DREAME

Dreame Roboticmower A2

Посібник користувача

UA P05

RU P45

EN P84

DECLARATION OF CONFORMITY

Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd.
Room 1182, Building 3, No. 288 Jiushenggang Road, Guoxiang Street,
Wuzhong District Economic Development Zone, Suzhou City, Jiangsu Province, P.R. China

On behalf of Dreame declare that the product
Description **Robotic Lawnmower**
Type **MXXA8210**
Function **Cutting grass**

Complies with the following Directives
2006/42/EC, 2014/30/EU, 2014/35/EU, 2011/65/EU&(EU)2015/863,2014/53/EU

Standards conform to,
EN 60335-1:2012+A11+A13+A1+A14+A2:2019+A15:2021, EN 50636-2-107:2015+A1+A2:2020+A3: 2021, EN 60335-2-29:2004+A2+A11:2018, EN 62233:2008, EN 55014-1:2017+A11:2020, EN 55014-2:2015, EN IEC 61000-3-2:2019, EN 6 1000-3-3:2013+A1:2019, EN ISO 3744:2005, EN300 328V2.2.2, EN 301 489-1V2.2.3, EN 301 489-17 V3.2.4, EN IEC 62311:2020, EN 61558-1:2005+A1:2009, EN 61558-2-16:2 009+A1:2013, EN 55011:2016+A11:2020, EN 303 447 V1.1.1, EN 55032:2015+A11:2020, EN 55035:2017+A11:2020

Manufacturers authorized EU Representative
EUREP GmbH
Unterlettenweg 1a, 85051 Ingolstadt,Germany
eurep@eurep-gmbh.com
+49 841 8869 7744

Place of Issue: Suzhou

Date of Issue: 05/01/2024

Issuer's signature:

Name of Issuer: Bird Liu

Position of the issuer: Quality Director

Room 1182, Building 3, No. 288 Jiushenggang Road, Guoxiang Street,
Wuzhong District Economic Development Zone, Suzhou City, Jiangsu Province, P.R. China

CE

Оригінальні інструкції

1 Інструкції з безпеки P06
2 Огляд пристрою P10
3 Встановлення P14
4 Підготовка перед використанням P16
5 Картографування P22
6 Експлуатація P27
7 Додаток Dreamehome P30
8 Технічне обслуговування P33
9 Батарея P37
10 Зберігання взимку P37
11 Транспортування P37
12 Усунення несправностей P38
13 Технічні характеристики P42

1. Інструкції з техніки безпеки

1.1 Загальні вказівки щодо безпеки

• Перед використанням пристрою уважно прочитайте посібник користувача.
• Використовуйте з пристроєм лише обладнання, рекомендоване Dreame. Будь-яке інше використання неправильне.
• Не дозволяйте дітям перебувати поблизу або грати з працюючим пристроєм.
• Не використовуйте його в місцях, де люди не підозрюють його роботу.
• При ручному керуванні пристроєм за допомогою програми Dreamehome не запускайте його. Завжди ходіть, стежте за своїми кроками на схилах і зберігайте рівновагу.
• Не використовуйте пристрій, якщо в робочій зоні є люди, особливо діти або тварини.
• Під час експлуатації пристрою в громадських місцях розмістіть навколо робочої зони знаки попередження з наступним текстом: «Увага! Автоматична газонокосарка! Тримайте подалі від пристрою! Доглядайте дітей!»
• Під час роботи з пристроєм одягайте міцне взуття та довгі штани.
• Щоб уникнути пошкодження пристрою та нещасних випадків за участю транспортних засобів та людей, не розташовуйте робочі зони або шляхи транспортування поперек доріг загального користування.
• Не торкайтеся небезпечних частин, що рухаються, таких як ножовий диск, до його повної зупинки.
• Зверніться до лікаря у разі травми або нещасного випадку.
• Вимкніть пристрій перед усуненням засмічення, технічним обслуговуванням або перевіркою. Якщо пристрій вібрує ненормально, перевірте його на предмет пошкоджень перед перезапуском. Не використовуйте його, якщо будь-які деталі несправні.
• Не встановлюйте основний кабель у місцях, де пристрій може пошкодити його. Виконуйте інструкції з встановлення кабелю.
• Для заряджання пристрою використовуйте лише зарядну станцію, що входить до комплекту постачання. Неправильне використання може призвести до ураження електричним струмом, перегріву або витоку корозійної рідини з акумулятора. У разі витоку електроліту промийте водою/нейтралізуючим засобом і зверніться за медичною допомогою, якщо їдка рідина потрапить у вічі.
• При підключенні основного кабелю до розетки використовуйте пристрій захисного відключення (ПЗВ) з максимальним струмом спрацьовування 30 мА.
• Використовуйте лише оригінальні батареї, рекомендовані Dreame. Безпечність пристрою не може бути гарантована при використанні неоригінальних акумуляторів. Не використовуйте батареї, що не перезаряджаються.
• Тримайте подовжувачі подалі від небезпечних частин, що рухаються, щоб уникнути пошкодження шнурів, що може призвести до контакту з частинами, що знаходяться під напругою.
• Ілюстрації, які використовуються у цьому документі, призначені лише для довідки. Будь ласка, зверніть увагу на фактичний продукт.
• Ніколи не дозволяйте дітям, людям з обмеженими фізичними, сенсорними чи розумовими здібностями, а також особам з нестачею досвіду та знань або людям, які не знайомі з цими інструкціями, використовувати пристрій; місцеві правила можуть обмежувати вік користувача.
• Не підключайте та не торкайтеся пошкодженого кабелю, доки він не буде від'єднаний від розетки. Якщо кабель пошкоджено під час роботи, вийміть вилку з розетки. Зношений або пошкоджений кабель збільшує ризик ураження електричним струмом і повинен бути замінений на обслуговуючий персонал.
• Не натискайте на пристрій з силою або швидко, оскільки це може пошкодити його.
• Для дотримання вимог щодо впливу радіочастот слід дотримуватися відстані 35 см між пристроєм та людиною.
• Для підзарядки акумулятора використовуйте лише знімний блок живлення, що входить до комплекту постачання приладу.

1.2 Інструкції з безпеки під час встановлення

• Не встановлюйте зарядну станцію в місцях, де люди можуть спіткнутися.
• Не встановлюйте зарядну станцію в місцях, де є небезпека стоячої води.
• Не встановлюйте зарядну станцію, включаючи будь-які аксесуари, на відстані менше 60 см від будь-якого пального. Несправність або перегрів зарядної станції та блока живлення може спричинити пожежу.

1.3 Інструкції з техніки безпеки під час експлуатації

Тримайте руки і ноги подалі від лез. Не кладіть руки або ноги поруч або під увімкнений пристрій.
• Не піднімайте та не переміщуйте увімкнений пристрій.
• Використовуйте режим паркування або вимкніть пристрій, якщо у робочій зоні знаходяться люди, особливо діти або тварини.
• Переконайтеся, що на газоні немає предметів, таких як камені, гілки, інструменти або іграшки. В іншому випадку леза можуть бути пошкоджені при контакті з будь-яким предметом.
• Не кладіть предмети на пристрій або на зарядну станцію.
• Не використовуйте пристрій, якщо кнопка СТОП не працює.
• Уникайте зіткнень пристрою з людьми або тваринами. Якщо на пристрої з'являється людина або тварина, негайно зупиніть його.
• Завжди переведіть пристрій у положення OFF, коли він не працює.
• Не використовуйте пристрій одночасно з висувним розбризкувачем. Використовуйте функцію «Розклад», щоб гарантувати, що пристрій та висувний розбризкувач не працюватимуть одночасно.
• Уникайте розміщення з'єднувального каналу там, де встановлені висувні розбризкувачі.
• Не користуйтеся приладом у робочій зоні, наприклад, під час сильного дощу або скупчення води.

1.4 Інструкції з техніки безпеки під час обслуговування

• Під час технічного обслуговування поставте пристрій у положення OFF.
• Після чищення переконайтеся, що пристрій лежить на землі в нормальному положенні, а не перевернуто.
• Не перевертайте пристрій для чищення корпусу. Якщо ви перевернули його з метою очищення, обов'язково потім поверніть його у правильне положення. Цей запобіжний засіб необхідний для запобігання попаданню води в двигун і потенційного порушення нормальної роботи.
• Від'єднайте вилку від зарядної станції або зніміть пристрій, що вимикає, перед чищенням або технічним обслуговуванням зарядної станції.
• Не використовуйте мийку високого тиску або розчинники для чищення пристрою.

1.5 Безпека акумулятора

Літій-іонні акумулятори можуть вибухнути або спричинити пожежу у разі їх розбирання, короткого замикання, впливу води, вогню або високих температур. Поводьтеся з ними обережно, не розбирайте і не відкривайте батарею і уникайте будь-яких форм електричного/механічного зловживання. Зберігайте їх далеко від прямих сонячних променів.

1. Використовуйте лише зарядний пристрій та джерело живлення, надані виробником. Використання невідповідного зарядного пристрою та джерела живлення може призвести до ураження електричним струмом та/або перегрівання.
2. НЕ НАМАГАЙТЕСЯ РЕМОНТУВАТИ АБО МОДИФІКУВАТИ АКУМУЛЯТОР! Спроби ремонту можуть призвести до серйозних травм внаслідок вибуху або ураження електричним струмом. У разі виникнення витоку електроліти, що виділилися, є корозійними і токсичними.
3. Цей пристрій містить батареї, заміну яких може виконувати лише кваліфікований персонал.

1.6 Інші ризики

Щоб уникнути травм при заміні лез, надягайте захисні рукавички.

1.7 Символи та знаки

	ПОПЕРЕДЖЕННЯ – Перш ніж приступити до використання пристрою, прочитайте інструкції користувача.
	ПОПЕРЕДЖЕННЯ – Тримайте безпечну відстань від пристрою під час роботи.
	ПОПЕРЕДЖЕННЯ – Вимкніть пристрій, перш ніж почати обслуговування або підйом машини.
	ПОПЕРЕДЖЕННЯ – Не катайтеся на пристрої.
	ПОПЕРЕДЖЕННЯ – Забороняється утилізувати цей пристрій як звичайні побутові відходи. Переконайтеся, що пристрій перероблений відповідно до вимог місцевого законодавства.

CE	Цей пристрій відповідає застосовним директивам ЄС.
	Клас **III**
	Перед заряджанням прочитайте інструкцію.
⎓	Постійний струм
	Клас **II**

ПРИЗНАЧЕННЯ ВИКОРИСТАННЯ

Садовий продукт призначений для домашнього скошування газону. Він розроблений для частого використання, щоб підтримувати газон у здоровому та доглянутому стані. Залежно від розміру газону, ваша газонокосарка може бути запрограмована на роботу в будь-який час або з будь-якою частотою. Пристрій не призначений для копання, підмітання чи збирання снігу.

CE

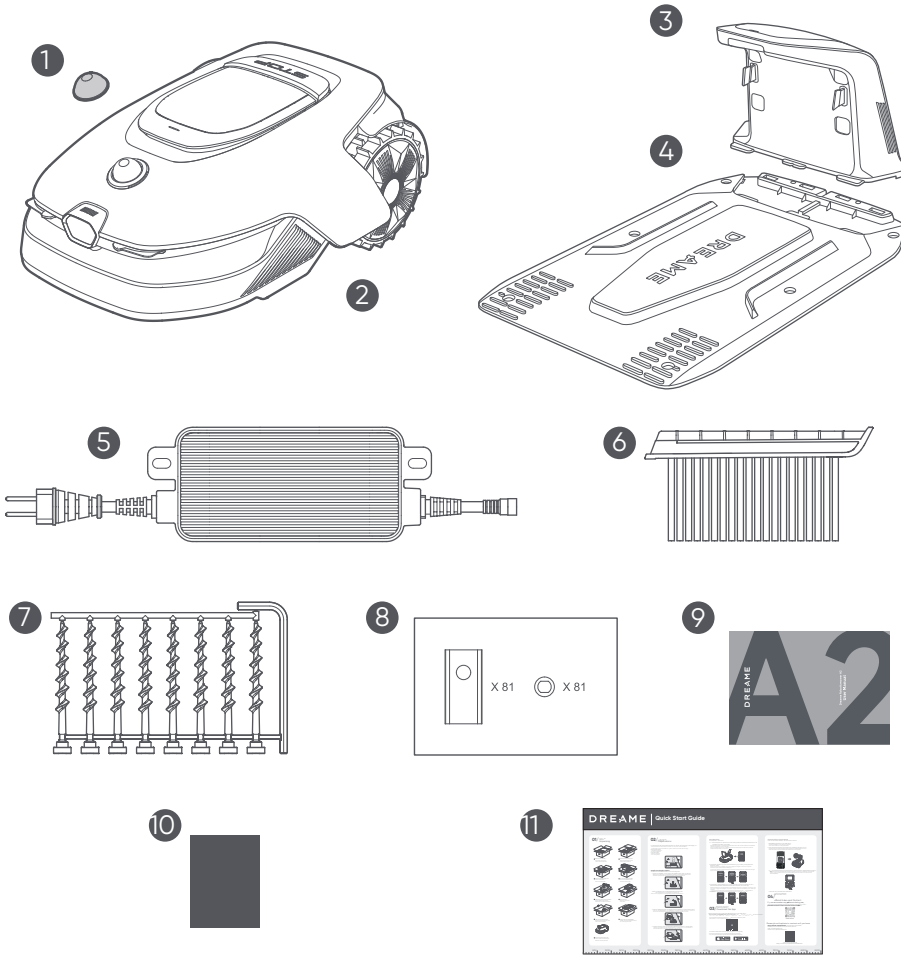
Справжнім компанія Dreame Trading (Tianjin) Co., Ltd. заявляє, що радіообладнання моделі Dreame Roboticmower MLLA7110 відповідає Директиві 2014/53/ЄУ. Повний текст декларації відповідності ЄС доступний в Інтернеті за адресою: https://global.dreametech.com.

Продукт відповідає правилам UK PSTI, повний текст декларації відповідності доступний за наступною інтернет-адресою: https://global.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-ukpsti.

Для отримання детального електронного посібника перейдіть за посиланням https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

2. Огляд продукту

2.1 Що у коробці



1 Захисна кришка LiDAR

2 Робот

3 Зарядна вежа (з подовжувачем 10 м)

4 Опорна плита

5 Джерело живлення

6 Щітка для чищення

7 Гвинти x 8, шестигранний ключ

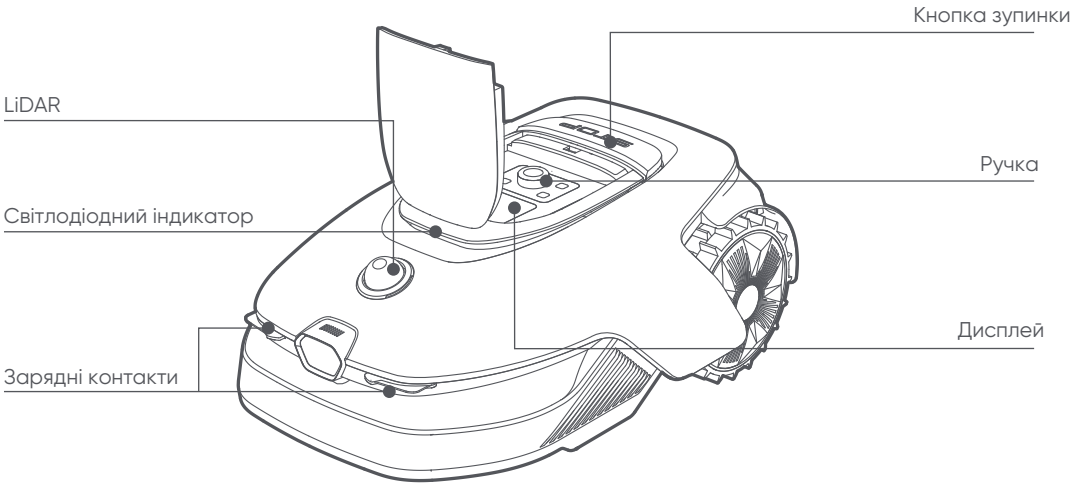
8 Запасні леза та тримачі × 81

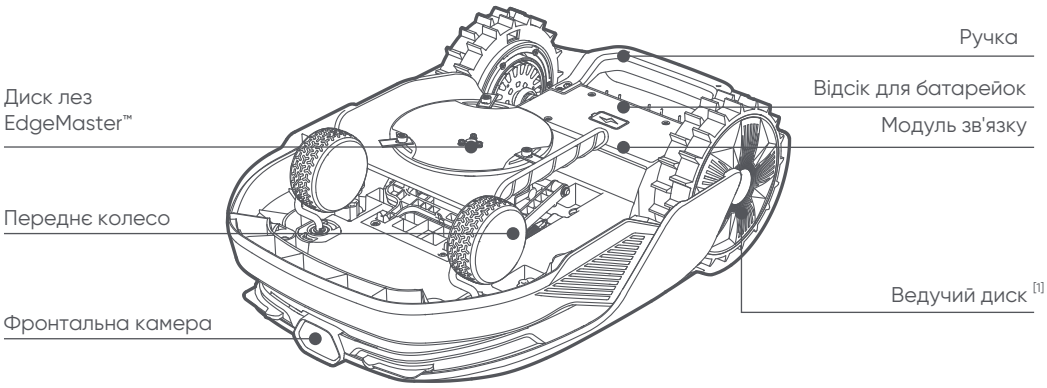
9 Посібник користувача

10 Безворсова тканина

11 Короткий посібник

2.2 Огляд продукту

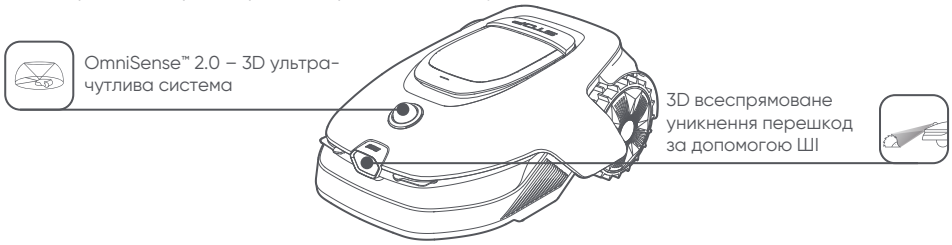




[1] Оснащений двигунами-концентраторами.

2.3 OmniSense™ 2.0: 3D-система ультра-датчиків з камерою на базі штучного інтелекту

Підніміть догляд за газоном на новий рівень за допомогою OmniSense™ 2.0 – новаторської 3D-системи ультра-датчиків, оснащеної HDR-камерою з підтримкою алгоритмів, що забезпечує більш повне та детальне сприйняття тривимірного середовища саду.



2.4 Модуль зв'язку з GPS та 4G-підключенням

Робот оснащений модулем зв'язку (Link Module), який забезпечує доступ до сервісу Link, надаючи підключення до мережі 4G.

Активація сервісу Link

Увімкніть робот – і сервіс Link активується автоматично. На дисплеї робота та в програмі з'явиться відповідний індикатор , що означає успішну активацію. Статус використання модуля та сервісу можна переглянути в розділі «Підключення» додатку.

З активованим сервісом Link ви можете дистанційно відстежувати стан робота та запускати завдання косіння навіть без підключення до Wi-Fi. Крім того, модуль включає вбудований GPS для відстеження розташування в режимі реального часу, посилюючи функції захисту від крадіжки. Ви можете відстежувати розташування робота в будь-який час і з будь-якого місця, а також отримувати повідомлення, якщо він залишить задану карту зони роботи.

Сервіс Link надається безкоштовно протягом перших трьох років після активації. Після закінчення терміну дії для продовження сервісу, зв'яжіться зі службою післяпродажного обслуговування Dreame за адресою: aftersales@dreame.tech.

Модуль зв'язку призначений виключно для використання з роботами-газонокосарками Dreame. Будь-яке виявлене відхилення в роботі сервісу Link може призвести до припинення його роботи. У такому випадку зверніться до служби підтримки Dreame за адресою: aftersales@dreame.tech для відновлення доступу.

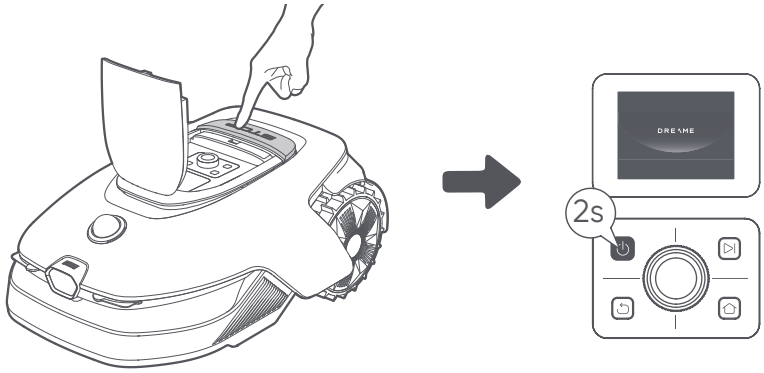
Важливо: Якщо ви не продовжите сервіс Link протягом одного року після його закінчення, модуль буде заблоковано. Щоб повторно активувати його, необхідно принести модуль до сервісного центру Dreame. За повторну активацію можуть стягуватись додаткові плати за ремонт та обслуговування. Будь ласка, стежте за повідомленнями у додатку з цього приводу. Щоб перевірити термін служби Link, відкрийте додаток: Установки > Підключення > Модуль Link.

Як отримати модуль зв'язку?

Попередження: Одягайте захисні рукавички, щоб уникнути травм.

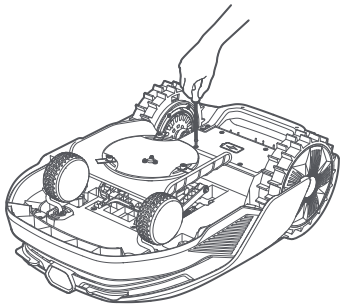
Попередження: Переконайтеся, що захисна кришка встановлена на LiDAR перед тим, як перевернути робот.

❶ Вимкніть робот

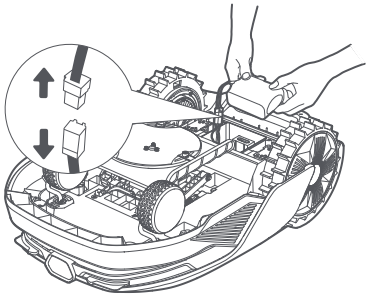


❷ Розмістіть робота на м'яку поверхню і переверніть його.

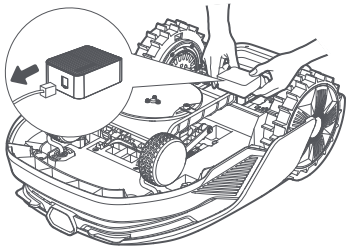
❸ Послабте 4 гвинти, щоб зняти кришку за допомогою викрутки.



❹ Вийміть акумулятор і від'єднайте акумулятор.



❺ Від'єднайте роз'єм модуля та обережно витягніть модуль гнізда.



2.5 Датчики

Назва	Опис
LiDAR	Отримує інформацію про навколишнє середовище та полегшує позиціонування робота, обхід перешкод та виявлення води та бруду. Дальність виявлення (при 100 клк): 40 м при відбивній здатності 10%; 70 м при відбивній здатності 80% Поле зору: 360° (по горизонталі) × 59° (по вертикалі)
Фронтальна камера	Виявляє перешкоди, межі газону та присутність людини. Кут зору: 89° (по горизонталі), 58° (по вертикалі), 97° (по діагоналі) Роздільна здатність: 2 МП
GPS	У роботі встановлено модуль Link із вбудованим GPS. Ви можете відстежувати розташування робота в реальному часі в Google Maps через додаток.

3. Встановлення

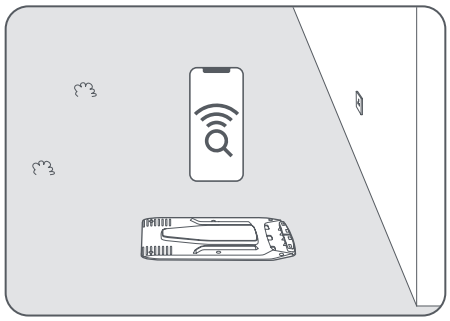
3.1 Виберіть відповідне місце

• Розташуйте зарядну станцію на рівній поверхні біля краю газону та розетки. Рекомендується розміщувати зарядну станцію в місці з рівнем сигналу Wi-Fi.

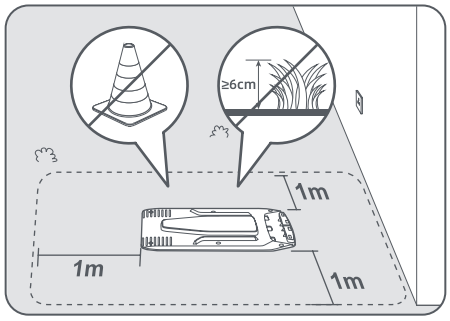
• Примітка. Використовуйте свій мобільний пристрій, щоб перевірити рівень сигналу Wi-Fi у цьому місці. Хороший рівень сигналу Wi-Fi підвищує стабільність з'єднання між пристроєм та програмою.

• Важливо: Переконайтеся, що земля досить м'яка, щоб можна було встановити гвинти.

• Важливо: якщо зарядна станція знаходиться на схилі, переконайтеся, що ухил не надто крутий, щоб робот не зісковзнув назад і не зміг пристикуватися.

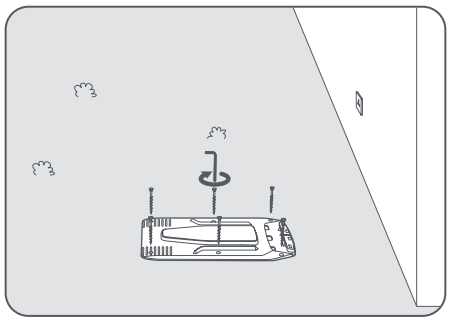


• Залиште не менше 1 м вільного простору без перешкод ліворуч, праворуч та перед зарядною станцією. Слідкуйте за тим, щоб трава навколо локації була коротшою за 6 см. Якщо трава вища, спочатку скосіть її газонокосаркою. Висока трава може ускладнити повернення робота на зарядну станцію.

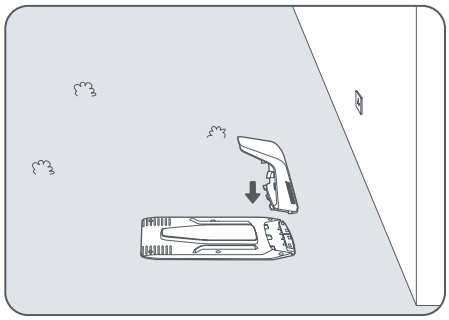


3.2 Встановлення зарядної станції

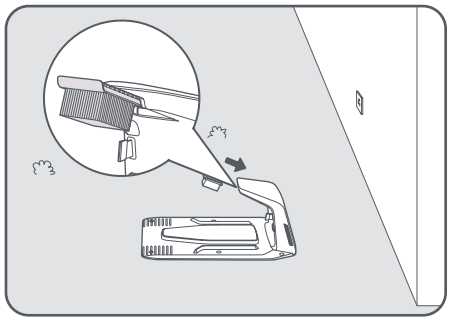
❶ Закріпіть опорну плиту на землі за допомогою гвинтів і шестигранного ключа.



❷ Вставте зарядну вежу до клацання.

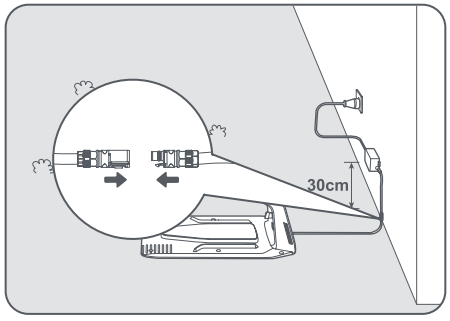


❸ Вставте щітку, що чистить, в зарядну вежу, сумісивши язичок з пазом.

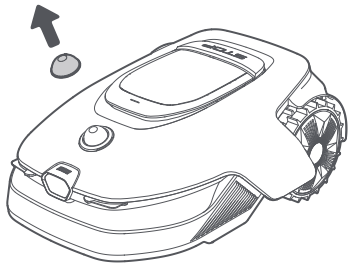


❹ Підключіть джерело живлення до подовжувача та підключіть його до розетки. Будь ласка, тримайте джерело живлення на висоті не менше ніж 30 см над землею.

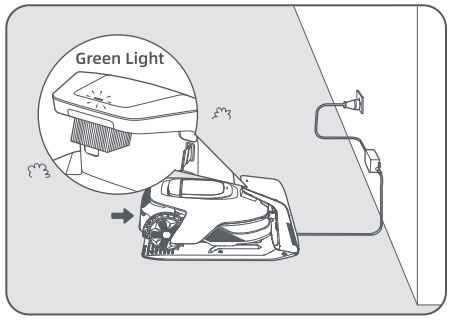
Примітка. Світлодіодний індикатор на зарядній станції буде світитися синім, якщо всі підключення виконані правильно.



❺ Зніміть кришку LiDAR.



❻ Розмістіть робота в зарядній станції для заряджання. Переконайтеся, що зарядні контакти на роботі та зарядній станції правильно підключені.
Примітка. Індикатор блиматиме зеленим, якщо пристрій успішно стикується до зарядної станції.
Примітка: Якщо ви бажаєте додати гараж для додаткового захисту, будь ласка, використовуйте відповідний гараж Dreame, доступний у місцевих магазинах або онлайн. Використання гаражу, відмінного від Dreame, може викликати проблеми під час підзарядки.

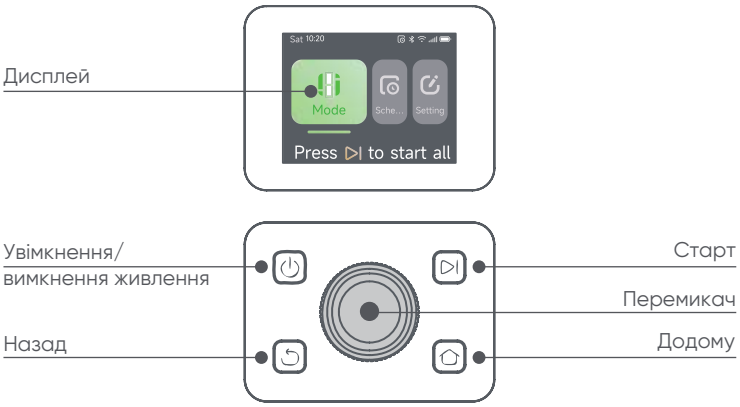


Світлодіодний індикатор зарядної станції

Колір світлодіодного індикатора	Значення
Миготливий/постійний червоний	1. Проблема із зарядною станцією (наприклад, проблема із зарядним струмом або напругою).
	2. Робот стикується з зарядною станцією, але зарядка йде ненормально (наприклад, замикання контактів зарядки).
Постійний синій	У зарядній станції є живлення. Робот не знаходиться на зарядній станції.
Миготливий зелений	Робот заряджається на зарядній станції.
Постійний зелений	Робот знаходиться на зарядній станції та повністю заряджений.

4. Підготовка перед використанням

4.1 Ознайомлення з панеллю керування



Дисплей

Значок	Стан
	Рівень заряду батареї (Показує поточний рівень заряду батареї.)
	Заряджання (Робот успішно стикується з зарядною станцією.)
	Bluetooth (Робот підключається до додатку через Bluetooth.)
	Wi-Fi (Робот підключено до додатку через мережу Wi-Fi.)
	Служба посилань (служба посилань активована.)
	Розклад (Завдання заплановане на сьогодні.)

Елементи керування

Кнопка	Функція
Живлення ⏻	Щоб увімкнути/вимкнути робота, натисніть і утримуйте кнопку ⏻ протягом 2 секунд. Переконайтеся, що він знаходиться поза зарядною станцією
Пуск ⏯	Щоб розпочати косіння всієї площі або відновити зупинені завдання, натисніть кнопку ⏯ , а потім закрийте кришку через 5 секунд. Завдання буде скасовано, якщо кришка не буде закрита протягом 5 секунд.
Дім ⌂	Щоб відправити робота назад на зарядну станцію для заряджання, натисніть кнопку, ⌂ потім закрийте кришку через 5 секунд. Завдання буде скасовано, якщо кришка не буде закрита протягом 5 секунд.
Назад ↩	Натисніть ↩, щоб повернутися до попередньої сторінки.
Перемикач	Нажмите переключатель, чтобы подтвердить выбор в меню.
	Щоб увімкнути режим Bluetooth, натисніть і утримуйте ручку протягом 3 секунд.
	Для навігації по меню повертайте ручку за годинниковою стрілкою/проти годинникової стрілки.
Пуск + Назад	Щоб скинути налаштування робота до заводських, натисніть і утримуйте ⏯ та ↩ разом протягом 3 секунд PIN-код не буде стертий.
Додому + Назад	Натисніть та утримуйте кнопку ⌂ та ↩ кнопку разом протягом 3 секунд, щоб увійти на сторінку «Про нас» у налаштуваннях. Сторінка «Про нас» зникне за 5 секунд.
Перемикач + Назад	Натисніть та утримуйте перемикач та кнопку ↩ разом протягом 3 секунд, щоб скинути PIN-код.
Стоп	Натисніть кнопку «Стоп», щоб відкрити верхню кришку та зупинити робота. Щоб поновити роботу, необхідно ввести PIN-код на панелі керування.

Огляд конструкції меню

*Можуть бути оновлення залежно від версії програмного забезпечення.

Індикатор стану робота

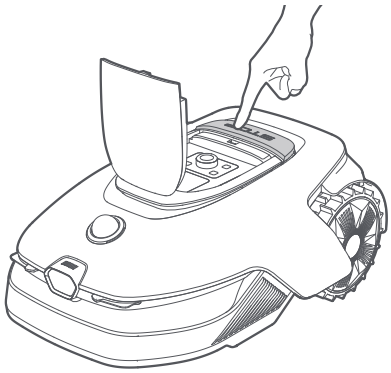
Колір	Значення
Постійний червоний	Сталася помилка.
Постійний синій	Робот у режимі очікування.
Миготливий синій	Робот виконує завдання або зупинено.
Миготливий зелений	Робот заряджається на зарядній станції.
Постійний зелений	Акумулятор повністю заряджений.
Миготливий жовтий	1. Робот патрулює. 2. Відео в реальному часі з передньої камери відображається через програму.

Примітка: Ви можете налаштувати період активації та сценарії освітлення робота в розділі «Установки» > «Світло».

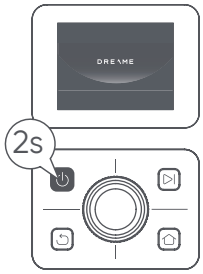
4.2 Початкові налаштування

Перед першим ввімкненням робота необхідно виконати деякі базові налаштування, перш ніж робот буде готовий до роботи.

❶ Натисніть кнопку «Стоп», щоб відкрити верхню кришку.

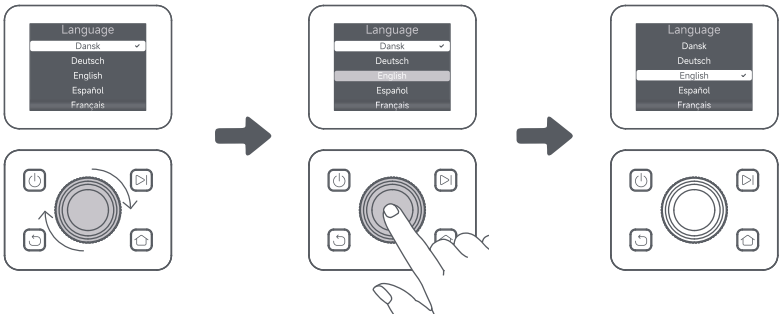


❷ Натисніть і утримуйте кнопку ⏻ на панелі керування протягом 2 секунд, щоб увімкнути робота.
Примітка: Робот автоматично увімкнеться, коли встановиться на зарядній станції.



❸ Виберіть потрібну мову

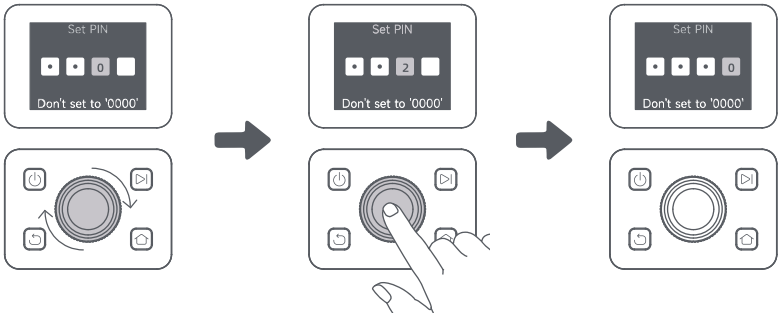
Поверніть ручку за годинниковою стрілкою, щоб опуститись, і проти годинникової стрілки, щоб піднятися, щоб вибрати мову. Натисніть ручку для підтвердження.



❹ Встановіть PIN-код

1. Поверніть ручку, щоб вибрати цифру від 0 до 9. Поверніть за годинниковою стрілкою, щоб збільшити цифру, та проти годинникової стрілки, щоб зменшити її. Натисніть ручку, щоб підтвердити та встановити наступну цифру. Щоб змінити попередню цифру, поверніть ручку проти годинникової стрілки, доки цифра не дорівнює 0, і продовжуйте повертати її ще один раз.

Важливо: не встановлюйте PIN-код на «0000».



2. Введіть PIN-код ще раз, щоб завершити встановлення PIN-коду. Примітка: якщо два паролі не співпадають, будь ласка, встановіть новий пароль ще раз.

5 Підключіть робота до Інтернету

Будь ласка, відскануйте QR-код, щоб завантажити додаток Dreamehome на свій мобільний пристрій. Після встановлення, будь ласка, створіть обліковий запис та увійдіть до системи.

Ви також можете завантажити додаток Dreamehome з App Store або Google Play.

Download on the App Store Get it on Google Play

обот встановлений з модулем зв'язку, який підтримує підключення 4G та включає вбудований GPS.

Однак для оптимальної продуктивності ми рекомендуємо налаштувати з'єднання Wi-Fi.

Перед налаштуванням мережі:

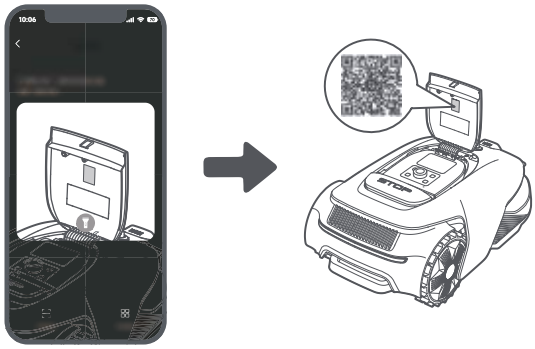
• Переконайтеся, що робот і мобільний пристрій знаходяться в одній мережі Wi-Fi.
• Переконайтеся, що ваш мобільний пристрій знаходиться в межах 10 м від робота.
• Увімкніть Bluetooth на мобільному пристрої.

1. Відкрийте додаток Dreamehome.
2. Ви можете підключитися одним із таких способів:

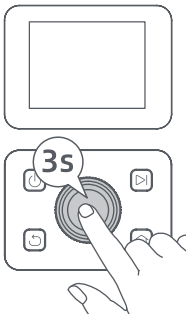
a.Відскануйте QR-код: перейдіть до розділу «Пристрій» та натисніть «Сканувати QR-код» для підключення. Відскануйте QR-код, розташований у верхній кришці робота, щоб підключитися.

b. Додати вручну: перейдіть до розділу «Пристрій» і натисніть «Додати»+ Потім виберіть модель робота для підключення.

c. Автоматичне виявлення: робот здійснить пошук прилеглих пристроїв. Натисніть на свого робота зі списку знайдених пристроїв для підключення.



3. Виконайте вказівки у додатку, щоб завершити підключення до мережі Wi-Fi.
Важливо: використовуйте однодіапазонну мережу із частотою 2,4 ГГц або дводіапазонну мережу із частотою 2,4/5 ГГц.
Важливо: переконайтеся, що мережа Wi-Fi не має брандмауера і не зашифрована. В іншому випадку налаштування мережі може завершитися збоєм.
4. Натисніть та утримуйте ручку на панелі керування протягом 3 секунд. Робот перейде в режим сполучення через Bluetooth.



5. Виконайте вказівки в додатку, щоб завершити пару.
Як відв'язати робота?
Робот автоматично прив'язується до облікового запису Dreamehome після успішного сполучення. Кожен пристрій може бути прив'язаний лише до одного облікового запису. Його не можна прив'язати до іншого облікового запису одночасно. Щоб прив'язати робота до нового облікового запису, спочатку потрібно відв'язати його. Щоб відв'язати його:

1. Відкрийте додаток Dreamehome. Перейдіть до розділу «Пристрій».
2. Якщо до вашого облікового запису Dreamehome прив'язано кілька роботів, проведіть пальцем ліворуч або праворуч, щоб відкрити сторінку робота, яку ви хочете змінити.

3. Натисніть у верхньому правому кутку.

4. Виберіть пункт «Видалити».

Як поділитись своїм роботом?

1. Натисніть у верхньому правому кутку.

2. Виберіть пункт «Спільне використання пристрою».

Як вийти з облікового запису Dreamehome або видалити

його?

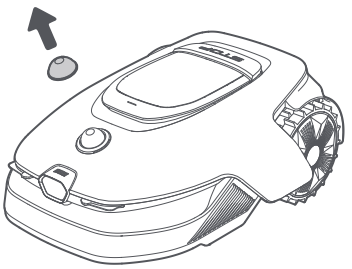
1. Перейдіть до розділу «Я» > > «Обліковий запис».

2. Виберіть «Вийти» або «Видалити обліковий запис».

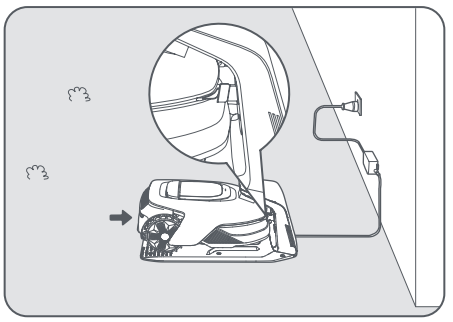
5. Створіть карту свого саду

Перед картографуванням перевірте таке:

• Рівень заряду роботи батареї становить понад 50%.
• Захисну кришку LiDAR знято

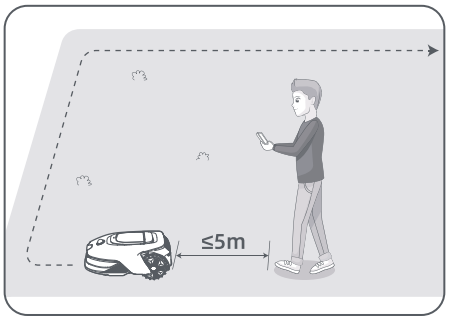


• Закрийте верхню кришку.
• Робот правильно з'єднується з зарядною станцією.

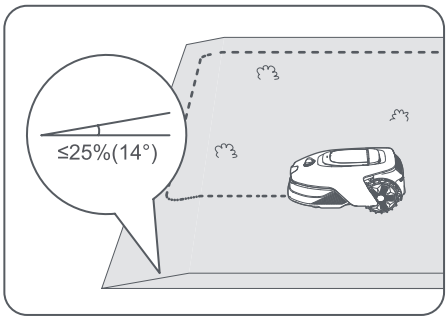


5.1 Створення віртуального кордону

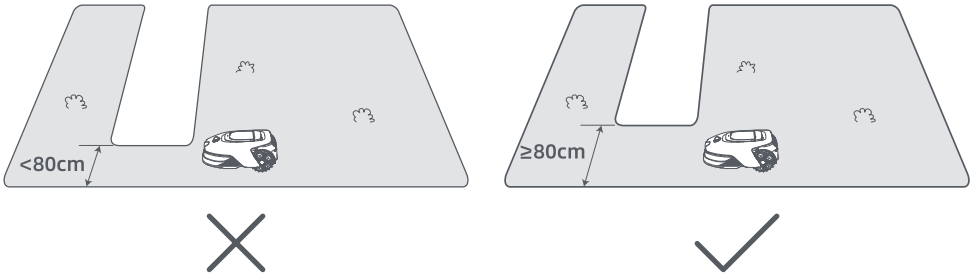
Перед початком процесу створення картки, будь ласка, майте на увазі наступне:
Важливо: не рухайте робота вручну під час створення кордону, оскільки це може призвести до збою процесу побудови карти.
Важливо: коли починається картування, не встановлюйте робота на віддалену зарядну станцію, поки процес картування не буде завершено. В іншому випадку, LiDAR може бути заблокований, що може призвести до збою картування.
• Під час картування йдіть на відстань 5 м позаду робота.



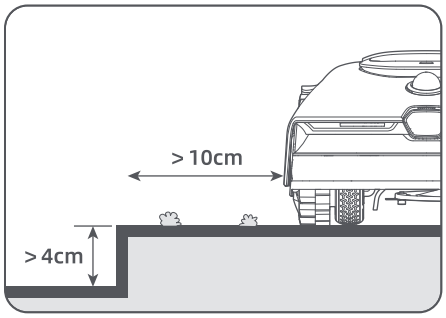
• Робот може переміщатися схилами з ухилом до 50% (27°). Однак для кращих результатів косіння рекомендується підтримувати ухили робочих зон нижче 25% (14°).



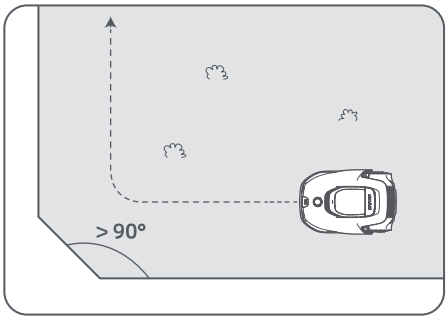
• Для ділянок шириною менше 80 см, будь ласка, задайте їх як шляхи, якими робот зможе пройти (див. розділ 5.4: Встановлення шляху)



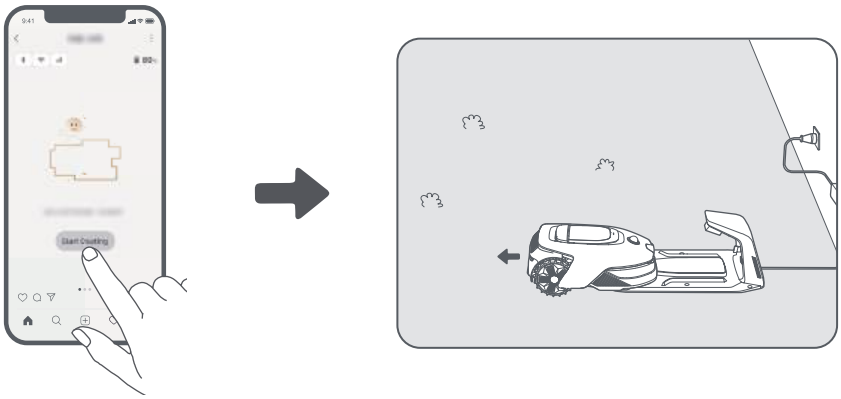
• Якщо ваш газон вищий за прилеглу землю більш ніж на 4 см, тримайте робота на відстані не менше 10 см від краю. Якщо ваш газон знаходиться на одному рівні з прилеглою землею, робот може перетинати периметр для оптимального результату косіння вздовж країв.



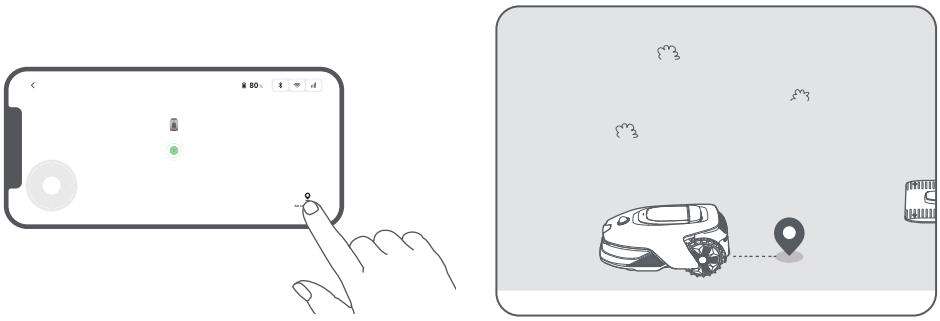
• Переконайтеся, що кути повороту перевищують 90°. Кути менше 90° можуть утруднити роботу виконання чистого зрізу.



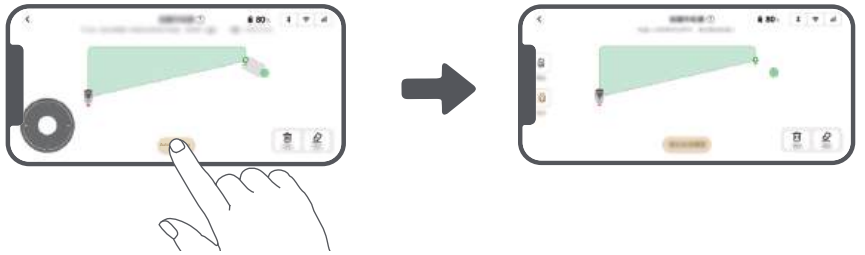
Розпочати картографування:
1. Натисніть «Почати створення» через додаток, і робот перевірить свій стан і виконає калібрування. Він автоматично залишить зарядну станцію, щоб виконати калібрування. Будь ласка, будьте обережні.



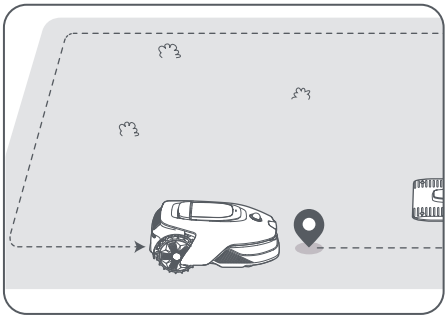
2. Віддалено надішліть робота до краю вашого газону і натисніть «Встановити початкову точку», щоб встановити початкову точку кордону.

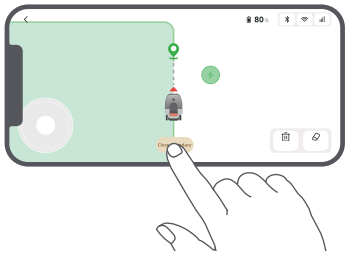


3. Дистанційно керуйте роботом, щоб рухався по периметру вашого газону, щоб позначити робочу зону.
Автоматичне визначення меж
Завдяки вдосконаленому алгоритму штучного інтелекту робот використовує свою фронтальну камеру виявлення трав'яних і нетрав'яних ділянок, що дозволяє йому визначати межі без необхідності ручного управління.
Після того, як ви дистанційно направите робота до краю газону та встановите початкову точку, ви можете використовувати режим автоматичного визначення меж. Ви можете вибрати, чи робот повинен перетинати периметр для більш чистих результатів стрижки краю або залишатися поруч із ним, щоб не застрягти.
Ми рекомендуємо слідувати за роботом під час цього процесу. Якщо робот не може точно визначити межі, ви можете вийти з режиму автоматичного визначення кордонів і перейти на дистанційне керування в будь-який час.
Важливо: режим автоматичного визначення меж слід використовувати при денному світлі, щоб забезпечити належну видимість. Уникайте використання цієї функції при поганому освітленні або в дощову погоду.
Важливо: переконайтеся, що передня камера робота чиста та нічим не закрита.



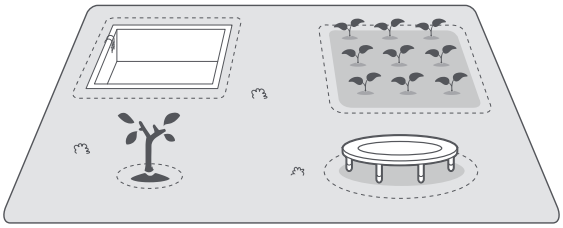
4. Коли робот повернеться в межах 1 м від початкової точки, ви можете натиснути кнопку «Закрити кордон», і кордон буде автоматично завершено.





5.2 Встановлення забороненої зони

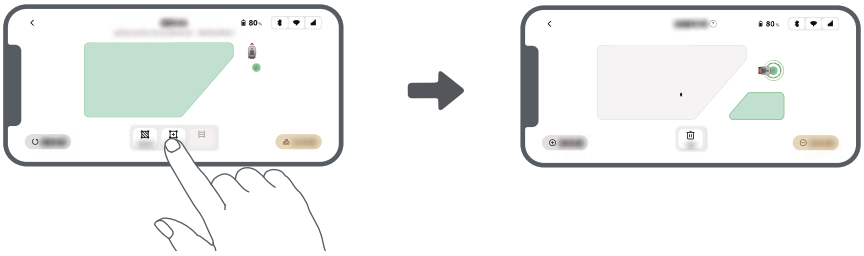
Хоча робот може автоматично уникати перешкод, все одно необхідно встановити зони з ризиком падіння, такі як басейни та пісочниці, як заборонені зони. Для об'єктів, які ви бажаєте захистити (наприклад, клумби, батути, городи або відкрите коріння дерев), будь ласка, встановіть їх як заборонені зони. Ви можете натиснути Заборонена зона у додатку, щоб продовжити створення заборонених зон. Крім того, можна перейти до розділу > Редагування карти, щоб створити або видалити заборонені зони після завершення картки.



5.3 Створення додаткових зон та розширення існуючих зон

• Створення додаткових зон

Якщо ваш газон розділений дорогами або у вас є кілька ізольованих газонів, ви можете натиснути «Робоча зона» у додатку, щоб продовжити створення робочих зон. Ви також можете додавати, видаляти або змінювати зони > Редагування карти, коли картка буде готова.

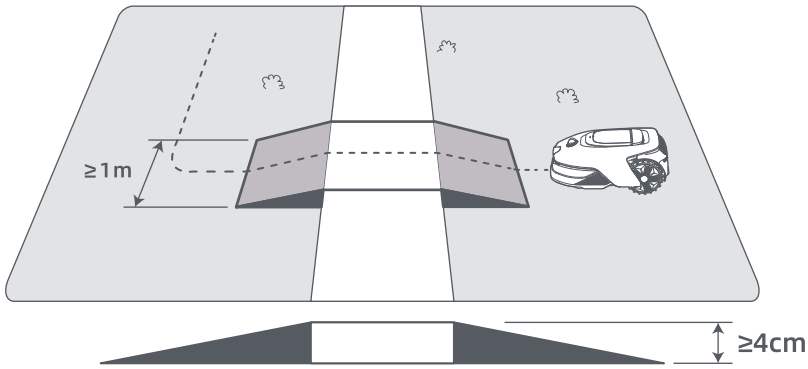


- Щоб розширити існуючі зони
- Щоб розширити існуючу зону, натисніть «Робоча зона» у додатку, щоб створити область, яку потрібно включити. Якщо дві області перекриваються, їх буде автоматично об'єднано. Крім того, можна перейти до > Редагування карти > Робоча зона після завершення картування, щоб розширити існуючу зону.

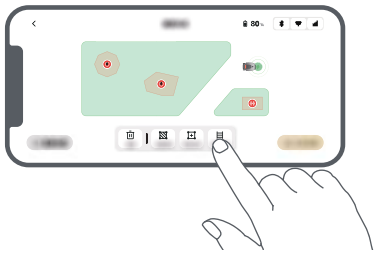
• • Щоб розділити та об'єднати зони
• Щоб розділити зону на більш дрібні або об'єднати зони, розділені за допомогою додатку, у більшу, перейдіть до > Редагування карти > Установки зони та натисніть «Розділити» або «Об'єднати» у додатку.

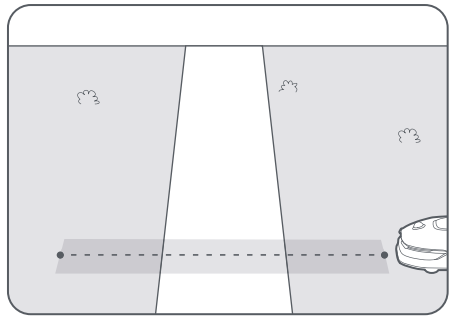
5.4 Встановити шлях

Для ізольованих зон створіть шлях, щоб з'єднати їх. Ізольовані зони без шляху будуть недоступними для робота.
Примітка. За усталеним налаштуванням робот рухається тільки шляхом, не скошуючи траву.
Важливо. Якщо ваш газон розділений проходами вище 4 см, розмістіть об'єкт з ухилом, що дорівнює висоті проходу (наприклад, пандус).

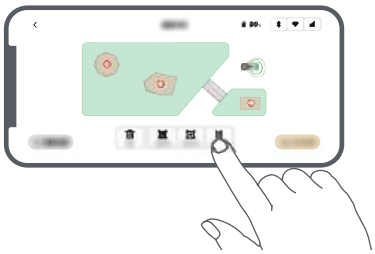


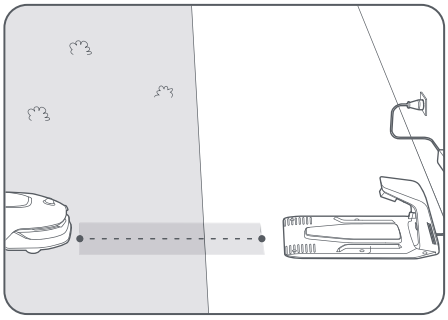
• Для з'єднання двох ізольованих робочих зон
• Для ізольованих зон створіть шляхи для їхнього з'єднання, інакше вони будуть недоступні для робота. Натисніть «Шлях», щоб створити шлях.
• Важливо: переконайтеся, що початок та кінець шляху знаходяться у робочій області.





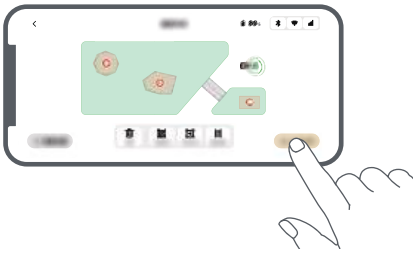
• Для з'єднання робочої області та зарядної станції
Якщо зарядна станція не знаходиться в робочій області, необхідно створити шлях для її з'єднання з робочою областю. Натисніть «Шлях», щоб створити шлях, який дозволить роботу повернутися на зарядну станцію.
Важливо: переконайтеся, що один кінець знаходиться всередині робочої області, а інший – перед зарядною станцією. Рекомендується вирівняти шлях із зарядною станцією.
Важливо: при створенні шляхів для з'єднання робочої області та зарядної станції не встановлюйте робота на зарядну станцію віддалено. В іншому випадку, LiDAR може бути заблокований, що може призвести до збою картування.





5.5 Завершити картку

Натисніть «Завершити карту», коли робочі області, шляхи та заборонені зони будуть завершені.



5.6 Додати другу карту

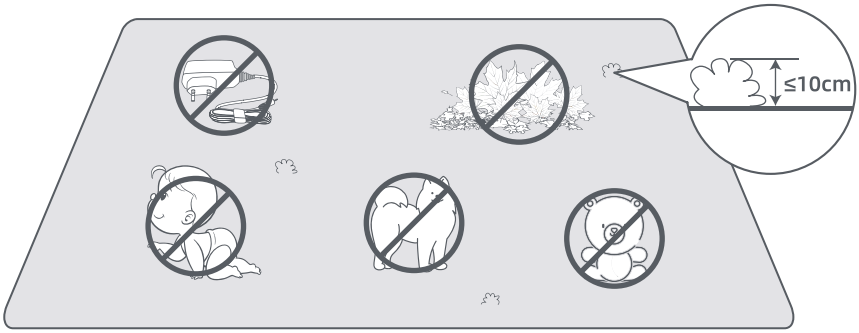
Якщо між вашим переднім та заднім садом немає шляху, ви можете створити другу карту. Після завершення першої карти натисніть «Додати картку», щоб продовжити створення другої. Крім того, можна перейти до > Редагування карти та натиснути «Додати картку» після завершення картування. Після завершення другої карти можна переключатися між картами за допомогою > Редагування карти.
Примітка: після перемикання картки будуть застосовані розклади та налаштування косіння поточної картки.
Примітка: Ви можете придбати додаткову зарядну станцію для встановлення на другій карті для більшої зручності. З окремою зарядною станцією, встановленою на другій карті, вам потрібно буде лише вручну переміщувати робота між двома картами.

6. Експлуатація

6.1 Початок косіння вперше

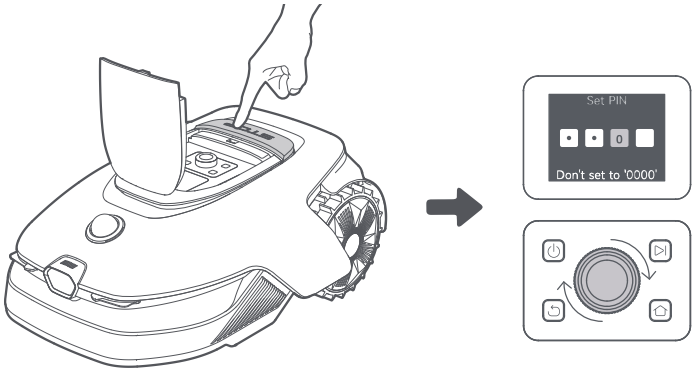
Поради перед косінням:

• Використовуйте газонокосарку, що штовхає, щоб косити траву на висоту не більше 10 см.
• Заберіть з газону перешкоди, включаючи сміття, купи листя, іграшки, дроти та каміння. Переконайтеся, що на газоні немає дітей або свійських тварин, коли робот стриже газон.
• Засипте ями на газоні.
• Заздалегідь встановіть параметри стрижки у додатку (наприклад, ефективність стрижки, висоту та напрям стрижки).



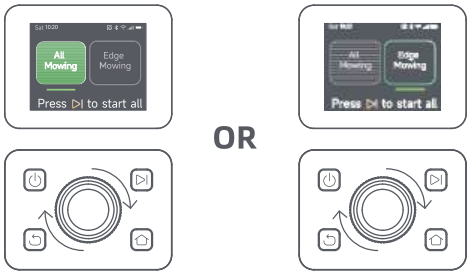
a) Запуск через панель керування

1. Натисніть кнопку «Стоп», щоб відкрити кришку, та введіть PIN-код.



2. Виберіть «Режими» на дисплеї та натисніть ручку.

3. Поверніть ручку, щоб вибрати режим косіння.



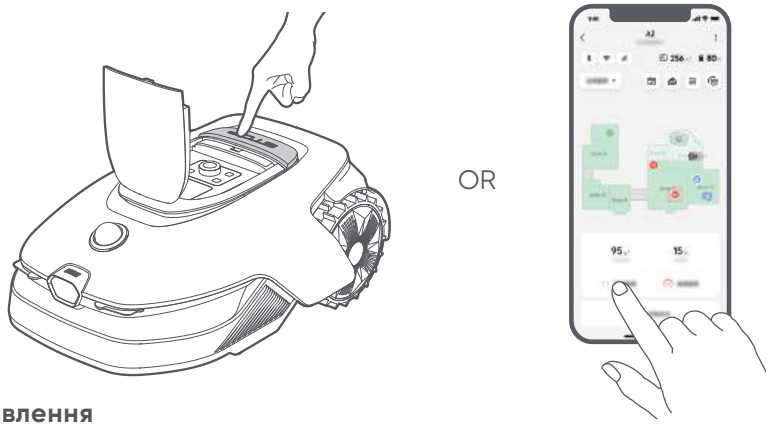
Натисніть кнопку ▷| а потім закрийте верхню кришку через 5 секунд. Робот залишить зарядну станцію і почне косіння по всій площі. Ви також можете натиснути «Старт» у додатку, щоб почати косіння.

b) Запуск через додаток

1. Відкрийте додаток.
2. Виберіть режим косіння та натисніть «Старт», щоб розпочати косіння.

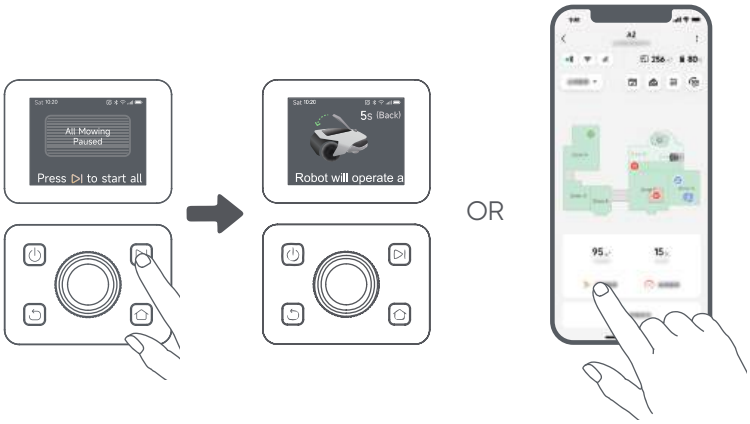
6.2 Пауза

Щоб призупинити поточне завдання косіння, можна натиснути кнопку «Стоп» на роботі або натиснути «Пауза» в додатку.
Примітка: Робот не може бути запущений безпосередньо через додаток після натискання кнопки «Стоп». Щоб відновити роботу, введіть свій PIN-код на панелі керування.



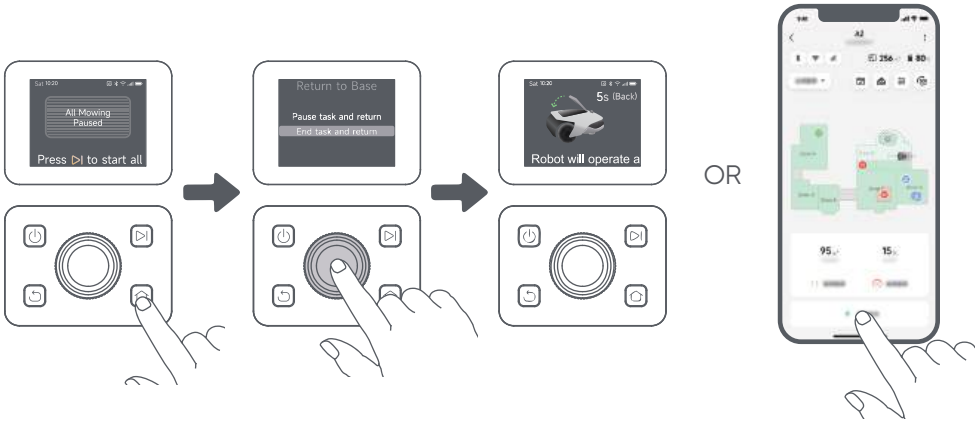
6.3 Відновлення

Щоб відновити завдання, коли робот призупинено, натисніть кнопку, ▷| а потім закрийте верхню кришку через 5 секунд. Робот відновить попереднє завдання з косіння. Крім того, ви можете натиснути «Продовжити» у додатку, щоб відновити завдання косіння.



6.4 Повернення на зарядну станцію

Щоб відправити робота назад на зарядну станцію, натисніть на ⌂ панелі керування. Підтвердіть, щоб зупинити або скасувати поточне завдання, а потім закрийте верхню кришку протягом 5 секунд. Робот автоматично повернеться на зарядну станцію для підзарядки. Крім того, ви можете вибрати «Почати повернення на станцію» у додатку, щоб відправити робота назад.



7. Додаток Dreamehome

Де ви можете дізнатися більше

Dreamehome – це більше, ніж просто пульт дистанційного керування. За допомогою додатку ви можете робити безліч речей: віддалено виконувати різні налаштування, використовувати різні режими косіння, вільно редагувати картку та коригувати графіки косіння.

7.1 Режими косіння

Робот пропонує різні режими косіння. Ви можете переключатися між режимами через додаток, включаючи косіння по всій площі, косіння по зоні, косіння по краях, точкове косіння та ручний режим.

7.2 Форми косіння

Налаштуйте свій газон, додавши форми через > Редагування карти > Форми у додатку. Певні форми будуть виключені з косіння у всіх режимах косіння. Ви можете змінити їх положення, розмір або видалити їх у Формах.

7.3 Дискові леза EdgeMaster™

Дискові леза EdgeMaster™ розроблені так, щоб рухатися у бік, коли він досягає країв газону, забезпечуючи чистішу стрижку. Щоб увімкнути цю функцію, перейдіть до > Установки косіння по краю > EdgeMaster™ у додаток.

7.4 Розклад

Після завершення першої карти робот автоматично створює два щотижневі графіки косіння відповідно до розміру газону: «Графік Spr/Sum» та «Графік Aut/Win». Ви можете натиснути у додатку, щоб виконати докладні налаштування розкладу. З функцією розкладу ви можете повністю довірити щоденну роботу з косіння. Вам потрібно лише регулярно обслуговувати робота.

Примітка: якщо ви турбуєтеся, що робот може турбувати вас або ваших сусідів, коли він працює автономно в певний час, ви можете перейти в «Параметри» > «Не турбувати» та встановити час «Не турбувати» у додатку.

.

7.5 Блокування від дітей

Якщо ви турбуєтеся, що діти можуть керувати роботом, перейдіть до «Параметри» та увімкніть функцію «Блокування від дітей» у додатку. Якщо цю функцію ввімкнено, робот буде заблоковано, якщо протягом 5 хвилин не буде виконано жодних дій при відкритій кришці.

7.6 Захист від дощу

Якщо ви турбуєтеся, що несприятливі погодні умови можуть вплинути на роботу з косіння, ви можете увімкнути функцію «Захист від дощу» в налаштуваннях на панелі керування або в додатку. Коли цю функцію увімкнено, робот автоматично припиняє косіння і повертається на зарядну станцію, коли йде дощ. Ви можете встановити час захисту від дощу у програмі.

Примітка: косіння мокрої трави може пошкодити ваш газон. Рекомендується продовжити час захисту, щоб трава висохла перед повторною стрижкою. Час за усталеним налаштуванням становить 3 години, і ви можете збільшити його в додатку.

7.7 Захист від замерзання

Якщо температура опуститься нижче 6°C, стрижка може назавжди пошкодити газон. Акумулятор не заряджається як запобіжний засіб. Щоб запобігти цьому, ви можете увімкнути функцію захисту від замерзання в налаштуваннях, або через панель керування, або через додаток. Це автоматично призупинить стрижку та відправить робота назад на зарядну станцію, коли температура опуститься нижче 6°C. Робот відновить стрижку, як тільки температура підніметься вище за 11°C.

7.8 Функції безпеки

Робот оснащений кількома функціями захисту від крадіжки, що працюють на основі вбудованого GPS у модулі Link для додаткової безпеки. Крім того, передня камера може визначати присутність людини, що робить робота ефективним вартовим саду.

7.8.1 Сигналізація підйому

Якщо ця функція увімкнена, сигналізація спрацює негайно при підйомі робота, і робот буде заблоковано. Щоб відновити роботу, спочатку введіть PIN-код на роботі.

7.8.2 Сигналізація поза картою

Якщо цю функцію увімкнено, робот буде заблоковано, а сигналізація негайно спрацює, якщо він знаходиться поза картою.

7.8.3 Розташування в реальному часі

Якщо цю функцію ввімкнено, ви можете переглядати поточне розташування робота на Картах Google.

7.8.4 Повідомлення про виявлення присутності людини

Якщо ця функція увімкнена, робот повідомить вас про виявлення присутності людини.

7.8.5 Відео у реальному часі

Натисніть щоб переглянути відео з передньої камери робота, що дозволить вам стежити за своїм садом в будь-який час і в будь-якому місці.

7.8.6 Патрулювання

Поки робот знаходиться в режимі очікування, ви можете відправити його на патрулювання певних меж або місць у вашому саду через додаток. Щоб отримати доступ до цієї функції, перейдіть до > Патрулювання.

7.9 Користувальницький період заряджання

Щоб настроїти період заряджання робота на певний час, можна ввімкнути функцію Користувальницький період зарядки в розділі Установки > Заряджання в додатку. При активації робот заряджатиметься до 20% за низького рівня заряду батареї, за умови відсутності завдань з косіння. Він повністю зарядиться лише протягом призначеного періоду заряджання. Ви також можете налаштувати рівень заряду батареї для автоматичного підзаряджання та рівень заряду батареї для відновлення завдань, щоб встановити рівні заряду батареї, при яких робот автоматично повернеться на зарядну станцію або відновить незавершені завдання з косіння.

Примітка: команда розробників Dreame буде постійно проводити оновлення та обслуговування прошивки та програми бездротового зв'язку (OTA). Будь ласка, перевіряйте повідомлення про оновлення або увімкніть функцію автоматичного оновлення, щоб підтримувати прошивку та програму в актуальному стані та користуватися додатковими функціями.

8. Технічне обслуговування

Для кращої продуктивності та терміну служби робота регулярно чистіть його та замінюйте зношені деталі відповідно до наведеної нижче частоти:

Деталь	Частота заміни деталей
Леза	Кожні 6-8 тижнів або частіше
Чистяча щітка	Кожні 12 місяців або частіше

Примітка: Ви можете перевірити час роботи лез і щітки, що залишився, перейшовши в Налаштування > Витратні матеріали та обслуговування в додатку. Після заміни витратних матеріалів відповідно до запиту перейдіть на сторінку відомостей про витратний матеріал і натисніть «Я замінив це», щоб скинути таймер.

Примітка: Якщо у вашому саду позначені області для планового очищення та обслуговування робота, ви можете встановити точки обслуговування на карті, перейшовши до «Налаштування» > «Напрямок до точки обслуговування» > «Змінити точку». Після встановлення точок обслуговування ви можете просто натиснути «Перейти» та направити робота у зазначені місця для зручності обслуговування.

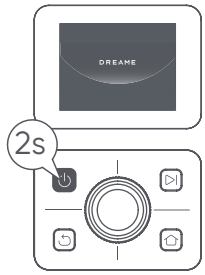
8.1 Чищення

Регулярно чистіть робота, щоб запобігти скупченню обрізків трави та бруду та засмічення різального диска та приводних коліс, що може вплинути на його косіння, стикування та продуктивність руху. Ми рекомендуємо використовувати набір для чищення, який можна придбати у місцевих магазинах чи в Інтернеті.

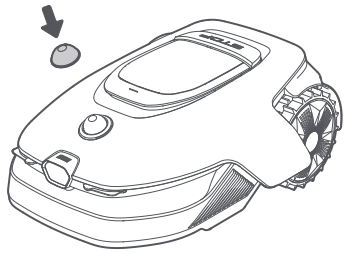
⚠ Попередження: перед чищенням вимкніть робота та від'єднайте зарядну станцію.
Увага: переконайтеся, що на LiDAR встановлений захисний чохол, перш ніж перевертати робота, щоб уникнути пошкодження LiDAR.

• Корпус, шасі та ріжучий диск:

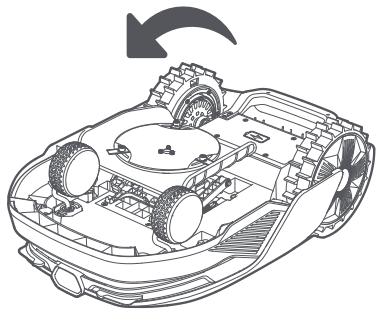
1. Вимкніть робота.



2. Накрийте LiDAR захисним чохлом.



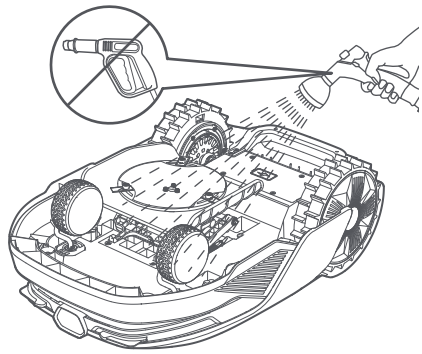
3. Переверніть робота вгору дном.



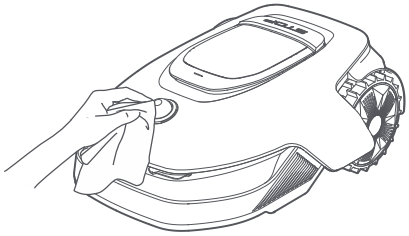
4. Очистіть корпус, лезо та шасі за допомогою шлангу.

⚠ Попередження: не торкайтеся лез при чищенні шасі. Будь ласка, одягайте рукавички під час чищення.

Попередження: не використовуйте мийку високого тиску для чищення. Не використовуйте миючі засоби для чищення.

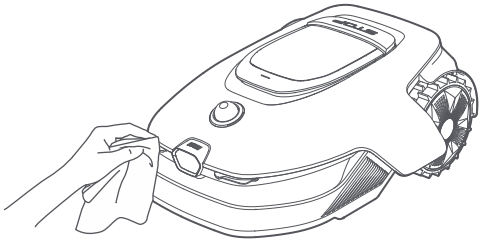


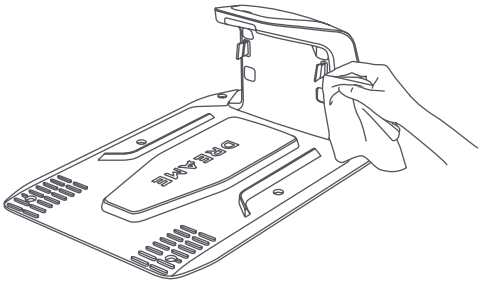
5. Використовуйте безворсову тканину, щоб очистити датчик LiDAR.



• **Зарядні контакти та передня камера:**

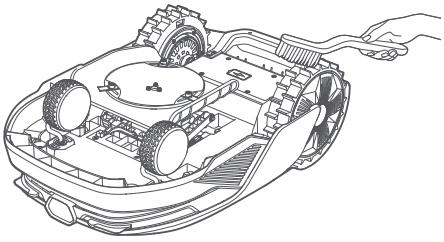
Використовуйте чисту тканину, щоб протерти зарядні контакти на роботі та зарядній станції, а також очистіть передню камеру. Тримайте зарядні контакти та передню камеру сухими після чищення.





• Провідні колеса:

Використовуйте щітку, щоб видалити бруд із коліс, щоб забезпечити гарне зчеплення.



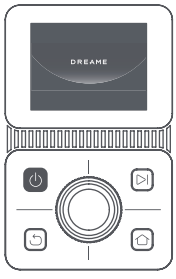
8.2 Заміна компонентів

• Заміна лез

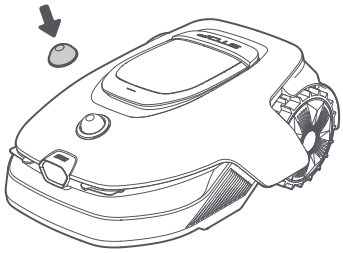
• Щоб леза залишалися гострими, регулярно змінюйте їх. Рекомендується змінювати леза кожні 6-8 тижнів або частіше. Будь ласка, використовуйте лише оригінальні леза Dreame.

⚠ Попередження: вимкніть робота. Одягніть захисні рукавички перед заміною лез.
Примітка: будь ласка, замінюйте всі три леза одночасно, щоб забезпечити збалансовану систему різання.

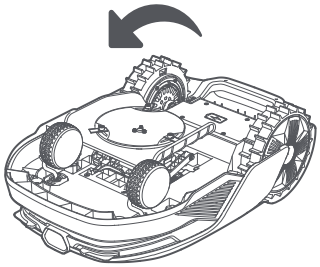
1. Вимкніть робота.



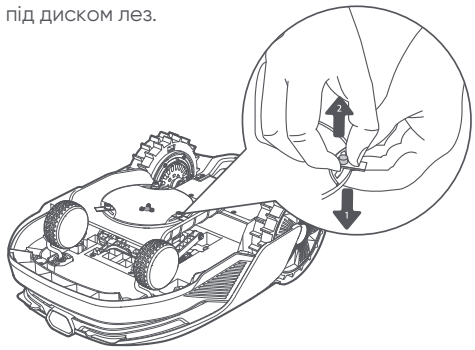
2. Накрийте LiDAR захисним чохлом.



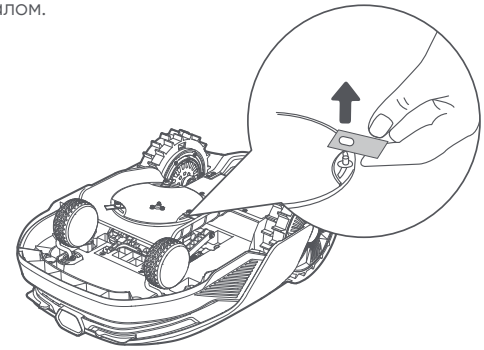
3. Покладіть робота на м'яку поверхню і переверніть його догори дном.



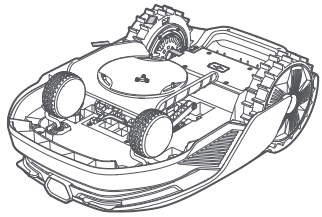
4. Зніміть утримувач, натиснувши кнопку під диском лез.



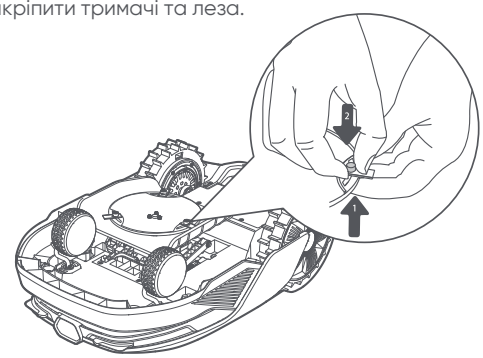
5. Зніміть лезо, поєднавши отвір леза з валом.



6. Зніміть 3 леза та тримачі.



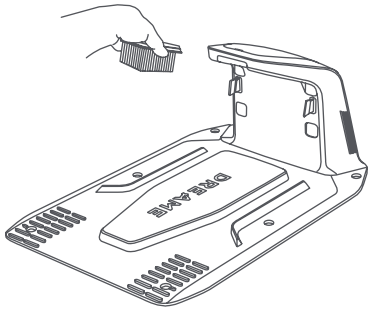
7. Натисніть кнопку під диском лез і поєднайте отвір тримача з валом, щоб закріпити тримачі та леза.



8. Переконайтеся, що леза можуть вільно обертатися.

• Заміна щітки, що чистить

• Коли щітка для датчика LiDAR зношується, її щетина може зношуватися або псуватися, що впливає на ефективність очищення. Будь ласка, регулярно змінюйте щітку, що чистить, щоб підтримувати хороший результат очищення. Рекомендується міняти щітку, що чистить, кожні 12 місяців або частіше.



9. Акумулятор

При тривалому зберіганні заряджайте робота кожні 6 місяців, щоб захистити акумулятор. Пошкодження акумулятора, спричинене надмірною розрядкою, не покривається обмеженою гарантією. Не заряджайте акумулятор при температурі навколишнього середовища вище 45°C або нижче 6°C. Температура тривалого зберігання акумулятора повинна бути від -10 до 35°C. Щоб зменшити збитки, температура зберігання акумулятора становить від 0 до 25°C.

Примітка: термін служби акумулятора робота залежить від частоти використання та годинника роботи. Якщо акумулятор пошкоджений або не може бути заряджений, не утилізуйте застарілий або несправний акумулятор. Дотримуйтесь місцевих правил переробки.

Режим малопотужної зарядки:

При активації режиму малопотужної зарядки функції, не пов'язані із заряджанням, будуть відключені (дисплей і мережу будуть вимкнені).

• Щоб увімкнути режим малопотужної зарядки, натисніть та утримуйте кнопки та одночасно , а потім швидко натисніть кнопку 5 разів одночасно. Ви почуєте голосову підказку: Увімкнено режим малої потужності заряджання.

• Щоб вимкнути режим заряджання малої потужності, перезапустіть робота або швидко натисніть кнопку 5 разів.

10. Зимове зберігання

Робот

1. Перед вимкненням робота повністю зарядіть акумулятор.
2. Ретельно очистіть робота перед тим, як забрати його на зберігання взимку.
3. Одягніть захисний чохол LiDAR.
4. Тримайте робота в сухому місці при температурі вище 0°C.

• Зарядна станція

Відключіть зарядну станцію і зберігайте її в сухому та прохолодному місці, далеко від прямих сонячних променів.

Примітка: після зимового зберігання, будь ласка, перевстановіть зарядну станцію і помістіть у неї робота для заряджання. Якщо ви перевстановите зарядну станцію в іншому місці, робот автоматично оновить розташування станції, як тільки зарядиться і залишить станцію. Якщо ви зіткнетеся з помилками позиціонування через серйозні зміни у вашому саду, рекомендується перепризначити область.

11. Транспортування

Під час транспортування на великі відстані переконайтеся, що робот вимкнено. Рекомендується використовувати оригінальну упаковку. Будь ласка, надягніть захисний чохол LiDAR.

⚠ Попередження: Будь ласка, вимкніть робота перед транспортуванням.

⚠ Попередження: Піднімайте робота за задню ручку, тримаючи різальний диск подалі від себе.

12. Усунення несправностей

Несправність	Причина	Рішення
Робот не підключений до додатку	1. Робот знаходиться поза зоною дії сигналу Wi-Fi або Bluetooth. 2. Робот вимкнений або перезавантажується.	1. Перевірте, чи завершив процес включення робота. 2. Перевірте правильність роботи маршрутизатора. 3. Підійдіть ближче до робота, щоб встановити з'єднання Bluetooth.
Робот піднятий	Колесо не стоїть на землі	1. Покладіть робота назад на рівну поверхню. 2. Введіть PIN на роботі і підтвердіть. 3. Робот не може перетинати предмети висотою понад 4 см. Будь ласка, вирівняйте землю там, де він працює.
Робот нахилений	Робот нахилений більш ніж 37°	1. Покладіть робота назад на рівну поверхню. 2. Введіть PIN-код робота для підтвердження. 3. Робот не може долати схили крутістю понад 50% (27°).
Робот застряг	Робот застряг і не може вибратися	1. Приберіть перешкоди та повторіть спробу. 2. Вручну перемістіть робота на рівне та відкрите місце всередині карти та спробуйте запустити завдання знову. Якщо ви продовжуєте стикатися з цією проблемою, повторіть спробу після того, як робот опиниться на зарядній станції. 3. Перевірте, чи немає ям у землі. Заповніть їх перед косінням, щоб запобігти застряванню робота. 4. Переконайтеся, що трава вище 10 см. Ви можете відрегулювати висоту обходу перешкод або заздалегідь підстригти газон за допомогою газонокосарки, щоб запобігти застряванню робота. 5. Якщо робот часто застрягає у цьому місці, ви можете встановити його як заборонену зону.
Помилка лівого/ правого заднього колеса	Колесо не обертається чи несправний двигун колеса	1. Очистіть задні колеса та повторіть спробу. 2. Якщо ви продовжуєте стикатися з цією помилкою, спробуйте перезапустити робота. 3. Якщо проблему не вирішено, зверніться до сервісної служби.
Диск не обертається	Диск не може нормально обертатися або ріжучий двигун несправний	1. Очистіть диск та повторіть спробу. 2. Переконайтеся, що трава вище 10 см. Ви можете використовувати газонокосарку-штовхач, щоб заздалегідь підстригти газон, щоб запобігти блокуванню диска високою травою. 3. Перевірте, чи немає води під диском. Якщо така є, перемістіть робота у сухе місце та повторіть спробу. 4. Якщо ви продовжуєте стикатися з цією помилкою, спробуйте перезапустити робота. 5. Якщо проблему не вирішено, зверніться до сервісної служби.
Диск не рухається вгору	Диск не рухається вгору чи вниз	1. Очистіть диск та повторіть спробу. 2. Якщо ця помилка продовжує виникати, спробуйте перезапустити робота. 3. Якщо проблему не вирішено, зверніться до служби післяпродажного обслуговування.

Несправність	Причина	Рішення
Диск із лезами не рухається убік	Диск із лезами не рухається убік	1. Очистіть ріжучу систему та видаліть сміття чи сторонні предмети. 2. Якщо ви продовжуєте стикатися з цією помилкою, ви можете спочатку вимкнути функцію EdgeMaster™. 3. Якщо проблему не вирішено, зверніться до служби післяпродажного обслуговування.
Помилка бампера	Постійно спрацьовує датчик переднього бампера	1. Перевірте, чи не застряг робот. 2. Акуратно постукайте бампером і переконайтеся, що він відсунувся назад. 3. Якщо ви продовжуєте стикатися з цією помилкою, спробуйте зупинити робота. 4. Якщо проблему не вирішено, зверніться до сервісної служби.
Помилка заряджання	Робот підключається до зарядної станції, але виникають проблеми із зарядним струмом або напругою.	1. Перевірте, чи зарядна станція правильно підключена до джерела живлення. 2. Перевірте, чи чисті зарядні контакти на роботі та зарядній станції. 3. Після завершення перевірки спробуйте ще раз підключити робота до зарядної станції. 4. Якщо проблему не вирішено, зверніться до сервісної служби.
Надто висока температура батареї	Температура батареї ≥ 60 C.	1. Використовуйте робота, якщо температура навколишнього середовища нижча за 40°C. Ви можете зачекати, поки температура батареї не знизиться автоматично. 2. Ви можете вимкнути робота та перезапустити його пізніше. 3. Якщо проблему не вирішено, зверніться до сервісної служби.
Висока температура акумулятора	Температура акумулятора ≥ 45℃	1. Заряджання може не працювати, якщо температура акумулятора вище 45℃. 2. Використовуйте робота при температурі навколишнього середовища нижче 40℃.
Низька температура акумулятора	Температура акумулятора ≤ 6℃	1. Заряджання може не працювати, якщо температура акумулятора нижче 6℃. 2. Використовуйте робота при температурі навколишнього середовища вище 6℃.
LiDAR заблоковано	LiDAR заблоковано (наприклад, не знято захисну кришку LiDAR)	1. Зніміть кришку LiDAR і повторіть спробу. 2. Якщо LiDAR у верхній частині робота сильно забруднений, очистіть його безворсовою тканиною та повторіть спробу.
LiDAR несправний	LiDAR дуже забруднений або виникла помилка датчика	1. Перевірте, чи не забруднений LiDAR. При необхідності очистіть його та спробуйте ще раз. 2. Якщо ви продовжуєте стикатися з цією помилкою, спробуйте перезапустити робота. 3. Якщо проблему не вирішено, зверніться до сервісної служби.
LiDAR брудний	LiDAR брудний	Протріть датчик LiDAR на верхній частині робота чистою тканиною. Після чищення тримайте LiDAR сухим

Несправність	Причина	Рішення
Температура LiDAR є високою	Температура LiDAR ≥ 80℃	1. Робот автоматично спробує повернутися на зарядну станцію для охолодження. 2. Переконайтеся, що робот працює при температурі навколишнього середовища нижче 40℃ . 3. Помістіть робота в затінене, прохолодне та добре провітрюване місце. Сигналізація припиниться, коли температура опуститься до нормального діапазону. 4. Робот автоматично відновить роботу після припинення сигналізації. 5. Якщо проблему не вирішено, зверніться до служби післяпродажного обслуговування.
Температура LiDAR надто висока	Температура LiDAR ≥ 90℃	1. LiDAR вимкнено через високу температуру. 2. Переконайтеся, що робота працює при температурі навколишнього середовища нижче 40℃ . 3. Помістіть робота в затінене, прохолодне та добре провітрюване місце. Сигналізація припиниться, коли температура опуститься до нормального діапазону. 4. Якщо проблему не вирішено, зверніться до служби післяпродажного обслуговування.
Робот загубився	Позиціювання втрачено	1. Перевірте, чи не забруднений LiDAR у верхній частині робота. Бруд впливає на позиціонування. 2. Вручну перемістіть робота на відкрите місце всередині картки і спробуйте ще раз запустити завдання. 3. Якщо позиціонування не відновилося, поверніть робота на зарядну станцію через додаток, а потім запустіть завдання знову.
Помилка датчика	Помилка датчика	1. Перезапустіть робот і спробуйте ще раз. 2. Якщо проблему не вирішено, зверніться до сервісної служби.
Робот знаходиться у забороненій зоні	Робот знаходиться у забороненій зоні	1. Вручну виведіть робота із забороненої зони та повторіть спробу. 2. Віддалено керуйте роботом через додаток, щоб вивести його із забороненої зони, а потім повторіть спробу.
Робот знаходиться за межами картки	Робот знаходиться за межами картки	1. Вручну перемістіть робота по карті та повторіть спробу. 2. Віддалено керуйте роботом на карті через додаток та повторіть спробу.
Активовано аварійну зупинку	Натиснуто кнопку «Стоп» на роботі	Введіть PIN на роботі, щоб вимкнути аварійну зупинку
Низький заряд батареї. Робот скоро вимкнеться	Рівень заряду акумулятора становить 10%	Закріпіть робота на зарядній станції для заряджання
Робот знаходиться далеко від карти. Ризик крадіжки.	Робот знаходиться поза карти	1. Введіть PIN-код для перевірки. 2. Ви можете вимкнути сигналізацію поза картою в налаштуваннях у додатку.

Несправність	Причина	Рішення
Робот не повернувся до зарядної станції	Робот не може знайти зарядну станцію при поверненні на зарядну станцію.	1. Перевірте, чи немає перешкод, які блокують робота. Усуньте перешкоди та повторіть спробу. 2. Поверніть робота назад до зарядної станції через додаток.
Не вдалося підключитись до зарядної станції	Робот знаходить зарядну станцію, але не може пристикуватися	1. Перевірте, чи не забруднено і чи не заблоковано світловідбиваючі плівки на зарядній станції. 2. Перевірте, чи перед зарядною станцією немає перешкод. 3. Перевірте, чи не рухалася зарядна станція з звичайного місця. 4. Перевірте, чи не покрита основа товстим шаром бруду. 5. Перевірте станцію на схилі. 6. Перевірте, чи є на станції живлення. 7. Допоможіть пристосуватися до зарядної станції за допомогою пульта дистанційного керування або вручну.
Позиціювання не вдалося	Позиціонування не вдається, коли робот намагається розпочати завдання	1. Лідар може бути заблокований. Вручну перемістіть робота на рівне та відкрите місце всередині картки та спробуйте запустити завдання знову. 2. Якщо ви продовжуєте стикатися з цією помилкою, повторіть спробу після того, як робот опиниться на зарядній станції.
Недостатньо місця для повороту перед станцією	Недостатньо місця для повороту перед станцією	1. Якщо станція розташована на краю карти або всередині неї, переконайтеся, що між передньою областю базової пластини станції та кордоном картки є не менше 1 м вільного простору. 2. Перемістіть станцію або змініть карту в редагуванні картки.
Шлях перекритий	Шлях перекритий	1. Перевірте, чи на шляху заборонена зона. 2. Перевірте, чи немає перешкод, які блокують робота. 3. Якщо робот все ще не може пройти, видаліть шлях у редагуванні карти та встановіть новий.
Передня камера забруднена	Передня камера забруднена	Протріть передню камеру чистою тканиною
Виникла проблема із передньою камерою	Виникла проблема із передньою камерою	1. Протріть передню камеру чистою тканиною. 2. Спробуйте перезапустити робота. 3. Якщо проблему не вирішено, зверніться до служби післяпродажного обслуговування.
Передняя камера заблокована	Передняя камера заблокована	Протріть передню камеру чистою тканиною
Помилка виявлення меж відбувається під час автоматичного картування.	Помилка виявлення меж відбувається під час автоматичного картування.	1. Переконайтеся, що умови освітлення підходять, не надто яскраві та не надто тьмяні. 2. Переконайтеся, що погода ясна, уникайте туману або дощу. 3. Переконайтеся, що передня камера є чистою і не має перешкод. 4. Переконайтеся, що поверхня землі є рівною, оскільки нерівності можуть вплинути на виявлення. 5. Якщо виявлення кордонів не працює, перейдіть до режиму дистанційного керування для картування

13. Технические характеристики

Основна інформація	Найменування товару	Dreame Roboticmower A2
	Бренд	Dreame
	Модель	MXXA8210
	Розміри	666 × 444 × 273 мм
	Вага (включаючи акумулятор)	16.4 кг
Косіння	Рекомендована площа	3000 м² (0,5 акра)
	Швидкість косіння	Стандартна: 1000 м²/день Висока: 2000 м²/день
	Висота покосу	30-70 мм
	Ширина покосу	22 см
	Час зарядки [2]	65 хв
Звукова потужність	Рівень шуму LWA	54 дБ(A)
	Похибки звукової потужності KWA	3 дБ(A)
	Рівень звукового тиску LpA	46 дБ(A)
	Похибки звукового тиску KPA	3 дБ(A)
Робочий стан	Робоча температура	0~50°C Рекомендується: 10~35°C
	Температура тривалого зберігання	-10~35°C Рекомендується: 0~25°C
	IP-класифікація	Косарка: IPX6 Зарядна станція: IPX4 Джерело живлення: IP67
	Максимальний схил зони скошування	50% (27°)
Возможности подключения	Діапазон частот Bluetooth	2400,0-2483,5 МГц
	Макс. потужність радіочастотного сигналу	802.11b: 16±2 дБм (@11 Мбіт/с) 802.11g: 14±2 дБм(@54 Мбіт/с) 802.11n: 13±2 дБм(@HT20,HT40) Bluetooth: 7,49 дБм
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 ГГц (2400-2483,5 М)
	Служба зв'язку[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS	GPS/ГЛОНАСС/БДС/Галілео/QZSS

Привідний двигун	Швидкість руху під дистанційним керуванням	0,45 м/с–0,8 м/с
	Швидкість руху під час косіння	Стандартна: 0,35 м/с Висока: 0,6 м/с
	Тип двигуна	Двигун-ступиця
Двигун диска	Швидкість	2200 об/хв
Батарея (косарка)	Модель акумулятора	MBPA14
	Тип батареї	Літій-іонний акумулятор
	Номінальна ємність	5000 мАг
	Номінальна напруга	18 В постійного струму
Джерело живлення	Модель зарядного пристрою	MPAA10
	Вхідна напруга	100~240 В
	Вихідна напруга	20 В постійного струму
	Вихідний струм	3 А
Зарядна станція	Модель зарядної станції	MCA10
	Вхідна напруга	20 В постійного струму
	Вихідна напруга	20 В постійного струму
	Вхідний струм	3 А
	Вихідний струм	3 А
Аксесуари	Запасні леза та тримачі	81
	Модель леза	MBKA10/MQBA10

Стандарти	Смуга	лінія зв'язку (МГц)	лінія зв'язку (МГц)	Макс. вихідна потужність радіочастот	GNSS	Діапазон частот
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] 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.

1. Инструкции по технике безопасности

1.1 Общие указания по безопасности

• Перед использованием устройства внимательно прочитайте руководство пользователя.
• Используйте с устройством только оборудование, рекомендованное Dreame. Любое другое использование неправильное.
• Не позволяйте детям находиться поблизости или играть с работающим устройством.
• Не используйте его в местах, где люди не подозревают о его работе.
• При ручном управлении устройством с помощью приложения Dreamehome не запускайте его. Всегда ходите, следите за своими шагами на склонах и всегда сохраняйте равновесие.
• Не используйте устройство, если в рабочей зоне находятся люди, особенно дети или животные.
• При эксплуатации устройства в общественных местах разместите вокруг рабочей зоны предупреждающие знаки со следующим текстом: «Внимание! Автоматическая газонокосилка! Держитесь подальше от устройства! Присматривайте за детьми!»
• При работе с устройством надевайте прочную обувь и длинные брюки.
• Во избежание повреждения устройства и несчастных случаев с участием транспортных средств и людей не располагайте рабочие зоны или пути транспортировки поперек дорог общего пользования.
• Не прикасайтесь к движущимся опасным частям, таким как ножевой диск, до его полной остановки.
• Обратитесь за медицинской помощью в случае травмы или несчастного случая.
• Выключите устройство перед устранением засоров, выполнением технического обслуживания или проверкой. Если устройство вибрирует ненормально, проверьте его на предмет повреждений перед перезапуском. Не используйте его, если какие-либо детали неисправны.
• Не устанавливайте основной кабель в местах, где устройство может его повредить. Следуйте инструкциям по установке кабеля.
• Для зарядки устройства используйте только зарядную станцию, входящую в комплект поставки. Неправильное использование может привести к поражению электрическим током, перегреву или утечке коррозийной жидкости из аккумулятора. В случае утечки электролита промойте водой/нейтрализующим средством и обратитесь за медицинской помощью, если едкая жидкость попадет в глаза.
• При подключении основного кабеля к розетке используйте устройство защитного отключения (УЗО) с максимальным током срабатывания 30 мА.
• Используйте только оригинальные батареи, рекомендованные Dreame. Безопасность устройства не может быть гарантирована при использовании неоригинальных аккумуляторов. Не используйте неперезаряжаемые батареи.
• Держите удлинители подальше от движущихся опасных частей, чтобы избежать повреждения шнуров, которое может привести к контакту с частями, находящимися под напряжением.
• Иллюстрации, используемые в этом документе, предназначены только для справки. Пожалуйста, обратите внимание на фактический продукт.
• Никогда не позволяйте детям, людям с ограниченными физическими, сенсорными или умственными способностями, а также лицам с недостатком опыта и знаний или людям, не знакомым с этими инструкциями, использовать устройство; местные правила могут ограничивать возраст пользователя.
• Не подключайте и не прикасайтесь к поврежденному кабелю, пока он не будет отключен от розетки. Если кабель повредился во время работы, выньте вилку из розетки. Изношенный или поврежденный кабель увеличивает риск поражения электрическим током и должен быть заменен обслуживающим персоналом.
• Не нажимайте на устройство с силой или быстро, так как это может его повредить.
• Для соблюдения требований по воздействию радиочастот следует соблюдать расстояние в 35 см между устройством и человеком.
• Для подзарядки аккумулятора используйте только съемный блок питания, входящий в комплект поставки данного прибора.

1.2 Инструкции по безопасности при установке

• Не устанавливайте зарядную станцию в местах, где люди могут споткнуться о нее.
• Не устанавливайте зарядную станцию в местах, где существует опасность стоячей воды.
• Не устанавливайте зарядную станцию, включая любые аксессуары, на расстоянии менее 60 см от любого горючего материала. Неисправность или перегрев зарядной станции и блока питания может стать причиной пожара.

1.3 Инструкции по технике безопасности при эксплуатации

• Держите руки и ноги подальше от вращающихся лезвий. Не кладите руки или ноги рядом или под включенное устройство.
• Не поднимайте и не перемещайте включенное устройство.
• Используйте режим парковки или выключите устройство, если в рабочей зоне находятся люди, особенно дети или животные.
• Убедитесь, что на газоне нет таких предметов, как камни, ветки, инструменты или игрушки. В противном случае лезвия могут быть повреждены при контакте с каким-либо предметом.
• Не кладите предметы на устройство или зарядную станцию.
• Не используйте устройство, если кнопка СТОП не работает.
• Избегайте столкновений устройства с людьми или животными. Если на пути устройства появляется человек или животное, немедленно остановите его.
• Всегда переводите устройство в положение ВЫКЛ, когда оно не работает.
• Не используйте устройство одновременно с выдвижным разбрызгивателем. Используйте функцию «Расписание», чтобы гарантировать, что устройство и выдвижной разбрызгиватель не будут работать одновременно.
• Избегайте размещения соединительного канала там, где установлены выдвижные разбрызгиватели.
• Не эксплуатируйте устройство при наличии стоячей воды в рабочей зоне, например, во время сильного дождя или скопления воды.

1.4 Инструкции по технике безопасности при обслуживании

• При выполнении технического обслуживания поставьте устройство в положение ВЫКЛ.
• После чистки убедитесь, что устройство лежит на земле в нормальном положении, а не перевернуто.
• Не переворачивайте устройство для очистки корпуса. Если вы перевернули его в целях очистки, обязательно потом верните его в правильное положение. Эта мера предосторожности необходима для предотвращения попадания воды в двигатель и потенциального нарушения нормальной работы.
• Отсоедините вилку от зарядной станции или снимите отключающее устройство перед чисткой или техническим обслуживанием зарядной станции.
• Не используйте мойку высокого давления или растворители для очистки устройства.

1.5 Безопасность аккумулятора

Литий-ионные аккумуляторы могут взорваться или стать причиной пожара в случае их разборки, короткого замыкания, воздействия воды, огня или высоких температур. Обращайтесь с ними осторожно, не разбирайте и не открывайте батарею и избегайте любых форм электрического/механического злоупотребления. Храните их вдали от прямых солнечных лучей.

1. Используйте только зарядное устройство и источник питания, предоставленные производителем. Использование неподходящего зарядного устройства и источника питания может привести к поражению электрическим током и/или перегреву.
2. НЕ ПЫТАЙТЕСЬ РЕМОНТИРОВАТЬ ИЛИ МОДИФИЦИРОВАТЬ АККУМУЛЯТОР! Попытки ремонта могут привести к серьезным травмам в результате взрыва или поражения электрическим током. В случае возникновения утечки выделившиеся электролиты являются коррозийными и токсичными.
3. Данное устройство содержит батареи, замену которых может производить только квалифицированный персонал.

1.6 Другие риски

Во избежание травм при замене лезвий надевайте защитные перчатки.

1.7 Символы и надписи

	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ – Прежде чем приступить к использованию устройства, прочтите инструкции пользователя.
	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ – Во время работы держитесь на безопасном расстоянии от устройства.
	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ – Выключите устройство, прежде чем приступать к работе или подъему машины.
	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ – Не катайтесь на устройстве.
	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ – Запрещается утилизировать данное устройство как обычные бытовые отходы. Убедитесь, что устройство переработано в соответствии с требованиями местного законодательства.

CE	Это устройство соответствует применимым директивам ЕС.
	Класс **III**
	Перед зарядкой прочтите инструкцию.
⎓	Постоянный ток
	Класс **II**

ПРЕДНАЗНАЧЕНИЕ

Садовый продукт предназначен для стрижки газонов в домашних условиях. Он предназначен для частой стрижки, что позволяет поддерживать газон более здоровым и красивым, чем когда-либо прежде. В зависимости от размера вашего газона газонокосилку можно запрограммировать на работу в любое время или с любой частотой. Она не подходит для копания, подметания или уборки снега.

CE

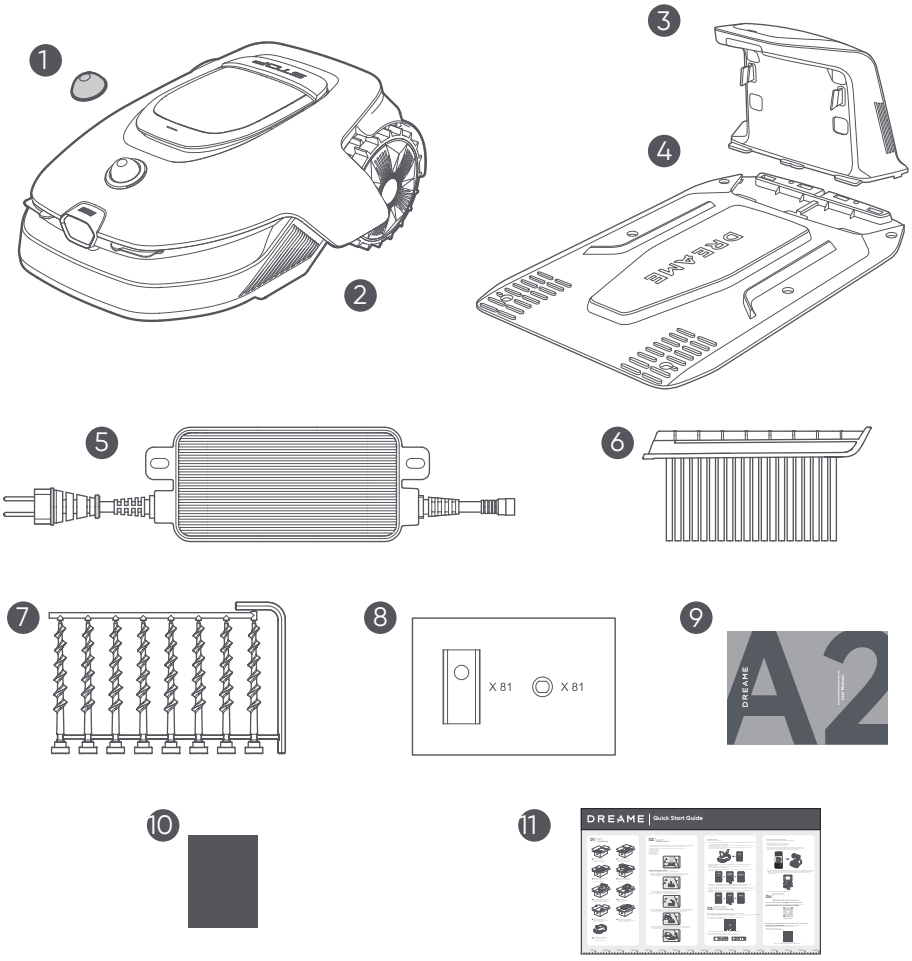
Настоящим компания Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. заявляет, что радиооборудование модели Dreame MXXA8210 соответствует Директиве 2014/53/EU. Полный текст декларации соответствия ЕС доступен по следующему интернет-адресу: https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity

Продукт соответствует правилам UK PSTI, полный текст декларации соответствия доступен по следующему интернет-адресу: https://global.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-ukpsti.

Для получения подробного электронного руководства перейдите по ссылке https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

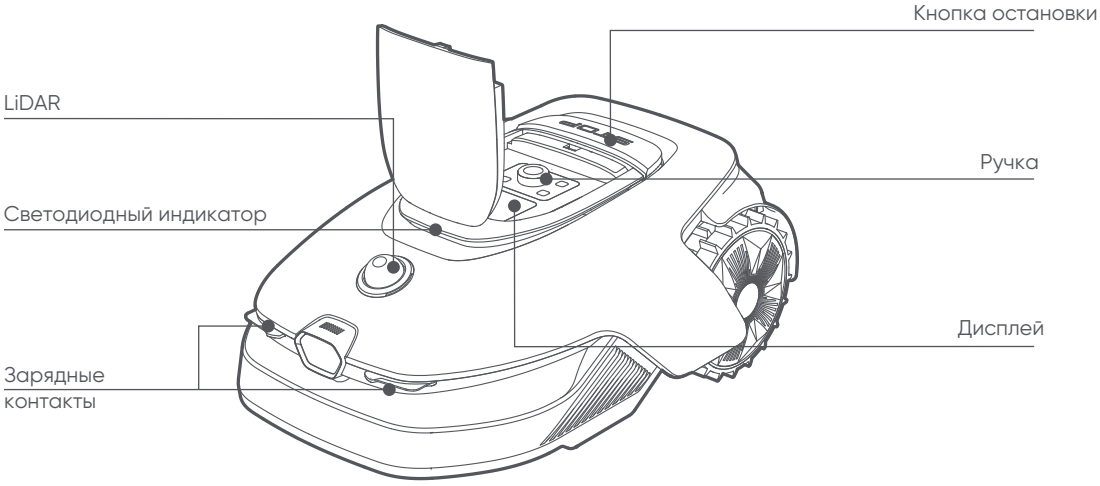
2. Обзор продукта

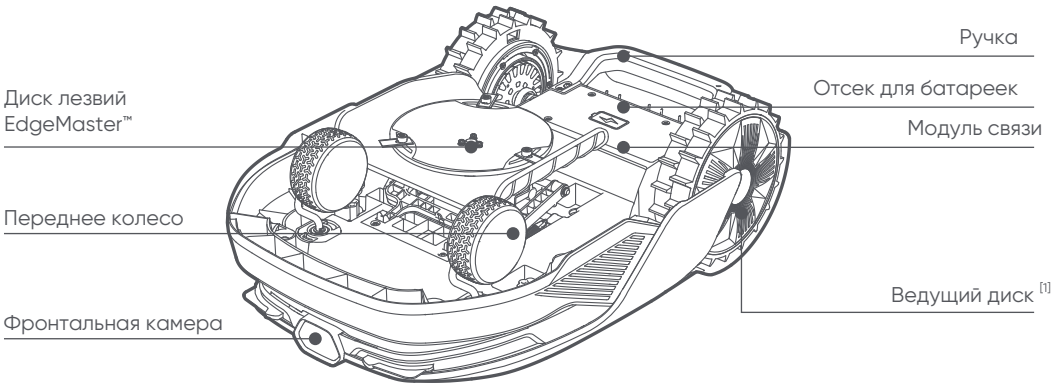
2.1 Что в коробке



1. Защитная крышка LiDAR
2. Робот
3. Зарядная башня (с удлинителем 10 м)
4. Опорная плита
5. Источник питания
6. Щетка для чистки
7. Винты x 8, шестигранный ключ
8. Запасные лезвия и держатели × 81
9. Руководство пользователя
10. Безворсовая ткань
11. Краткое руководство

2.2 Обзор продукта

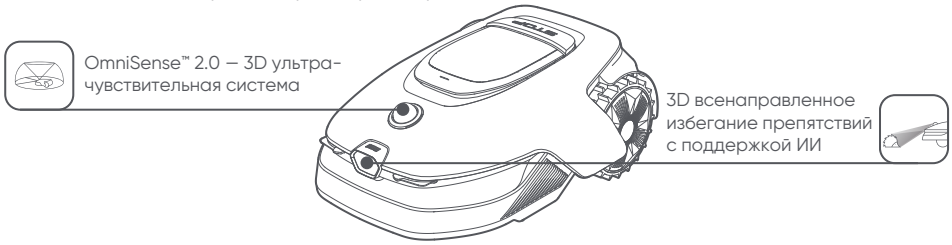




[1] Оснащен двигателями-концентраторами.

2.3 OmniSense™ 2.0: 3D-система ультра-датчиков с камерой на базе искусственного интеллекта

Поднимите уход за газоном на новый уровень с помощью OmniSense™ 2.0 – новаторской 3D-системы ультра-датчиков, оснащенной HDR-камерой с поддержкой алгоритмов, которая обеспечивает более полное и детальное восприятие трехмерной среды сада.



2.4 Модуль связи с GPS и 4G-подключением

Робот оснащён модулем связи (Link Module), который обеспечивает доступ к сервису Link, предоставляя подключение к 4G-сотовой сети.

Активация сервиса Link

Включите робот – и сервис Link активируется автоматически. На дисплее робота и в приложении появится соответствующий индикатор , что означает успешную активацию. Статус использования модуля и сервиса можно просмотреть в разделе «Подключения» приложения.

С активированным сервисом Link вы можете дистанционно отслеживать состояние робота и запускать задачи кошения даже без подключения к Wi-Fi. Кроме того, модуль включает встроенный GPS для отслеживания местоположения в режиме реального времени, усиливая функции защиты от кражи. Вы можете отслеживать местоположение робота в любое время и из любого места, а также получать уведомления, если он покинет заданную карту зоны работы.

Сервис Link предоставляется бесплатно в течение первых трех лет с момента активации. По окончании срока действия для продления сервиса свяжитесь со службой послепродажного обслуживания Dreame по адресу: aftersales@dreame.tech.

Важно: Модуль связи предназначен исключительно для использования с роботами-газонокосилками Dreame. Любое обнаруженное отклонение в работе сервиса Link может привести к приостановке его работы. В таком случае обратитесь в службу поддержки Dreame по адресу: aftersales@dreame.tech для восстановления доступа.

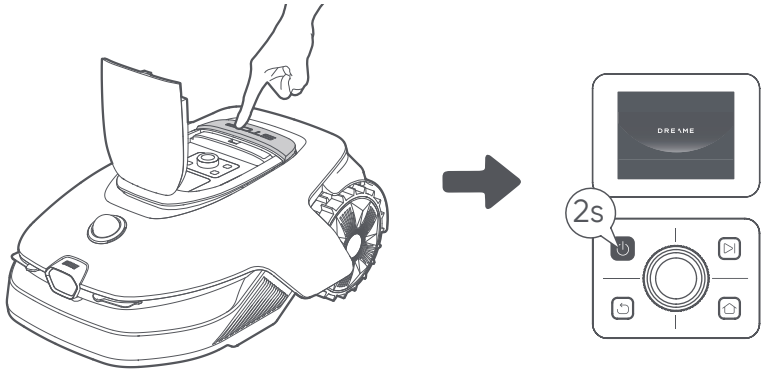
Важно: Если вы не продлите сервис Link в течение одного года после его окончания, модуль будет заблокирован. Чтобы повторно активировать его, необходимо принести модуль в сервисный центр Dreame. За повторную активацию могут взиматься дополнительные платы за ремонт и обслуживание. Пожалуйста, следите за уведомлениями в приложении по этому поводу. Чтобы проверить срок действия сервиса Link, откройте приложение: Настройки > Подключения > Модуль Link.

Как извлечь модуль связи?

Предупреждение: Наденьте защитные перчатки, чтобы избежать травм.

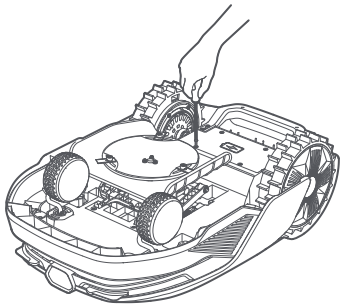
Предупреждение: Убедитесь, что защитная крышка установлена на LiDAR перед тем, как перевернуть робот.

❶ Выключите робот.

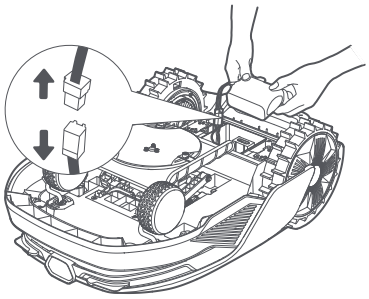


❷ Поместите робота на мягкую поверхность и переверните его.

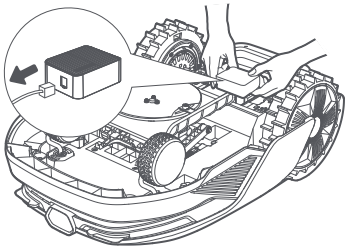
❸ Ослабьте 4 винта, чтобы снять крышку, с помощью отвертки.



❹ Извлеките аккумулятор и отсоедините разъем аккумулятора.



❺ Отсоедините разъем модуля и осторожно извлеките модуль Link из гнезда.



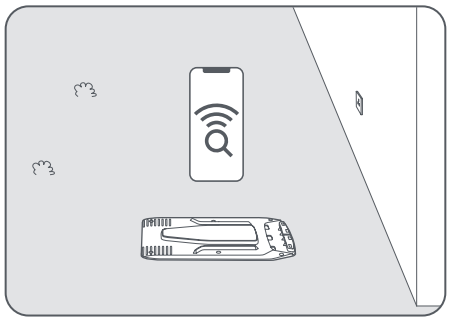
2.5 Датчики

Название	Описание
LiDAR	Получает информацию об окружающей среде и облегчает позиционирование робота, обход препятствий и обнаружение воды и грязи. Дальность обнаружения (при 100 клк): 40 м при отражательной способности 10%; 70 м при отражательной способности 80% Поле зрения: 360° (по горизонтали) × 59° (по вертикали)
Фронтальная камера	Обнаруживает препятствия, границы газона и присутствие человека. Угол зрения: 89° (по горизонтали), 58° (по вертикали), 97° (по диагонали) Разрешение: 2 МП
GPS	В роботе установлен модуль Link со встроенным GPS. Вы можете отслеживать местоположение робота в реальном времени в Google Maps через приложение.

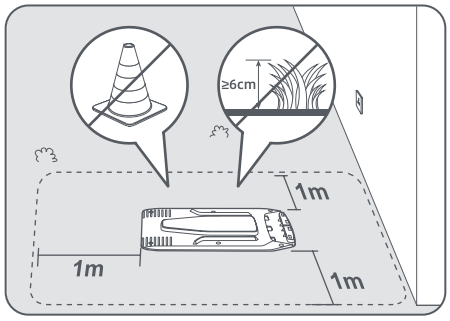
3. Установка

3.1 Выберите подходящее место

• Разместите зарядную станцию на ровной поверхности рядом с краем газона и розеткой. Рекомендуется размещать зарядную станцию в месте с хорошим уровнем сигнала Wi-Fi.
• Примечание. Используйте свое мобильное устройство, чтобы проверить уровень сигнала Wi-Fi в данном месте. Хороший уровень сигнала Wi-Fi повышает стабильность соединения между устройством и приложением.
• Примечание. Убедитесь, что земля достаточно мягкая, чтобы можно было установить винты.
• Важно: если зарядная станция находится на склоне, убедитесь, что уклон не слишком крутой, чтобы робот не соскользнул назад и не смог пристыковаться.

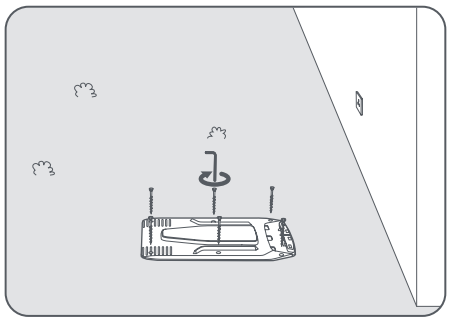


• Оставьте не менее 1 м свободного пространства без препятствий слева, справа и перед зарядной станцией. Следите за тем, чтобы трава вокруг локации была короче 6 см. Если трава выше, сначала скосите ее газонокосилкой. Высокая трава может затруднить возвращение робота на зарядную станцию.

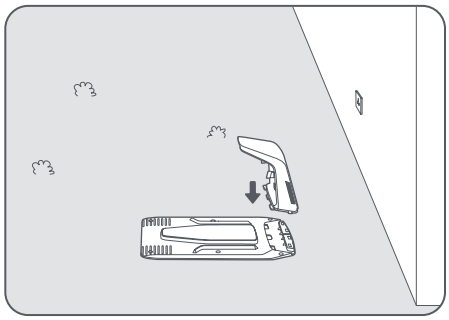


3.2 Установка зарядной станции

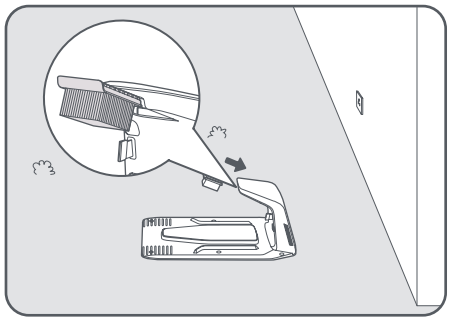
❶ Закрепите опорную плиту на земле с помощью прилагаемых винтов и шестигранного ключа.



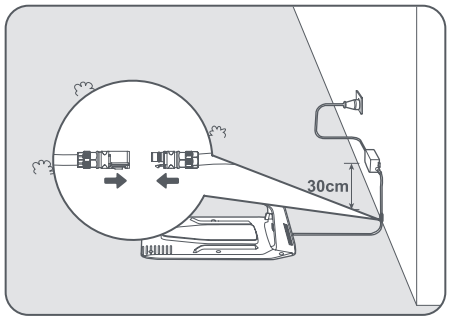
❷ Вставьте зарядную башню в основание до щелчка.



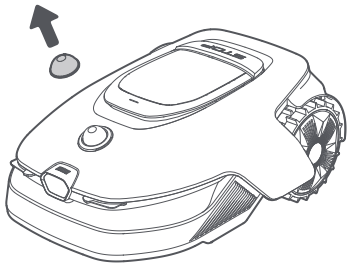
❸ Вставьте чистящую щетку в зарядную башню, совместив язычок с пазом.



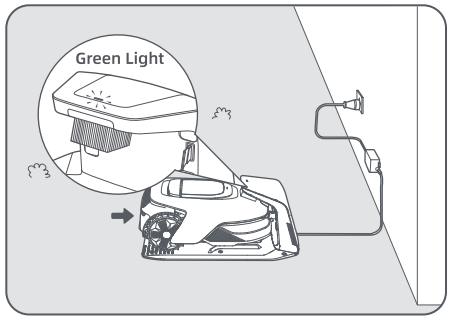
❹ Подключите источник питания к удлинителю, а затем подключите его к розетке. Пожалуйста, держите источник питания на высоте не менее 30 см над землей.



❺ Снимите защитную крышку LiDAR.



❻ Поместите робота в зарядную станцию для зарядки. Убедитесь, что зарядные контакты на роботе и зарядной станции подключены правильно.
Примечание. Индикатор будет мигать зеленым, если устройство успешно стыкуется к зарядной станции.
Примечание: Если вы хотите добавить гараж для дополнительной защиты, пожалуйста, используйте соответствующий гараж Dreame, доступный в местных магазинах или онлайн. Использование гаража, отличного от Dreame, может вызвать проблемы во время подзарядки.

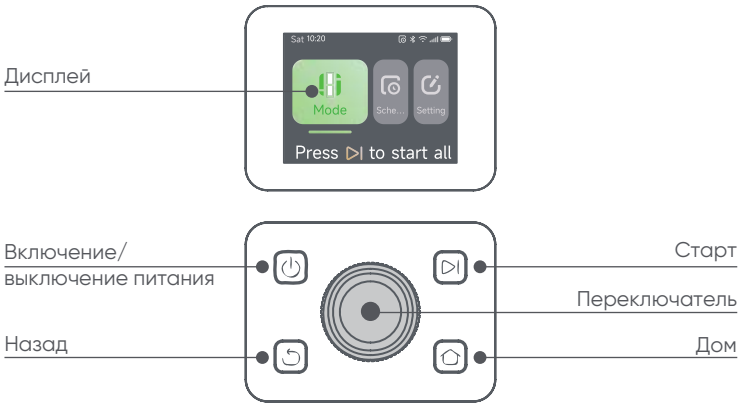


Светодиодный индикатор зарядной станции

Цвет светодиодного индикатора	Значение
Мигающий/постоянный красный	1. Проблема с зарядной станцией (например, проблема с зарядным током или напряжением).
	2. Робот стыкуется с зарядной станцией, но зарядка идет ненормально (например, замыкание контактов зарядки).
Сплошной синий	В зарядной станции есть питание. Робот не находится на зарядной станции.
Мигающий зеленый	Робот заряжается на зарядной станции.
Сплошной зеленый	Робот находится на зарядной станции и полностью заряжен.

4. Подготовка перед использованием

4.1 Ознакомление с панелью управления



Дисплей

Значок	Состояние
	Уровень заряда батареи (Показывает текущий уровень заряда батареи.)
	Зарядка (Робот успешно стыкуется с зарядной станцией.)
	Bluetooth (Робот подключается к приложению через Bluetooth.)
	Wi-Fi (Робот подключен к приложению через сеть Wi-Fi.)
	Служба ссылок (служба ссылок активирована.)
	Расписание (Задача запланирована на сегодня и еще не началась.)

Элементы управления

Кнопка	Функция
Питание ⏻	Чтобы включить/выключить робота, нажмите ⏻ и удерживайте кнопку в течение 2 секунд. Убедитесь, что он находится за пределами зарядной станции.
Пуск ⏯	Чтобы начать кошение всей площади или возобновить приостановленные задачи, нажмите кнопку ⏯, затем закройте крышку через 5 секунд. Задача будет отменена, если крышка не будет закрыта в течение 5 секунд.
Дом ⌂	Чтобы отправить робота обратно на зарядную станцию для зарядки, нажмите кнопку ⌂, затем закройте крышку через 5 секунд. Задача будет отменена, если крышка не будет закрыта в течение 5 секунд.
Назад ↩	Нажмите кнопку ↩, чтобы вернуться на предыдущую страницу.
Переключатель	Нажмите переключатель, чтобы подтвердить выбор в меню.
	Чтобы включить режим сопряжения Bluetooth, нажмите и удерживайте ручку в течение 3 секунд.
	Для навигации по меню поворачивайте ручку по часовой стрелке/против часовой стрелки
Пуск + Назад	Для сброса настроек робота к заводским, нажмите и удерживайте кнопку ⏯ и ↩ кнопку вместе в течение 3 секунд. PIN-код не будет стерт.
Домой + Назад	Нажмите и удерживайте кнопку ⌂ и ↩ кнопку вместе в течение 3 секунд, чтобы войти на страницу «О нас» в настройках. Страница «О нас» исчезнет через 5 секунд.
Переключатель + Назад	Нажмите и удерживайте переключатель и кнопку ↩ вместе в течение 3 секунд, чтобы сбросить PIN-код
Стоп	Нажмите кнопку «Стоп», чтобы открыть верхнюю крышку и остановить робота. Для возобновления работы необходимо ввести PIN-код на панели управления.

Обзор конструкции меню

*Может быть обновлено в зависимости от версии программного обеспечения.

Индикатор состояния на роботе

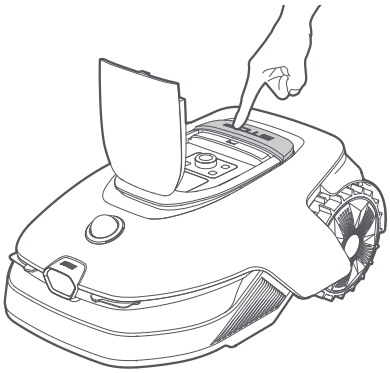
Цвет	Значение
Постоянный красный	Произошла ошибка
Постоянный синий	Робот в режиме ожидания
Мигающий синий	Робот выполняет задачу или приостановлен
Мигающий зеленый	Робот заряжается на зарядной станции
Постоянный зеленый	Аккумулятор полностью заряжен
Мигающий желтый	1. Робот патрулирует. 2. Видео в реальном времени с передней камеры отображается через приложение

Примечание: вы можете настроить период активации и сценарии освещения робота в разделе «Настройки» > «Свет».

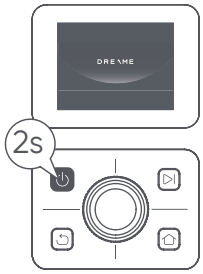
4.2 Начальные настройки

Перед первым включением робота необходимо выполнить некоторые базовые настройки, прежде чем робот будет готов к работе.

❶ Нажмите кнопку «Стоп», чтобы открыть верхнюю крышку.

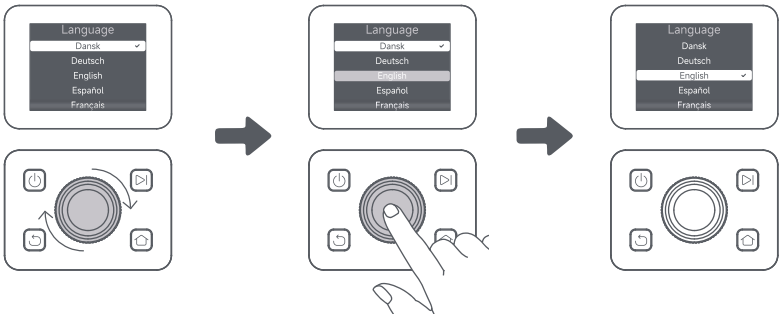


❷ Нажмите и удерживайте кнопку ⏻ на панели управления в течение 2 секунд, чтобы включить робота.
Примечание: робот автоматически включится, когда установится на зарядной станции.



❸ Выберите предпочитаемый язык

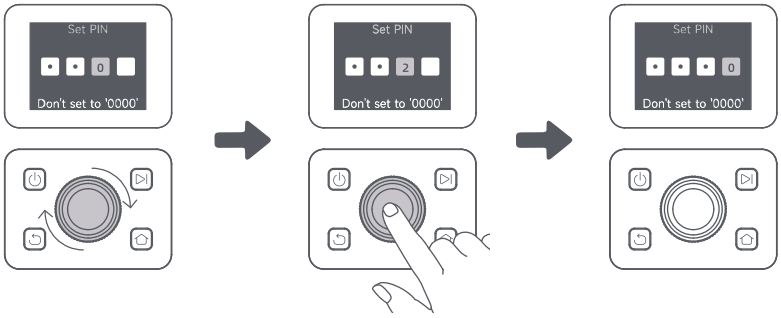
Поверните ручку по часовой стрелке, чтобы опуститься, и против часовой стрелки, чтобы подняться, чтобы выбрать язык. Нажмите ручку для подтверждения.



❹ Установите PIN-код

1. Поверните ручку, чтобы выбрать цифру от 0 до 9. Поверните по часовой стрелке, чтобы увеличить цифру, и против часовой стрелки, чтобы уменьшить ее. Нажмите ручку для подтверждения и установки следующей цифры. Чтобы изменить предыдущую цифру, поверните ручку против часовой стрелки, пока цифра не станет равной 0, и продолжайте поворачивать ее еще один раз.

Важно: не устанавливайте PIN-код на «0000».



2. Введите PIN-код еще раз, чтобы завершить установку PIN-кода.
Примечание: если два пароля не совпадают, пожалуйста, установите новый пароль еще раз.

5 Подключите робота к Интернету

Пожалуйста, отсканируйте QR-код, чтобы загрузить приложение Dreamehome на свое мобильное устройство. После установки, пожалуйста, создайте учетную запись и войдите в систему.

Вы также можете загрузить приложение Dreamehome из App Store или Google Play.

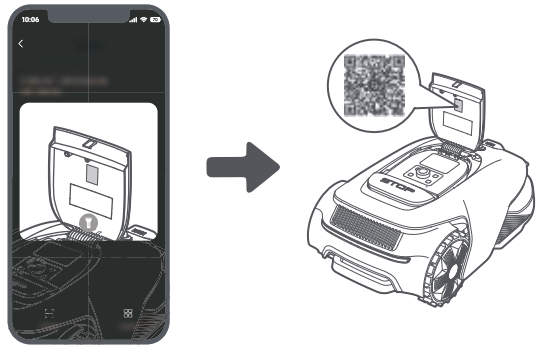
Download on the App Store

Get it on Google Play

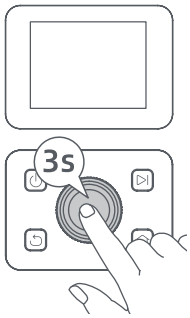
Робот установлен с модулем связи, который поддерживает подключение 4G и включает встроенный GPS. Однако для оптимальной производительности мы рекомендуем настроить соединение Wi-Fi.

Перед настройкой сети:

• Убедитесь, что робот и ваше мобильное устройство находятся в одной сети Wi-Fi.
• Убедитесь, что ваше мобильное устройство находится в пределах 10 м от робота.
• Включите функцию Bluetooth на вашем мобильном устройстве.
1. Откройте приложение Dreamehome.
2. Вы можете подключиться одним из следующих способов:
a. Отсканируйте QR-код: перейдите в раздел «Устройство» и нажмите «Сканировать QR-код» для подключения. Отсканируйте QR-код, расположенный внутри верхней крышки робота, чтобы подключиться.
b. Добавить вручную: перейдите в раздел «Устройство» и нажмите + «Добавить». Затем выберите модель робота для подключения.
c. Автоматическое обнаружение: робот выполнит поиск близлежащих устройств. Нажмите на своего робота из списка обнаруженных устройств для подключения.



3. Следуйте инструкциям в приложении, чтобы завершить подключение к сети Wi-Fi.
Важно: используйте однодиапазонную сеть с частотой 2,4 ГГц или двухдиапазонную сеть с частотой 2,4/5 ГГц.
Важно: убедитесь, что ваша сеть Wi-Fi не имеет брандмауэра и не зашифрована. В противном случае настройка сети может завершиться сбоем.
4. Нажмите и удерживайте ручку на панели управления в течение 3 секунд. Робот перейдет в режим сопряжения по Bluetooth.



5. Следуйте инструкциям в приложении, чтобы завершить сопряжение.

Как отвязать робота?

Робот автоматически привязывается к учетной записи Dreamehome после успешного сопряжения. Каждое устройство может быть привязано только к одной учетной записи. Его нельзя привязать к другой учетной записи одновременно. Чтобы привязать робота к новой учетной записи, сначала необходимо отвязать его. Чтобы отвязать его:

1. Откройте приложение Dreamehome. Перейдите в раздел «Устройство».
2. Если к вашей учетной записи Dreamehome привязано несколько роботов, проведите пальцем влево или вправо, чтобы открыть страницу робота, которого вы хотите изменить.
3. Нажмите ⋮ в правом верхнем углу.
4. Выберите ⊖ «Удалить».

Как поделиться своим роботом?

1. Нажмите ⋮ в правом верхнем углу.
2. Выберите «Совместное использование устройства».

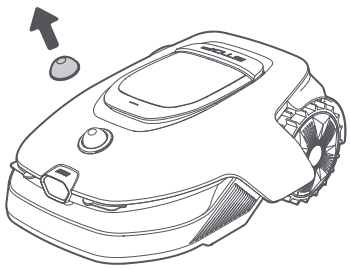
Как выйти из учетной записи Dreamehome или удалить ее?

1. Перейдите в раздел «Я» > ⬡ > «Учетная запись».
2. Выберите «Выйти» или «Удалить учетную запись».

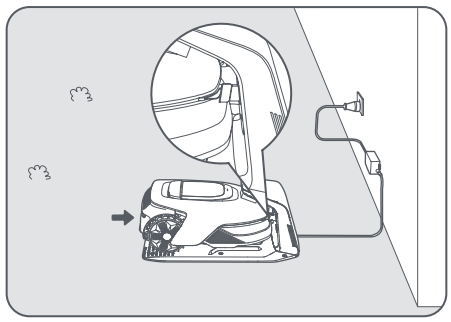
5. Создайте карту своего сада

Перед картографированием проверьте следующее:

• Уровень заряда батареи робота составляет более 50%.
• Защитная крышка LiDAR снята.

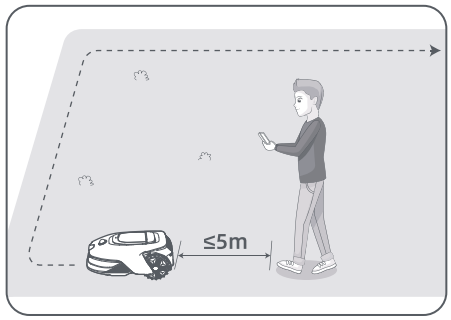


• Верхняя крышка закрыта.
• Робот правильно пристыковывается к зарядной станции.

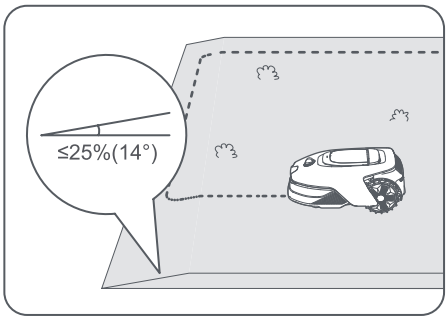


5.1 Создание виртуальной границы

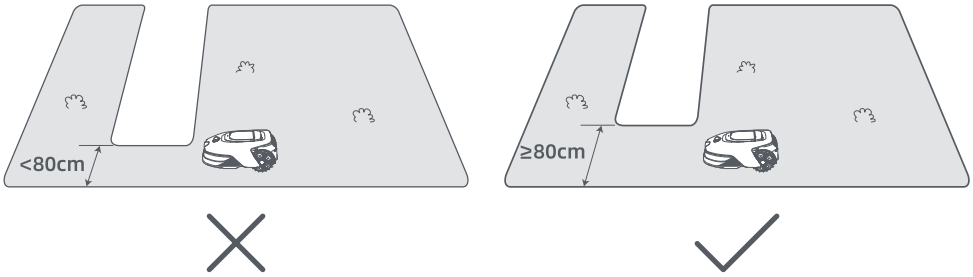
Перед началом процесса создания карты, пожалуйста, имейте в виду следующее:
Важно: не перемещайте робота вручную при создании границы, так как это может привести к сбою процесса построения карты.
Важно: когда начинается картирование, не устанавливайте робота на удаленную зарядную станцию, пока процесс картирования не будет завершен. В противном случае LiDAR может быть заблокирован, что может привести к сбою картирования.
• Во время процесса картирования идите на расстояние 5 м позади робота.



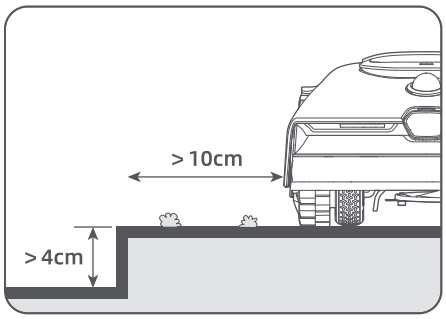
• Робот может перемещаться по склонам с уклоном до 50% (27°). Однако для лучших результатов кошения рекомендуется поддерживать уклоны рабочих зон ниже 25% (14°).



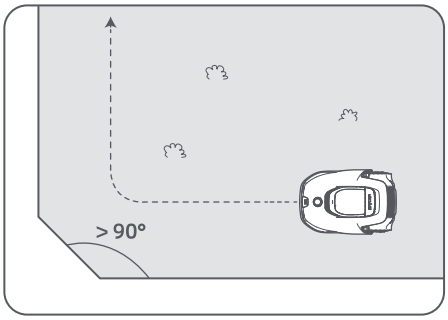
• Для участков шириной менее 80 см, пожалуйста, задайте их в качестве путей, по которым робот сможет пройти (см. раздел 5.4: Установка пути)



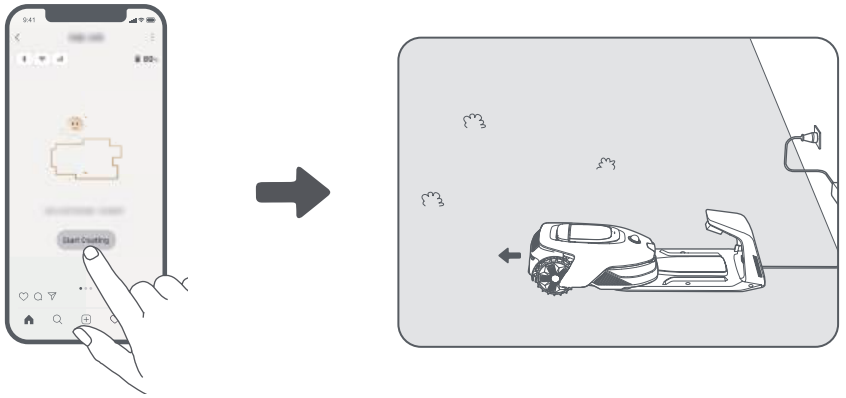
• Если ваш газон выше прилегающей земли более чем на 4 см, держите робота на расстоянии не менее 10 см от края. Если ваш газон находится на одном уровне с прилегающей землей, робот может пересекать периметр для оптимального результата кошения вдоль краев.



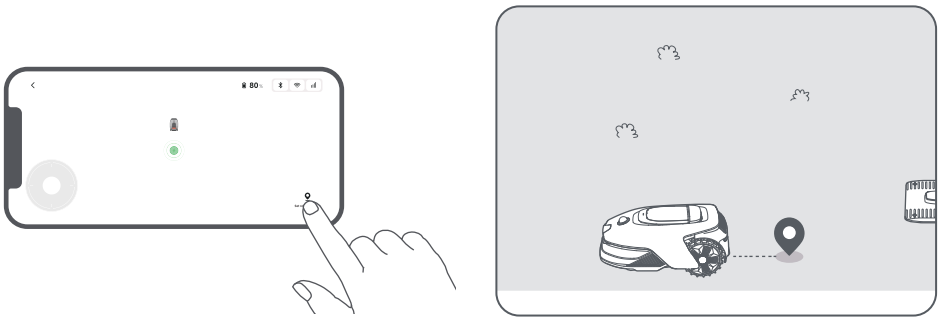
• Убедитесь, что углы поворота больше 90°. Углы меньше 90° могут затруднить роботу выполнение чистого среза.



Начать картографирование:
1. Нажмите «Начать создание» через приложение, и робот проверит свое состояние и выполнит калибровку. Он автоматически покинет зарядную станцию, чтобы выполнить калибровку. Пожалуйста, будьте осторожны.

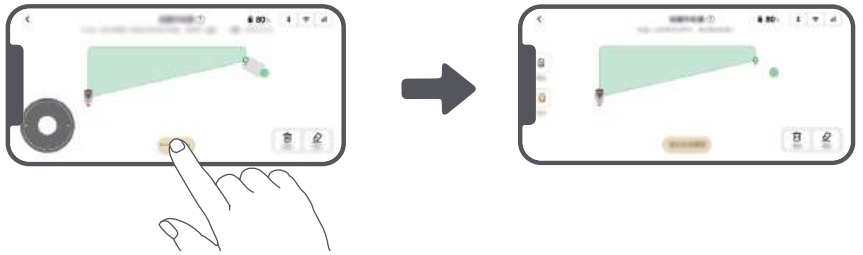


2. Удаленно направьте робота к краю вашего газона и нажмите «Установить начальную точку», чтобы установить начальную точку границы.

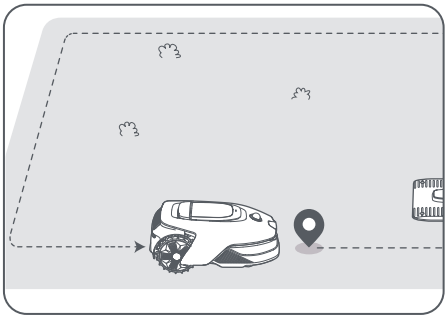


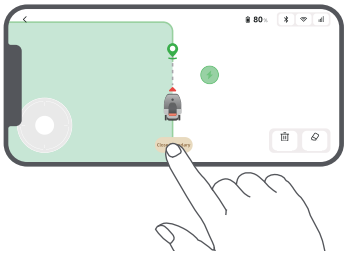
3. Дистанционно управляйте роботом, чтобы он двигался по периметру вашего газона, чтобы обозначить рабочую зону.

Автоматическое определение границ
Благодаря усовершенствованному алгоритму искусственного интеллекта робот использует свою фронтальную камеру для обнаружения травяных и нетравяных участков, что позволяет ему определять границы без необходимости ручного управления.
После того, как вы дистанционно направите робота к краю газона и установите начальную точку, вы можете использовать режим автоматического определения границ. Вы можете выбрать, должен ли робот пересекать периметр для более чистых результатов стрижки края или оставаться рядом с ним, чтобы не застрять.
Мы рекомендуем следовать за роботом во время этого процесса. Если робот не может точно определить границы, вы можете выйти из режима автоматического определения границ и переключиться на дистанционное управление в любое время.
Важно: режим автоматического определения границ следует использовать при дневном свете, чтобы обеспечить надлежащую видимость. Избегайте использования этой функции при плохом освещении или в дождливую погоду.
Важно: убедитесь, что передняя камера робота чистая и ничем не закрыта.



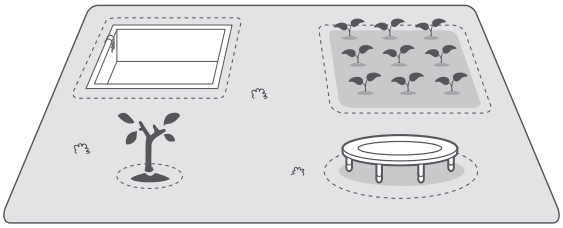
4. Когда робот вернется в пределах 1 м от начальной точки, вы можете нажать «Закрыть границу», и граница будет автоматически завершена.





5.2 Установка запретной зоны

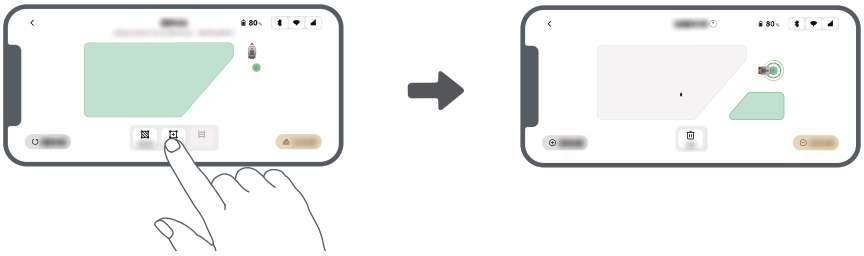
Хотя робот может автоматически избегать препятствий, все равно необходимо установить зоны с риском падения, такие как бассейны и песочницы, как запретные зоны. Для объектов, которые вы хотите защитить (например, клумбы, батуты, огороды или открытые корни деревьев), пожалуйста, установите их как запретные зоны. Вы можете нажать «Запретная зона» в приложении, чтобы продолжить создание запретных зон. Кроме того, вы можете перейти в раздел > Редактирование карты, чтобы создать или удалить запретные зоны после завершения карты.



5.3 Создание дополнительных зон и расширение существующих зон

• Создание дополнительных зон

• Если ваш газон разделен дорогами или у вас несколько изолированных газонов, вы можете нажать «Рабочая зона» в приложении, чтобы продолжить создание рабочих зон. Вы также можете добавлять, удалять или изменять зоны в > Редактирование карты, когда карта будет готова.



• **Чтобы расширить существующие зоны**

Чтобы расширить существующую зону, нажмите «Рабочая зона» в приложении, чтобы создать область, которую вы хотите включить. Если две области перекрываются, они будут автоматически объединены. Кроме того, вы можете перейти в > Редактирование карты > Рабочая зона после завершения картирования, чтобы расширить существующую зону.

• Чтобы разделить и объединить зоны

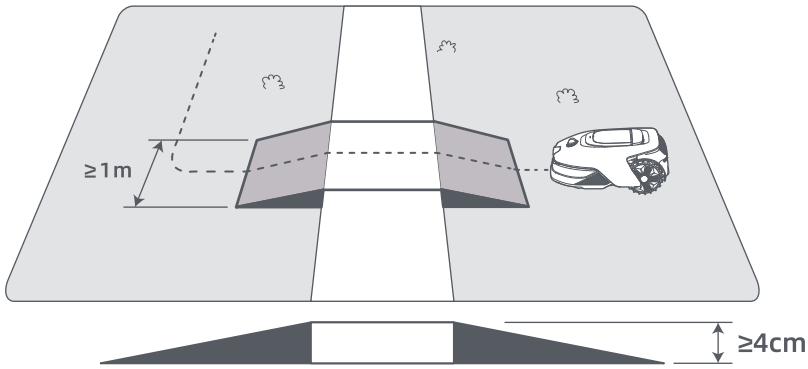
Чтобы разделить зону на более мелкие или объединить зоны, разделенные с помощью приложения, в более крупную, перейдите в > Редактирование карты > Настройки зоны и нажмите «Разделить» или «Объединить» в приложении.

5.4 Задать путь

Для изолированных зон создайте путь, чтобы соединить их. Изолированные зоны без пути будут недоступны для робота.

Примечание. По умолчанию робот движется только по пути, не скашивая траву.

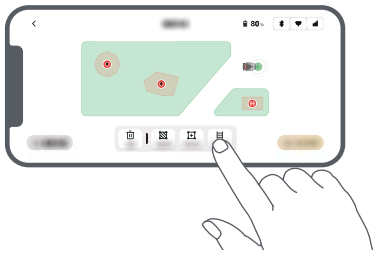
Важно. Если ваш газон разделен проходами выше 4 см, разместите объект с уклоном, равным по высоте проходу (например, пандус).

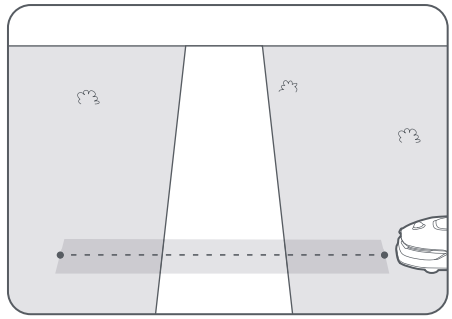


• Для соединения двух изолированных рабочих зон

Для изолированных зон создайте пути для их соединения, в противном случае они будут недоступны для робота. Нажмите «Путь», чтобы создать путь.

• Важно: убедитесь, что начало и конец пути находятся в рабочей области.



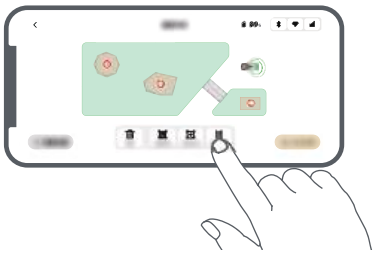


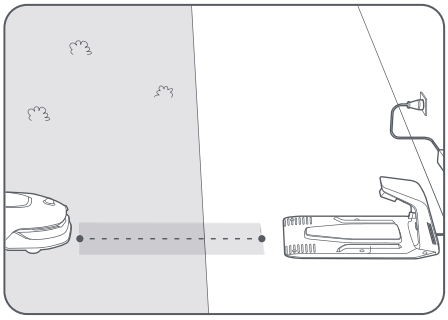
• Для соединения рабочей области и зарядной станции

Если ваша зарядная станция не находится в рабочей области, необходимо создать путь для ее соединения с рабочей областью. Нажмите «Путь», чтобы создать путь, который позволит роботу вернуться на зарядную станцию.

• Важно: убедитесь, что один конец находится внутри рабочей области, а другой – прямо перед зарядной станцией. Рекомендуется выровнять путь с зарядной станцией.

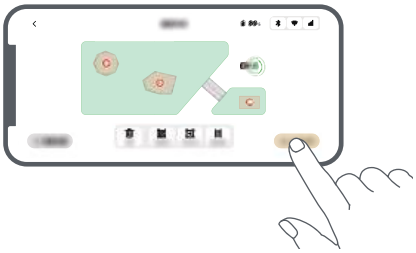
• Важно: при создании путей для соединения рабочей области и зарядной станции не устанавливайте робота на зарядную станцию удаленно. В противном случае LiDAR может быть заблокирован, что может привести к сбою картирования.





5.5 Завершить карту

Нажмите «Завершить карту», когда рабочие области, пути и запретные зоны будут завершены.



5.6 Добавить вторую карту

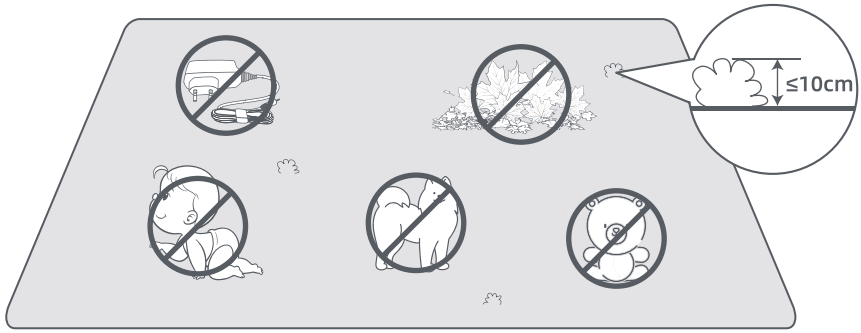
Если между вашими передним и задним садом нет пути, вы можете создать вторую карту. После завершения первой карты нажмите «Добавить карту», чтобы продолжить создание второй. Кроме того, вы можете перейти к > Редактирование карты и нажать «Добавить карту» после завершения картирования. После завершения второй карты вы можете переключаться между картами с помощью > Редактирование карты.
Примечание: после переключения карты будут применены расписания и настройки кошения текущей карты.
Примечание: вы можете приобрести дополнительную зарядную станцию для установки на второй карте для большего удобства. С отдельной зарядной станцией, установленной на второй карте, вам нужно будет только вручную перемещать робота между двумя картами.

6. Эксплуатация

6.1 Начало кошения в первый раз

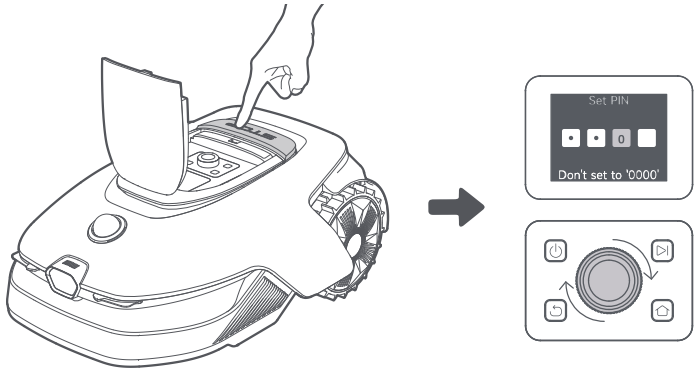
Советы перед кошением:

- Используйте толкающую газонокосилку, чтобы косить траву на высоту не более 10 см.
- Уберите с газона препятствия, включая мусор, кучи листьев, игрушки, провода и камни. Убедитесь, что на газоне нет детей или домашних животных, когда робот стрижет газон.
- Засыпьте ямы на газоне.
- Заранее установите параметры стрижки в приложении (например, эффективность стрижки, высоту и направление стрижки).



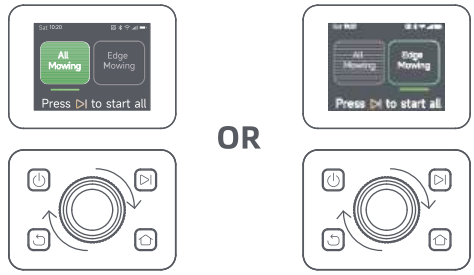
a) Запуск через панель управления

1. Нажмите кнопку «Стоп», чтобы открыть крышку, и введите PIN-код.

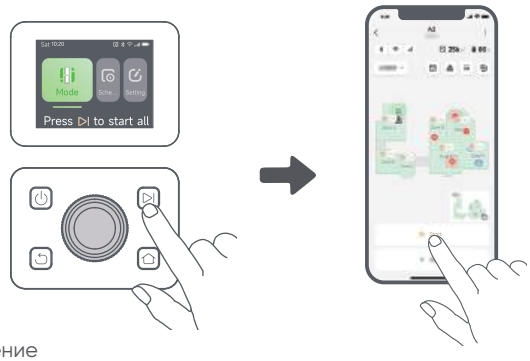


2. Выберите «Режимы» на дисплее и нажмите ручку.

3. Поверните ручку, чтобы выбрать режим кошения.



Нажмите кнопку ▷|, затем закройте верхнюю крышку через 5 секунд. Робот покинет зарядную станцию и начнет кошение по всей площади. Вы также можете нажать «Старт» в приложении, чтобы начать кошение.

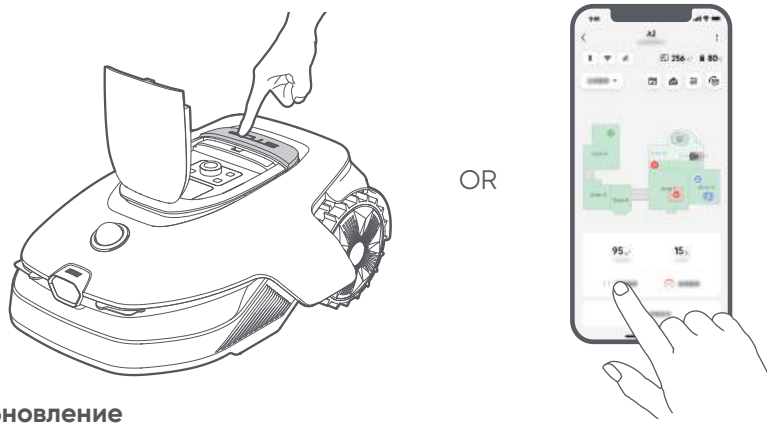


b) Запуск через приложение

1. Откройте приложение.
2. Выберите режим кошения и нажмите «Старт», чтобы начать кошение.

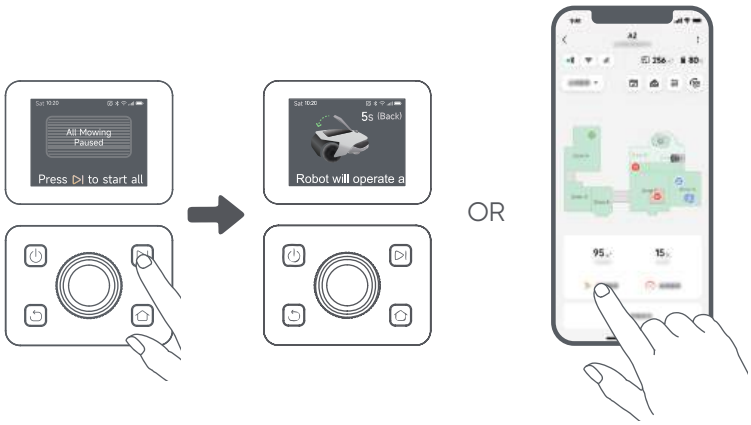
6.2 Пауза

Чтобы приостановить текущую задачу кошения, вы можете нажать кнопку «Стоп» на роботе или нажать «Пауза» в приложении.
Примечание: робот не может быть запущен напрямую через приложение после нажатия кнопки «Стоп». Чтобы возобновить работу, введите свой PIN-код на панели управления.



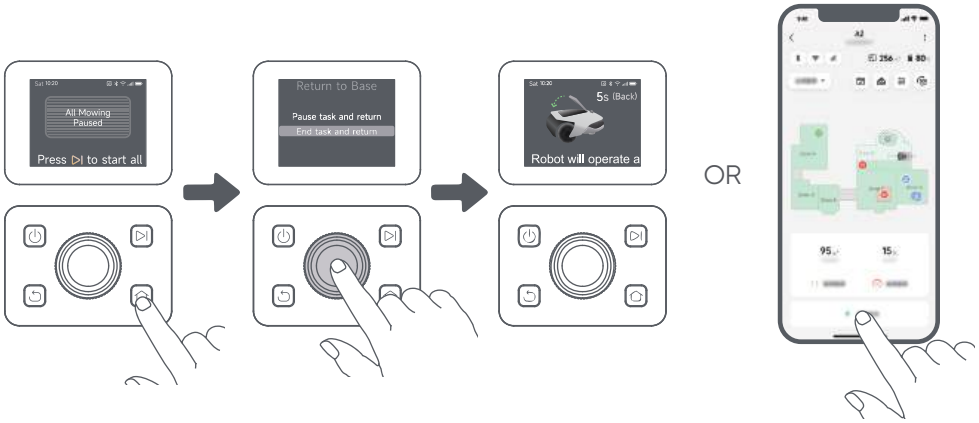
6.3 Возобновление

Чтобы возобновить задачу, когда робот приостановлен, нажмите кнопку ▷| , затем закройте верхнюю крышку через 5 секунд. Робот возобновит предыдущую задачу по кошению. Кроме того, вы можете нажать «Продолжить» в приложении, чтобы возобновить задачу по кошению.



6.4 Возврат на зарядную станцию

Чтобы отправить робота обратно на зарядную станцию, нажмите на панели управления. Подтвердите, чтобы приостановить или отменить текущую задачу, затем закройте верхнюю крышку в течение 5 секунд. Робот автоматически вернется на зарядную станцию для подзарядки. Кроме того, вы можете выбрать «Начать возврат на станцию» в приложении, чтобы отправить робота обратно.



7 Приложение Dreamehome

Где вы можете узнать больше

Приложение Dreamehome – это больше, чем просто пульт дистанционного управления. С помощью приложения вы можете делать множество вещей: удаленно выполнять различные настройки, использовать различные режимы кошения, свободно редактировать карту и корректировать графики кошения.

7.1 Режимы кошения

Робот предлагает различные режимы кошения. Вы можете переключаться между режимами через приложение, включая кошение по всей площади, кошение по зоне, кошение по краям, точечное кошение и ручной режим.

7.2 Формы кошения

Настройте свой газон, добавив формы через > Редактирование карты > Формы в приложении. Определенные формы будут исключены из кошения во всех режимах кошения. Вы можете изменить их положение, размер или удалить их в Формах.

7.3 Дисковые лезвия EdgeMaster™

Дисковые лезвия EdgeMaster™ разработаны так, чтобы двигаться в сторону, когда он достигает краев газона, обеспечивая более чистую стрижку. Чтобы включить эту функцию, перейдите в > Настройки кошения по краю > EdgeMaster™ в приложении.

7.4 Расписание

После завершения первой карты робот автоматически создает два еженедельных графика кошения в соответствии с размером газона: «График Spr/Sum» и «График Aut/Win». Вы можете нажать в приложении, чтобы выполнить подробные настройки расписания. С функцией расписания вы можете полностью доверить ежедневную работу по кошению роботу. Вам нужно только регулярно обслуживать робота.
Примечание: если вы беспокоитесь, что робот может беспокоить вас или ваших соседей, когда он работает автономно в определенные часы, вы можете перейти в «Настройки» > «Не беспокоить» и установить время «Не беспокоить» в приложении.

7.5 Блокировка от детей

Если вы беспокоитесь, что дети могут управлять роботом, перейдите в «Настройки» и включите функцию «Блокировка от детей» в приложении. Если эта функция включена, робот будет заблокирован, если в течение 5 минут не будет выполнено никаких действий при открытой крышке.

7.6 Защита от дождя

Если вы беспокоитесь, что неблагоприятные погодные условия могут повлиять на работу по кошению, вы можете включить функцию «Защита от дождя» в настройках на панели управления или в приложении. Когда эта функция включена, робот автоматически приостанавливает кошение и возвращается на зарядную станцию, когда идет дождь. Вы можете установить время защиты от дождя в приложении.
Примечание: кошение мокрой травы может повредить ваш газон. Рекомендуется продлить время защиты, чтобы трава высохла перед повторной стрижкой. Время защиты по умолчанию составляет 3 часа, и вы можете увеличить его в приложении

7.7 Защита от замерзания

Если температура опустится ниже 6°C, стрижка может навсегда повредить газон. Аккумулятор не будет заряжаться в качестве меры безопасности. Чтобы предотвратить это, вы можете включить функцию защиты от замерзания в настройках, либо через панель управления, либо через приложение. Это автоматически приостановит стрижку и отправит робота обратно на зарядную станцию, когда температура опустится ниже 6°C. Робот возобновит стрижку, как только температура поднимется выше 11°C.

7.8 Функции безопасности

Робот оснащен несколькими функциями защиты от кражи, работающими на основе встроенного GPS в модуле Link для дополнительной безопасности. Кроме того, передняя камера может определять присутствие человека, что делает робота эффективным стражем сада.

7.8.1 Сигнализация подъема

Если эта функция включена, сигнализация сработает немедленно при подъеме робота, и робот будет заблокирован. Чтобы возобновить работу, сначала введите PIN-код на роботе.

7.8.2 Сигнализация вне карты

Если эта функция включена, робот будет заблокирован, а сигнализация немедленно сработает, если он находится вне карты.

7.8.3 Местоположение в реальном времени

Если эта функция включена, вы можете просматривать текущее местоположение робота на Картах Google.

7.8.4 Оповещение об обнаружении присутствия человека

Если эта функция включена, робот уведомит вас об обнаружении присутствия человека.

7.8.5 Видео в реальном времени

Нажмите , чтобы просмотреть прямую трансляцию видео с передней камеры робота, что позволит вам следить за своим садом в любое время и в любом месте.

7.8.6 Патрулирование

Пока робот находится в режиме ожидания, вы можете отправить его на патрулирование определенных границ или мест в вашем саду через приложение. Чтобы получить доступ к этой функции, перейдите в > Патрулирование.

7.9 Пользовательский период зарядки

Чтобы настроить период зарядки робота на определенные часы, вы можете включить функцию Пользовательский период зарядки в разделе Настройки > Зарядка в приложении. При активации робот будет заряжаться до 20% при низком уровне заряда батареи, при условии отсутствия задач по кошению. Он полностью зарядится только в течение назначенного периода зарядки. Вы также можете настроить уровень заряда батареи для автоматической подзарядки и уровень заряда батареи для возобновления задач, чтобы установить уровни заряда батареи, при которых робот автоматически вернется на зарядную станцию или возобновит незавершенные задачи по кошению.

Примечание: команда разработчиков Dreame будет постоянно проводить обновления и обслуживание прошивки и приложения по беспроводной связи (OTA). Пожалуйста, проверяйте уведомления об обновлениях или включите функцию автоматического обновления, чтобы поддерживать прошивку и приложение в актуальном состоянии и пользоваться дополнительными функциями.

8. Техническое обслуживание

Для лучшей производительности и срока службы робота регулярно чистите его и заменяйте изношенные детали в соответствии с указанной ниже частотой:

Деталь	Частота замены деталей
Лезвия	Каждые 6–8 недель или чаще
Чистящая щетка	Каждые 12 месяцев или чаще

Примечание: вы можете проверить оставшееся время работы лезвий и чистящей щетки, перейдя в Настройки > Расходные материалы и обслуживание в приложении. После замены расходных материалов в соответствии с запросом перейдите на страницу сведений о расходном материале и нажмите «Я заменил это», чтобы сбросить таймер.

Примечание: Если в вашем саду обозначены области для плановой очистки и обслуживания робота, вы можете установить точки обслуживания на карте, перейдя в «Настройки» > «Направление к точке обслуживания» > «Изменить точку». После установки точек обслуживания вы можете просто нажать «Перейти» и направить робота в обозначенные места для удобства обслуживания.

8.1 Чистка

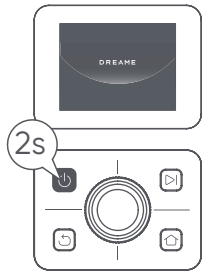
Регулярно чистите робота, чтобы предотвратить скопление обрезков травы и грязи и засорение режущего диска и приводных колес, что может повлиять на его кошение, стыковку и производительность движения. Мы рекомендуем использовать набор для чистки, который можно приобрести в местных магазинах или в Интернете.

⚠ Предупреждение: перед чисткой выключите робота и отсоедините зарядную станцию.

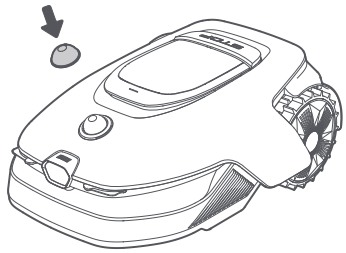
Внимание: убедитесь, что на LiDAR установлен защитный чехол, прежде чем переворачивать робота, чтобы избежать повреждения LiDAR.

• Корпус, шасси и режущий диск:

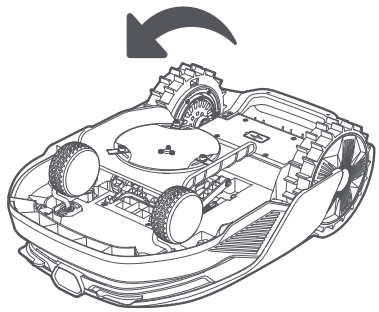
1. Выключите робота.



2. Накройте LiDAR защитным чехлом.



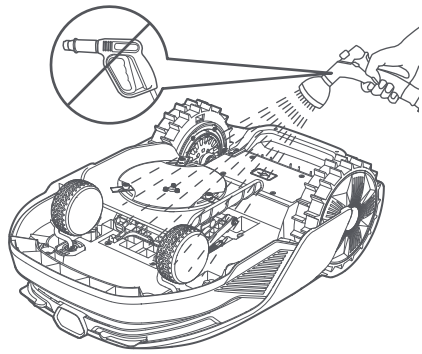
3. Переверните робота вверх дном.



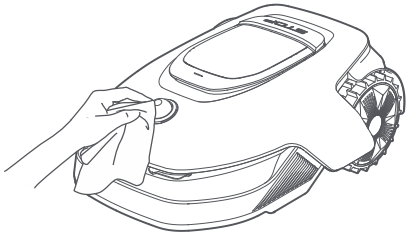
4. Очистите корпус, диск с лезвиями и шасси с помощью шланга.

⚠ Предупреждение: не прикасайтесь к лезвиям при чистке шасси. Пожалуйста, надевайте перчатки при чистке.

Предупреждение: не используйте мойку высокого давления для чистки. Не используйте моющие средства для чистки.

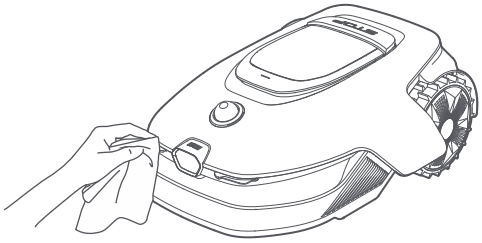


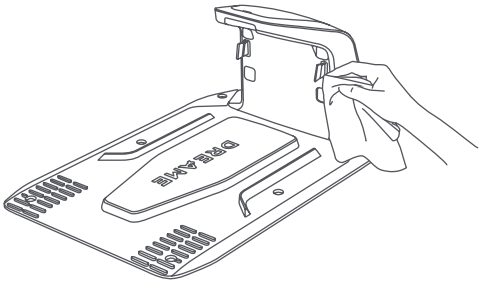
5. Используйте безворсовую ткань, чтобы аккуратно очистить датчик LiDAR.



• **Зарядные контакты и передняя камера:**

Используйте чистую ткань, чтобы протереть зарядные контакты на роботе и зарядной станции, а также очистите переднюю камеру. Держите зарядные контакты и переднюю камеру сухими после чистки.

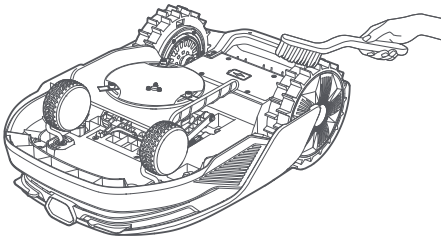




• Ведущие колеса:

Используйте щетку, чтобы удалить грязь с колес, чтобы обеспечить хорошее сцепление.

•



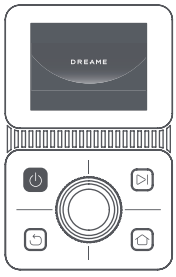
8.2 Замена компонентов

• • Замена лезвий

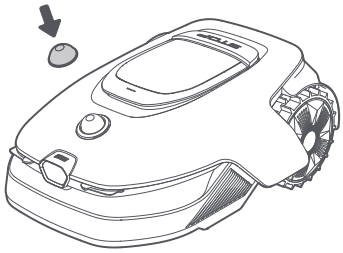
• Чтобы лезвия оставались острыми, регулярно меняйте их. Рекомендуется менять лезвия каждые 6–8 недель или чаще. Пожалуйста, используйте только оригинальные лезвия Dreame.

⚠ Предупреждение: выключите робота. Наденьте защитные перчатки перед заменой лезвий. Примечание: пожалуйста, заменяйте все три лезвия одновременно, чтобы обеспечить сбалансированную систему резки.

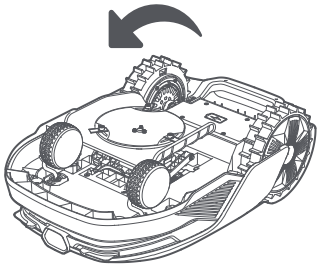
1. Выключите робота.



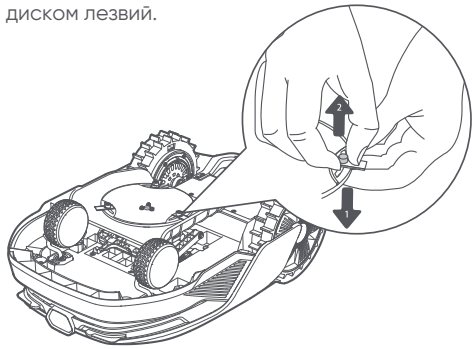
2. Накройте LiDAR защитным чехлом



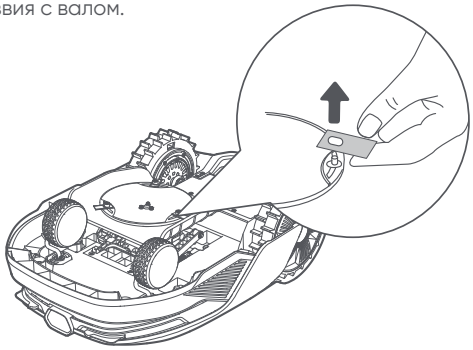
3. Положите робота на мягкую поверхность и переверните его вверх дном.



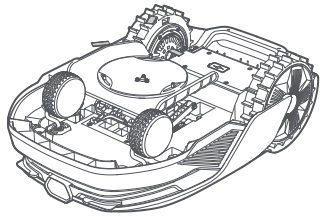
4. Снимите держатель, нажав кнопку под диском лезвий.



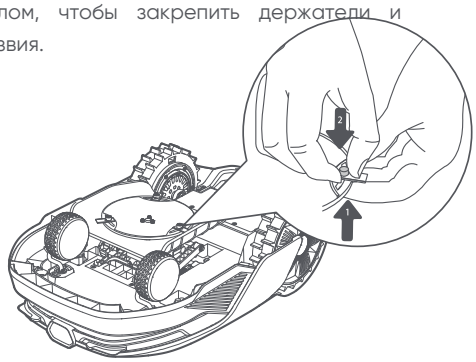
5. Снимите лезвие, совместив отверстие лезвия с валом.



6. Снимите 3 лезвия и держатели



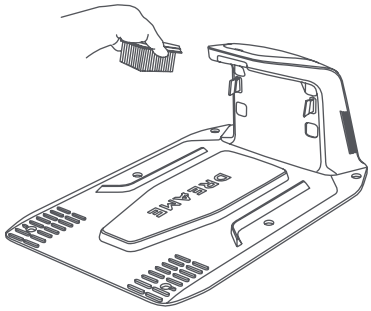
7. Нажмите кнопку под диском лезвий и совместите отверстие держателя с валом, чтобы закрепить держатели и лезвия.



8. Убедитесь, что лезвия могут свободно вращаться.

• Замена чистящей щетки

Когда чистящая щетка для датчика LiDAR изнашивается, ее щетина может изнашиваться или портиться, что влияет на эффективность очистки. Пожалуйста, регулярно меняйте чистящую щетку, чтобы поддерживать хороший результат очистки. Рекомендуется менять чистящую щетку каждые 12 месяцев или чаще.



9. Аккумулятор

При длительном хранении заряжайте робота каждые 6 месяцев, чтобы защитить аккумулятор. Повреждение аккумулятора, вызванное чрезмерной разрядкой, не покрывается ограниченной гарантией. Не заряжайте аккумулятор при температуре окружающей среды выше 45°C или ниже 6°C. Температура длительного хранения аккумулятора должна быть от -10 до 35°C. Чтобы свести к минимуму ущерб, рекомендуемая температура хранения аккумулятора составляет от 0 до 25°C.

Примечание: срок службы аккумулятора робота зависит от частоты использования и часов работы. Если аккумулятор поврежден или не может быть заряжен, не утилизируйте устаревший или неисправный аккумулятор произвольно. Соблюдайте местные правила переработки.

Режим маломощной зарядки:

При активации режима маломощной зарядки функции, не связанные с зарядкой, будут отключены (дисплей и сеть будут отключены).

• Чтобы включить режим маломощной зарядки, нажмите и удерживайте кнопки ⏯ и ⌂ одновременно , а затем быстро нажмите кнопку ↩ 5 раз одновременно. Вы услышите голосовую подсказку: Включен режим малой мощности зарядки.

• Чтобы отключить режим малой мощности зарядки, перезапустите робота или быстро нажмите кнопку ⏻ 5 раз.

10. Зимнее хранение

Робот

1. Полностью зарядите аккумулятор перед выключением робота.
2. Тщательно очистите робота перед тем, как убрать его на хранение зимой.
3. Наденьте защитный чехол LiDAR.
4. Храните робота в сухом месте при температуре выше 0°

• Зарядная станция

Отключите зарядную станцию и храните ее в сухом и прохладном месте, вдали от прямых солнечных лучей.

Примечание: после зимнего хранения, пожалуйста, переустановите зарядную станцию и поместите в нее робота для зарядки. Если вы переустановите зарядную станцию в другом месте, робот автоматически обновит местоположение станции, как только зарядится и покинет станцию. Если вы столкнетесь с ошибками позиционирования из-за серьезных изменений в вашем саду, рекомендуется переназначить область.

11. Транспортировка

При транспортировке на большие расстояния убедитесь, что робот выключен. Рекомендуется использовать оригинальную упаковку. Пожалуйста, наденьте защитный чехол LiDAR.

⚠ Предупреждение: Пожалуйста, выключите робота перед транспортировкой.

⚠ Предупреждение: Поднимайте робота за заднюю ручку, держа режущий диск подальше от себя.

12. Устранение неполадок

Неисправность	Причина	Решение
Робот не подключен к приложению.	1. Робот находится вне зоны действия сигнала Wi-Fi или Bluetooth. 2. Робот выключен или перезагружается.	1. Проверьте, завершил ли робот процесс включения. 2. Проверьте правильность работы маршрутизатора. 3. Подойдите ближе к роботу, чтобы установить соединение Bluetooth.
Робот поднят	Колесо не стоит на земле	1. Положите робота обратно на ровную поверхность. 2. Введите PIN-код на робота и подтвердите. 3. Робот не может пересекать предметы высотой более 4 см. Пожалуйста, выровняйте землю там, где он работает.
Робот наклонен	Робот наклонен более чем на 37°	1. Положите робота обратно на ровную поверхность. 2. Введите PIN-код на робота для подтверждения. 3. Робот не может преодолевать уклоны крутизной более 50% (27°).
Робот застрял	Робот застрял и не может выбраться	1. Устраните окружающие препятствия и повторите попытку. 2. Вручную переместите робота на ровное и открытое место внутри карты и попробуйте запустить задачу снова. Если вы продолжаете сталкиваться с этой проблемой, повторите попытку после того, как робот окажется на зарядной станции. 3. Проверьте, нет ли ям в земле. Заполните отверстия перед кошением, чтобы предотвратить застревание робота. 4. Убедитесь, что окружающая трава выше 10 см. Вы можете отрегулировать высоту обхода препятствий или заранее подстричь газон с помощью газонокосилки, чтобы предотвратить застревание робота. 5. Если робот часто застревает в этом месте, вы можете установить его как запретную зону
Ошибка левого/ правого заднего колеса	Колесо не вращается или неисправен двигатель колеса	1. Очистите задние колеса и повторите попытку. 2. Если вы продолжаете сталкиваться с этой ошибкой, попробуйте перезапустить робота. 3. Если проблема не устранена, обратитесь в сервисную службу.
Диск не вращается	Диск не может нормально вращаться, или режущий двигатель неисправен	1. Очистите диск и повторите попытку. 2. Убедитесь, что окружающая трава выше 10 см. Вы можете использовать газонокосилку-толкатель, чтобы заранее подстричь газон, чтобы предотвратить блокирование диска высокой травой. 3. Проверьте, нет ли воды под диском. Если таковая имеется, переместите робота в сухое место и повторите попытку. 4. Если вы продолжаете сталкиваться с этой ошибкой, попробуйте перезапустить робота. 5. Если проблема не устранена, обратитесь в сервисную службу.
Диск не двигается вверх или вниз	Диск не двигается вверх или вниз	1. Очистите диск-нож и повторите попытку. 2. Если эта ошибка продолжает возникать, попробуйте перезапустить робота. 3. Если проблема не устранена, обратитесь в службу послепродажного обслуживания.

Неисправность	Причина	Решение
Диск с лезвиями не может двигаться в сторону	Диск с лезвиями не может двигаться в сторону	1. Очистите режущую систему и удалите весь мусор или посторонние предметы. 2. Если вы продолжаете сталкиваться с этой ошибкой, вы можете сначала отключить функцию EdgeMaster™. 3. Если проблема не устранена, обратитесь в службу послепродажного обслуживания.
Ошибка бампера	Постоянно срабатывает датчик переднего бампера	1. Проверьте, не застрял ли где-нибудь робот. 2. Аккуратно постучите по бамперу и убедитесь, что он отодвинулся назад. 3. Если вы продолжаете сталкиваться с этой ошибкой, попробуйте остановить робота. 4. Если проблема не устранена, обратитесь в сервисную службу.
Ошибка зарядки	Робот подключается к зарядной станции, но возникают проблемы с зарядным током или напряжением	1. Проверьте, правильно ли подключена зарядная станция к источнику питания. 2. Проверьте, чистые ли зарядные контакты на роботе и зарядной станции. 3. После завершения проверки попробуйте еще раз подключить робота к зарядной станции. 4. Если проблема не устранена, обратитесь в сервисную службу.
Слишком высокая температура батареи	Температура батареи ≥ 60°C	1. Используйте робота, если температура окружающей среды ниже 40°C. Вы можете подождать, пока температура батареи не снизится автоматически. 2. Вы можете выключить робота и перезапустить его через некоторое время. 3. Если проблема не устранена, обратитесь в сервисную службу.
Высокая температура аккумулятора	Температура аккумулятора ≥ 45℃	1. Зарядка может не работать, если температура аккумулятора выше 45℃ . 2. Используйте робота при температуре окружающей среды ниже 40℃ .
Низкая температура аккумулятора	Температура аккумулятора ≤ 6℃	1. Зарядка может не работать, если температура аккумулятора ниже 6℃ . 2. Используйте робота при температуре окружающей среды выше 6℃ .
LiDAR заблокирован	LiDAR заблокирован (например, не снята защитная крышка LiDAR).	1. Снимите защитную крышку LiDAR и повторите попытку. 2. Если LiDAR в верхней части робота сильно загрязнен, очистите его безворсовой тканью и повторите попытку.
LiDAR неисправен	LiDAR очень загрязнен или возникла ошибка датчика	1. Проверьте, не загрязнен LiDAR. При необходимости очистите его и повторите попытку. 2. Если вы продолжаете сталкиваться с этой ошибкой, попробуйте перезапустить робота. 3. Если проблема не устранена, обратитесь в сервисную службу.
LiDAR грязный	LiDAR грязный	Протрите датчик LiDAR на верхней части робота чистой тканью. После чистки держите LiDAR сухим

Неисправность	Причина	Решение
Температура LiDAR высокая	Температура LiDAR ≥ 80℃	1. Робот автоматически попытается вернуться на зарядную станцию для охлаждения. 2. Убедитесь, что робот работает при температуре окружающей среды ниже 40℃ . 3. Поместите робота в затененное, прохладное и хорошо проветриваемое место. Сигнализация прекратится, когда температура опустится до нормального диапазона. 4. Робот автоматически возобновит работу после прекращения сигнализации. 5. Если проблема не устранена, обратитесь в службу послепродажного обслуживания.
Температура LiDAR слишком высокая	Температура LiDAR ≥ 90℃	1. LiDAR выключен из-за высокой температуры. 2. Убедитесь, что робот работает при температуре окружающей среды ниже 40℃ . 3. Поместите робота в затененное, прохладное и хорошо проветриваемое место. Сигнализация прекратится, когда температура опустится до нормального диапазона. 4. Если проблема не устранена, обратитесь в службу послепродажного обслуживания.
Робот потерялся	Позиционирование потеряно	1. Проверьте, не загрязнен ли LiDAR в верхней части робота. Грязь влияет на позиционирование. 2. Вручную переместите робота на открытое место внутри карты и попробуйте запустить задание еще раз. 3. Если позиционирование не восстановилось, верните робота на зарядную станцию через приложение, а затем запустите задачу кошения.
Ошибка датчика	Ошибка датчика	1. Перезапустите робота и повторите попытку. 2. Если проблема не устранена, обратитесь в сервисную службу.
Робот находится в запретной зоне	Робот находится в запретной зоне	1. Вручную выведите робота из запретной зоны и повторите попытку. 2. Удаленно управляйте роботом через приложение, чтобы вывести его из запретной зоны, а затем повторите попытку.
Робот находится за пределами карты	Робот находится за пределами карты	1. Вручную переместите робота по карте и повторите попытку. 2. Удаленно управляйте роботом на карте через приложение и повторите попытку.
Активирована аварийная остановка	Нажата кнопка «Стоп» на роботе	Введите PIN-код на роботе, чтобы отключить аварийную остановку
Низкий заряд батареи. Робот скоро выключится	Уровень заряда батареи составляет 10%.	Закрепите робота на зарядной станции для зарядки.
Робот находится вдали от карты. Риск кражи.	Робот находится за пределами карты.	1. Введите PIN-код для проверки. 2. Вы можете отключить сигнализацию вне карты в настройках в приложении.

Неисправность	Причина	Решение
Не вернулся на зарядную станцию	Робот не может найти зарядную станцию при возвращении на зарядную станцию	1. Проверьте, нет ли препятствий, блокирующих робота. Устраните препятствия и повторите попытку. 2. Верните робота обратно на зарядную станцию через приложение.
Не удалось подключиться к зарядной станции.	Робот находит зарядную станцию, но не может пристыковаться	1. Проверьте, не загрязнены ли и не заблокированы ли светоотражающие пленки на зарядной станции. 2. Проверьте, нет ли препятствий перед зарядной станцией. 3. Проверьте, не перемещалась ли зарядная станция. 4. Проверьте, не покрыто ли основание толстым слоем грязи. 5. Проверьте, находится ли станция на склоне. 6. Проверьте, есть ли на станции питание. 7. Помогите роботу пристыковаться к зарядной станции с помощью пульта дистанционного управления или вручную.
Позиционирование не удалось	Позиционирование не удается, когда робот пытается начать задачу кошения	1. Лидар может быть заблокирован. Вручную переместите робота на ровное и открытое место внутри карты и попробуйте снова запустить задачу. 2. Если вы продолжаете сталкиваться с этой ошибкой, повторите попытку после того, как робот окажется на зарядной станции.
Недостаточно места для поворота перед станцией	Недостаточно места для поворота перед станцией	1. Если станция расположена на краю карты или внутри нее, убедитесь, что между передней областью базовой пластины станции и границей карты есть не менее 1 м свободного пространства; в противном случае робот не сможет поворачивать. 2. Переместите станцию или измените карту в редактировании карты.
Путь перекрыт	Путь перекрыт	1. Проверьте, установлена ли на пути запретная зона. 2. Проверьте, нет ли препятствий, блокирующих робота. 3. Если робот все еще не может пройти, удалите путь в редактировании карты и установите новый.
Передняя камера загрязнена	Передняя камера загрязнена	Протрите переднюю камеру чистой тканью
Возникла проблема с передней камерой	Возникла проблема с передней камерой	1. Протрите переднюю камеру чистой тканью. 2. Попробуйте перезапустить робота. 3. Если проблема не устранена, обратитесь в службу послепродажного обслуживания.
Передняя камера заблокирована	Передняя камера заблокирована	Протрите переднюю камеру чистой тканью
Ошибка обнаружения границ происходит во время автоматического картирования	Ошибка обнаружения границ происходит во время автоматического картирования	1. Убедитесь, что условия освещения подходят, не слишком яркие и не слишком тусклые. 2. Убедитесь, что погода ясная, избегайте тумана или дождя. 3. Убедитесь, что передняя камера чистая и не имеет препятствий. 4. Убедитесь, что поверхность земли ровная, так как неровности могут повлиять на обнаружение. 5. Если обнаружение границ продолжает не работать, переключитесь в режим дистанционного управления для картирования.

13. Технические характеристики

Основная информация	Наименование товара	Dreame Roboticmower A2
	Бренд	Dreame
	Модель	MXXA8210
	Размеры	666 × 444 × 273 mm
	Вес (включая аккумулятор)	16.4 kg
Кошение	Рекомендуемая работоспособность	3,000 m^2
	Эффективность кошения	Standard: 1,000 m^2/ day Efficient: 2,000 m^2/day
	Высота скашивания	30–70 mm
	Ширина скашивания	22 cm
	Время зарядки [2]	65 min
Звуковая мощность	Уровень шума LWA	54 dB(A)
	Погрешности звуковой мощности KWA	3 dB(A)
	Уровень звукового давления LpA	46 dB(A)
	Погрешности звукового давления КПА	3 dB(A)
Рабочее состояние	Рабочая температура	0~50° C Recommended: 10~35° C
	Температура длительного хранения	-10~35° C Recommended: 0~25° C
	IP-классификация	Robot: IPX6 Charging station: IPX4 Power supply: IP67
	Максимальный уклон зоны скашивания	50% (27°)
Возможности подключения	Диапазон частот Bluetooth	2400.0–2483.5 MHz
	Макс. мощность ВЧ	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)
	Служба связи [3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS

Приводной двигатель	Скорость движения под дистанционным управлением	0.45 m/s–0.8 m/s
	Скорость движения при кошении	Standard: 0.35 m/ s Efficient: 0.6 m/s
	Тип двигателя	Hub motor
Двигатель диска	Скорость	2200/min
Батарея (косилка)	Модель аккумулятора	MBPA14
	Тип батареи	Lithium-ion battery
	Номинальная емкость	5000 mAh
	Номинальное напряжение	18 V DC
Источник питания	Модель зарядного устройства	MPAA10
	Входное напряжение	100~240 V AC
	Выходное напряжение	20 V DC
	Выходной ток	3 A
Зарядная станция	Модель зарядной станции	MCA10
	Входное напряжение	20 V DC
	Выходное напряжение	20 V DC
	Входной ток	3 A
	Выходной ток	3 A
Аксессуары	Запасные лезвия и держатели	81
	Модель лезвия	MBKA10/MQBA10

Стандарты	Полоса	Восходящая линия связи (МГц)	Нисходящая линия связи (МГц)	Макс. выходная мощность радиочастот	GNSS	Диапазон частот
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] Время зарядки применяется, когда робот автоматически возвращается на зарядную станцию при низком заряде батареи.

[3] Охваченные страны/регионы: Албания, Андорра, Австрия, Бельгия, Босния и Герцеговина, Болгария, Хорватия, Кипр, Чешская Республика, Дания, Эстония, Финляндия, Франция, Германия, Греция, Гернси, Венгрия, Исландия, Ирландия, Италия, Косово, Латвия, Лихтенштейн, Литва, Люксембург, Македония, Мальта, Молдова, Монако, Черногория, Нидерланды, Норвегия, Польша, Португалия, Румыния, Сербия, Словакия, Словения, Испания, Швеция, Швейцария, Великобритания, Украина.

Примечание: технические характеристики могут меняться, поскольку мы постоянно совершенствуем наш продукт. Для получения последней информации посетите наш веб-сайт по адресу https://global.dreametech.com.

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

	WARNING – Read user instructions before operating the machine.
	WARNING – Keep a safe distance from the machine when operating.
	WARNING – Operate the disabling device before working on or lifting the machine.
	WARNING – Do not ride on the machine.
	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.

CE	This product conforms to the applicable EC Directives.
	Class **III**
	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.

CE

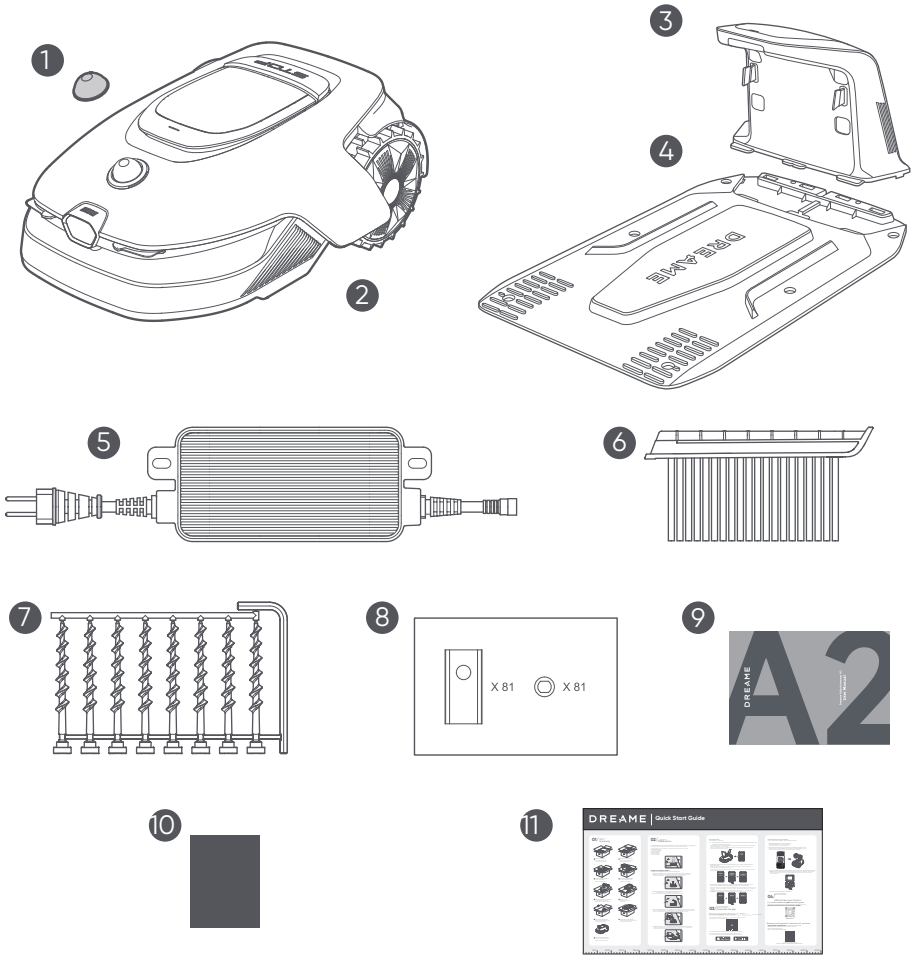
Hereby, Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. declares that the radio equipment model Dreame MXXA8210 is in compliance with Directive 2014/53/EU. The full text of the EU declaration of conformity is available at the following internet address: https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.

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.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti.

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

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 × 8, Hex key

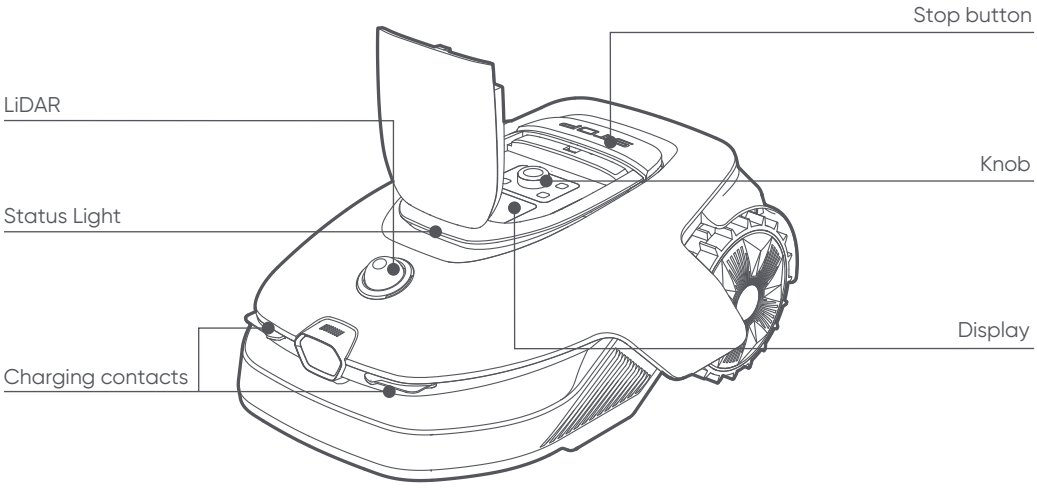
8 Spare blades and holders × 81

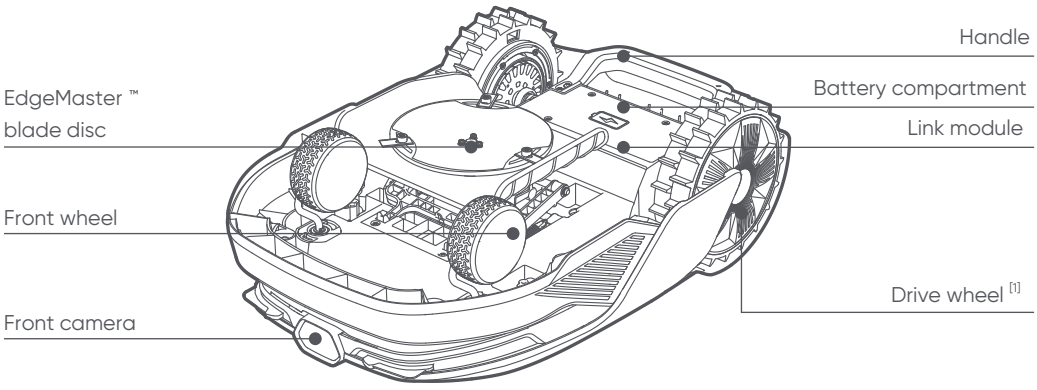
9 User manual

10 Lint-free cloth

11 Quick start guide

2.2 Product Overview

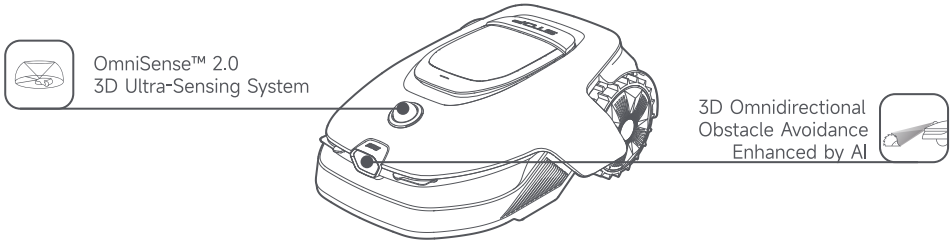




[1] Equipped with hub motors.

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 Module with GPS and 4G Connectivity

The robot is equipped with a Link Module that provides 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 Module and 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, the module includes 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 three years starting from the time of activation. To extend the service upon expiration, please contact the Dreame after-sales service team via aftersales@dreame.tech.

Important: The Link Module is designed exclusively to be used with Dreame Roboticmowers. Any abnormal status detected in the Link Service may result in the suspension of your service. If this occurs, please contact the Dreame after-sales service team via **aftersales@dreame.tech** to help you restore the service.

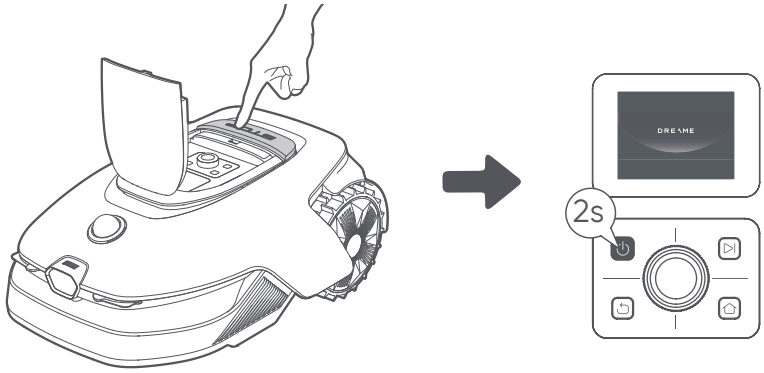
Important: If you do not contact Dreame after-sales service to renew the Link Service within one year after its expiration, your Link Module will be locked. To reactivate the service, you must bring the Link Module to a Dreame after-sales service center. Additional charges for repair and maintenance may apply for reactivation. Please pay attention to notifications in the app concerning this issue. To check the expiration date of your Link Service, go to Settings > Connections > Link Module in the app.

How to remove the Link Module?

Caution: Please wear protective gloves to prevent injuries.

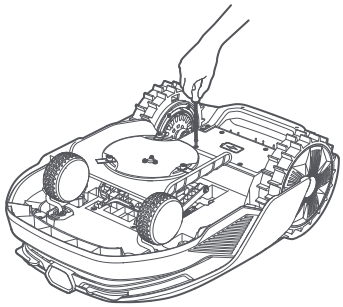
Caution: Make sure the protective cover is on the LiDAR before turning the robot over.

❶Turn off the robot.

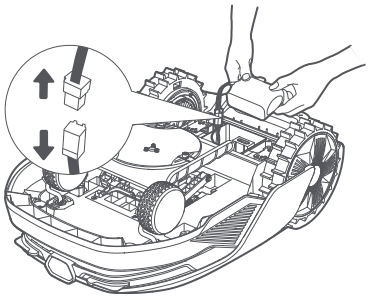


❷ Place the robot on a soft surface and turn it upside down.

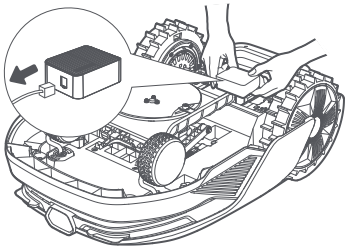
❸ Loosen 4 screws to remove the cover using a screwdriver.



❹ Take out the battery, and disconnect the battery connector.



❺ Disconnect the module connector and carefully remove the Link Module from its slot.



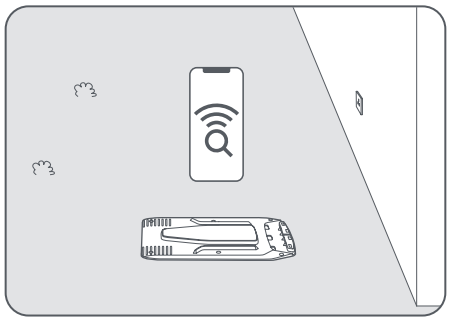
2.5 Sensors

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	The Link Module with a built-in GPS is installed in the robot. You can track the robot's real-time location in Google Maps via the app.

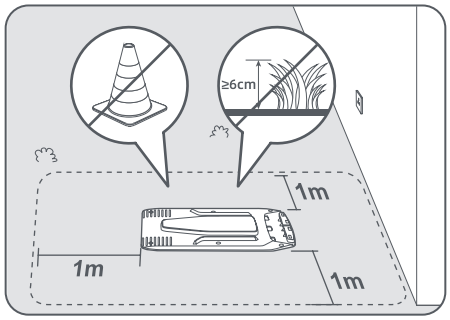
3 Installation

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.

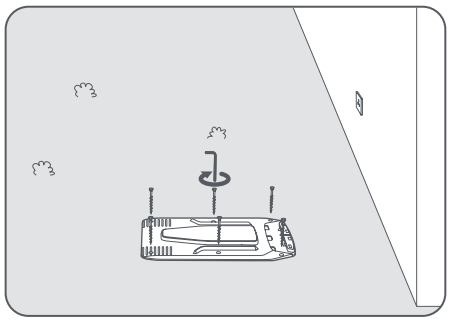


• Keep at least 1 m of free space with no obstacles to the left, right and in front of the charging station. Make sure that the grass around the location is shorter than 6 cm. If the grass is taller, please mow it with a push mower first. Tall grass may make it difficult for the robot to return to the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

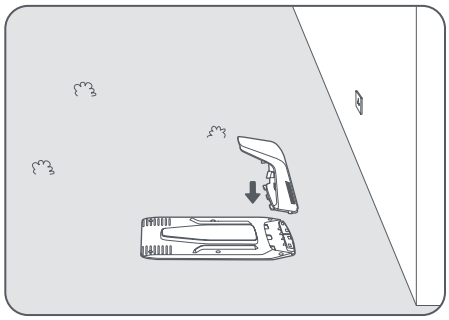


3.2 Install the Charging Station

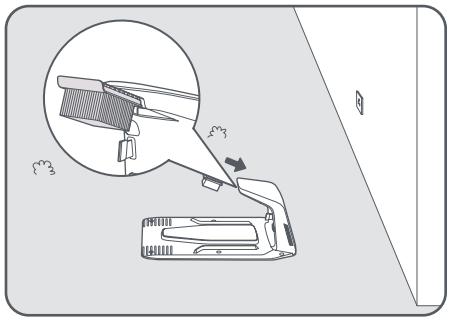
❶Secure the baseplate to the ground with the supplied screws and hex key.



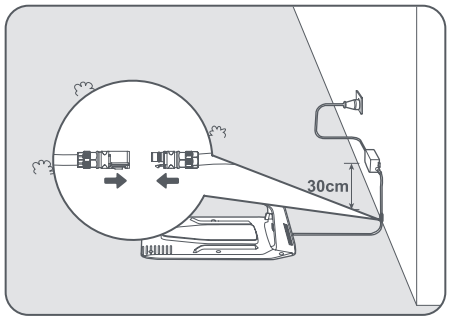
❷ Insert the charging tower into the baseplate until you hear a click.



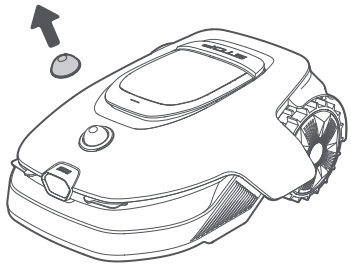
❸ Insert the cleaning brush into the charging tower by aligning the tab with the slot.



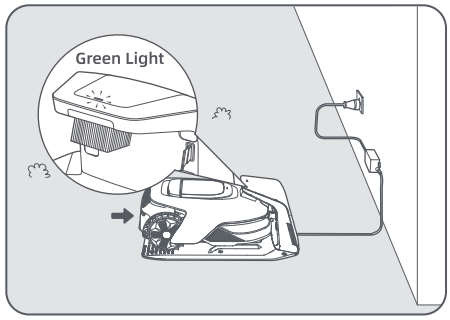
❹ Connect the power supply to the extension cable and then connect to a power outlet. Please keep the power supply at least **30 cm** above the ground.
Note: The LED indicator on the charging station will be **constant blue** when there is power.



❺ Remove the LiDAR protective cover.



❻ 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.

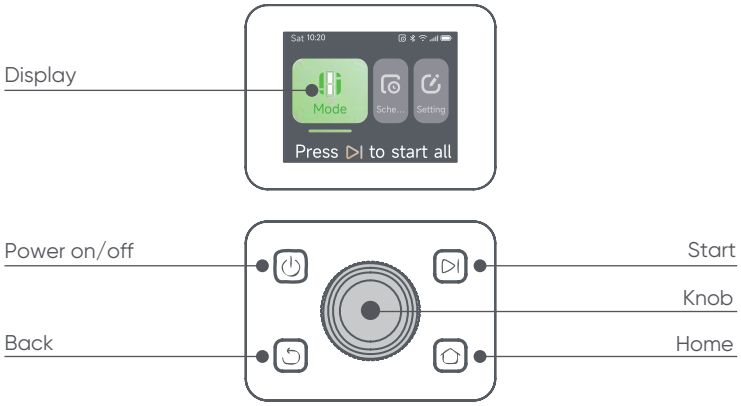


LED Indicator on the Charging Station

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 in the charging station and fully charged.

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 button for 2 seconds. Ensure it is the outside the charging station.
Start	To start all-area mowing or resume paused tasks, press 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 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 button and the button together for the 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 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

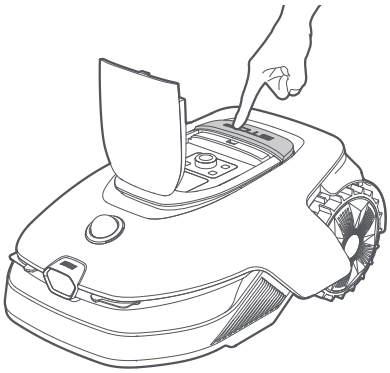
Colour	Meaning
Solid red	An error has occurred.
Solid blue	The robot is on standby.
Blinking blue	The robot is performing a task or is paused.
Blinking green	The robot is charging in the charging station.
Solid green	The battery is fully charged.
Blinking yellow	1. The robot is on patrol. 2. Real-time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

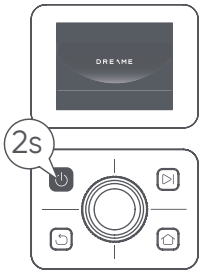
4.2 Initial Settings

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

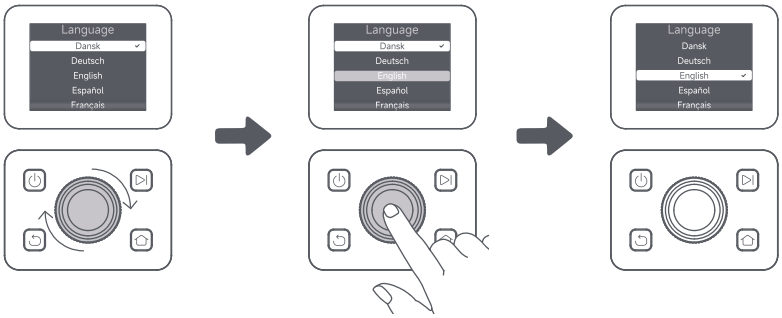
❶Press the Stop button to open the top cover.



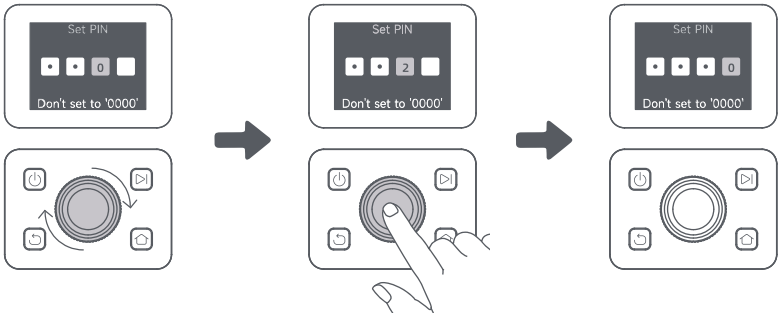
❷ Press and hold the ⏻ button on the control panel for 2 seconds to turn on the robot.
Note: The robot will automatically turn on when it docks in the charging station.



❸ 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.



❹ 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.

❺ 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.

Download on the App Store Get it on Google Play

The robot is installed with the Link Module that supports 4G connectivity and includes built-in GPS. However, for optimal performance, we recommend setting up a Wi-Fi connection.

Before network setup:

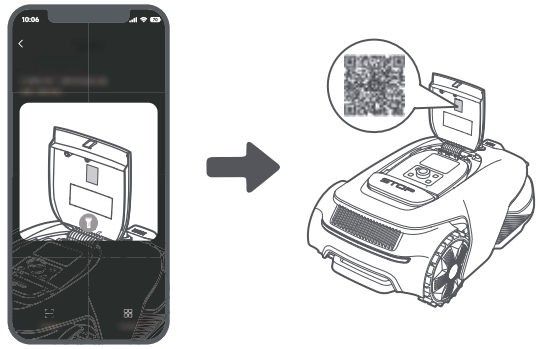
- Make sure the robot and your mobile device are on the same Wi-Fi network.
- Make sure that your mobile device is within 10 m of the robot.
- Enable Bluetooth function on your mobile device.

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.

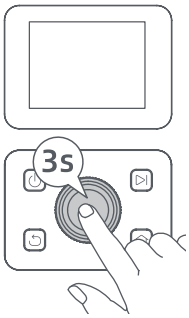


3. Follow the in-app instructions to complete the Wi-Fi network connection.

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.

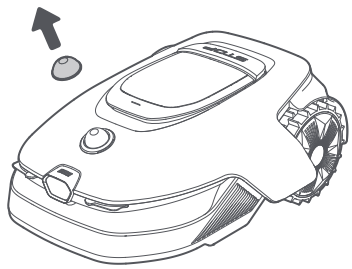
How to log out of your Dreamehome account or delete it?

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

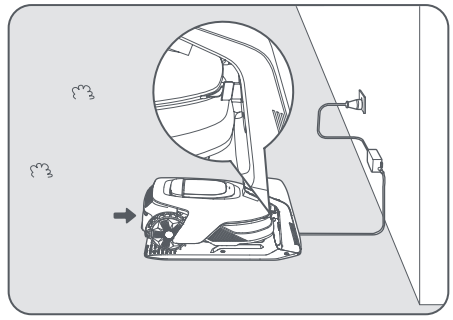
5 Map Your Garden

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.



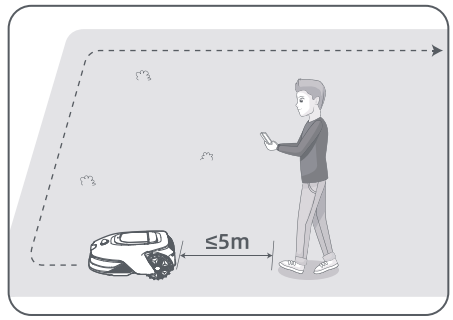
5.1 Create the Virtual Boundary

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

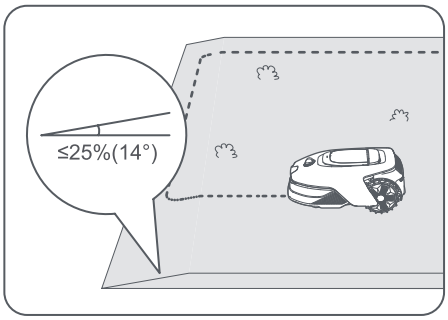
Important: Do not manually move the robot when creating the boundary, as this may cause the mapping to fail.

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.

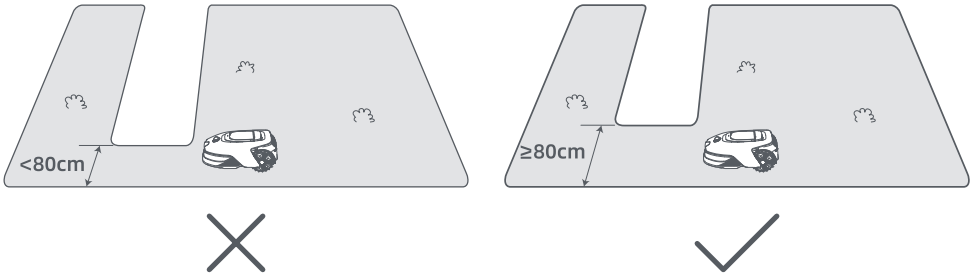
- Walk within 5 m behind the robot during the mapping process.



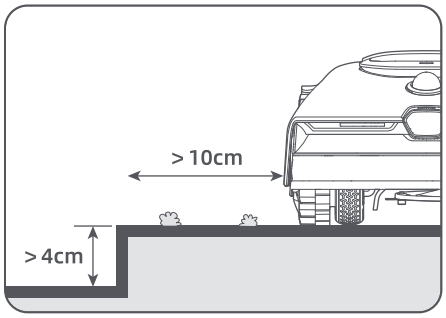
• The robot can navigate slopes with an incline up to 50% (27°). However, for better mowing results, it is recommended to keep the slopes of work areas below 25% (14°).



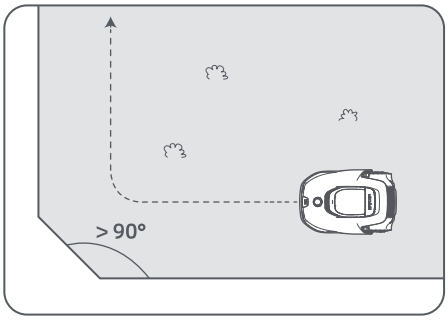
• For areas narrower than 80 cm, please set them as paths to allow the robot to pass through (see section 5.4: Set Path).



• 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.

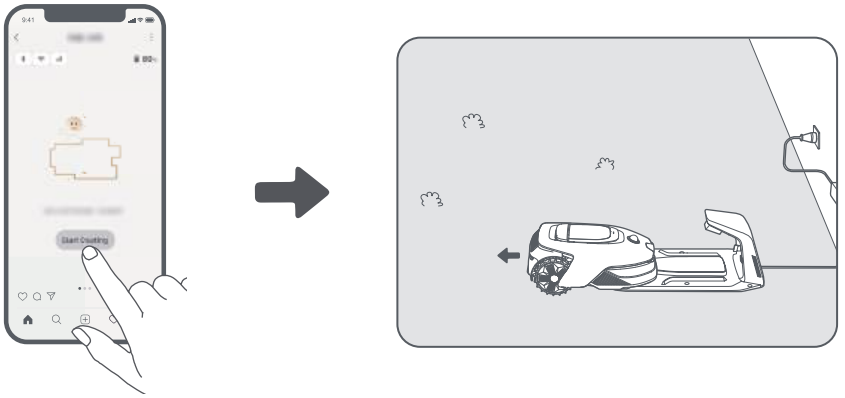


• Make sure the turning angles are greater than 90° . Angles smaller than 90° can make it difficult for the robot to achieve a clean cut.

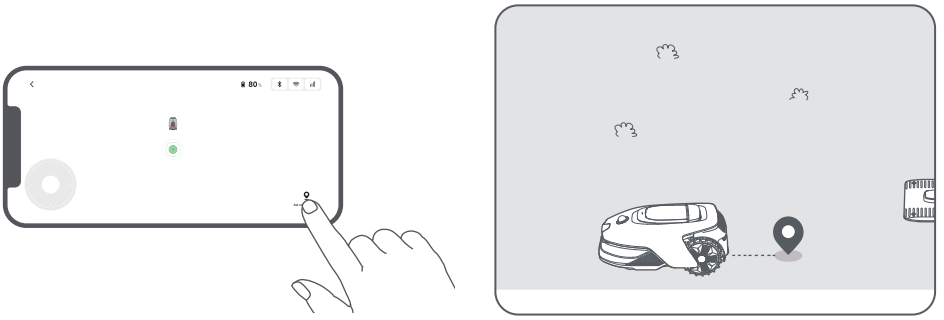


Start Mapping:

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

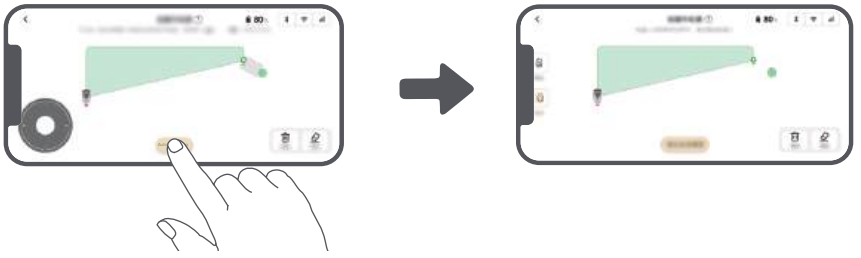
Powered by an advanced AI algorithm, the robot uses its front camera to detect grass and non-grass areas, allowing it to identify boundaries without the need for manual guidance.

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.

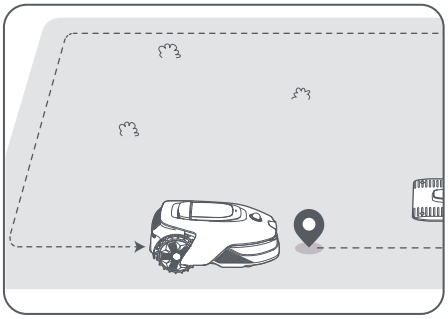
We recommend following the robot during this process. If the robot fails to accurately detect the boundaries, you can exit Auto Boundary Detection mode and switch to remote control at any time.

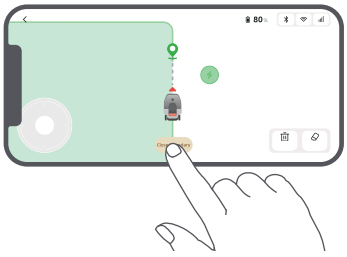
Important: The Auto Boundary Detection mode should be used in daylight to ensure proper visibility. Avoid using this feature in poor light or rainy conditions.

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



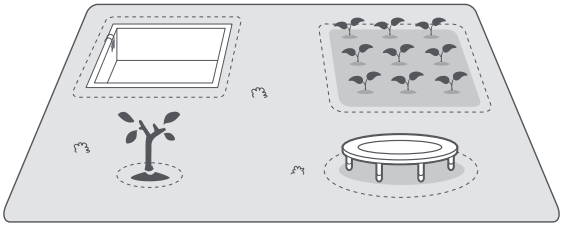
4. When the robot returns to within 1 m of the starting point, you can tap Close Boundary and the boundary will automatically be completed.





5.2 Set No-Go Zone

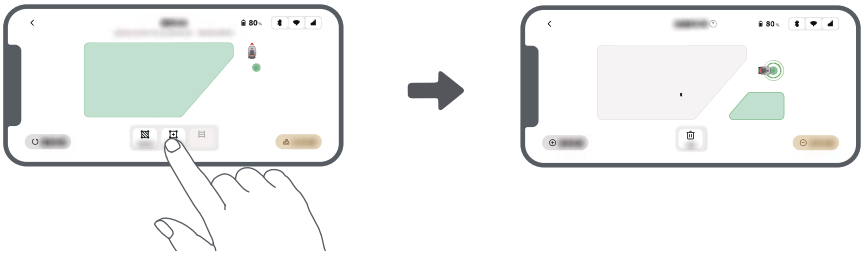
Though the robot can automatically avoid obstacles, it is still necessary to set areas with a risk of falling, such as swimming pools and sandpits, as no-go zones. For objects you want to protect (such as a flowerbed, a trampoline, a vegetable patch or an exposed tree root), please set them as no-go 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 > 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

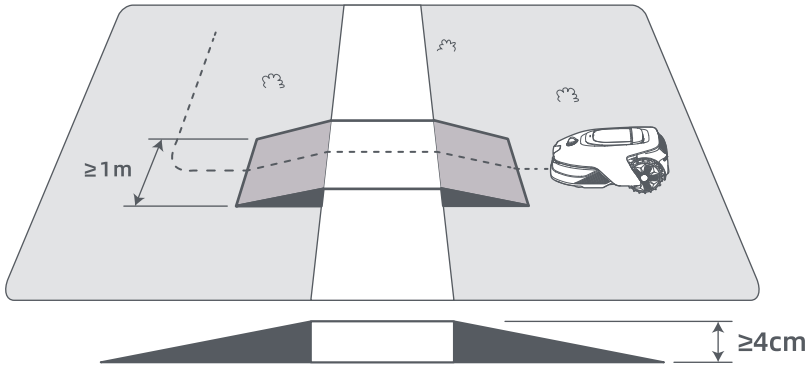
To divide a zone into smaller ones or to merge zones that were divided using the app into a larger one, go to Map Editing > Zone settings and tap Separate or Combine in the app.

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).

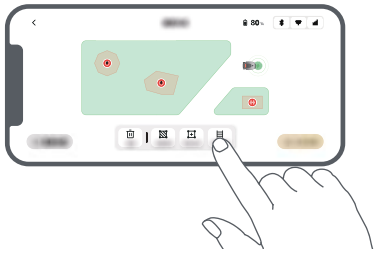


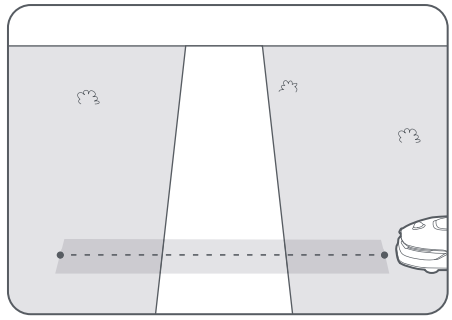
• To Connect Two Isolated Work Zones

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.



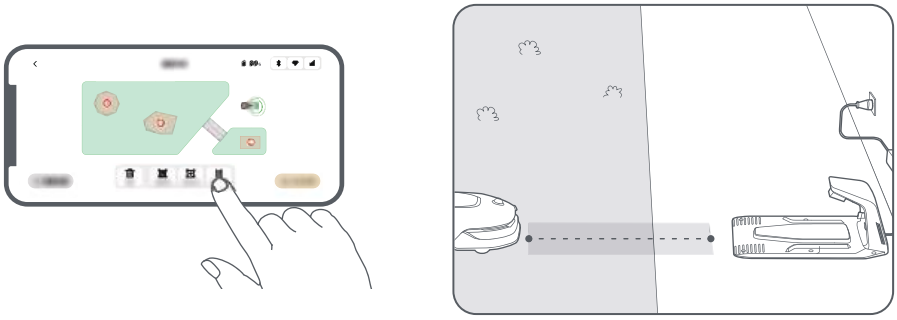


• To Connect the Work Area and the Charging Station

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.

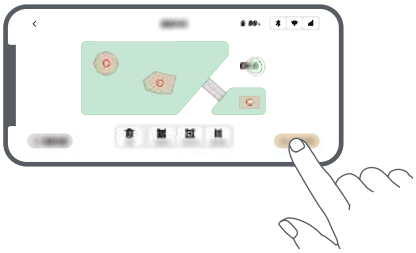
Important: Ensure that one end is inside the work area, and the other end is right in front of the charging station. It's advisable to align the path with the charging station.

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

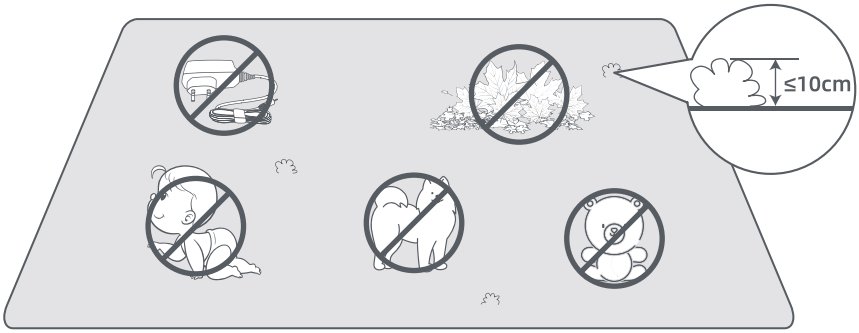
Tips before mowing:

• 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.

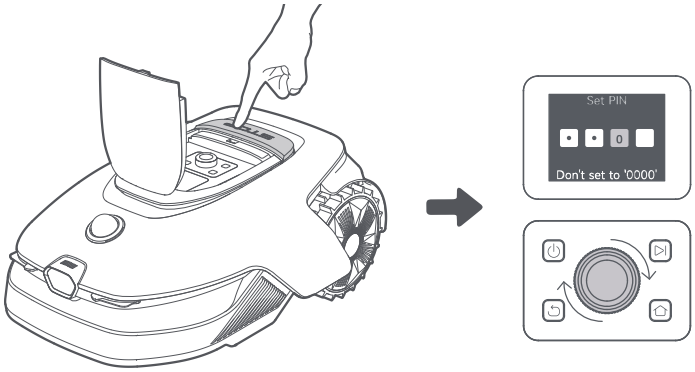
• Fill in the holes in the lawn.

• Set your mowing preferences in the app in advance (such as mowing efficiency, mowing height and mowing direction).



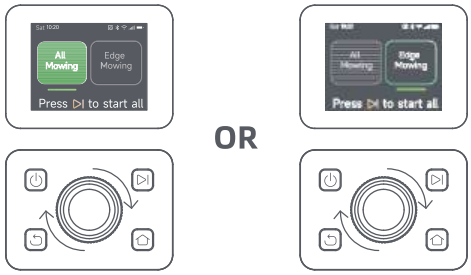
a) Start via the control panel

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

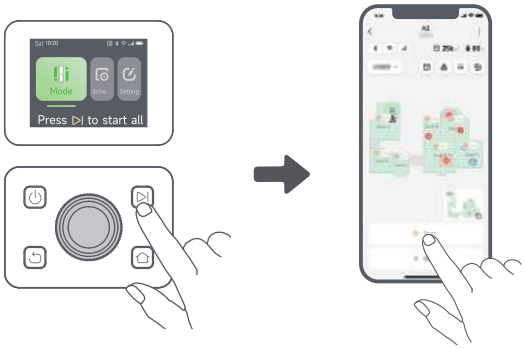


2. Select "Modes" on the display and press the knob.

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.

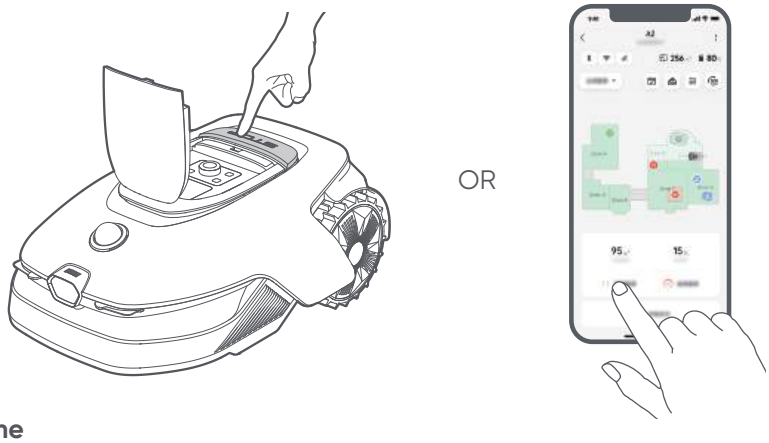


b) Start via the app

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

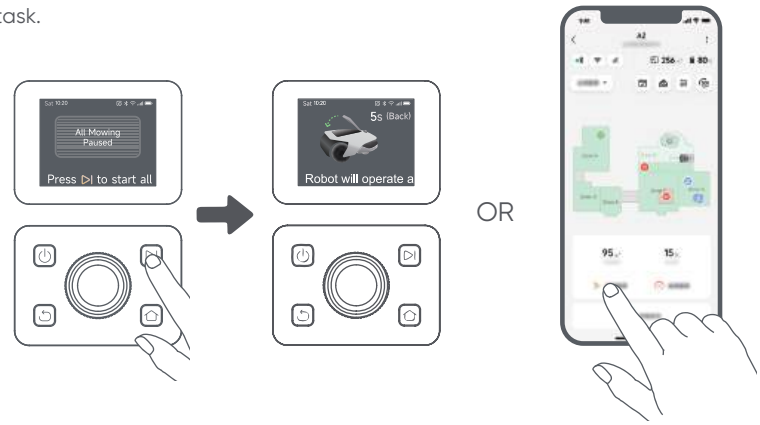
6.2 Pause

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.



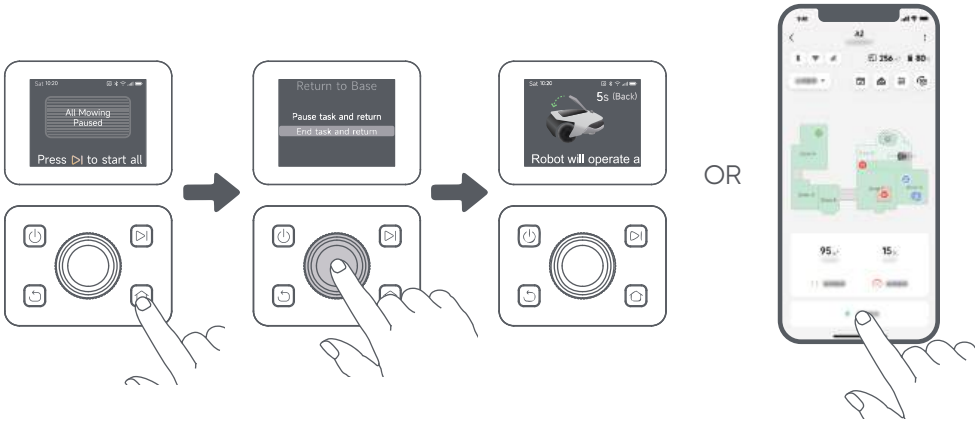
6.3 Resume

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. The default protection time is 3 hours, and you can increase it in the app.

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 in the Link module 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 > 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.

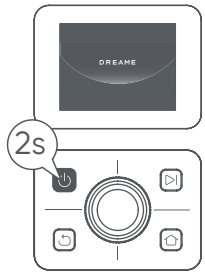
8.1 Cleaning

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.

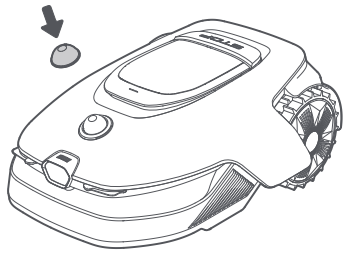
⚠ Warning: Before cleaning, please turn off the robot and unplug the charging station.
Caution: Please make sure LiDAR protective cover is on the LiDAR before turning the robot upside down to avoid damages to the LiDAR.

• The Housing, Chassis and Blade Disc:

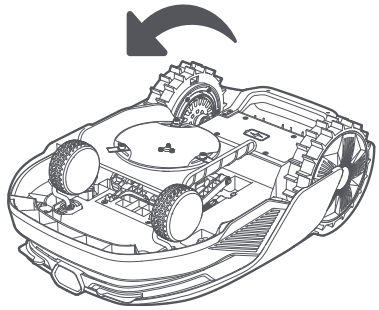
1. Turn the robot off.



2. Cover the LiDAR with its protective cover.

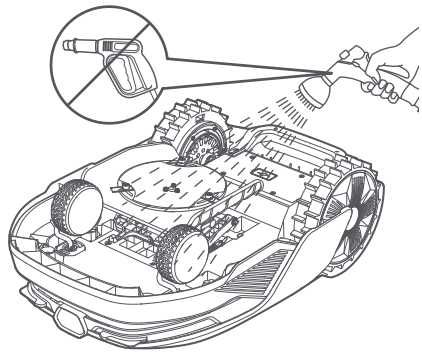


3. Turn the robot upside down.

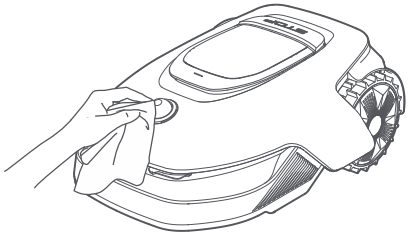


4. Clean the housing, blade disc and chassis with a hose.

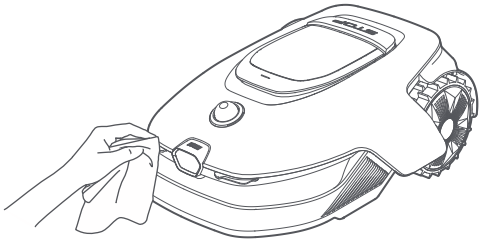
⚠ Warning: Do not touch the blades when cleaning the chassis. Please wear gloves when cleaning.
Caution: Please do not use a high-pressure washer for cleaning. Do not use detergents for cleaning.

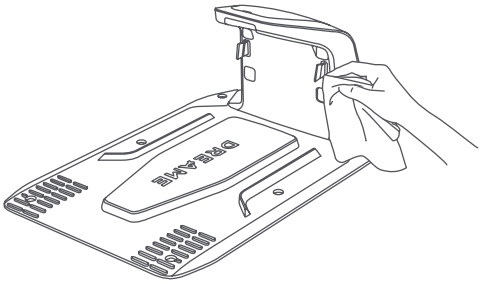


5. Use a lint-free cloth to carefully clean the LiDAR sensor.

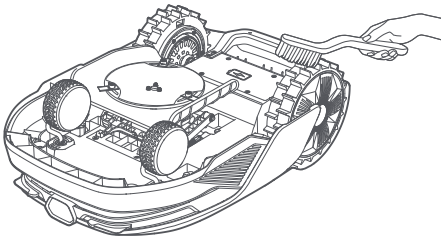


• Charging Contacts and Front Camera:
Use a clean cloth to wipe the charging contacts on the robot and the charging station, and also clean the front camera. Keep the charging contacts and the front camera dry after cleaning.





• Drive Wheels:
Use a brush to remove mud from the wheels to ensure good grip.

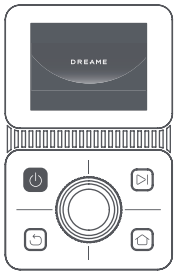


8.2 Replacing the Components

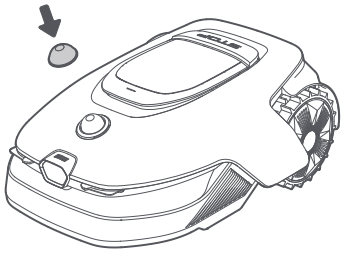
• Replacing the Blades
To keep the blades sharp, please replace the blades regularly. It is recommended to replace the blades every 6–8 weeks or sooner. Please only use the Dreame genuine blades.

⚠ 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.

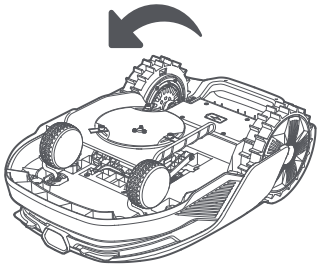
1. Turn off the robot.



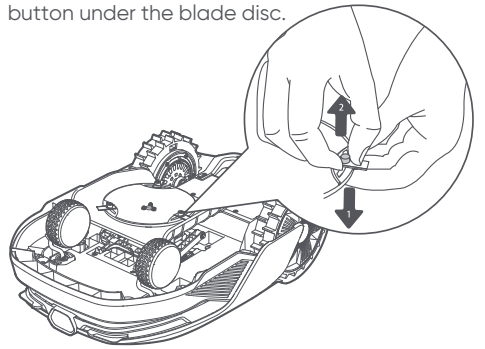
2. Cover the LiDAR with its protective cover.



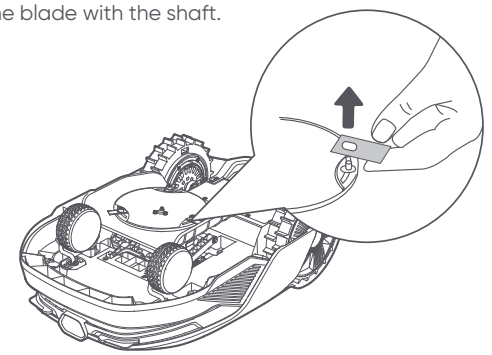
3. Put the robot on a soft surface and turn it upside down.



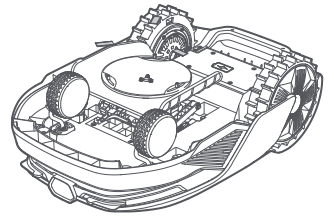
4. Remove the holder by pressing the button under the blade disc.



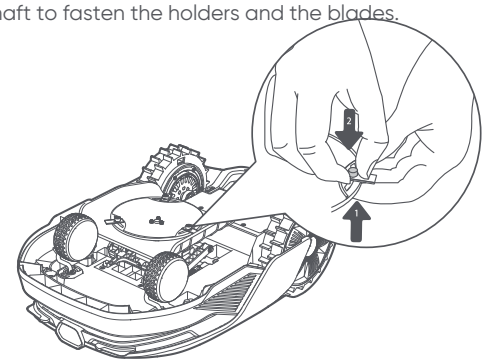
5. Remove the blade by aligning the hole of the blade with the shaft.



6. Remove 3 blades and holders.



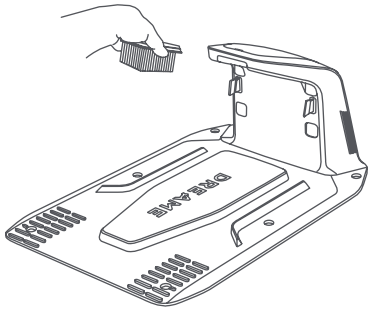
7. Press the button under the blade disc and align the hole of the holder with the shaft to fasten the holders and the blades.



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 ▷| 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 ⏻ 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.	1. The robot is not within Wi-Fi signal coverage or Bluetooth range. 2. The robot is turned off or is restarting.	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.	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° .	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.	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 frombeing 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.	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.	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.	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.	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.	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.	1. Check if the charging station is correctly connected to power. 2. Check if the charging contacts on the 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 ≥ 60℃ .	1. Use the robot where ambient temperature is below 40℃ . 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 ≥ 45℃ .	1. Charging may fail when battery temperature is above 45℃ . 2. Use the robot where ambient temperature is below 40℃ .
Battery temperature is low.	Battery temperature is ≤ 6℃ .	1. Charging may fail when battery temperature is below 6℃ . 2. Use the robot where ambient temperature is above 6℃ .
LiDAR is blocked.	LiDAR is blocked (for example the LiDAR protective cover is not removed).	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.	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 ≥ 80 ℃.	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 ℃. 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 ≥ 90 ℃.	1. The LiDAR is turned off due to high temperatures. 2. Ensure the robot operates at an ambient temperature below 40 ℃. 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.	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.	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.	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.	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 ≤ 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.	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.	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.	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.	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.	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.	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.	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.	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

Basic information	Product name	Dreame Roboticmower A2
	Brand	Dreame
	Model	MXXA8210
	Dimensions	666 × 444 × 273 mm
	Weight (battery included)	16.4 kg
Mowing	Recommended working capacity	3,000 m^2
	Mowing efficiency	Standard: 1,000 m^2/day Efficient: 2,000 m^2/day
	Mowing height	30–70 mm
	Mowing width	22 cm
	Charging time [2]	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

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	MBPA14
	Battery type	Lithium-ion battery
	Rated capacity	5000 mAh
	Rated voltage	18 V DC
Power supply	Charger model	MPAA10
	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	81
	Blade model	MBKA10/MQBA10