať **Spustiť návrat na stanicu**, aby sa robot vrátil.



7 Aplikácia Dreamehome

Kde môžete objaviť viac


Aplikácia Dreamehome je viac než len diaľkové ovládanie. V aplikácii môžete vykonávať rôzne úlohy: diaľkové dokončenie nastavení, vyskúšanie rôznych režimov kosenia, voľnú úpravu mapy a úpravu plánu kosenia.

7.1 Režimy kosenia

Robot ponúka rôzne režimy kosenia. Môžete prepínať medzi režimami prostredníctvom aplikácie, vrátane režimu Kosenie celej plochy, Kosenie zón, Kosenie okrajov, Kosenie miest a Manuálneho režimu.




7.2 Tvary kosenia

Prispôbte si svoj trávnik pridaním tvarov cez  > **Úprava mapy** > **Tvary** v aplikácii. Definované tvary budú vylúčené z kosenia vo všetkých režimoch kosenia. Môžete upraviť ich polohu, veľkosť alebo ich odstrániť **v časti Tvary**.




7.3 EdgeMaster™ Žací kotúč

EdgeMaster™ žací kotúč je navrhnutý tak, aby sa pri dosiahnutí okrajov trávniku presunul do strany, čo zabezpečí čistejší strih. Ak chcete túto funkciu aktivovať, prejdite do  > **Nastavenia kosenia okrajov** > **EdgeMaster™** v aplikácii.



7.4 Plán

Po dokončení prvého mapovania robot automaticky vytvorí dva týždenné plány kosenia podľa veľkosti trávnik, ktorými sú „**Jarný/Letný plán**“ a „**Jesenný/Zimný plán**“. V aplikácii môžete klepnúť na  a vykonať podrobné nastavenia plánu. Vďaka funkcii plánovania môžete každodennú prácu s kosením úplne prenechať robotu. Robot vyžaduje len pravidelnú údržbu.

Poznámka: Ak sa obávate, že robot môže rušiť vás alebo vašich susedov pri autonómnej práci v určitých hodinách, môžete prejsť do **Nastavenia > Nerušiť** a nastaviť **Nerušiť** čas v aplikácii.



7.5 Detská blokáda

Ak sa obávate, že robot môžu ovládať deti, prejdite do **Nastavenia** a aktivujte funkciu **Detský zámok** v aplikácii. Keď je táto funkcia aktivovaná, robot sa zamkne, ak nie je vykonaná žiadna operácia počas 5 minút pri otvorenom kryte.



7.6 Ochrana pred dažďom

Ak sa obávate, že nepriaznivé poveternostné podmienky by mohli ovplyvniť kosenie, môžete povoliť funkciu **Ochrana pred dažďom** v **Nastaveniach** na ovládacom paneli alebo v aplikácii. Keď je táto funkcia aktivovaná, robot automaticky preruší kosenie a vráti sa na nabíjaciu stanicu, keď začne pršať. Čas ochrany pred dažďom môžete nastaviť v aplikácii.

Poznámka: Kosenie mokrej trávy môže poškodiť váš trávnik. Odporúča sa predĺžiť dobu ochrany, aby tráva stihla vyschnúť pred ďalším kosením.



7.7 Ochrana pred mrazom

Ak teplota klesne pod **6 °C**, kosenie môže trvalne poškodiť trávnik. Ako bezpečnostné opatrenie sa batéria nenabije. Aby ste tomu zabránili, môžete aktivovať funkciu **Ochrana pred mrazom** v **Nastaveniach**, buď cez ovládací panel alebo aplikáciu. Toto automaticky pozastaví kosenie a pošle robota späť do nabíjacej stanice, keď teplota klesne pod **6 °C**. Robot obnoví kosenie, keď teplota stúpne nad **11 °C**.



7.8 Bezpečnostné funkcie

Robot je vybavený viacerými protikrádežovými funkciami, ktoré sú poháňané vstavaným GPS pre zvýšenú bezpečnosť. Okrem toho dokáže predná kamera detekovať prítomnosť človeka, čím sa robot stáva účinným strážcom záhrady.



7.8.1 Výstraha zdvihnutia

Pri zapnutej tejto funkcii sa okamžite spustí alarm pri zdvihnutí robota a robot sa zamkne. Ak chcete pokračovať v prevádzke, najprv zadajte PIN kód na robote.



7.8.2 Výstraha pri opustení mapy

Pri zapnutej tejto funkcii sa robot zamkne a okamžite spustí alarm, ak sa vzdiali od mapy.



7.8.3 Poloha v reálnom čase

S touto funkciou aktivovanou môžete zobraziť aktuálnu polohu robota v aplikácii Google Maps.



7.8.4 Upozornenie na detekciu prítomnosti osoby

Keď je táto funkcia povolená, robot vás upozorní pri detekcii prítomnosti osôb.



7.8.5 Video v reálnom čase

Kliknite na  a zobrazíte si živý prenos z prednej kamery robota, čo vám umožní monitorovať vašu záhradu kedykoľvek a kdekoľvek.



7.8.6 Patrol

Keď je robot v pohotovostnom režime, môžete ho prostredníctvom aplikácie poslať na kontrolu konkrétnych hraníc alebo miest vo vašej záhrade. Pre prístup k tejto funkcii prejdite na  > **Hliadkovanie**.



7.9 Vlastné obdobie nabíjania

Ak chcete prispôbiť obdobie nabíjania robota na konkrétne hodiny, môžete povoliť funkciu **Vlastné obdobie nabíjania** cez **Nastavenia > Nabíjanie** v aplikácii. Po aktivácii sa robot pri nízkej úrovni batérie nabije na 20 %, pokiaľ nie sú naplánované žacie úlohy. Úplne nabitie sa uskutoční iba počas určeného obdobia nabíjania. Môžete tiež prispôbiť **Úroveň nabitia pre automatické dobíjanie** a **Úroveň nabitia pre obnovenie úloh** a nastaviť tak úrovne nabitia batérie, pri ktorých sa robot automaticky vráti do nabíjacej stanice alebo obnoví nedokončené úlohy kosenia.



Poznámka: Vývojový tím Dreame bude neustále vykonávať **OTA (bezdrôtové)** aktualizácie a údržbu firmvéru a aplikácie. Skontrolujte upozornenia na aktualizácie alebo aktivujte funkciu **Automatická aktualizácia**, aby ste mali aktuálny firmware a aplikáciu a mohli využívať viac funkcií.

8 Údržba

Pre lepší výkon a dlhšiu životnosť robota pravidelne čistite a vymieňajte opotrebované časti podľa nasledujúcej frekvencie:

Časť	Frekvencia výmeny
Čepele	Každých 6–8 týždňov alebo skôr
Čistiaca kefka	Každých 12 mesiacov alebo skôr

Poznámka: Zostávajúci čas pre čepele a čistiacu kefku môžete skontrolovať prechodom do časti **Nastavenia > Spotrebný materiál a údržba** v aplikácii. Po výmene akéhokoľvek spotrebného materiálu podľa výzvy prejdite na stránku s podrobnosťami o danom spotrebnom materiáli a klepnite na **Vymenil som ho** a resetujte časovač.

Poznámka: Ak máte v záhrade určené miesta na bežné čistenie a servis robota, môžete nastaviť Servisné miesta na mape prechodom do časti **Nastavenia > Prejsť na servisné miesto > Upraviť miesto**. Po nastavení servisných miest stačí klepnúť na **Prejsť** a nasmerovať robota na určené miesto pre jednoduchý servis.

8.1 Čistenie

Pravidelne čistite vášho robota, aby sa zabránilo hromadeniu posekanej trávy a nečistôt, ktoré by mohli upchať žací kotúč a hnacie kolieska, čo by mohlo ovplyvniť jeho výkon pri kosení, dokovaní a pohybe. Odporúčame použiť čistiacu súpravu, ktorá je dostupná v miestnych obchodoch alebo online.

⚠ Varovanie: Pred čistením vypnite robota a odpojte nabíjajúcu stanicu.

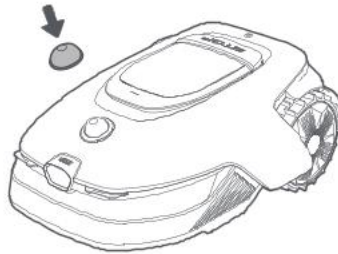
Pozor: Pred otočením robota hore nohami sa uistite, že je na LiDAR nasadený ochranný kryt LiDAR, aby nedošlo k poškodeniu LiDAR.

• **Kryt, podvozok a žací kotúč:**

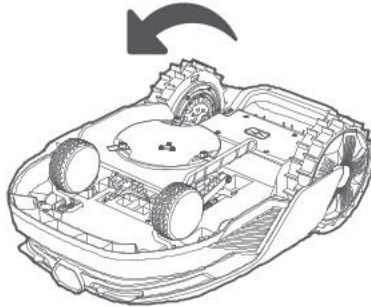
1. Vypnite robota.



2. Zakryte LiDAR ochranným krytom.



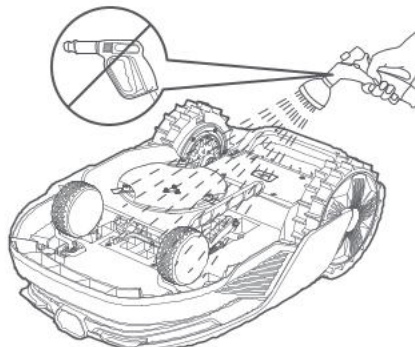
3. Otočte robota hore nohami.



4. Očistite kryt, žací kotúč a podvozok hadicou.

⚠ Varovanie: Pri čistení podvozka sa nedotýkajte čepeli. Pri čistení používajte rukavice.

Pozor: Nepoužívajte vysokotlaký čistič na čistenie. Nepoužívajte čistiace prostriedky na čistenie.

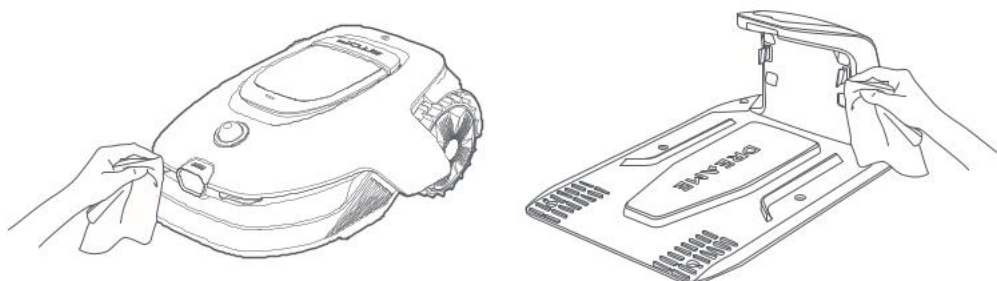


5. Na čistenie senzora LiDAR použite bezprašnú handriku.



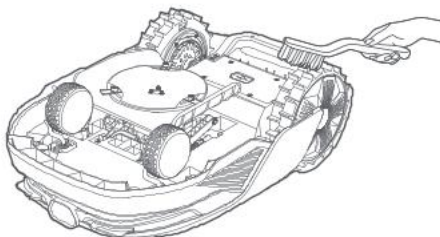
• Nabíjacie kontakty a predná kamera:

Použite čistú handriku na utretie nabíjajúcich kontaktov na robote a nabíjajúcej stanici, takisto vyčistíte prednú kameru. Po čistení udržiavajte nabíjacie kontakty a prednú kameru v suchu.



• Hnacie kolesá:

Použite kefu na odstránenie bahna z kolies, aby ste zabezpečili dobrú priereznosť.



8.2 Výmena komponentov

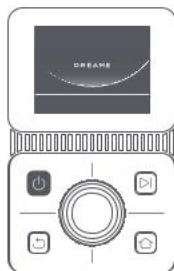
• Výmena čepelí

Na zachovanie ostria čepelí pravidelne vymeňte čepele. Čepele sa odporúča vymieňať každých **6-8 týždňov** alebo skôr. Používajte výhradne originálne čepele Dreame.

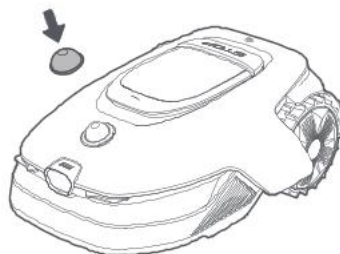
⚠ Varovanie: Vypnite robota. Pred výmenou čepelí si nasadte ochranné rukavice.

Poznámka: Všetky tri čepele vymeňte súčasne, aby ste zabezpečili vyvážený systém rezania.

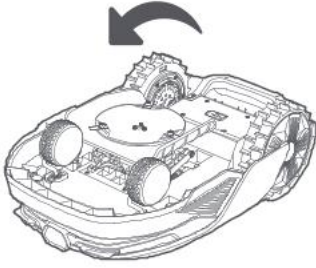
1. Vypnite robota.



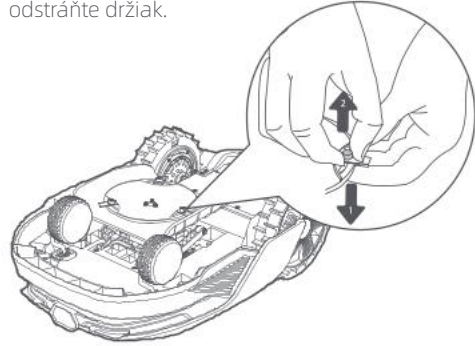
2. Zakryte LiDAR ochranným krytom.



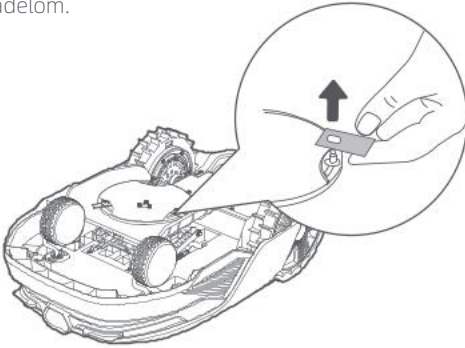
3. Položte robota na mäkký povrch a otočte ho hore nohami.



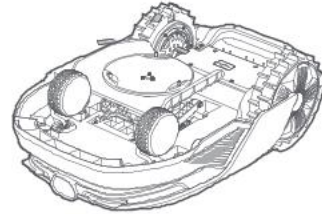
4. Stlačením tlačidla pod žacím kotúčom odstráňte držiak.



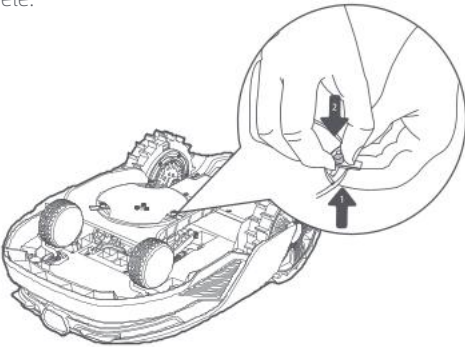
5. Odstráňte čepeľ zarovnaním otvoru čepele s hriadeľom.



6. Odstráňte 3 čepele a držiaky.



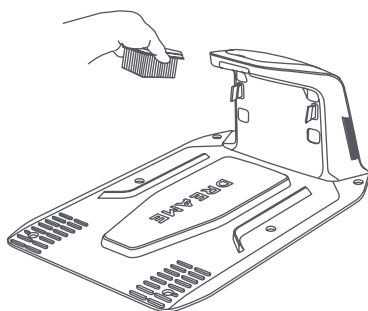
7. Stlačte tlačidlo pod žacím kotúčom a zarovnajzte otvor držiaka s hriadeľom, čím upevníte držiaky a čepele.



8. Uistite sa, že čepele sa môžu voľne otáčať.

• Výmena čistiacej kefky

Keď sa čistiaca kefka pre senzor LiDAR opotrebuje, jej štetiny sa môžu rozstrapatiť alebo znehodnotiť, čo ovplyvní jej čistiaci výkon. Pravidelne vymieňajte čistiacu kefku, aby ste dosiahli dobré výsledky čistenia. Čistiacu kefku sa odporúča vymieňať každých **12 mesiacov** alebo skôr.



9 Batéria

Pri dlhodobom skladovaní nabíjajte robota každých 6 mesiacov, aby ste ochránili batériu. Poškodenie batérie spôsobené prehľbovaním výboja nie je zahrnuté v obmedzenej záruke. Nabíjajte batériu pri teplote okolia **nepresahujúcej 45 °C** ani **neklesajúcej pod 6 °C**. Teplota pri dlhodobom skladovaní batérie by mala byť **medzi -10 a 35 °C**. Na minimalizáciu poškodenia sa odporúča skladovať batériu pri teplote **medzi 0 a 25 °C**. **Poznámka:** Životnosť batérie robota závisí od frekvencie používania a počtu prevádzkových hodín. Ak je batéria poškodená alebo sa nedá nabíjať, nevyhadzujte starú alebo chybnú batériu ľubovoľne. Prosím, dodržujte miestne predpisy o recyklácii.

Režim nabíjania s nízkym príkonom:

Keď sa aktivuje režim nabíjania s nízkym príkonom, funkcie nesúvisiace s nabíjaním budú deaktivované (displej a sieťové pripojenie budú vypnuté).

- Ak chcete aktivovať režim nabíjania s nízkym príkonom, stlačte a podržte ► tlačidlo a súčasne stlačte ⏏ tlačidlo a rýchlo stlačte ↻ tlačidlo 5-krát v rýchlom slede. Budete počuť hlasový pokyn: Režim nabíjania s nízkym príkonom je zapnutý.
- Ak chcete deaktivovať režim nabíjania s nízkou spotrebou, reštartujte robota alebo rýchlo stlačte tlačidlo ⏏ 5-krát.

10 Zimné uskladnenie

• Robot

1. Pred použitím robota úplne nabite batériu.
2. Pred používaním robota v zime ho dôkladne vyčistite.
3. Nasadte ochranný kryt LiDAR.
4. Robot skladujte vnútri na suchom mieste pri teplote **nad 0 °C**.

• Nabíjacia Stanica

Odpojte nabíjajúcu stanicu a uskladnite ju na suchom a chladnom mieste, mimo priameho slnečného žiarenia.

Poznámka: Po zimnom uskladnení znova nainštalujte nabíjajúcu stanicu a umiestnite robota do nej na nabitie. Ak nabíjajúcu stanicu preinštalujete na iné miesto, robot automaticky aktualizuje jeho polohu hneď po nabití a opustení stanice. Ak sa v dôsledku výrazných zmien v záhrade vyskytnú chyby v určovaní polohy, odporúča sa opätovné mapovanie oblasti.

11 Preprava

Pri dlhšej preprave zabezpečte, aby bol robot vypnutý. Odporúča sa používať pôvodné balenie. Nasadte ochranný kryt LiDAR.

⚠ **Varovanie:** Pred použitím robota ho vypnite.

⚠ **Varovanie:** Zdvíhajte robota za zadnú rukoväť, pričom žací kotúč držte ďalej od tela.

12 Riešenie problémov

Problém	Príčina	Riešenie
Robot nie je pripojený k aplikácii.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Robot nie je v dosahu signálu Wi-Fi alebo dosahu Bluetooth. 2. Robot je vypnutý alebo sa reštartuje. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Skontrolujte, či robot dokončil proces zapnutia. 2. Skontrolujte, či router funguje správne. 3. Priblížte sa k robotu, aby sa nadviazalo Bluetooth pripojenie.
Robot zdvihnutý.	Koleso sa nedotýka zeme.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Umiestnite robota späť na rovný povrch. 2. Zadajte PIN kód na robote a potvrďte. 3. Robot nedokáže prekonať prekážky vyššie ako 4 cm. Udržujte povrch v oblasti jeho činnosti rovný.
Robot naklonený.	Robot sa nakloní viac ako 37°.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Umiestnite robota späť na rovný povrch. 2. Zadajte PIN kód na robote a potvrďte. 3. Robot nedokáže zdolávať svahy s väčším sklonom ako 50% (27°).
Robot uviaznutý.	Robot je uväznený a nedokáže sa dostať von.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Odstráňte okolité prekážky a skúste to znova. 2. Manuálne presuňte robota na rovné a otvorené miesto v rámci mapy a skúste úlohu spustiť znova. Ak sa problém naďalej vyskytuje, skúste to znova, keď bude robot v nabíjacej stanici. 3. Skontrolujte, či sú na zemi diery. Pred vyplnením dier pred kosením zabráňte uväzneniu robota. 4. Skontrolujte, či je okolitá tráva vyššia ako 10 cm. Môžete upraviť výšku detekcie prekážok alebo vopred pokosiť trávu pomocou bubnového kosačky, aby ste zabránili uviaznutiu robota. 5. Ak sa robot často zasekne na tomto mieste, môžete ho nastaviť ako zakázanú zónu.
Chyba ľavého/právneho zadného kolesa.	Koleso sa nemôže otáčať alebo motor kolesa má problém.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vyčistite zadné kolieska a skúste to znova. 2. Ak sa táto chyba vyskytuje opakovane, skúste robota reštartovať. 3. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Žací kotúč sa neotáča.	Žací kotúč sa nemôže normálne otáčať alebo je problém s rezným motorom.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vyčistite žací kotúč a skúste to znova. 2. Skontrolujte, či je okolitá tráva vyššia ako 10 cm. Pred použitím môžete trávu pokosiť pomocou ručnej kosačky, aby ste zabránili zablokovaniu nožového kotúča vysokou trávou. 3. Skontrolujte, či sa pod žacím kotúčom nenachádza voda. Ak je tam voda, presuňte robota na suché miesto a skúste to znova. 4. Ak sa táto chyba vyskytuje opakovane, skúste robota reštartovať. 5. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Žací kotúč sa neposúva nahor ani nadol.	Žací kotúč sa neposúva nahor ani nadol.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vyčistite žací kotúč a skúste to znova. 2. Ak sa táto chyba vyskytuje opakovane, skúste robota reštartovať. 3. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.

Problém	Príčina	Riešenie
Žací kotúč sa nemôže pohybovať do strany.	Žací kotúč sa nemôže pohybovať do strany.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vyčistíte rezný systém a odstránite všetky nečistoty alebo cudzie predmety. 2. Ak sa táto chyba naďalej vyskytuje, môžete najprv vypnúť funkciu EdgeMaster™. 3. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Chyba nárazníka.	Čelný nárazový senzor je neustále aktivovaný.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Skontrolujte, či je robot niekde uväznený. 2. Jemne poklepte na nárazník a uistite sa, že sa vráti späť. 3. Ak sa táto chyba vyskytuje opakovane, skúste robota reštartovať. 4. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Chyba nabíjania.	Robot sa pripojí na nabíjaciu stanicu, ale nabíjací prúd alebo napätie majú problém.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Skontrolujte, či je nabíjacia stanica správne pripojená k zdroju energie. 2. Skontrolujte, či sú nabíjacie kontakty na robote a nabíjacej stanici čisté. 3. Po dokončení kontroly skúste robot znova pripojiť k nabíjacej stanici. 4. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Teplota batérie je príliš vysoká.	Teplota batérie je $\geq 60^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Používajte robota v prostredí s teplotou nižšou ako 40°C. Môžete počkať, kým sa teplota batérie automaticky zníži. 2. Môžete vypnúť robota a po chvíli ho reštartovať. 3. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Teplota batérie je vysoká.	Teplota batérie je $\geq 45^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nabíjanie môže zlyhať, ak teplota batérie presiahne 45°C. 2. Používajte robota v prostredí s teplotou nižšou ako 40°C.
Teplota batérie je nízka.	Teplota batérie je $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nabíjanie môže zlyhať, ak je teplota batérie nižšia ako 6°C. 2. Používajte robota pri teplote okolia nad 6°C.
LiDAR je zablokovaný.	LiDAR je zablokovaný (napríklad ochranný kryt LiDAR nie je odstránený).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Odstráňte ochranný kryt LiDAR a skúste to znova. 2. Ak je LiDAR na hornej časti robota veľmi znečistený, očistite ho utierkou nepúšťajúcou vlákna a skúste to znova.
Porucha LiDAR.	LiDAR je veľmi znečistený alebo dôjde k chybe senzora.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Skontrolujte, či je LiDAR znečistený. V prípade potreby ho vyčistite a skúste to znova. 2. Ak sa táto chyba vyskytuje opakovane, skúste robota reštartovať. 3. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
LiDAR je znečistený.	LiDAR je znečistený.	Prečistite senzor LiDAR na vrchu robota čistou handrou. Po čistení udržiavajte LiDAR v suchu.

Problém	Príčina	Riešenie
Teplota LiDAR je vysoká.	Teplota LiDAR je $\geq 80^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Robot sa automaticky pokúsi vrátiť na nabíjajúcu stanicu na ochladenie. 2. Zabezpečte, aby robot pracoval pri teplote okolia nižšej ako 40°C . 3. Umiestnite robota na tienisté, chladné a dobre vetrané miesto. Alarm sa vypne, keď teplota klesne do normálneho rozsahu. 4. Robot automaticky obnoví činnosť po ukončení alarmu. 5. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Teplota LiDAR je príliš vysoká.	Teplota LiDAR je $\geq 90^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. LiDAR je vypnutý z dôvodu vysokých teplôt. 2. Zabezpečte, aby robot pracoval pri teplote okolia nižšej ako 40°C . 3. Umiestnite robota na tienisté, chladné a dobre vetrané miesto. Alarm sa vypne, keď teplota klesne do normálneho rozsahu. 4. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Robot sa stratil.	Poloha bola stratená.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Skontrolujte, či je LiDAR v hornej časti robota znečistený. Nečistoty ovplyvnia polohovanie. 2. Manuálne presuňte robota na otvorené miesto v rámci mapy a skúste úlohu spustiť znova. 3. Ak sa poloha neobnoví, diaľkovo ovládajte robota cez aplikáciu späť na nabíjajúcu stanicu a potom spustíte úlohu kosenia.
Chyba senzora.	Chyba senzora.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Reštartujte robota a skúste to znova. 2. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Robot sa nachádza v zakázanej zóne.	Robot sa nachádza v zakázanej zóne.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Manuálne presuňte robota z oblasti zákazu vstupu a skúste to znova. 2. Vzdialene ovládajte robota cez aplikáciu, aby ste ho presunuli mimo zakázanej zóny, a potom skúste to znova.
Robot sa nachádza mimo mapy.	Robot sa nachádza mimo mapy.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ručne presuňte robota v rámci mapy a skúste to znova. 2. Vzdialene ovládajte robota späť do mapy prostredníctvom aplikácie a potom skúste to znova.
Aktivuje sa núdzové zastavenie.	Na robote je stlačené tlačidlo Stop.	Zadajte PIN kód na robote a potvrdte.
Nízka úroveň batérie. Robot sa čoskoro vypne.	Úroveň batérie je $\leq 10\%$.	Zaparkujte robota v nabíjajúcej stanici na nabitie.
Robot je mimo mapu. Riziko krádeže.	Robot je mimo mapu.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zadajte PIN kód na robote a potvrdte. 2. Výstrahu pri opustení mapy môžete deaktivovať v nastaveniach aplikácie.

Problém	Príčina	Riešenie
Nepodarilo sa vrátiť na nabíjajúcu stanicu.	Robot sa nemôže nájsť nabíjajúcu stanicu pri návrate k nabíjaniu.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Skontrolujte, či nie sú v ceste robota prekážky. Odstráňte prekážky a skúste to znova. 2. Vzdialene ovládajte robota, aby sa vrátil na nabíjajúcu stanicu prostredníctvom aplikácie.
Nepodarilo sa pripojiť k nabíjajúcej stanici.	Robot nájde nabíjajúcu stanicu, ale nedokáže sa pripojiť.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Skontrolujte, či sú reflexné fólie na stanici znečistené alebo zablokované. 2. Skontrolujte, či sa pred stanicou nenachádzajú prekážky. 3. Skontrolujte, či bola stanica presunutá. 4. Skontrolujte, či je základňa pokrytá hustým bahnom. 5. Skontrolujte, či je stanica v sklone. 6. Skontrolujte, či je základňa napájaná. 7. Pomôžte robotu zakotviť v nabíjajúcej stanici pomocou diaľkového ovládania alebo manuálne.
Polohovanie zlyhalo.	Robotovi sa nepodarí určiť polohu pri pokuse o spustenie úlohy kosenia.	<ol style="list-style-type: none"> 1. LiDAR môže byť zablokovaný. Manuálne presuňte robota na rovné a otvorené miesto v rámci mapy a skúste úlohu spustiť znova. 2. Ak sa táto chyba opakuje, skúste to znova po pripojení robota k nabíjajúcej stanici.
Nedostatočný priestor na otáčanie pred stanicou.	Nedostatočný priestor na otáčanie pred stanicou.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ak je stanica umiestnená na okraji mapy alebo v jej vnútri, zabezpečte, aby medzi prednou časťou základne stanice a hranicou mapy bol voľný priestor aspoň 1 m; inak robot nemusí byť schopný vykonať otáčanie. 2. Presuňte stanicu alebo upravte mapu v režime úpravy máp.
Prekážka na ceste.	Prekážka na ceste.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Skontrolujte, či je v ceste nastavená zóna no-go. 2. Skontrolujte, či nie sú v ceste robota prekážky. 3. Ak robot stále nedokáže prejsť, vymažte cestu v úprave mapy a nastavte novú.
Predná kamera je znečistená.	Predná kamera je znečistená.	Prečistite prednú kameru čistou handričkou.
Vyskytol sa problém s prednou kamerou.	Vyskytol sa problém s prednou kamerou.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Prečistite prednú kameru čistou handričkou. 2. Skúste reštartovať robota. 3. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Predná kamera zablokovaná.	Predná kamera zablokovaná.	Prečistite prednú kameru čistou handričkou.
Počas automatického mapovania sa vyskytla chyba detekcie hraníc.	Počas automatického mapovania sa vyskytla chyba detekcie hraníc.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zabezpečte, aby boli svetelné podmienky vhodné, ani príliš jasné, ani príliš tmavé. 2. Potvrďte, že počasie je jasné, vyhýbajte sa hmle alebo dažďu. 3. Uistite sa, že predná kamera je čistá a neprekáža jej nič. 4. Uistite sa, že povrch je rovný, pretože nerovnosti môžu ovplyvniť detekciu. 5. Ak detekcia hraníc naďalej zlyháva, prepnite sa na diaľkové ovládanie na mapovanie.

13 Technické údaje

		A2 1200	A2 2000
Základné informácie	Názov produktu	Dreame Robotickmower A2	
	Značka	Dreame	
	Model	MXXA8203	MXXA8202
	Rozmery	666 × 444 × 273 mm	
	Hmotnosť (vrátane batérie)	16,1 kg	
Kosenie	Odporúčaná pracovná kapacita	1200 m ²	2000 m ²
	Účinnosť kosenia	Štandard: 800 m ² /deň Účinný: 1600 m ² /deň	Štandard: 1000 m ² /deň Účinný: 2000 m ² /deň
	Výška kosenia	30 – 70 mm	
	Šírka kosenia	22 cm	
	Čas nabíjania ^[2]	52 min	65 min
Hlučnosť	Hladina akustického výkonu LWA	54 dB(A)	
	Neistoty akustického výkonu KWA	3 dB(A)	
	Hladina akustického tlaku LpA	46 dB(A)	
	Neistoty akustického tlaku KpA	3 dB(A)	
Pracovné podmienky	Prevádzková teplota	0~50° C Odporúčané: 10~35° C	
	Teplota dlhodobého skladovania	-10~35° C Odporúčané: 0~25° C	
	IP triedenie	Robot: IPX6 Nabíjacia stanica: IPX4 Napájanie: IP67	
	Maximálny sklon pre oblasť kosenia	50% (27°)	
Pripojiteľnosť	Rozsah frekvencií Bluetooth	2400,0–2483,5 MHz	
	Max. RF výkon	802.11b: 16±2dBm(@11Mbps) 802.11g: 14±2dBm(@54Mbps) 802.11n: 13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7,49 dBm	
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400–2483,5M)	
	Link služba ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

		A2 1200	A2 2000
Pohonný motor	Rýchlosť jazdy pri diaľkovom ovládaní	0,45 m/s-0,8 m/s	
	Rýchlosť jazdy pri kosení	Štandard: 0,35 m/s Účinný: 0,6 m/s	
	Typ motora	Nábojový motor	
Rezný motor	Rýchlosť	2200/min	
Baterka (robot)	Model batérie	MBPA10	MBPA14
	Typ batérie	Lítium-iónová batéria	
	Menovitá kapacita	4000 mAh	5000 mAh
	Menovité napätie	18 V DC	
Napájanie	Model nabíjačky	MPAA10/MPAA20	
	Vstupné napätie	100~240 V AC	
	Výstupné napätie	20 V DC	
	Výstupný prúd	3 A	
Nabíjacia stanica	Model nabíjacej stanice	MCA10	
	Vstupné napätie	20 V DC	
	Výstupné napätie	20 V DC	
	Vstupný prúd	3 A	
	Výstupný prúd	3 A	
Príslušenstvo	Náhradné čepele a držiaky	9/3	
	Model čepeľa	MBKA10/MQBA10	

Normy	Pás	Uplink (MHz)	Downlink (MHz)	Maximálny výstupný výkon RF	GNSS	Frekvenčné pásmo		
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz		
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2				
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2				
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2				
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2				
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2				
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2				
	41	2496 - 2690	2496 - 2690	23 ± 2				
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
WCDMA	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2			GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				

[2] Čas nabíjania platí, keď sa robot automaticky vráti na nabíjaciu stanicu pri nízkej úrovni batérie.

[3] Krajiny/regióny, na ktoré sa vzťahuje: Albánsko, Andorra, Rakúsko, Belgicko, Bosna a Hercegovina, Bulharsko, Chorvátsko, Cyprus, Česko, Dánsko, Estónsko, Fínsko, Francúzsko, Nemecko, Grécko, Guernsey, Maďarsko, Island, Írsko, Taliansko, Kosovo, Lotyšsko, Lichtenštajnsko, Litva, Luxembursko, Macedónsko, Malta, Moldavsko, Monako, Čierna Hora, Holandsko, Nórsko, Poľsko, Portugalsko, Rumunsko, Srbsko, Slovensko, Slovinsko, Španielsko, Švédsko, Švajčiarsko, Spojené kráľovstvo, Ukrajina.

Poznámka: Špecifikácie sa môžu meniť, keďže naše produkty neustále vylepšujeme. Pre najnovšie informácie navštívte našu webovú stránku na adrese <https://global.dreametech.com>.

