项目名称	G2408
版本号	A02
设计时间	2024/12/19
物料名称	G2408说明书(东北欧版)
设计师	姜涛
审核	
批准	
料号	04170500004124
材质工艺要求:	
材质要求:	封面 157g 哑粉纸 + 哑膜  内页 70g 双胶纸  248P
颜色及专色:	Pantone cool gary 11C
尺寸要求:	176*250mm 胶装
变更履历:	A02 修改页码和内容

Dreame Roboticmower A2 User Manual

P05~P44	EN
P45~P84	SV
P85~P125	PL
P126~P165	NO
P166~P205	DA
P206~P245	FI

### **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: Bird. Live.

Name of Issuer: Bird Liu

Position of the issuer: Quality Director

# ſF

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

# **Original Instructions**

# **Table of Contents**

1 Safety Instructions	
2 Product Introduction	
3 Installation	
4 Preparation for First Use	
5 Map Your Garden	
6 Operation	
7 Dreamehome App	
8 Maintenance	РЗЗ
9 Battery	
10 Winter Storage	
11 Transport	Р37
12 Troubleshooting	
13 Specifications	

5

# **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.

# DREAME \_\_\_\_\_

#### 1.7 Symbols and Decals

	WARNING – Read user instructions before operating the machine.
	WARNING - Keep a safe distance from the machine when operating.
	<b>WARNING -</b> Operate the disabling device before working on or lifting the machine.
	WARNING – Do not ride on the machine.
X	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: <u>https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.</u>

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

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

# **2 Product Introduction**

2.1 What's in the Box



10

#### 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. **(1)** 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 **dreamesupport@ 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 **dreamesupport@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.

**1** Turn off the robot.



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

**3** Loosen 4 screws to remove the cover using a screwdriver.



**4** Take out the battery, and disconnect the battery connector.



**(5)** 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

① Secure the baseplate to the ground with the supplied screws and hex key.



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



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



• 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.



**G** Remove the LiDAR protective cover.



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

**Note:** The indicator light will **blink green** when the robot is charging successfully in the charging station. **Note:** If you're looking to add a garage for extra protection, please use the matching Dreame Garage available at local stores or online. Using a non-Dreame garage may cause issues during recharging.



#### LED Indicator on the Charging Station

LED Indicator Light Colour	Meaning
Dipling (colid cod	1. There is an issue with the charging station (such as a problem with the charging current or voltage).
burking/solid red	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

lcon	Status
ı I	Battery level (Shows the current battery level.)
יבא	Charging (The robot successfully docks in the charging station.)
*	Bluetooth (The robot is connected to the app via Bluetooth.)
<u>(</u> •	Wi-Fi (The robot is connected to the app via a Wi-Fi network.)
atth	Link service (Link service is activated.)
ତ	Schedule (A task is scheduled for today and has not started yet.)

#### Controls

Button	Function
Power 🕛	To turn on/off the robot, press and hold the $igcup$ button for 2 seconds. Ensure it is outside the charging station.
Start 🖂	To start all-area mowing or resume paused tasks, press the $\triangleright$ I button, then close the cover in 5 seconds. The task will be cancelled if the cover is not closed in 5 seconds.
Home 🖒	To send the robot back to the charging station to charge, press the $\triangle$ button, then close the cover in 5 seconds. The task will be cancelled if the cover is not closed in 5 seconds.
Back ර	To navigate up one level in the menu, press the 🖒 button.
	To confirm the selection in the menus, press the knob.
Knob	To enable Bluetooth pairing mode, press and hold the knob for 3 seconds.
	To navigate through the menu, turn the knob clockwise/anticlockwise.
Start + Back	To factory reset the robot, press and hold the <b>&gt;</b> I button and the 🖒 button together for 3 seconds. The PIN code will not be erased.
Home + Back	Press and hold $\bigcirc$ button and $\bigcirc$ button together for 3 seconds to enter the <b>About</b> page in Settings. The About page will disappear in 5 seconds.
Knob + Back	To reset the PIN code, press and hold the knob and the ${\mathfrak S}$ button together for 3 seconds.
Stop	Press the <b>Stop</b> 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	<ol> <li>The robot is on patrol.</li> <li>Real-time video from the front camera is displayed via the app.</li> </ol>

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

18

#### 4.2 Initial Settings

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

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



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.



#### 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.



#### 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.

#### G 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.



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.

 $\bullet$  Walk within  ${\bf 5}~{\bf m}$  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 S **Map Editing** to create or delete the no-go zones after the map is finished.



#### 5.3 Create More Zones and Expand Existing Zones

#### • To Create More Zones

If your lawn is separated by roads or you have several isolated lawns, you can tap **Work zone** in the app to continue creating work areas. You can also add, delete or modify the zones in  $\bigotimes$  > **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 2 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

Solution > 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  $\bigotimes$  > **Map Editing** and tap **Add Map** after mapping is complete. Once you have finished the second map, you can switch between maps through  $\bigotimes$  > **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  $\bigcirc$  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 A 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 <sup>™</sup> 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 <sup>™</sup> in the app.

30



#### 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 **(b)** to view a live video feed from the robot's front camera, allowing you to monitor your garden anytime, anywhere.



#### 7.8.6 Patrol

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



#### 7.9 Custom Charging Period

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



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

### 8 Maintenance

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

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

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

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

#### 8.1 Cleaning

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

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

#### • The Housing, Chassis and Blade Disc:

1. Turn the robot off.



2. Cover the LiDAR with its protective cover.



3. Turn the robot upside down.



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

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



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



#### • Charging Contacts and Front Camera:

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



#### • Drive Wheels:

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



#### 8.2 Replacing the Components

#### Replacing the Blades

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

**Warning:** Please turn off the robot. Wear protective gloves before replacing the blades. **Note:** Please replace all three blades at the same time to ensure a balanced cutting system.

1. Turn off the robot.



2. Cover the LiDAR with its protective cover.


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



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



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.



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



6. Remove 3 blades and holders.



8. Make sure the blades can rotate freely.

#### • Replacing the Cleaning Brush

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



# 9 Battery

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

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

#### Low-Power Charging Mode:

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

• To enable low-power charging mode, press and hold the **>**I button and the **^** button simultaneously, and press the **^** button 5 times quickly at the same time. You will hear a voice prompt: Low-power charging mode is on.

• To disable low-power charging mode, restart the robot or press the 🕁 button 5 times quickly.

# **10 Winter Storage**

#### • The Robot

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

#### Charging Station

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

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

# 11 Transport

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

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

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

# DREAME \_\_\_\_\_

# 12 Troubleshooting

Issue Cause		Solution	
The robot is not connected to the app.	<ol> <li>The robot is not within Wi-Fi signal coverage or Bluetooth range.</li> <li>The robot is turned off or is restarting.</li> </ol>	<ol> <li>Check if the robot has completed the process of turning on.</li> <li>Check if the router is working properly.</li> <li>Move closer to the robot to establish a Bluetooth connection.</li> </ol>	
Robot lifted.	The wheel is not on the ground.	<ol> <li>Put the robot back on flat ground.</li> <li>Enter the PIN code on the robot and confirm.</li> <li>The robot can't cross objects higher than 4 cm. Please keep the ground even where it is working.</li> </ol>	
Robot tilted.	The robot tilts more than 37° .	<ol> <li>Put the robot back on flat ground.</li> <li>Enter the PIN code on the robot and confirm.</li> <li>The robot cannot climb slopes greater than 50% (27°).</li> </ol>	
Robot trapped. The robot is trapped and fails to get out.		<ol> <li>Remove the surrounding obstacles and then retry.</li> <li>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.</li> <li>Check if there are holes in the ground. Fill in the holes before mowing to prevent the robot from being trapped.</li> <li>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.</li> <li>If the robot is often trapped in this location, you can set it as a no-go zone.</li> </ol>	
Left/right rear wheel error. The wheel cannot rotate or the wheel motor has a problem.		<ol> <li>Clean the rear wheels and then retry.</li> <li>If you continue to encounter this error, try restarting the robot.</li> <li>If the problem persists, please contact the after-sales service.</li> </ol>	
Blade disc can't rotate.	The blade disc cannot rotate normally or the cutting motor has a problem.	<ol> <li>Clean the blade disc and then retry.</li> <li>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.</li> <li>Check if there is water under the blade disc. If there is any, move the robot to a dry place and then retry.</li> <li>If you continue to encounter this error, try restarting the robot.</li> <li>If the problem persists, please contact the after-sales service.</li> </ol>	
The blade disc fails to The blade disc fails to move up or down.		<ol> <li>Clean the blade disc and then retry.</li> <li>If you continue to encounter this error, try restarting the robot.</li> <li>If the problem persists, please contact the after-sales service.</li> </ol>	

38

Issue Cause		Solution	
The blade disc cannot The blade disc cannot move move to the side.		<ol> <li>Clean the cutting system and remove any debris or foreign objects.</li> <li>If you continue to encounter this error, you can disable the EdgeMaster ™ function first.</li> <li>If the problem persists, please contact the after-sales service.</li> </ol>	
Bumper error.	The front bumper sensor is constantly triggered.	<ol> <li>Check if the robot is trapped somewhere.</li> <li>Gently tap the bumper and make sure it bounces back.</li> <li>If you continue to encounter this error, try restarting the robot.</li> <li>If the problem persists, please contact the after-sales service.</li> </ol>	
Charging error. Charging error. Charging current or volta has a problem.		<ol> <li>Check if the charging station is correctly connected to power.</li> <li>Check if the charging contacts on the robot and the charging station are clean.</li> <li>After checking is finished, try docking the robot in the charging station again.</li> <li>If the problem persists, please contact the after-sales service.</li> </ol>	
Battery temperature too high.	Battery temperature is ≥ 60°C .	<ol> <li>Use the robot where ambient temperature is below 40°C. You can wait until the battery temperature decreases automatically.</li> <li>You can turn off the robot and restart it after a while.</li> <li>If the problem persists, please contact the after-sales service.</li> </ol>	
Battery temperature is high.	Battery temperature is ≥ 45℃ .	<ol> <li>Charging may fail when battery temperature is above 45°C .</li> <li>Use the robot where ambient temperature is below 40°C .</li> </ol>	
Battery temperature is low.	Battery temperature is $\leq$ 6°C .	<ol> <li>Charging may fail when battery temperature is below 6°C.</li> <li>Use the robot where ambient temperature is above 6°C.</li> </ol>	
LiDAR is blocked.	LiDAR is blocked (for example the LiDAR protective cover is not removed).	<ol> <li>Remove the lidar protective cover and then retry.</li> <li>If lidar on the top of the robot is very dirty, clean it with a lint-free cloth and then retry.</li> </ol>	
LiDAR malfunction.	LiDAR is very dirty or there is a sensor error.	<ol> <li>Check if the lidar is dirty. Clean it if necessary and then try again.</li> <li>If you continue to encounter this error, try restarting the robot.</li> <li>If the problem persists, please contact the after-sales service.</li> </ol>	
LiDAR is dirty.		Wipe the LiDAR sensor on top of the robot with a clean cloth. Keep the LiDAR dry after cleaning.	

# DREAME \_\_\_\_\_

Issue Cause		Solution	
LiDAR temperature is high. LiDAR temperature is ≥ 80 °C .		<ol> <li>The robot will automatically try to return to the charging station to cool down.</li> <li>Ensure the robot operates at an ambient temperature below 40 °C .</li> <li>Place the robot in a shaded, cool, and well- ventilated area. The alarm will stop when the temperature drops to a normal range.</li> <li>The robot will automatically resume operation once the alarm stops.</li> <li>If the problem persists, please contact after- sales service.</li> </ol>	
LiDAR temperature is too high. LiDAR temperature is $\geq$ 90 °C .		<ol> <li>The LiDAR is turned off due to high temperatures.</li> <li>Ensure the robot operates at an ambient temperature below 40 °C .</li> <li>Place the robot in a shaded, cool, and well- ventilated area. The alarm will stop when the temperature drops to a normal range.</li> <li>If the problem persists, please contact after- sales service.</li> </ol>	
Robot is lost.	Positioning is lost.	<ol> <li>Check if the LiDAR on the top of the robot is dirty. Dirt will affect the positioning.</li> <li>Manually move the robot to an open place inside the map and try starting the task again.</li> <li>If the positioning is not recovered, remote control the robot back to the charging station via the app, and then start the mowing task.</li> </ol>	
Sensor error. Sensor error.		<ol> <li>Restart the robot and retry.</li> <li>If the problem persists, please contact the after-sales service.</li> </ol>	
The robot is in the no- go zone.	The robot is in the no-go zone.	<ol> <li>Manually move the robot out of the no-go zone and then retry.</li> <li>Remotely control the robot through the app to move it out of the no-go zone, and then retry.</li> </ol>	
The robot is outside the map.	The robot is outside the map.	<ol> <li>Manually move the robot inside the map, and then retry.</li> <li>Remote control the robot back inside the map via the app, and then retry.</li> </ol>	
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.	<ol> <li>Enter the PIN code on the robot and confirm.</li> <li>You can disable the Off-Map Alarm in Settings in the app.</li> </ol>	

Issue Cause		Solution	
Failed to return to the charging station.The robot cannot find the charging station when returning to the charging station.		<ol> <li>Check if there are obstacles blocking the robot.</li> <li>Remove the obstacles and retry.</li> <li>Remote control the robot back to the charging station via the app.</li> </ol>	
Failed to dock in the charging station.	The robot finds the charging station but fails to dock.	<ol> <li>Check if the reflective films on the station are dirty or blocked.</li> <li>Check if there are obstacles in front of the station.</li> <li>Check if the station is moved.</li> <li>Check if the baseplate is covered with thick mud.</li> <li>Check if the station is on a slope.</li> <li>Check if the station has power.</li> <li>Help the robot dock in the charging station by using the remote control or manually.</li> </ol>	
Positioning failed.	Positioning fails when the robot tries to start a mowing task.	<ol> <li>The lidar may be obstructed. Manually move the robot to a flat and open place inside the map and try starting the task again.</li> <li>If you continue to encounter this error, please retry after the robot is docked in the charging station.</li> </ol>	
Insufficient space for turning in front of the station.	Insufficient space for turning in front of the station.	<ol> <li>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.</li> <li>Relocate the station, or change the map in Map Editing.</li> </ol>	
Path obstructed.	Path obstructed.	<ol> <li>Check if a no-go zone is set in the path.</li> <li>Check if there are obstacles blocking the robot.</li> <li>If the robot still cannot pass, delete the path in Map Editing and set a new one.</li> </ol>	
The front camera is dirty.	The front camera is dirty.	Wipe the front camera with a clean cloth.	
There is an issue with the front camera.	There is an issue with the front camera.	<ol> <li>Wipe the front camera with a clean cloth.</li> <li>Try restarting the robot.</li> <li>If the problem persists, please contact the after-sales service.</li> </ol>	
Front camera blocked.	Front camera blocked.	Wipe the front camera with a clean cloth.	
Boundary detection error occurs during Auto-Mapping.	Boundary detection error occurs during Auto- Mapping.	<ol> <li>Ensure that the lighting conditions are suitable, neither too bright nor too dim.</li> <li>Confirm that the weather is clear, avoiding fog or rain.</li> <li>Ensure that the front camera is clean and unobstructed.</li> <li>Ensure that the ground surface is even, as bumps may affect detection.</li> <li>If boundary detection continues to fail, switch to remote control mode for mapping.</li> </ol>	

# DREAME \_\_\_\_\_

# **13 Specifications**

	Product name	Dreame Roboticmower A2	
	Brand	Dreame	
Basic information	Model	MXXA8210	
	Dimensions	666 × 444 × 273 mm	
	Weight (battery included)	16.4 kg	
	Recommended working capacity	3,000 m²	
	Mowing efficiency	Standard: 1,000 m²/day Efficient: 2,000 m²/day	
Mowing	Mowing height	30-70 mm	
	Mowing width	22 cm	
	Charging time [2]	65 min	
	Sound power level LWA	54 dB(A)	
Noiso omissions	Sound power uncertainties KWA	3 dB(A)	
Noise emissions	Sound pressure level LpA	46 dB(A)	
	Sound pressure uncertainties KpA	3 dB(A)	
	Operating temperature	0~50° C Recommended: 10~35° C	
Working	Long-term storage temperature	-10~35° C Recommended: 0~25° C	
condition	IP-classification	Robot: IPX6 Charging station: IPX4 Power supply: IP67	
	Maximum slope for mowing area	50% (27° )	
	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	
Connectivity	Wi-Fi	Wi-Fi 2.4 GHz (2400-2483.5M)	
	Link service <sup>[3]</sup>	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

	Driving speed under remote control	0.45 m/s-0.8 m/s	
Driving motor	Driving speed when mowing	Standard: 0.35 m/s Efficient: 0.6 m/s	
	Motor type	Hub motor	
Cutting motor Speed		2200/min	
	Battery model	MBPA14	
Datton (robot)	Battery type	Lithium-ion battery	
Ballery (robol)	Rated capacity	5000 mAh	
	Rated voltage	18 V DC	
	Charger model	MPAA10	
Dowor cupply	Input voltage	100~240 V AC	
Power supply	Output voltage	20 V DC	
	Output current	3 A	
	Charging station model	MCA10	
	Input voltage	20 V DC	
Charging station	Output voltage	20 V DC	
	Input current	3 A	
	Output current	3 A	
Accessories	Spare blades and holders	81	
Accessories	Blade model	MBKA10/MQBA10	

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

# Översättning av den ursprungliga bruksanvisningen

# Innehållsförteckning

1	Säkerhetsanvisningar	P46
2	Produktintroduktion	P50
3	Installation	P54
4	Förberedelser före första användning	P56
5	Kartlägg din trädgård	P62
6	Användning	P67
7	Appen Dreamehome	P70
8	Underhåll	P73
9	Batteri	P77
1(	0 Vinterförvaring	P77
1	1 Transport	P77
12	2 Felsökning	P78
13	3 Specifikationer	P82

# 1 Säkerhetsanvisningar

### 1.1 Allmänna säkerhetsanvisningar

• Läs bruksanvisningen innan du använder produkten.

• Använd bara utrustning som rekommenderas av Dreame tillsammans med produkten. Ingen annan användning är tillåten.

• Låt inte barn vistas i närheten av eller leka med maskinen när den används.

• Använd inte produkten på platser där personer inte är medvetna om dess närvaro.

• Spring inte om produkten används manuellt med Dreamehome-appen. Gå alltid, se upp i sluttningar och håll alltid balansen.

• Använd inte produkten om det finns människor, särskilt barn eller djur, på arbetsområdet.

• Om produkten används på offentliga platser ska varningsskyltar sättas upp runt området med följande text:

" Varning – Automatisk gräsklippare. Håll avstånd till maskinen! Ha uppsikt över barn!"

Bär stadiga skor och långbyxor när produkten används.

• För att förhindra skada på produkten och olyckor med fordon och personer, ska arbetsområden eller transportbanor inte ställas in vid offentliga gångbanor.

- Vidrör aldrig farliga rörliga delar, exempelvis knivdisken, förrän de är helt stilla.
- Sök läkarhjälp vid skador eller olyckor.

• Sätt produkten i **OFF**-läge innan hinder rensas, underhåll utförs eller produkten undersöks. Om produkten vibrerar på ett onormalt sätt kontrollerar du om det finns några skador innan den startas om. Använd inte produkten om någon del är skadad.

• Installera inte huvudkabeln på platser där produkten kommer att klippa. Följ anvisningarna för kabelinstallation.

• Använd endast den medföljande laddningsstationen när produkten ska laddas. Felaktig användning kan medföra elstötar, överhettning eller frätande vätskeläckage från batteriet. Vid elektrolytläckage ska du spola med vatten/neutraliseringsmedel och söka läkarvård om den frätande vätskan kommer i kontakt med dina ögon.

• Vid anslutning av huvudkabeln till eluttaget ska en jordfelsbrytare med en maximal utlösningsström på 30 mA användas.

• Använd endast originalbatterier som rekommenderas av Dreame. Produktens säkerhet kan inte garanteras om batterier som inte är original används. Använd inte batterier som inte är uppladdningsbara.

• Håll förlängningssladdar borta från rörliga farliga delar för att undvika skada på sladdarna som kan leda till kontakt med strömförande delar.

• Bilderna i detta dokument visas endast i referenssyfte. Se de faktiska produkterna.

• Låt aldrig barn, personer med lägre fysisk, sensorisk eller mental förmåga eller brist på erfarenhet och kunskap, eller personer som inte känner till dessa anvisningar använda maskinen. Lokala föreskrifter kan begränsa användarnas ålder.

• Du ska aldrig ansluta eller vidröra en skadad kabel förrän den har tagits bort från eluttaget. Om kabeln skadas under drift ska kontakten tas ur eluttaget. En sliten eller skadad kabel ökar risken för elstötar och ska bytas ut av servicepersonal.

- Tryck inte kraftigt eller snabbt på produkten, eftersom detta kan skada produkten.
- För att uppfylla kraven på RF-exponering bör ett avstånd på 35 cm mellan enheten och människan bibehållas.
- För att ladda batteriet, använd endast den löstagbara laddningsenheten som medföljer denna apparat.

### 1.2 Säkerhetsanvisningar för installation

• Installera inte laddningsstationen på platser där människor kan snubbla över den.

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

### 1.3 Säkerhetsanvisningar för användningen

• Se till att händer eller fötter inte är i närheten av de roterande knivarna. Placera inte händer eller fötter nära eller under produkten när den är igång.

• Lyft eller flytta inte produkten när den är igång.

• Använd parkläget eller sätt produkten i **OFF**-läge när det finns människor, särskilt barn eller djur, på arbetsområdet.

• Kontrollera att det inte finns några föremål som stenar, grenar, verktyg eller leksaker på gräsmattan. Knivarna kan skadas om de kommer i kontakt med sådana föremål.

• Placera inte något ovanpå produkten eller laddningsstationen.

• Använd inte produkten om **STOP**-knappen inte fungerar.

• Undvik kollisioner mellan produkten och personer eller djur. Om en person eller ett djur finns på produktens bana ska maskinen stoppas omedelbart.

• Sätt alltid produkten i **OFF**-läge när den inte används.

• Använd inte produkten samtidigt som en vattenspridare. Använd schemafunktionen för att säkerställa att produkten och vattenspridaren inte används samtidigt.

• Placera inte någon anslutningskanal där det finns vattenspridare.

• Använd inte produkten där det finns stillastående vatten, exempelvis vid kraftigt regn eller vattensamlingar.

### 1.4 Säkerhetsanvisningar för underhåll

• Sätt produkten i **OFF**-läge när underhåll utförs.

• Efter avslutad tvätt kontrollerar du att produkten inte är vänd upp och ner på marken.

• Vänd inte produkten när chassit ska rengöras. Om du vänder den i rengöringssyfte måste du se till att den vänds tillbaka på rätt sätt efteråt. Detta är nödvändigt för att förhindra att vatten kommer in i motorn och påverkar driften.

• Ta ur stickkontakten från laddningsstationen eller använd avstängningsenheten före rengöring eller underhåll på laddningsstationen.

• Använd inte högtryckstvätt eller lösningsmedel när produkten rengörs.

#### 1.5 Batterisäkerhet

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

1. Använd bara batteriladdaren och nätaggregatet från tillverkaren. Användning av olämpliga laddare och nätaggregat kan orsaka elstötar och/eller överhettning.

2. FÖRSÖK INTE REPARERA ELLER ÄNDRA BATTERIER! Reparationsförsök kan orsaka allvarliga personskador på grund av explosion eller elstötar. Om en läcka uppstår är elektrolyterna frätande och giftiga.

3. Apparaten innehåller batterier som endast får bytas ut av fackmän.

### 1.6 Övriga risker

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

## 1.7 Symboler och dekaler

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

48

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

### AVSEDD ANVÄNDNING

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

# CE

Härmed försäkrar Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. att radioutrustningen modell Dreame MXXA8210 överensstämmer med direktiv 2014/53/EU. Den fullständiga texten till EU:s försäkran om överensstämmelse finns tillgänglig på följande Internetadress: <u>https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.</u>

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

# 2 Produktintroduktion

2.1 Vad finns i förpackningen



### 2.2 Produktöversikt



[1] Utrustad med navmotorer.

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

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



## 2.4 Länkmodul med GPS och 4G-anslutning

Roboten är utrustad med en länkmodul som tillhandahåller länktjänst med 4G-mobilnätanslutning.

#### Aktivera länktjänsten

Slå på roboten och länktjänsten aktiveras automatiskt. III tänds på robotens bildskärm och i appen, vilket indikerar att aktiveringen har lyckats. Du kan se användningsstatus för länkmodulen och länktjänsten under **Anslutningar** i appen.

Med länktjänsten aktiverad, kan du fjärrövervaka din robots status och initiera gräsklippningsuppgifter utan wifianslutning. Dessutom inkluderar modulen en inbyggd GPS för realtidspositionering, vilket förbättrar robotens stöldskyddsfunktioner. Du kan spåra dess position när som helst, var som helst ifrån och få aviseringar om den rör sig utanför det angivna kartområdet.

Länktjänst är kostnadsfri under de första tre åren från och med aktiveringstidpunkten. För att förlänga tjänsten efter utgången, vänligen kontakta Dreames kundtjänst på **Dreame@mentech.se**.

**Viktigt:** Länkmodulen är utformad enbart för att användas med Dreame Robotgräsklippare. All onormal status som upptäcks i Länktjänsten kan leda till avstängning av din tjänst. I så fall ber vi dig kontakta Dreame kundtjänst via **Dreame@mentech.se** för att hjälpa dig att återställa tjänsten.

**Viktigt:** Om du inte kontaktar Dreame efterförsäljningstjänst för att förnya Länktjänsten inom ett år efter dess utgång, kommer din Länkmodul att bli låst. För att återaktivera tjänsten måste du ta med Länkmodulen till ett Dreames efterförsäljningsservicecenter. Extra avgifter för reparation och underhåll kan tillkomma vid återaktivering. Var vänlig uppmärksamma meddelanden i appen angående denna fråga. För att kontrollera utgångsdatumet för din Länktjänst, gå till **Inställningar** > **Anslutningar** > **Länkmodul** i appen.

#### Hur tar man bort länkmodulen?

Försiktighet: Vänligen använd skyddshandskar för att undvika skador.Försiktighet: Se till att skyddslocket sitter på LiDAR-enheten innan du vänder roboten upp och ner.Stäng av roboten.



2 Håll roboten på ett mjukt underlag och vänd den upp och ned.

3 Lossa 4 skruvar för att ta bort kåpan med hjälp av en skruvmejsel.



• Ta ut batteriet och dra ur batterikontakten.



**(5)** Koppla bort modulens kontakt och ta försiktigt bort länkmodulen från dess plats.



### 2.5 Sensorer

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

# **3** Installation

# 3.1 Välj en lämplig plats

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

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

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

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



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



## 3.2 Installera laddstationen

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



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



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



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

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



**5** Ta bort LiDAR-skyddskåpan.



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

**Obs:** Indikatorlampan kommer att **blinka grönt** när roboten laddar framgångsrikt i laddstationen. **Obs:** Om du vill lägga till ett garage för extra skydd, använd det matchande Dreame-garaget som finns tillgängligt i lokala butiker eller online. Att använda ett icke-Dreame-garage kan orsaka problem vid laddning.



## LED-indikator på laddstationen

LED-indikator Ljusfärg	Betydelse
Diakando /fact röd	1. Problem med laddstationen (t.ex. problem med laddströmmen eller -spänningen).
bunkanue/rastrou	2. Roboten dockas i laddstationen men laddningen är onormal (t.ex. kortslutning mellan laddningskontakterna).
Fast blått	Laddstationen är strömförsörjd. Roboten befinner sig inte i laddstationen.
Blinkar grönt	Roboten laddas i laddstationen.
Fast grönt	Roboten befinner sig i laddstationen och fulladdad.

# 4 Förberedelser före första användning

# 4.1 Bekanta dig med kontrollpanelen



56

## Display

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

## Kontroller

Кпарр	Funktion	
Strömbrytare 🕛	För att slå på/av roboten, håll knappen 🕁 intryckt i 2 sekunder. Se till att den är utanför laddningsstationen.	
Start ⊳l	För att starta klippning av hela området eller återuppta pausade uppgifter, tryck på knappen ▷I och stäng locket inom 5 sekunder. Uppgiften avbryts om locket inte stängs inom 5 sekunder.	
Hem 🖒	För att skicka roboten tillbaka till laddningsstationen, tryck på knappen 🏠 och stäng locket inom 5 sekunder. Uppgiften avbryts om locket inte stängs inom 5 sekunder.	
Tillbaka ර	För att navigera upp en nivå i menyn, tryck på knappen 🖒 .	
	För att bekräfta valet i menyerna, tryck på vridknappen.	
Vridknapp	För att aktivera Bluetooth-parningsläge, håll vridknappen intryckt i 3 sekunder.	
	Vrid knappen med/moturs för att navigera genom menyn.	
Start + Tillbaka	För att återställa roboten till fabriksinställningar, håll knapparna <b>&gt;</b> 1 och 🖒 nedtryckta i 3 sekunder. PIN-koden kommer inte att raderas.	
Hem + Tillbaka	+ Tillbaka Håll knapparna 介 och ♂ nedtryckta i 3 sekunder för att öppna sidan Om i Inställningar. Sidan försvinner efter 5 sekunder.	
Vridknapp + Tillbaka	För att återställa PIN-koden, håll vridknappen och 🖒 intryckta i 3 sekunder.	
Stopp	Tryck på <b>Stopp</b> -knappen för att öppna det övre locket och stoppa roboten. PIN-koden måste anges på kontrollpanelen för att återuppta arbetet.	

### Översikt över menystrukturen



\*Den kan komma att uppdateras beroende på programvaruversion.

### Statuslampor på Roboten

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

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

58

### 4.2 Inledande inställningar

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

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



2 Tryck och håll in bå kontrollpanelen i 2 sekunder för att slå på roboten.
 0bs: Roboten slås automatiskt på när den ansluts till laddstationen.



#### 🕄 Välj det språk du föredrar

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



#### Ange PIN-kod

1. Vrid på vredet för att välja siffra från 0 till 9. Vrid det medurs för att öka antalet från 0 till 9 och vrid det moturs för att minska antalet. Tryck på vredet för att ställa in nästa siffra. För att ändra föregående siffra, vrid vredet moturs tills siffran blir 0 och fortsätt sedan att vrida det en gång till. **Viktigt:** Ange inte PIN-koden till " 0000".



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

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

#### G Anslut roboten till internet

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



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



Roboten är utrustad med länkmodulen som stöder 4G-anslutning och inkluderar inbyggd GPS. Det rekommenderas dock att slutföra installationen av wifinätverket för bättre prestanda.

#### Innan nätverksinställningen:

- Kontrollera att roboten och din mobila enhet är anslutna till samma Wi-Fi-nätverk.
- Se till att din mobila enhet befinner sig inom **10 m** från roboten.
- Aktivera Bluetooth-funktionen på din mobila enhet.
- 1. Öppna Dreamehome-appen.
- 2. Du kan ansluta via en av följande metoder:

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

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

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



60

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

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

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

4. Håll vredet på kontrollpanelen intryckt i 3 sekunder. Roboten kommer att gå in i Bluetoothparkopplingsläge.



5. Följ instruktionerna i appen för att slutföra parkopplingen.

#### Hur avbinder jag roboten?

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

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

1. Öppna Dreamehome-appen. Gå till 🕒 Anordning.

2. Om du har flera robotar kopplade till ditt Dreamehome-konto, svep åt vänster eller höger för att komma åt sidan för den robot du vill redigera.

3. Tryck på 🚦 i det övre högra hörnet.

4. Välj 🔵 Radera.

#### Hur delar du din robot?

- 1. Tryck på 🕴 i det övre högra hörnet.
- 2. Välj 🗹 Dela enheten.

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

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

# 5 Kartlägg din trädgård

Kontrollera följande innan du börjar kartlägga:

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



• Det övre locket är stängt.

• Roboten dockar korrekt i laddstationen.



### 5.1 Skapa gränsen

Tänk på följande innan du påbörjar kartläggningen:

**Viktigt:** Flytta inte roboten manuellt när du skapar gränsen, annars kan mappningen misslyckas. **Viktigt:** När kartläggningen har startat, ska du inte fjärrstyra robotens dockning i laddstationen förrän kartläggningen är klar. Annars kan LiDAR blockeras och kartläggningen misslyckas.

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



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



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



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



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



#### Starta Kartläggning:

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



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



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

#### Automatisk Gränsdetektering

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

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

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

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

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



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



## 5.2 Ställ in förbjudet område

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



## 5.3 Skapa fler zoner och utöka befintliga zoner

#### • För att skapa fler zoner

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



#### • För att utöka befintliga zoner

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

#### • För att separera och kombinera zoner

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

## 5.4 Ange väg

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

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

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



#### För att koppla samman två isolerade arbetszoner

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

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





#### • För att koppla samman arbetsområdet och laddstationen

Om din laddstation inte finns i arbetsområdet, bör du skapa en väg för att ansluta den till arbetsområdet. Tryck på **Väg** för att skapa en rutt som gör det möjligt för roboten att återvända till laddstationen.

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

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



### 5.5 Slutför karta

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



### 5.6 Lägg till en andra karta

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

**Obs:** Efter att ha bytt karta kommer scheman och klippinställningar för den aktuella kartan att tillämpas. **Obs:** Du kan köpa en extra laddstation att installera på den andra kartan för större bekvämlighet. Med en separat laddstation installerad på den andra kartan behöver du bara flytta roboten manuellt mellan de två kartorna.



# 6 Användning

### 6.1 Börja klippa för första gången

Tips före klippning:

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

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



#### a) Starta via kontrollpanelen

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



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



3. Vrid på vredet för att välja klippningsläge.



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



#### b) Starta via appen

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

### 6.2 Pausa

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

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



### 6.3 Fortsätt

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



S∖

69

# 6.4 Återgå till laddstationen

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



# 7 Appen Dreamehome

### Där du kan utforska mer

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

## 7.1 Klippningslägen

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



# 7.2 Klippformer

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



## 7.3 EdgeMaster ™ Bladskiva

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



## 7.4 Schema

När den första kartan är klar skapar roboten automatiskt två veckovisa klippscheman beroende på gräsmattans storlek, vilka är "**Vår- & Sommarschema**" och "**Höst- & Vinterschema**". Du kan trycka på i appen för att göra detaljerade schemainställningar. Med schemafunktionen kan du helt överlåta det dagliga gräsklippningsarbetet till roboten. Du behöver bara underhålla roboten regelbundet. **Obs:** Om du är orolig för att roboten kan störa dig eller dina grannar när den arbetar autonomt under vissa timmar, kan du gå till **Inställningar > Stör ej** och ställa in **Stör ej**-tid i appen.



## 7.5 Barnlås

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



## 7.6 Regnskydd

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

**Obs:** Klippning av vått gräs kan skada din gräsmatta. Det är tillrådeligt att förlänga skyddstiden för att låta gräset torka innan du klipper igen. Standard skyddstiden är 3 timmar, och du kan öka den i appen.



## 7.7 Frostskydd

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


### 7.8 Säkerhetsfunktioner

Roboten har flera stöldskyddsfunktioner som drivs av den inbyggda GPS:en i Länkmodulen för ökad säkerhet. Dessutom kan frontkameran upptäcka mänsklig närvaro, vilket gör roboten till en effektiv trädgårdsvakt.



### 7.8.1 Lyftlarm

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



### 7.8.2 Larm om roboten befinner sig utanför kartan

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



### 7.8.3 Plats i realtid

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



### 7.8.4 Larm för upptäckt av mänsklig närvaro

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



### 7.8.5 Video i realtid

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



### 7.8.6 Patrullera

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



### 7.9 Anpassad laddningsperiod

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



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

## 8 Underhåll

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

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

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

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

### 8.1 Rengöring

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

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

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

- Huvuddel, chassi och bladskiva:
- 1. Stäng av roboten.



2. Sätt LiDAR-skyddskåpan på LiDAR-enheten.



3. Vänd roboten upp och ned.



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

**Varning:** Rör inte vid knivarna när du rengör chassit. Använd handskar vid rengöring. **Försiktighet:** Använd inte högtryckstvätt för rengöring. Använd inte rengöringsmedel för rengöring.





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



#### • Laddningskontakter och frontkamera:

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



#### • Drivhjul:

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



#### 8.2 Byte av komponenter

#### • Byte av knivblad

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

**Varning:** Stäng av roboten och använd skyddshandskar innan du byter knivarna. **Obs:** Byt ut alla tre knivbladen samtidigt för att säkerställa ett balanserat skärsystem.

1. Stäng av roboten.



2. Kontrollera att LiDAR-skyddskåpan sitter på.



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



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



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





6. Ta bort de 3 knivbladen och hållarna.



8. Se till att knivbladen kan rotera fritt.

#### Byte av rengöringsborste

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



## 9 Batteri

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

#### Laddningsläge med låg effekt:

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

• För att aktivera lågströmsladdningsläge, tryck och håll ned ▷ -knappen och 屳 -knappen samtidigt, och tryck på ጏ -knappen 5 gånger snabbt samtidigt. Du kommer att höra en röstprompt: laddningsläge med låg effekt är på.

• För att inaktivera lågströmsladdningsläge, starta om roboten eller tryck snabbt 5 gånger på 🔱 -knappen.

## 10 Vinterförvaring

#### • Roboten

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

#### Laddningsstation

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

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

## 11 Transport

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

\Lambda Varning: Vänligen stäng av roboten innan du transporterar den.

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

# DREAME \_\_\_\_\_

## 12 Felsökning

Problem	Orsak	Lösning
Roboten är inte ansluten till appen.	1. Roboten är inte inom WiFi-signaltäckningen eller Bluetooth-området. 2. Roboten är avstängd eller startas om.	1. Kontrollera att roboten är påslagen. 2. Kontrollera att routern fungerar. 3. Gå närmare roboten för att upprätta en Bluetooth-anslutning.
Roboten upplyft.	Hjulet står inte på marken.	<ol> <li>Sätt tillbaka roboten på plan mark.</li> <li>Ange PIN-koden på roboten och bekräfta.</li> <li>Roboten kan inte korsa föremål som är högre än 4 cm. Håll marken jämn även där den arbetar.</li> </ol>
Roboten lutad.	Roboten lutar mer än 37° .	1. Sätt tillbaka roboten på plan mark. 2. Ange PIN-koden på roboten och bekräfta. 3. Roboten kan inte klättra upp i sluttningar som är större än 50% (27°).
Roboten har fastnat.	Roboten har fastnat och kan inte ta sig loss.	<ol> <li>Ta bort omgivande hinder och försök sedan igen.</li> <li>Flytta roboten manuellt till en platt och öppen plats i kartan och försök starta uppgiften igen. Om du fortfarande stöter på detta problem, försök igen när roboten är i laddstationen.</li> <li>Kontrollera om det finns hål i marken. Fyll i hålen innan du klipper för att förhindra att roboten fastnar.</li> <li>Kontrollera om det omgivande gräset är högre än 10 cm. Du kan justera Hinder Undvikande höjd eller använda en vanlig gräsklippare för att klippa gräsmattan i förväg för att förhindra att roboten fastnar.</li> <li>Om roboten ofta fastnar på den här platsen kan du ställa in den som ett förbjudet område.</li> </ol>
Fel på vänster/höger bakhjul.	Bladskivan kan inte rotera normalt eller så är det något fel på skärmotorn.	<ol> <li>Rengör de bakre hjulen och försök sedan igen.</li> <li>Om felet kvarstår kan du försöka starta om roboten.</li> <li>Kontakta kundservice om felet kvarstår.</li> </ol>
Bladskivan kan inte rotera.	Bladskivan kan inte rotera normalt eller så är det något fel på skärmotorn.	<ol> <li>Rengör bladskivan och försök sedan igen.</li> <li>Kontrollera om det omgivande gräset är högre än 10 cm. Du kan klippa gräsmattan i förväg med hjälp av en vanlig gräsklippare för att förhindra att bladskivan blockeras av högt gräs.</li> <li>Kontrollera om det finns vatten under knivdisken. Flytta i så fall roboten till en torr plats och försök sedan igen.</li> <li>Om felet kvarstår kan du försöka starta om roboten.</li> <li>Kontakta kundservice om felet kvarstår.</li> </ol>
Bladskivan lyckas inte röra sig upp eller ner.	Bladskivan lyckas inte röra sig upp eller ner.	<ol> <li>Rengör knivdisken och försök sedan igen.</li> <li>Om detta fel upprepar sig, försök starta om roboten.</li> <li>Kontakta kundservice om felet kvarstår.</li> </ol>
Bladskivan kan inte röra sig åt sidan.	Bladskivan kan inte röra sig åt sidan.	1. Rengör klippsystemet och ta bort skräp eller främmande föremål.

78

Problem Orsak		Lösning	
		<ol> <li>Om du fortsätter att stöta på detta fel kan du först inaktivera EdgeMaster ™ -funktionen.</li> <li>Om problemet kvarstår, vänligen kontakta kundtjänst.</li> </ol>	
Fel på stötfångaren.	Sensorn för den främre stötfångaren aktiveras konstant.	<ol> <li>Kontrollera om roboten har fastnat någonstans.</li> <li>Knacka försiktigt på stötfångaren och se till att den studsar tillbaka.</li> <li>Om felet kvarstår kan du försöka starta om roboten.</li> <li>Kontakta kundservice om felet kvarstår.</li> </ol>	
Laddningsfel.	Roboten dockas i laddstationen, men laddningsströmmen eller laddningsspänningen är inte korrekt.	<ol> <li>Kontrollera om laddningsstationen är korrekt ansluten till strömmen.</li> <li>Kontrollera om laddningskontakterna på roboten och laddstationen är rena.</li> <li>När kontrollen är klar kan du försöka docka roboten i laddstationen igen.</li> <li>Kontakta kundservice om felet kvarstår.</li> </ol>	
Batteritemperaturen är för hög.	Batteritemperaturen är ≥ 60 °C .	<ol> <li>Använd roboten där omgivningstemperaturen är lägre än 40 °C. Du kan vänta tills batteritemperaturen sjunker automatiskt.</li> <li>Du kan stänga av roboten och starta om den efter ett tag.</li> <li>Kontakta kundservice om felet kvarstår.</li> </ol>	
Batteritemperaturen är hög.	Batteritemperaturen är ≥ 45° C.	<ol> <li>Laddning kan misslyckas när batteritemperaturen är över 45°C .</li> <li>Använd roboten där omgivningstemperaturen är lägre än 40 °C .</li> </ol>	
Batteritemperaturen är låg.	Batteritemperaturen är ≤ 6° C.	<ol> <li>Laddning kan misslyckas när batteritemperaturen är under 6°C .</li> <li>Använd roboten där omgivningstemperaturen är över 6 °C .</li> </ol>	
LiDAR är blockerad.	LiDAR är blockerad (t.ex. LiDAR-skyddskåpan är inte borttagen).	<ol> <li>Ta bort skyddslocket till lidar och försök sedan igen.</li> <li>Om lidar ovanpå roboten är mycket smutsig rengör du den med en luddfri trasa. Försök sedan igen.</li> </ol>	
Lidar fungerar inte.	Lidar är mycket smutsig eller så har ett sensorfel inträffat.	<ol> <li>Kontrollera om lidar är smutsig. Rengör den vid behov och försök sedan igen.</li> <li>Om felet kvarstår kan du försöka starta om roboten.</li> <li>Om problemet kvarstår kontaktar du kundservice.</li> </ol>	
LiDAR är smutsig.	LiDAR är smutsig.	Torka av LiDAR-sensorn ovanpå roboten med en ren trasa. Håll LiDAR torr efter rengöring.	
LiDAR-temperaturen är hög.	LiDAR-temperatur är ≥ 80 °C .	<ol> <li>Roboten kommer automatiskt att försöka återvända till laddstationen för att svalna.</li> <li>Se till att roboten arbetar vid en omgivningstemperatur under 40 °C .</li> <li>Placera roboten i ett skuggigt, svalt och välventilerat område. Larmet slutar när temperaturen sjunker till ett normalt intervall.</li> <li>Roboten återupptar automatiskt driften när larmet slutar.</li> </ol>	

## DREAME \_\_\_\_\_

Problem Orsak		Lösning	
		5. Om problemet kvarstår, kontakta eftermarknadsservice.	
LiDAR-temperaturen är för hög.	LiDAR-temperatur är ≥ 90 °C .	<ol> <li>LiDAR är avstängd på grund av höga temperaturer.</li> <li>Se till att roboten arbetar vid en omgivningstemperatur under 40 °C .</li> <li>Placera roboten i ett skuggigt, svalt och välventilerat område. Larmet slutar när temperaturen sjunker till ett normalt intervall.</li> <li>Om problemet kvarstår, kontakta eftermarknadsservice.</li> </ol>	
Roboten är vilse.	Positioneringen är förlorad.	<ol> <li>Kontrollera om LiDAR på ovansidan av roboten är smutsig. Smuts kommer att påverka positioneringen.</li> <li>Flytta roboten manuellt till en öppen plats i kartan och försök starta uppgiften igen.</li> <li>Om positioneringen inte återställs kan du fjärrstyra roboten tillbaka till laddstationen via appen och sedan starta gräsklippningen.</li> </ol>	
Fel på sensorn.	Fel på sensorn.	1. Starta om roboten och försök igen. 2. Kontakta kundservice om felet kvarstår.	
Roboten är i förbjudet område.	Roboten är i förbjudet område.	1. Flytta roboten från no-go-zonen och försök sedan igen. 2. Fjärrstyr roboten med appen för att flytta bort den från no-go-zonen och försök sedan igen.	
Roboten befinner sig utanför kartan.	Roboten befinner sig utanför kartan.	<ol> <li>Flytta roboten manuellt så att den hamnar innanför kartans gräns. Försök sedan igen.</li> <li>Fjärrstyr roboten tillbaka till kartområdet via appen och försök sedan igen.</li> </ol>	
Nödstopp är aktiverat. Stoppknappen på roboten trycks in.		Ange PIN-koden på roboten och bekräfta	
Lågt batteri. Roboten stängs snart av. Batterinivån är ≤ 10 %.		Docka roboten i laddstationen för laddning.	
Roboten är utanför kartan. Risk för stöld.	Roboten är utanför kartan.	1. Ange PIN-koden på roboten och bekräfta. 2. Du kan inaktivera Utanför kartan-larmet i Inställningar i appen.	
Misslyckades med att återvända till laddstationen.	Roboten hittar inte laddstationen när den återvänder till laddstationen.	<ol> <li>Kontrollera om det finns hinder som blockerar roboten. Ta bort hindren och försök igen.</li> <li>Fjärrstyra roboten tillbaka till laddstationen via appen.</li> </ol>	
Misslyckades med att docka i laddstationen.	Roboten hittar laddstationen men lyckas inte docka.	<ol> <li>Kontrollera om de reflekterande filmerna på laddstationen är smutsiga eller blockerade.</li> <li>Kontrollera om det finns hinder framför laddstationen.</li> <li>Kontrollera om laddstationen har flyttats.</li> <li>Kontrollera om bottenplattan är täckt med tjock lera.</li> <li>Kontrollera om stationen står på en sluttning.</li> <li>Kontrollera om stationen har ström.</li> <li>Hjälp roboten att docka i stationen med fjärrkontrollen eller manuellt.</li> </ol>	

Problem	Orsak	Lösning
Positioneringen misslyckades.	Positioneringen misslyckas när roboten försöker starta en klippuppgift.	<ol> <li>Kontrollera om lidar'en kan vara blockerad. Flytta roboten manuellt till en platt och öppen plats inom kartan och försök starta uppgiften igen.</li> <li>Om du fortsätter att stöta på detta fel, försök igen efter att roboten har dockat i stationen.</li> </ol>
Otillräckligt utrymme för att svänga framför stationen.	Otillräckligt utrymme för att svänga framför stationen.	<ol> <li>Om stationen är placerad vid kanten av kartan eller inuti den, se till att det finns minst 1 m fritt utrymme mellan den främre delen av stationens bottenplatta och kartans gräns; annars kanske roboten inte kan svänga.</li> <li>Flytta stationen, eller ändra kartan i Kartredigering.</li> </ol>
Vägen är blockerad.	Vägen är blockerad.	<ol> <li>Kontrollera om en förbjuden zon är inställd på vägen.</li> <li>Kontrollera om det finns hinder som blockerar roboten.</li> <li>Om roboten fortfarande inte kan passera, ta bort vägen i Kartredigering och ställ in en ny.</li> </ol>
Den främre kameran är smutsig.	Den främre kameran är smutsig.	Torka av främe kameran med en ren trasa.
Det är ett problem med den främre kameran.	Det är ett problem med den främre kameran.	1. Torka av främe kameran med en ren trasa. 2. Prova att starta om roboten. 3. Om problemet kvarstår, vänligen kontakta kundtjänst.
Främre kamera blockerad.	Främre kamera blockerad.	Torka av främe kameran med en ren trasa.
Gränsdetekteringsfel uppstår under automatisk kartläggning.	Gränsdetekteringsfel uppstår under automatisk kartläggning.	<ol> <li>Se till att ljusförhållandena är lämpliga, varken för ljusa eller för svaga.</li> <li>Bekräfta att vädret är klart, undvik dimma eller regn.</li> <li>Se till att robotens frontkamera är ren och fri.</li> <li>Se till att markytan är jämn, eftersom gupp kan påverka upptäckt.</li> <li>Om gränsdetektering fortsätter att misslyckas, växla till fjärrkontrolläge för kartläggning.</li> </ol>

# DREAME \_\_\_\_\_

## 13 Specifikationer

	Produktnamn	Dreame Robotgräsklippare A2	
Grundläggande	Varumärke	Dreame	
	Modell	MXXA8210	
	Mått	666 × 444 × 273 mm	
	Vikt (inklusive batteri)	16,4 kg	
	Rekommenderad arbetskapacitet	3.000 m <sup>2</sup>	
	Klippeffektivitet	Standard: 1.000 m²/dag Effektivitet: 2.000 m²/dag	
Klippning	Klipphöjd	30-70 mm	
	Klippbredd	22 cm	
	Laddningstid [2]	65 min	
	Ljudkraftnivå LWA	54 dB(A)	
Bullor	Ljudeffekt osäkerheter KWA	3 dB(A)	
Buller	Ljudtryck nivå LpA	46 dB(A)	
	Ljudtryck osäkerheter KpA	3 dB(A)	
	Drifttemperatur	0~50° C Rekommenderat: 10~35° C	
Arbotemiliö	Temperatur vid långvarig lagring	-10~35° C Rekommenderad: 0~25° C	
Arbetsinijo	IP-klassificering	Robotgräsklippare: IPX6 Laddstation: IPX4 Strömförsörjning: IP67	
	Maximal lutning för klippområde	50% (27° )	
	Bluetooth-frekvens	2400,0-2483,5 MHz	
Anslutnings-	Maximal RF-effekt	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm	
möjligheter	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400-2483,5M)	
	Länktjänsten <sup>[3]</sup>	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

	Körhastighet med fjärrkontroll	0,45 m/s-0,8 m/s	
Drivmotor	Körhastighet vid klippning	Standard: 0,35 m/s Effektivitet: 0,6 m/s	
	Motortyp	Navmotor	
Skärande motor	Hastighet	2200 v/min	
	Batterimodell	MBPA14	
Dattari (rabat)	Batterityp	Litiumjonbatteri	
Batteri (robot)	Nominell kapacitet	5000 mAh	
	Nominell spänning	18 V DC	
	Laddarmodell	MPAA10	
Strömförsörining	Ingångsspänning	100~240 V AC	
Stronnorsorjining	Utgångsspänning	20 V DC	
	Utström	3 A	
	Laddningsstationsmodell	MCA10	
	Ingångsspänning	20 V DC	
Laddstation	Utgångsspänning	20 V DC	
	Ingångsström	3 A	
	Utström	3 A	
Tillbobör	Reservblad och hållare	81	
Hubenor	Bladmodell	MBKA10/MQBA10	

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

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

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

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

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

# Tłumaczenie oryginalnej instrukcji obsługi

# Spis treści

1	Instrukcje bezpieczeństwa	P86
2	Wprowadzenie do produktu	P90
3	Montaż	P94
4	Przed pierwszym użyciem	P96
5	Wygeneruj mapę ogrodu	P102
6	Sposób działania	P107
7	Aplikacja Dreamehome	P110
8	Konserwacja	P113
9	Bateria	P117
10	) Przechowywanie w okresie zimowym	P117
11	1 Transport	P117
12	2 Rozwiązywanie problemów	P118
13	3 Specyfikacja	P123

## 1 Instrukcje bezpieczeństwa

### 1.1 Ogólne instrukcje bezpieczeństwa

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

#### 1.2 Instrukcje bezpieczeństwa dotyczące instalacji

- Unikaj instalowania stacji ładującej w miejscach, gdzie ludzie mogą się o nią potknąć.
- Nie instaluj stacji ładującej w miejscach, gdzie istnieje ryzyko wystąpienia stojącej wody.

• Nie instaluj stacji ładującej, w tym żadnych akcesoriów, w zasięgu 60 cm od jakichkolwiek materiałów palnych. Awaria lub przegrzewanie się stacji ładującej oraz źródła zasilania stanowią zagrożenie pożarowe.

### 1.3 Instrukcje bezpieczeństwa dotyczące działania

• Trzymaj dłonie i stopy z dala od obracających się ostrzy. Nie umieszczaj dłoni ani stóp w pobliżu lub pod produktem, gdy jest on włączony.

• Nie podnoś ani nie przenoś produktu, gdy jest włączony.

• Użyj trybu parkowania lub **WYŁĄCZ** produkt, gdy w obszarze pracy znajdują się ludzie, a zwłaszcza dzieci lub zwierzęta.

• Upewnij się, że na trawniku nie ma takich obiektów jak kamienie, gałęzie, narzędzia lub zabawki. W

- przeciwnym razie, ostrza w kontakcie z nimi, mogą ulec zniszczeniu.
- Nie kładź przedmiotów na produkcie lub stacji ładowania.
- Nie używaj produktu, gdy przycisk **STOP** nie działa.
- Unikaj kolizji pomiędzy produktem a ludźmi lub zwierzętami. Jeżeli osoba lub zwierzę wejdą w drogę produktu, zatrzymaj go natychmiast.
- Zawsze **WYŁĄCZAJ** produkt, jeżeli nie pracuje.
- Nie używaj produktu, gdy jednocześnie działa zraszacz wynurzalny. Użyj funkcji harmonogramu, aby upewnić się, że produkt i zraszacz wynurzalny nie działają w tym samym czasie.
- Unikaj umieszczania kanałów łączenia tam, gdzie są zainstalowane zraszacze wynurzalne.

• Nie używaj produktu w miejscach, gdzie znajduje się stojąca woda, na przykład podczas obfitych opadów deszczu lub gdzie gromadzi się woda.

### 1.4 Instrukcje bezpieczeństwa dotyczące konserwacji

• WYŁĄCZ produkt podczas konserwowania.

- Po umyciu, upewnij się, że produkt znajduje się na ziemi, w jego naturalnej pozycji, a nie do góry nogami.
- Nie odwracaj produktu, aby wyczyścić obudowę. Jeżeli odwrócisz go w celach czyszczenia, upewnij się, że zostanie on przywrócony do właściwej mu pozycji. Ten środek ostrożności jest konieczny, aby zapobiec przedostaniu się wody do silnika i potencjalnemu zakłóceniu normalnego funkcjonowania.

 Przed czyszczeniem lub konserwacją stacji ładującej, odłącz wtyczkę ze stacji ładującej lub włącz urządzenie blokujące.

• Nie używaj myjek wysokociśnieniowych lub rozpuszczalników, aby wyczyścić produkt.

### 1.5 Bezpieczeństwo baterii

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

1. Używaj tylko ładowarki i zasilacza dostarczonych przez producenta. Użycie niewłaściwych ładowarek lub zasilaczy może spowodować porażenie prądem i/lub przegrzanie.

2. NIE PRÓBUJ NAPRAWIAĆ LUB MODYFIKOWAĆ BATERII! Próby naprawy mogą skutkować poważnymi obrażeniami ciała w wyniku eksplozji lub porażenia prądem. Jeżeli dojdzie do wycieku, uwolnione elektrolity będą żrące i toksyczne.

3. To urządzenie zawiera baterie, które mogą być wymieniane jedynie przez wykwalifikowane osoby.

### 1.6 Pozostałe niebezpieczeństwa

Aby uniknąć urazów, do wymiany ostrzy zakładaj rękawice ochronne.

### 1.7 Symbole i naklejki

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

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

### ZAMIERZONE UŻYCIE

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

# CE

Niniejszym Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. deklaruje, że sprzęt radiowy modelu Dreame MXXA8210 jest zgodny z Dyrektywą 2014/53/UE. Pełny tekst deklaracji zgodności UE jest dostępny pod poniższym adresem internetowym: https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.

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

## 2 Wprowadzenie do produktu

2.1 Zawartość pudełka



90

### 2.2 Przegląd produktów



[1] Wyposażony w silniki piastowe.

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

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



### 2.4 Moduł do łączenia się z Internetem z GPS i łącznością 4G

Robot jest wyposażony w moduł do łączenia się z Internetem, który zapewnia usługę łączenia się z Internetem odpowiedzialną za łączność z siecią komórkową 4G.

#### Aktywuj usługę łączenia się z internetem

Włącz robota, a usługa łączenia się z Internetem aktywuje się automatycznie. III rozświetli się na wyświetlaczu robota i w aplikacji, co oznacza, że aktywacja się powiodła. Status użytkowania Modułu do łączenia się z Internetem i Usługi łączenia się z internetem możesz sprawdzić w sekcji **Połączenia** w aplikacji.

Z aktywną usługą łączenia się z internetem możesz zdalnie monitorować stan swojego robota i inicjować zadania koszenia bez potrzeby połączenia Wi-Fi. Dodatkowo moduł zawiera wbudowany GPS do śledzenia lokalizacji w czasie rzeczywistym, co zwiększa zabezpieczenie robota przed kradzieżą. Możesz śledzić jego lokalizację w dowolnym momencie i z dowolnego miejsca oraz otrzymywać powiadomienia, jeśli porusza się poza wyznaczony obszar na mapie.

Usługa łączenia się z internetem jest oferowana bezpłatnie przez pierwsze trzy lata od momentu aktywacji. Aby przedłużyć usługę po jej wygaśnięciu, proszę skontaktować się z zespołem obsługi posprzedażowej Dreame pod adresem **dreamesupport@dreame.tech**.

**Ważne:** Moduł do łączenia się z internetem jest przeznaczony wyłącznie do użytku z kosiarkami robotycznymi Dreame. Każdy nieprawidłowy stan wykryty w usłudze łączenia się z Internetem może skutkować zawieszeniem Twojej usługi. Jeśli do tego dojdzie, prosimy skontaktować się z zespołem obsługi posprzedażowej Dreame pisząc na adres **dreamesupport@dreame.tech**, co umożliwi przywrócenie usługi.

Ważne: Jeśli nie skontaktujesz się z serwisem posprzedażowym Dreame, aby odnowić usługę łączenia się z Internetem w ciągu roku od jej wygaśnięcia, Twój Moduł do łączenia się z Internetem zostanie zablokowany. Aby ponownie aktywować usługę, musisz dostarczyć moduł do łączenia się z Internetem do centrum serwisowego Dreame. Za ponowną aktywację mogą zostać naliczone dodatkowe opłaty za naprawę i konserwację. Proszę zwrócić uwagę na powiadomienia w aplikacji dotyczące tego problemu. Aby sprawdzić datę wygaśnięcia Twojej usługi łączenia się z Internetem, przejdź do Ustawienia > Połączenia > Moduł do łączenia się z Internetem w aplikacji.

#### Jak usunąć moduł do łączenia się z Internetem?

Ostrzeżenie: Należy nosić rękawice ochronne, aby uniknąć urazów.

**Ostrzeżenie:** Upewnij się, że pokrywa ochronna jest nałożona na LiDAR przed odwróceniem robota. **O** Wyłącz robota.



2 Umieść robota na miękkiej powierzchni i odwróć do góry nogami.

3 Za pomocą śrubokręta odkręć 4 śrubki, by zdjąć osłonę.



• Wyjmij baterię i odłącz złącze baterii.



**6** Odłącz złącze modułu i ostrożnie wyjmij moduł do łączenia się z Internetem z jego slotu.



### 2.5 Czujniki

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

## 3 Montaż

### 3.1 Wybierz odpowiednie miejsce

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

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

**Ważne:** Upewnij się, że grunt jest dość miękki, aby zapewnić możliwość bezpiecznego wkręcenia śrubek. **Ważne:** Jeśli stacja ładująca znajduje się na zboczu, upewnij się, że nachylenie nie jest zbyt strome, aby zapobiec ześlizgiwaniu się robota i nieudanym dokowaniu.



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



### 3.2 Zmontuj stację ładowania

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



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



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



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

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



**6** Zdejmij pokrywę lidaru.



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

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

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



### Dioda LED na stacji ładowania

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

## 4 Przed pierwszym użyciem

### 4.1 Zapoznaj się z panelem sterowania



### Wyświetlacz

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

### Sterowanie

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

### Przegląd organizacji menu



\* W zależności od wersji oprogramowania, może ulec aktualizacji.

### Kontrolki stanu na robocie

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

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

98

### 4.2 Ustawienia początkowe

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

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



Aby włączyć robota, wciśnij i przytrzymaj przycisk U na panelu sterowania przez 2 sekundy.
 Uwaga: Robot włączy się automatycznie po zadokowaniu w stacji ładowania.



#### 🕄 Wybierz język

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



#### () Ustaw kod PIN

1. Obróć pokrętło, aby wybrać cyfrę od 0 do 9. Aby wybrać większą cyfrę (od 0 do 9), obróć pokrętło zgodnie z ruchem wskazówek zegara. Aby wybrać mniejszą, obróć je przeciwnie do ruchu wskazówek zegara. Naciśnij pokrętło, aby ustawić następną cyfrę. Aby zmodyfikować poprzednią cyfrę, obróć pokrętło przeciwnie do ruchu wskazówek zegara, aż na wyświetlaczu pojawi się 0, a następnie powtórz tę czynność. **Ważne:** Nie ustawiaj kodu PIN o treści "0000".



2. Aby zakończyć ustawianie kodu PIN, wprowadź go ponownie. **Uwaga:** Jeżeli hasła się nie zgadzają, ustaw hasło ponownie

#### 🕒 Połącz robota z Internetem

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



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



Robot jest wyposażony w moduł do łączenia się z Internetem, który obsługuje łączność 4G i zawiera wbudowany GPS. Zaleca się jednak zakończenie konfiguracji sieci Wi-Fi dla lepszej wydajności.

#### Przed konfiguracją sieci:

- Upewnij się, że Twoje urządzenie mobilne i robot są podłączone do tej samej sieci Wi-Fi.
- Upewnij się, że Twoje urządzenie mobilne znajduje się w odległości nie mniejszej, niż **10 m** od robota.
- Włącz Bluetooth na urządzeniu mobilnym.
- 1. Otwórz aplikację Dreamehome.
- 2. Możesz połączyć się za pomocą jednej z następujących metod:
- a. Skanowanie kodu QR: Przejdź do 🔷 Urządzenie i stuknij 🔂 Zeskanuj kod QR, aby się połączyć.

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

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

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



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

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

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

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



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

#### Jak anulować parowanie robota?

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

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

1. Otwórz aplikację Dreamehome. Przejdź do 🔷 Urządzenie.

2. Jeśli masz wiele robotów powiązanych z kontem Dreamehome, przesuń palcem w lewo lub w prawo, aby uzyskać dostęp do strony robota, którego chcesz edytować.

3. Naciśnij 🕯 w prawym górnym rogu.

4. Wybierz 🖯 Usuń.

#### Jak udostępnić robota?

- 1. Naciśnij 🕯 w prawym górnym rogu.
- 2. Wybierz 🗹 Udostępnianie urządzenia.

#### Jak wylogować się z konta Dreamehome lub usunąć konto?

- 1. Przejdź do 🙂 Ja > 🕥 > Konto.
- 2. Wybierz Wyloguj się lub Usuń konto.

## 5 Wygeneruj mapę ogrodu

Przed mapowaniem, wykonaj następujące kroki:

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



• Górna pokrywa jest zamknięta.

Robot prawidłowo zadokuje się w stacji ładowania.



### 5.1 Wygeneruj granicę

Przed rozpoczęciem tworzenia mapy mapowania należy pamiętać o następujących kwestiach: Ważne: Nie przesuwaj robota ręcznie podczas generowania granicy, ponieważ może się to zakończyć niepowodzeniem.

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

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



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



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



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



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



#### Rozpocznij tworzenie mapy

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



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



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

#### Automatyczne wykrywanie granicy

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

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

Zalecamy, by podczas tworzenia mapy iść za robotem. Jeśli robot nie wykryje prawidłowo granic, możesz w każdej chwili opuścić tryb automatycznego wykrywania granic i przełączyć się na tryb sterowania zdalnego. **Ważne:** Funkcja automatycznego wykrywania granic powinna być używana w świetle dziennym, aby zapewnić odpowiednią widoczność. Unikaj korzystania z tej funkcji w słabym oświetleniu lub w deszczu. **Ważne:** Upewnij się, że przednia kamera robota jest czysta i niezasłonięta.



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



### 5.2 Ustaw strefę wyłączoną

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



### 5.3 Tworzenie więcej stref i rozszerzanie istniejących stref

#### • Aby utworzyć więcej stref

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



#### Aby rozszerzyć istniejące strefy

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

#### Aby oddzielić i połączyć strefy

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

### 5.4 Ustaw ścieżkę

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

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

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



#### Aby połączyć dwie oddzielne strefy działania

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

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





#### Aby połączyć strefę działania i stację ładowania

Jeżeli stacja ładowania znajduje się poza strefą działania, aby połączyć ją ze strefą działania, należy wygenerować ścieżkę. Aby wygenerować ścieżkę, która pozwoli robotowi wrócić do stacji, dotknij **Ścieżka**. **Ważne:** Upewnij się, że jeden koniec znajduje się wewnątrz obszaru roboczego, a drugi koniec jest bezpośrednio przed stacją ładującą. Zaleca się wyrównanie ścieżki ze stacją ładującą.

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



### 5.5 Ukończ mapę

Po wygenerowaniu stref działania, ścieżek i stref wyłączonych, stuknij Ukończ mapę.



### 5.6 Dodaj drugą mapę

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

**Uwaga:** Po przełączeniu mapy zostaną zastosowane harmonogramy i ustawienia koszenia bieżącej mapy. **Uwaga:** Możesz zakupić dodatkową stację ładującą do zainstalowania na drugiej mapie dla większej wygody. Z oddzielną stacją ładującą zainstalowaną na drugiej mapie, musisz tylko ręcznie przenieść robota między dwiema mapami.



## 6 Sposób działania

### 6.1 Rozpocznij pierwsze koszenie

Wskazówki przed koszeniem:

- Użyj konwencjonalnej kosiarki, aby skrócić trawę do wysokości nie większej niż 10 cm.
- Usuń z trawnika przeszkody, takie jak gruz, liście, sterty przedmiotów, zabawki. Upewnij się, że podczas koszenia na trawniku nie przebywają dzieci i zwierzęta.
- Wyrównaj nierówności trawnika.

• Z wyprzedzeniem ustaw w aplikacji preferencje koszenia (takie jak skuteczność koszenia, wysokość koszenia czy kierunek koszenia).

10


#### a) Rozpocznij za pomocą panelu kontrolnego

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



2. Wybierz "Tryby" na wyświetlaczu i przyciśnij pokrętło.



3. Obróć pokrętło, aby wybrać tryb koszenia.



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



#### b) Rozpocznij w aplikacji

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

#### 6.2 Wstrzymaj

Aby wstrzymać obecne zadanie, naciśnij przycisk **Stop** na robocie lub dotknij **Wstrzymaj** w aplikacji. **Uwaga:** Robot nie może zostać uruchomiony bezpośrednio z aplikacji po naciśnięciu przycisku **Stop**. Aby wznowić działanie, wprowadź kod PIN na panelu sterowania.



#### 6.3 Wznów

Aby wznowić zadanie, gdy robot jest w stanie wstrzymania, naciśnij przycisk **>**1, a następnie **zamknij** górną pokrywę w ciągu 5 sekund. Robot wznowi poprzednie zadanie. Alternatywnie, możesz dotknąć Kontynuuj w aplikacji.



109

### 6.4 Wróć do stacji ładowania

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



## 7 Aplikacja Dreamehome

### Aplikacja, która daje Ci więcej możliwości

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

### 7.1 Tryby koszenia

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



### 7.2 Kształty koszenia

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



#### 7.3 Tarcza tnaca EdgeMaster ™

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



### 7.4 Plan

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

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



### 7.5 Blokada rodzicielska

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



### 7.6 Ochrona przed deszczem

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

**Uwaga:** Koszenie mokrej trawy może uszkodzić twój trawnik. Zaleca się wydłużenie czasu ochrony, aby trawa mogła wyschnąć przed ponownym koszeniem. Domyślny czas ochrony wynosi 3 godziny i możesz go zwiększyć w aplikacji.



#### 7.7 Ochrona przed mrozem

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



### 7.8 Funkcje bezpieczeństwa

Robot jest wyposażony w wiele funkcji zabezpieczających przed kradzieżą, wspomaganych przez wbudowany GPS w module do łączenia się z internetem, zapewniając dodatkowe bezpieczeństwo. Dodatkowo, kamera przednia wykrywa obecnośći ludzi, co sprawia, że robot jest pomocnym strażnikiem ogrodu.



### 7.8.1 Alarm w przypadku utraty kontaktu z podłożem

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



### 7.8.2 Alarm w przypadku wyjechania poza obręb mapy

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



#### 7.8.3 Lokalizacja w czasie rzeczywistym

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



### 7.8.4 Ostrzeżenie o wykryciu obecności ludzi

Po włączeniu robot powiadomi Cię o wykryciu obecności ludzi.



#### 7.8.5 Obraz w czasie rzeczywistym

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





#### 7.8.6 Patrol

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



#### 7.9 Niestandardowy okres ładowania

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



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

## 8 Konserwacja

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

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

Uwaga: Możesz sprawdzić pozostały czas dla ostrzy i szczotki czyszczącej, przechodząc do Ustawienia > Części zużywalne i konserwacja w aplikacji. Po wymianie materiałów eksploatacyjnych zgodnie z instrukcjami przejdź do strony szczegółów materiału i stuknij Wymieniłem to, aby zresetować licznik. Uwaga: Jeśli wyznaczyłeś obszary w swoim ogrodzie do rutynowego czyszczenia i serwisowania robota, możesz ustawić Punkty Konserwacji na mapie, przechodząc do Ustawienia > Przejdź do Punktu Konserwacji > Edytuj Punkt. Po ustawieniu punktów konserwacji możesz po prostu stuknąć Idź, aby skierować robota do wyznaczonych miejsc w celu łatwej obsługi.

### 8.1 Czyszczenie

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

▲ Ostrzeżenie: Przed czyszczeniem wyłącz robota i odłącz stację ładującą. Ostrzeżenie: Przed odwróceniem robota upewnij się, że pokrywa lidaru jest założona, aby uniknąć uszkodzenia lidaru.

#### • Korpus robota, podwozie i tarcza tnąca:

1. Wyłącz robota.



2. Załóż pokrywę lidaru na LiDAR.



3. Odwróć robota do góry nogami.



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

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



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



#### • Styki ładowania i przednia kamera:

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



#### • Koła napędowe:

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



#### 8.2 Wymiana części

#### • Wymiana ostrzy

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

▲ Ostrzeżenie: Proszę wyłączyć robota. Załóż rękawice ochronne przed wymianą ostrzy. Uwaga: Aby zapewnić stabilny system koszenia, zawsze wymieniaj wszystkie trzy ostrza naraz.

1. Wyłącz robota.



2. Upewnij się, że pokrywa lidaru jest założona.



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



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



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



4. Usuń oprawkę naciskając przycisk pod tarczą tnącą.



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



8. Upewnij się, że ostrza swobodnie się obracają.

#### • Wymiana szczotki czyszczącej

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



## 9 Bateria

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

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

#### Tryb ładowania przy niskim poziomie baterii:

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

• Aby włączyć tryb ładowania o niskiej mocy, przytrzymaj jednocześnie przyciski ▷ i 仚, a następnie szybko naciśnij przycisk 5 razy. Usłyszysz komunikat głosowy: tryb ładowania przy niskim poziomie baterii włączony.

• Aby wyłączyć tryb ładowania przy niskim poziomie baterii, uruchom ponownie robota lub szybko naciśnij przycisk (**J**) 5 razy.

## 10 Przechowywanie w okresie zimowym

#### • Robot

1. Naładuj baterię do pełna przed wyłączeniem robota.

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

#### Stacja ładowania

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

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

## 11 Transport

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

\Lambda Ostrzeżenie: Wyłącz robota przed transportem.

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

## 12 Rozwiązywanie problemów

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

Problem	Problem Przyczyna Rozwiązanie	
Tarcza tnąca nie porusza się do góry ani do dołu.	Tarcza tnąca nie porusza się do góry ani do dołu.	<ol> <li>Wyczyść tarczę tnącą i spróbuj ponownie.</li> <li>Jeżeli ten błąd będzie nadal występował, spróbuj zrestartować robot.</li> <li>Jeżeli problem utrzymuje się, skontaktuj się z obsługą klienta.</li> </ol>
Tarcza tnąca nie może przesunąć się na bok. przesunąć się na bok.		<ol> <li>Wyczyść system tnący i usuń wszelkie zanieczyszczenia lub obce przedmioty.</li> <li>Jeśli nadal napotykasz ten błąd, możesz najpierw wyłączyć funkcję EdgeMaster ™.</li> <li>Jeśli problem nadal występuje, skontaktuj się z serwisem posprzedażowym.</li> </ol>
Błąd zderzaka. Czujnik przedniego zderzaka często się włącza.		<ol> <li>Sprawdź, czy robot nie został gdzieś unieruchomiony.</li> <li>Delikatnie puknij w zderzak i upewnij się, że jest sprężysty.</li> <li>Jeżeli ten błąd będzie nadal występował, spróbuj zrestartować robota.</li> <li>Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.</li> </ol>
Robot jest zadokowany w stacji ładowania, ale Błąd ładowania. występuje problem z przepływem prądu lub napięciem.		<ol> <li>Sprawdź, czy stacja ładowania jest poprawnie podłączona do prądu.</li> <li>Sprawdź, czy styki ładowania na robocie i stacja ładowania są czyste.</li> <li>Po zakończeniu sprawdzania, spróbuj ponownie zadokować robota w stacji ładowania.</li> <li>Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.</li> </ol>
Zbyt wysoka temperatura baterii. Temperatura baterii ≥ 60°C .		<ol> <li>Używaj robota tylko w miejscach, w których temperatura nie przekracza poziomu 40°C . Możesz poczekać, aż temperatura spadnie automatycznie.</li> <li>Możesz wyłączyć robota i spróbować uruchomić go ponownie za chwilę.</li> <li>Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.</li> </ol>
Wysoka temperatura baterii.	Temperatura baterii wynosi ≥ 45℃ .	<ol> <li>Ladowanie może zakończyć się niepowodzeniem, jeżeli temperatura baterii wynosi więcej niż 45°C .</li> <li>Używaj robota tylko w miejscach, w których temperatura nie przekracza poziomu 40°C .</li> </ol>
Niska temperatura baterii.	Temperatura baterii wynosi ≤ 6°C .	<ol> <li>Ladowanie może zakończyć się niepowodzeniem, jeżeli temperatura baterii wynosi mniej niż 6℃.</li> <li>Używaj robota tylko w miejscach, w których temperatura wynosi więcej niż 6℃.</li> </ol>
Lidar jest zablokowany.	Lidar jest zablokowany (być może pokrywa lidaru nie została zdjęta).	<ol> <li>Zdejmij pokrywa lidaru i spróbuj ponownie.</li> <li>Jeżeli lidar na górze robota jest bardzo brudny, wyczyść go przy użyciu niestrzępiącej się szmatki i spróbuj ponownie.</li> </ol>
Błąd LiDARa. LiDAR jest bardzo brudny lub wystąpił błąd czujnika.		<ol> <li>Sprawdź, czy lidar jest brudny. Wyczyść go, jeżeli to konieczne i spróbuj ponownie.</li> <li>Jeżeli ten błąd będzie nadal występował, spróbuj zrestartować robota.</li> </ol>

# DREAME \_\_\_\_\_

Problem Przyczyna		Rozwiązanie	
		3. Jeżeli nie udało się rozwiązać problemu, skontaktuj się z obsługą klienta.	
LiDAR jest brudny.	LiDAR jest brudny.	Wytrzyj czujnik LiDAR na górze robota czystą szmatką. Utrzymuj LiDAR w suchości po czyszczeniu.	
Temperatura LiDAR jest wysoka.	Temperatura LiDAR ≥ 80 °C .	<ol> <li>Robot spróbuje automatycznie wrócić do stacji ładowania, aby się schłodzić.</li> <li>Upewnij się, że robot działa w temperaturze otoczenia poniżej 40 °C .</li> <li>Umieść robota w zacienionym, chłodnym i dobrze wentylowanym miejscu. Alarm zatrzyma się, gdy temperatura spadnie do normalnego zakresu.</li> <li>Robot automatycznie wznowi działanie po zatrzymaniu alarmu.</li> <li>Jeśli problem nadal występuje, skontaktuj się z serwisem posprzedażowym.</li> </ol>	
Temperatura LiDAR jest zbyt wysoka. Temperatura LiDAR ≥ 90 °C .		<ol> <li>LiDAR jest wyłączony z powodu wysokiej temperatury.</li> <li>Upewnij się, że robot działa w temperaturze otoczenia poniżej 40 °C .</li> <li>Umieść robota w zacienionym, chłodnym i dobrze wentylowanym miejscu. Alarm zatrzyma się, gdy temperatura spadnie do normalnego zakresu.</li> <li>Jeśli problem nadal występuje, skontaktuj się z serwisem posprzedażowym.</li> </ol>	
Robot stracił orientację.	Ustalanie lokalizacji przerwane.	<ol> <li>Sprawdź, czy lidar na górze robota jest brudny. Brud negatywnie wpłynie na ustalanie lokalizacji.</li> <li>Ręcznie przenieś robota na otwarte miejsce w obrębie mapy i spróbuj rozpocząć zadanie ponownie.</li> <li>Jeżeli nie uda się przywrócić ustalania lokalizacji, zdalnie skieruj robota do stacji za pośrednictwem aplikacji i rozpocznij koszenie.</li> </ol>	
Błąd czujnika.	Błąd czujnika.	1. Uruchom ponownie robota i spróbuj ponownie. 2. Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.	
Robot znajduje się w strefie wyłączonej.	Robot znajduje się w strefie wyłączonej.	<ol> <li>Ręcznie przenieś robota ze strefy wyłączonych i spróbuj ponownie.</li> <li>Zdalnie kontroluj robota przez aplikację, aby przenieść go ze strefy wyłączonej i spróbuj ponownie.</li> </ol>	
Robot znajduje się poza obrębem mapy.	Robot znajduje się poza obrębem mapy.	<ol> <li>Ręcznie przenieś robota na obszar mapy i spróbuj ponownie.</li> <li>Zdalnie, za pomocą aplikacji przywróć robota na obszar mapy i spróbuj ponownie.</li> </ol>	
Zatrzymanie awaryjne aktywowane.	Przycisk Stop na robocie jest wciśnięty.	Wprowadź kod PIN na robocie i potwierdź.	
Niski poziom baterii. Robot wyłączy się Poziom baterii wynosi ≤ 10%. niedługo.		Zadokuj robota w stacji, aby naładować baterię.	

Problem	olem Przyczyna Rozwiązanie	
Robot jest poza mapą. Ryzyko kradzieży.	Robot jest poza mapą.	1. Zweryfikuj kodem PIN. 2. Możesz wyłączyć Alarm w przypadku wyjechania poza obręb mapy w aplikacji (Ustawienia).
Powrót do stacji zakończony niepowodzeniem.	Wracając do stacji ładowania, robot nie może jej odnaleźć.	<ol> <li>Sprawdź, czy robot nie jest blokowany przez przeszkody. Po ich usunięciu spróbuj ponownie.</li> <li>Zdalnie skieruj robota z powrotem do stacji ładowania za pośrednictwem aplikacji.</li> </ol>
Dokowanie w stacji ładowania zakończone niepowodzeniem.	Robot znajduje stację ładowania, ale nie potrafi się zadokować.	<ol> <li>Sprawdź, czy odblaskowe warstwy na stacji nie są brudne ani zablokowane.</li> <li>Sprawdź, czy naprzeciw stacji nie znajdują się przeszkody.</li> <li>Sprawdź, czy stacja nie zmieniła położenia.</li> <li>Sprawdź, czy płyta podstawowa jest pokryta grubym błotem.</li> <li>Sprawdź, czy stacja znajduje się na zboczu.</li> <li>Sprawdź, czy stacja ma zasilanie.</li> <li>Pomóż robotowi zadokować na stacji za pomocą pilota lub manualnie.</li> </ol>
Ustalanie lokalizacji Ustalanie lokalizacji jest zakończone niemożliwe, gdy robot niepowodzeniem. próbuje rozpocząć zadanie.		<ol> <li>Sprawdź, czy lidar nie jest zablokowany. Ręcznie przenieś robota na płaskie i otwarte miejsce w obrębie mapy i spróbuj rozpocząć zadanie ponownie.</li> <li>Jeżeli problem będzie się powtarzał, spróbuj ponownie, gdy robot znajdzie się w stacji.</li> </ol>
Niewystarczająca przestrzeń do skrętu przed stacją. Niewystarczająca przestrzeń do skrętu przed stacją.		<ol> <li>Jeśli stacja jest umieszczona na krawędzi mapy lub wewnątrz niej, upewnij się, że istnieje co najmniej 1 m wolnej przestrzeni między przednią częścią płyty podstawowej stacji a granicą mapy; w przeciwnym razie robot może nie być w stanie skręcić.</li> <li>Przenieś stację lub zmień mapę w Edycja mapy.</li> </ol>
Ścieżka zablokowana.	Ścieżka zablokowana.	<ol> <li>Sprawdź, czy na ścieżce ustawiono strefę zakazu.</li> <li>Sprawdź, czy na drodze robota nie ma przeszkód.</li> <li>Jeśli robot nadal nie może przejść, usuń ścieżkę w edytorze mapy i ustaw nową.</li> </ol>
Kamera przednia jest brudna.	Kamera przednia jest brudna.	Wyczyść kamerę przednią czystą szmatką.
Wystąpił problem z Wystąpił problem z przednią przednią kamerą. kamerą.		<ol> <li>1. Wyczyść kamerę przednią czystą szmatką.</li> <li>2. Uruchom robota ponownie.</li> <li>3. Jeśli problem nadal występuje, skontaktuj się z serwisem posprzedażowym.</li> </ol>
Przednia kamera jest zablokowana.	Przednia kamera jest zablokowana.	Wyczyść kamerę przednią czystą szmatką.
Podczas automatycznego tworzenia mapy pojawia się błąd wykrywania granic.	Podczas automatycznego tworzenia mapy pojawia się błąd wykrywania granic.	<ol> <li>Oświetlenie musi być odpowiednie - nie może być zbyt jasno, ani zbyt ciemno.</li> <li>Ustawień dokonuj bezchmurny dzień, nie może być mgły, ani deszczu.</li> <li>Obiektyw przedniej kamery robota musi być czysty, nie wolno jej niczym przesłaniać.</li> </ol>

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
		<ol> <li>Podłoże musi być równe, gdyż nierówności mogą utrudniać wykrywanie.</li> <li>Jeśli wykrywanie granic nadal nie działa, włącz tryb zdalnego sterowania, co umożliwi utworzenie mapy.</li> </ol>

## 13 Specyfikacja

	Nazwa produktu	Robot koszący Dreame A2	
Informacje	Marka	Dreame	
	Model	MXXA8210	
	Wymiary	666 × 444 × 273 mm	
	Waga (łącznie z akumulatorem)	16,4 kg	
	Zalecana wydajność pracy	3000 m <sup>2</sup>	
	Skuteczność koszenia	Standardowa: 1000 m²/dzień Wysoka: 2000 m²/dzień	
Koszenie	Wysokość koszenia	30-70 mm	
	Szerokość koszenia	22 cm	
	Czas ładowania [2]	65 min	
	Poziom mocy akustycznej LWA	54 dB(A)	
Emicia dźwieku	Niepewności pomiarowe KWA	3 dB(A)	
Emisja uzwięku	Poziom ciśnienia akustycznego LpA	46 dB(A)	
	Niepewności pomiarowe KpA	3 dB(A)	
	Temperatura działania	0~50° C Zalecana: 10~35° C	
	Temperatura przechowywania długoterminowego	-10~35° C Zalecana: 0~25° C	
Stan pracy	Klasyfikacja IP	Kosiarka: IPX6 Stacja ładowania: IPX4 Źródło zasilania: IP67	
	Maksymalny stopień nachylenia obszaru koszenia	50 % (27° )	
	Zakres częstotliwości Bluetooth	2400,0-2483,5 MHz	
	Maksymalna Moc RF	802.11b:16±2dBm (11 Mb/s) 802.11g:14±2dBm (54 Mb/s) 802.11n:13±2dBm (HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm	
Łącznosc	Wi-Fi	Wi-Fi 2.4 GHz (2400-2483.5M)	
	Usługa połączenia z Internetem <sup>[3]</sup>	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

123

# DREAME \_\_\_\_\_

	Prędkość podczas sterowania zdalnego	0,45 m/s-0,8 m/s
Silnik napędowy	Prędkość podczas koszenia	Standardowa: 0,35 m/s Wysoka: 0,6 m/s
	Typ silnika	Silnik ośrodkowy
Silnik koszenia	Prędkość	2200 obr./min
	Model akumulatora	MBPA14
Akumulator	Typ akumulatora	Akumulator litowo-jonowy
(kosiarka)	Pojemność znamionowa	5000 mAh
	Napięcie znamionowe	18 V DC
Źródło zasilania	Model ładowarki	MPAA10
	Napięcie wejściowe	100~240 V AC
	Napięcie wyjściowe	20 V DC
	Prąd wyjściowy	3 A
	Model stacji ładującej	MCA10
	Napięcie wejściowe	20 V DC
Stacja ładowania	Napięcie wyjściowe	20 V DC
	Prąd wejściowy	3 A
	Prąd wyjściowy	3 A
Akcosoria	Zapasowe ostrza i oprawki	81
AKCESUIId	Model noża	MBKA10/MQBA10

Stan- dardowa	Pasma	Uplink (MHz)	Downlink (MHz)	Maksymalna moc wyjściowa RF	GNSS	Pasma częstotliwości
	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2		
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2		
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
LTE	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2		
GSM	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2	GPS/	
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2	GLONASS/ BDS/	1559 - 1592 MHz
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2	QZSS	
	41	2496 - 2690	2496 - 2690	23 ± 2		
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2		
VVCDMA	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		

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

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

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

# Oversettelse av den opprinnelige brukermanualen

## Innholdsfortegnelse

1	Sikkerhetsinstruksjoner	P127
2	Produktintroduksjon	P131
3	Installasjon	P135
4	Forberedelse for første gangs bruk	P137
5	Kartlegging av hagen din	P143
6	Drift	P148
7	Dreamehome-appen	P151
8	Vedlikehold	P154
9	Batteri	P158
10	) Vinterlagring	P158
11	1 Transport	P158
12	2 Feilsøking	P159
13	3 Spesifikasjoner	P163



## 1 Sikkerhetsinstruksjoner

#### 1.1 Generelle sikkerhetsinstruksjoner

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

#### 1.2 Sikkerhetsinstruksjoner for installasjon

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

### 1.3 Sikkerhetsinstruksjoner for drift

• Hold hendene og føttene dine unna de roterende knivbladene. Aldri plasser hendene eller føttene dine nær eller under produktet når det er slått på.

• Hverken løft eller flytt produktet når det er slått på.

• Benytt parkeringsmodus eller sett produktet til **AV** når det er mennesker, spesielt barn eller dyr, i arbeidsområdet.

• Sørg for at det ikke er noen gjenstander som steiner, grener, verktøy eller leker på plenen. Ellers kan bladene bli skadet når de kommer i kontakt med et objekt.

• Stil aldri gjenstander oppå produktet eller ladestasjonen.

• Bruk aldri produktet dersom **STOPP**-knappen ikke fungerer.

• Unngå kollisjoner mellom produktet og mennesker eller dyr. Dersom en person eller et dyr kommer inn i banen til produktet, stopp det umiddelbart.

• Still alltid produktet til **AV** når det ikke er i drift.

• Bruk aldri produktet samtidig som en popup-sprinkler. Bruk tidsplanfunksjonen for å sikre at produktet og popup-sprinkleren ikke opererer samtidig.

• Unngå å plassere en tilkoblingskanal der popup-sprinkler er installert.

• Bruk aldri produktet i nærheten av stillestående vann i arbeidsområdet, for eksempel under kraftig regn eller vannsamlinger.

### 1.4 Sikkerhetsinstruksjoner for vedlikehold

• Still produktet til AV mens du utfører vedlikehold.

• Etter vasking, sørg for at produktet er plassert på bakken i sin normale orientering, og ikke opp-ned.

• Reverser aldri produktet for å rengjøre chassiset. Hvis du reverserer det for rengjøringsformål, sørg for å gjenopprette det til sin riktige orientering etterpå. Denne forholdsregelen er nødvendig for å forhindre at vann kommer inn i motoren og potensielt påvirker normal drift.

• Koble pluggen ut fra ladestasjonen eller betjen den deaktiverende enheten før du rengjør eller utfører vedlikehold på ladestasjonen.

• Bruk aldri en høytrykksspyler eller løsningsmidler for å rengjøre produktet.

#### 1.5 Batterisikkerhet

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

1. Bruk kun batterilader og strømforsyning levert av produsenten. Bruk av en upassende lader eller strømforsyning kan forårsake elektriske støt og/eller overoppheting.

2. IKKE FORSØK Å REPARERE ELLER MODIFISERE BATTERIER! Reparasjonsforsøk kan føre til alvorlig personskade, på grunn av eksplosjon eller elektrisk sjokk. Hvis det oppstår en lekkasje, er frigjorte elektrolytter etsende og giftige.

3. Dette apparatet inneholder batterier som kun kan erstattes av fagfolk.

#### 1.6 Resterende risiko

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

### 1.7 Symboler og dekaler

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



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

#### **TILTENKT BRUK**

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

# CE

Med dette erklærer Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. at radioutstyrsmodellen Dreame MXXA8210 er i samsvar med direktiv 2014/53/EU. Den fullstendige teksten til EU-samsvarserklæringen er tilgjengelig på følgende internettadresse: https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.

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



## 2 Produktintroduksjon

#### 2.1 Hva er i esken



### 2.2 Produktoversikt



[1] Utstyrt med navmotorer.

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

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



### 2.4 Koblingsmodul med GPS og 4G-tilkobling

Roboten er utstyrt med en koblingsmodul som leverer koblingsservice med 4G-mobilnettverkstilkobling.

#### Aktiver koblingsservice

Slå på roboten, og koblingsservice vil aktiveres automatisk. appen, noe som indikerer at aktiveringen er vellykket. Du kan se bruksstatusen for koblingsmodulen og koblingstjenesten under **Tilkoblinger** i appen.

Med koblingsservice aktivert, kan du fjernovervåke robotens tilstand og starte klippeoppgaver uten en Wi-Fi-forbindelse. Modulen inkluderer også en innebygd GPS for sanntidssporing av plassering, noe som forbedrer robotens tyverisikring. Du kan spore plasseringen når som helst og hvor som helst, og motta varsler hvis den beveger seg utenfor det definerte kartområdet.

Koblingsservice tilbys gratis de første tre årene fra tidspunktet for aktivering. For å forlenge tjenesten ved utløpet, vennligst kontakt Dreame etter-salgstjeneste på **Dreame@mentech.no**.

**Viktig:** Koblingsmodulen er designet utelukkende for bruk med Dreames robotgressklippere. Enhver unormal tilstand oppdaget i koblingsservice kan resultere i suspensjon av tjenesten din. Hvis dette skjer, vennligst kontakt Dreame etter-salgstjeneste på **Dreame@mentech.no** for assistanse med å gjenopprette tjenesten.

**Viktig:** Hvis du ikke kontakter Dreame ettersalgstjeneste for å fornye koblingsservice innen ett år etter at den utløper, vil din koblingsmodul bli låst. For å reaktivere tjenesten, må du bringe Koblingsmodulen til et Dreame ettersalgsservice-senter. Tilleggsgebyrer for reparasjon og vedlikehold kan påløpe for reaktivering. Vennligst vær oppmerksom på varsler i appen angående dette problemet. For å sjekke utløpsdatoen for din Koblingstjeneste, gå til **Innstillinger > Tilkoblinger > Koblingsmodul** i appen.

#### Hvordan fjerner jeg koblingsmodulen?

Forsiktighet: Bruk vernehansker for å unngå skader.
Forsiktighet: Sørg for at beskyttelsesdekselet er på LiDAR før du snur roboten.
Slå av roboten.

- 2 Plasser roboten på et mykt underlag og snu den opp ned.
- 3 Løsne 4 skruer med en skrutrekker for å fjerne dekselet.



**4** Ta ut batteriet og frakoble batterikontakten.



**(5)** Koble fra modulens kontakt og fjern koblingsmodulen forsiktig fra sporet.



#### 2.5 Sensorer

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

## 3 Installasjon

## 3.1 Velg et passende sted

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

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

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

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



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



### 3.2 Installering av ladestasjonen

• Fest bunnplaten til bakken med medfølgende skruer med unbrakonøkkelen.



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



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



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

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



● Fjern LiDAR-beskyttelsesdekselet.



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

Merk: Indikatorlyset blinker grønt når roboten lader i ladestasjonen.

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



### LED-indikator på ladestasjonen

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

## 4 Forberedelse for første gangs bruk

## 4.1 Gjør deg kjent med kontrollpanelet



# DREAME \_\_\_\_\_

## Skjerm

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

## Kontroller

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





\*Det kan bli oppdatert avhengig av programvareversjonen.

#### Statuslys på roboten

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

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

### 4.2 Startinnstillinger

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

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



Trykk og hold inne U -knappen på kontrollpanelet i 2 sekunder for å slå på roboten.
 Merk: Roboten vil automatisk slås på når den dokker i ladestasjonen.



#### Velg ditt foretrukne språk

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



#### Angivelse av PIN-kode

 Vri dreieknappen for å velge tall fra 0 til 9. Vri den med klokken for å øke tallet fra 0 til 9, og vri den mot klokken for å redusere tallet. Trykk på dreieknappen for å stille inn neste siffer. For å endre det forrige sifferet, vri dreieknappen mot klokken til tallet blir 0, og fortsett å vri den én gang til.
 Viktig: Vennligst bruk aldri "0000" som PIN-kode.



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

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

#### **G** Koble roboten til internett

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



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



Roboten er utstyrt med koblingsmodulen som støtter 4G-tilkobling og inkluderer innebygd GPS. Det anbefales imidlertid å fullføre oppsettet av Wi-Fi-nettverket for bedre ytelse.

#### Før nettverksoppsett:

- Sørg for at roboten og din mobile enhet er på samme Wi-Fi-nettverk.
- Sørg for at din mobile enhet er innenfor **10 m** fra roboten.
- Aktiver Bluetooth-funksjonen på din mobile enhet.
- 1. Åpne Dreamehome-appen.
- 2. Du kan koble til via en av følgende metoder:

a. Skann QR-kode: Gå til 💼 Enhet og trykk på 🚍 Skanne QR-kode for å koble til. Skann QR-koden som ligger inne i robotens topplokk for å koble til.

b. Legg til manuelt: Gå til 💼 **Enhet** og trykk på 🕂 Legg til. Velg deretter din robotmodell for å koble til. c. Automatisk oppdagelse: Roboten vil søke etter nærliggende enheter. Trykk på din robot i listen over oppdagede enheter for å koble til.





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

**Viktig:** Bruk et enkeltbånds-nettverk med 2,4 GHz-frekvens eller tobånds-nettverk med 2,4/5 GHz-frekvens. **Viktig:** Sørg for at Wi-Fi-nettverket ditt ikke har en brannmur og ikke er kryptert. Ellers kan nettverksoppsettet mislykkes.

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



5. Følg instruksjonene i appen for å fullføre paringen.

#### Hvordan fjerne roboten fra kontoen?

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

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

1. Åpne Dreamehome-appen. Gå til 🔷 Enhet.

2. Hvis du har flere roboter knyttet til Dreamehome-kontoen din, sveip til venstre eller høyre for å få tilgang til siden til roboten du vil redigere.

3. Trykk på 🕴 i øverste høyre hjørne.

4. Velg 🔵 Slett.

#### Hvordan dele roboten din?

- 1. Trykk på 🚦 i øverste høyre hjørne.
- 2. Velg 🗹 Enhetsdeling.

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

1. Gå til ♥ Meg > (○) > Konto.
 2. Velg Logg ut eller Slett Konto.



## 5 Kartlegging av hagen din

Før kartleggingen, vennligst sjekk følgende:

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



• Toppdekselet er lukket.

• Roboten dokker riktig i ladestasjonen.



### 5.1 Lag grensen

Før du starter kartleggingsprosessen, husk på følgende:

**Viktig:** Ikke flytt roboten manuelt mens du oppretter en grense, ellers kan kartleggingen mislykkes. **Viktig:** Når kartleggingen begynner, må du ikke fjerndokke roboten i ladestasjonen før kartleggingen er fullført. Ellers kan LiDARen bli blokkert, noe som kan føre til at kartleggingen mislykkes.

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


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



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



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



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



NO 144

#### Start kartlegging:

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



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



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

#### Automatisk grensedeteksjon

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

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

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

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

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



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





### 5.2 Angi forbudssone

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



### 5.3 Opprett flere soner og utvid eksisterende soner

### • For å opprette flere soner

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



### • For å utvide eksisterende soner

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

### • For å dele og kombinere soner

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

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

### 5.4 Angi bane

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

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

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



#### Hvordan koble sammen to isolerte arbeidssoner

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

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





#### • Hvordan koble sammen arbeidsområdet og ladestasjonen

Dersom ladestasjonen din ikke er inne i arbeidsområdet, bør det opprettes en bane for å koble den til arbeidsområdet. Trykk på **Bane** for å opprette en bane som lar roboten returnere til ladestasjonen. **Viktig:** Sørg for at den ene enden er innenfor arbeidsområdet, og den andre enden er rett foran ladestasjonen. Det anbefales å justere stien med ladestasjonen.

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



### 5.5 Fullfør kart

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



### 5.6 Legg til et andre kart

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

Merk: Etter å ha byttet kart vil tidsplanene og klippeinnstillingene for det gjeldende kartet bli brukt. Merk: Du kan kjøpe en ekstra ladestasjon for å installere på det andre kartet for større bekvemmelighet. Med en separat ladestasjon installert på det andre kartet, trenger du bare å flytte roboten manuelt mellom de to kartene.



## 6 Drift

### 6.1 Start klipping for første gang

Tips før gressklipping:

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

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



### a) Start gjennom kontrollpanelet

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



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



3. Vri dreieknappen for å velge klippemodus.



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



### b) Start gjennom appen

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

### 6.2 Pause

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

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



### 6.3 Gjenopptagelse

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



### 6.4 Navigér tilbake til ladestasjonen

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



## 7 Dreamehome-appen

### Her kan du utforske mer

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

### 7.1 Klippemoduser

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



## 7.2 Klippeformer

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



### 7.3 EdgeMaster ™ bladskiven

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



### 7.4 Tidsplan

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

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



### 7.5 Barnesikring

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



### 7.6 Regnbeskyttelse

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

**Merk:** Klipping av vått gress kan skade plenen din. Det er tilrådelig å forlenge beskyttelsestiden for å la gresset tørke før du klipper igjen. Standard beskyttelsestid er 3 timer, og du kan øke den i appen.



### 7.7 Frostbeskyttelse

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



NO 15

### 7.8 Sikkerhetsfunksjoner

Roboten har flere tyverisikringsfunksjoner, drevet av det innebygde GPS-systemet i koblingsmodulen for økt sikkerhet. I tillegg kan frontkameraet oppdage menneskelig tilstedeværelse, noe som gjør roboten til en nyttig hagevakt.



### 7.8.1 Løftealarm

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



### 7.8.2 Alarm utenfor kartet

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



### 7.8.3 Sanntidsplassering

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



### 7.8.4 Varsel om menneskelig tilstedeværelse

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



### 7.8.5 Sanntidsvideo

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



## 7.8.6 Patruljering

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



### 7.9 Egendefinert ladeperiode

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



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

## 8 Vedlikehold

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

Del	Utskiftningsfrekvens
Blader	Hver 68. uke eller hyppigere
Rengjøringsbørste	Hver 12. måned eller hyppigere

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

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

### 8.1 Rengjøring

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

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

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

- Hoveddelen, chassis og bladskiven:
- 1. Slå av roboten.



2. Sett LiDAR-beskyttelsesdekselet på LiDAR.



3. Snu roboten opp ned.



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

Advarsel: Ikke berør bladene når du rengjør chassiset. Vennligst alltid bruk hansker ved rengjøring. Forsiktighet: Ikke bruk en høytrykkspyler til rengjøring. Ikke bruk noen vaskemidler til rengjøring.



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



### • Ladekontakter og frontkamera:

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



#### • Drivhjul:

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



### 8.2 Utskifting av komponenter

### Utskifting av knivene

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

Advarsel: Vennligst slå av roboten. Bruk vernehansker før du bytter knivene. Merk: Bytt alle tre knivene samtidig for å sikre et balansert skjæresystem.

1. Slå av roboten.



2. Sørg for at LiDAR-beskyttelsesdekselet er på.



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



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



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



• Utskifting av rengjøringsbørsten

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

- 4. Fjern beholderen ved å trykke på knappen under bladskiven.
- 6. Fjern alle 3 blader og beholdere.



8. Sørg for at knivene kan rotere fritt.



## 9 Batteri

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

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

### Lavstrøms-lademodus:

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

• For å aktivere lavstrømslading, trykk og hold inne I -knappen og A knappen samtidig, og trykk på knappen 5 ganger raskt samtidig. Du vil høre en talemelding: lademodus for lavt strømforbruk er slått på.

• For å deaktivere lavstrømslading, start roboten på nytt eller trykk på 🕁 knappen 5 ganger raskt.

## 10 Vinterlagring

#### • Roboten

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

#### Ladestasjon

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

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

## 11 Transport

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

Advarsel: Slå av roboten før transport.

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

## 12 Feilsøking

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

## DREAME \_\_\_\_\_

Problem Årsak		Løsning	
Bladskiven kan ikke flytte seg sideveis.	Bladskiven kan ikke flytte seg sideveis.	<ol> <li>Rengjør skjæresystemet og fjern eventuelt rusk eller fremmedlegemer.</li> <li>Hvis du fortsatt opplever denne feilen, kan du først deaktivere EdgeMaster ™ -funksjonen.</li> <li>Hvis problemet vedvarer, vennligst kontakt kundeservice.</li> </ol>	
Støtfangerfeil.	Støtfangersensoren foran blir konstant utløst.	<ol> <li>Sjekk hvorvidt roboten er fanget et sted.</li> <li>Bank forsiktig på støtfangeren og kontroller at den spretter tilbake.</li> <li>Hvis du fortsetter å støte på denne feilen, forsøk å starte roboten på nytt.</li> <li>Hvis problemet vedvarer, vennligst kontakt ettersalgsservice.</li> </ol>	
Ladefeil.	Roboten kan dokke i ladestasjonen, men det er et problem med ladestrømmen eller spenningen.	<ol> <li>Sjekk hvorvidt ladestasjonen er koblet til strøm korrekt.</li> <li>Sjekk hvorvidt ladekontaktene på roboten og ladestasjonen er rene.</li> <li>Etter at kontrollen er fullført, prøv å dokke roboten i ladestasjonen på nytt.</li> <li>Hvis problemet vedvarer, vennligst kontakt ettersalgsservice.</li> </ol>	
Batteritemperaturen er for høy.	Batteritemperaturen er ≥ 60 °C .	<ol> <li>Bruk roboten der omgivelsestemperaturen er under 40 °C . Du kan vente til batteritemperaturen reduseres automatisk.</li> <li>Du kan deretter slå av roboten og starte den på nytt etter en stund.</li> <li>Hvis problemet vedvarer, vennligst kontakt ettersalgsservice.</li> </ol>	
Batteritemperaturen er høy.	Batteritemperaturen er ≥ 45 ℃ .	<ol> <li>Lading kan mislykkes når batteritemperaturen er over 45 °C .</li> <li>Bruk roboten der omgivelsestemperaturen er under 40 °C .</li> </ol>	
Batteritemperaturen er lav.	Batteritemperaturen er ≤ 6 °C .	<ol> <li>Lading kan mislykkes når batteritemperaturen er under 6 °C .</li> <li>Bruk roboten der omgivelsestemperaturen er over 6 °C .</li> </ol>	
LiDARen er blokkert.	LiDARen er blokkert (for eksempel at LiDAR- beskyttelsesdekselet ikke har blitt fjernet).	<ol> <li>Fjern lidar-beskyttelsesdekselet, og prøv deretter på nytt.</li> <li>Dersom lidaren på toppen av roboten er veldig skitten, rengjør den med en lofri klut og prøv deretter på nytt.</li> </ol>	
LiDAR har funksjonsfeil.	LiDARen er svært skitten, eller det er en sensorfeil.	<ol> <li>Sjekk om lidaren er skitten. Rengjør den om nødvendig, og så forsøk igjen.</li> <li>Hvis du fortsetter å støte på denne feilen, forsøk å starte roboten på nytt.</li> <li>Dersom problemet vedvarer, vennligst kontakt ettersalgsservice.</li> </ol>	
LiDAR er skitten.	LiDAR er skitten.	Tørk av LiDAR-sensoren på toppen av roboten med en ren klut. Hold LiDAR tørr etter rengjøring.	
LiDAR-temperaturen er høy. LiDAR-temperatur er ≥ 80 °C .		<ol> <li>Roboten vil automatisk prøve å returnere til ladestasjonen for å kjøle seg ned.</li> <li>Sørg for at roboten opererer ved en omgivelsestemperatur under 40 °C .</li> </ol>	

Problem	Årsak	Løsning	
		<ol> <li>Plasser roboten i et skyggefullt, kjølig og godt ventilert område. Alarmen stopper når temperaturen faller til et normalt nivå.</li> <li>Roboten vil automatisk gjenoppta driften når alarmen stopper.</li> <li>Hvis problemet vedvarer, vennligst kontakt ettersalgsservice.</li> </ol>	
LiDAR-temperaturen er for høy.	LiDAR-temperatur er ≥ 90 °C .	<ol> <li>LiDAR er slått av på grunn av høy temperatur.</li> <li>Sørg for at roboten opererer ved en omgivelsestemperatur under 40 °C .</li> <li>Plasser roboten i et skyggefullt, kjølig og godt ventilert område. Alarmen stopper når temperaturen faller til et normalt nivå.</li> <li>Hvis problemet vedvarer, vennligst kontakt ettersalgsservice.</li> </ol>	
Roboten kan ikke bli funnet.	Posisjonering kan ikke bli funnet.	<ol> <li>Sjekk hvorvidt LiDARen på toppen av roboten er skitten. Smuss vil påvirke posisjonen.</li> <li>Flytt roboten manuelt til et åpent sted inne på kartet og prøv å starte oppgaven på nytt.</li> <li>Hvis posisjoneringen ikke gjenopprettes, fjernkontroll roboten tilbake til ladestasjonen gjennom appen, og start deretter klippeoppgaven.</li> </ol>	
Sensorfeil.	Sensorfeil.	<ol> <li>Start roboten på nytt og prøv igjen.</li> <li>Hvis problemet vedvarer, vennligst kontakt ettersalgsservice.</li> </ol>	
Roboten er i forbudssonen.	Roboten er i forbudssonen.	<ol> <li>Flytt roboten manuelt ut av forbudssonen, og prøv deretter på nytt.</li> <li>Fjernkontroller roboten gjennom appen for å flytte den ut av forbudssonen, og prøv deretter på nytt.</li> </ol>	
Roboten befinner seg utenfor kartet.	Roboten befinner seg utenfor kartet.	<ol> <li>Flytt roboten manuelt inn på kartet, og prøv deretter på nytt.</li> <li>Fjernkontroller roboten tilbake inn på kartet via appen, og prøv deretter på nytt.</li> </ol>	
Nødstopp er aktivert. Stopp-knappen på roboten er trykket på.		Skriv inn PIN-koden på roboten og bekreft.	
Lavt batteri. Roboten stenges snart.	Batterinivået er på ≤ 10 %.	Dokk roboten i ladestasjonen så den kan lade.	
Roboten er utenfor kartet. Fare for tyveri.	Roboten er utenfor kartet.	1. Skriv inn PIN-koden på roboten og bekreft. 2. Du kan deaktivere Utenfor kartet-alarmen under Innstillinger i appen.	
Mislyktes å gå tilbake til ladestasjonen.	Roboten finner ikke ladestasjonen ved retur til den.	<ol> <li>Sjekk hvorvidt det er hindringer som kan blokkere roboten. Fjern hindringene og prøv på nytt.</li> <li>Fjernkontroll roboten tilbake til ladestasjonen gjennom appen.</li> </ol>	
Mislyktes å dokke i ladestasjonen. Roboten finner ladestasjonen, men mislykkes med å dokke.		<ol> <li>Sjekk hvorvidt de reflekterende filmene på ladestasjonen er skitne eller blokkerte.</li> <li>Sjekk hvorvidt det er noen hindringer foran ladestasjonen.</li> <li>Sjekk hvorvidt ladestasjonen har blitt flyttet.</li> <li>Sjekk om bunnplaten er dekket med tykk gjørme.</li> </ol>	

## DREAME \_\_\_\_\_

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

# 13 Spesifikasjoner

	Produktnavn	Dreame robotklipper A2	
Grunnleggende	Merke	Dreame	
	Modell	MXXA8210	
	Dimensjoner	666 × 444 × 273 mm	
	Vekt (batteri inkludert)	16,4 kg	
	Anbefalt arbeidskapasitet	3 000 m²	
	Klippeeffektivitet	Standard: 1 000 m²/dag Effektiv: 2 000 m²/dag	
Klipping	Kutthøyde	30-70 mm	
	Klippebredde	22 cm	
	Ladetid <sup>[2]</sup>	65 min	
	Lydeffektnivå LWA	54 dB(A)	
Ctoputclinp	Lydkraft usikkerhet KWA	3 dB(A)	
Støyutstipp	Lydtrykk nivå LpA	46 dB(A)	
	Lydtrykk usikkerhet KpA	3 dB(A)	
	Driftstemperatur	0-50 ° C Anbefalt: 10-35 ° C	
Arbaidsforbold	Langtidslagringstemperatur	-10-35 ° C Anbefalt: 0-25 ° C	
Albeidslofflotd	IP-klassifisering	Klipper: IPX6 Ladestasjon: IPX4 Strømforsyning: IP67	
	Maksimal helningsvinkel for klippeareal	50% (27° )	
	Bluetooth-frekvensområde	2 400,0-2 483,5 MHz	
	Maksimal RF-effekt	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm	
Tilkobling	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2 400-2 483,5 M)	
	Koblingsservice <sup>[3]</sup>	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

## DREAME \_\_\_\_\_

	Kjørehastighet ved fjernkontroll	0,45 m/s-0,8 m/s	
Kjøremotor	Kjørehastighet ved klipping	Standard: 0,35 m/s Effektiv: 0,6 m/s	
	Motortype	Navmotor	
Skjæremotor	Hastighet	2 200 r/min	
	Batterimodell	MBPA14	
Dattari (rabat)	Batteritype	Litium-ionbatteri	
Batteri (robot)	Nominell kapasitet	5000 mAh	
	Nominell spenning	18 V DC	
	Ladermodell	MPAA10	
Charles (and a start start)	Inngående spenning	100~240 V AC	
Submorsyning	Utgående spenning	20 V DC	
	Utgående strøm	3 A	
	Ladestasjonsmodell	MCA10	
	Inngående spenning	20 V DC	
Ladestasjon	Utgående spenning	20 V DC	
	Inngående strøm	3 A	
	Utgående strøm	3 A	
Tilbohør	Reserveblader og -holdere	81	
nibenør	Bladmodell	MBKA10/MQBA10	



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

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

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

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

# Oversættelse af den originale brugsanvisning

## Indholdsfortegnelse

1	Sikkerhedsinstruktioner	P167
2	Produktintroduktion	P171
3	Installation	P175
4	Forberedelse til første brug	P177
5	Kortlæg din have	P183
6	Drift	P188
7	Dreamehome-appen	P191
8	Vedligeholdelse	P195
9	Batteri	P198
1(	0 Vinteropbevaring	P198
1	1 Transport	P198
12	2 Fejlfinding	P199
13	3 Specifikationer	P203



## 1 Sikkerhedsinstruktioner

### 1.1 Generelle sikkerhedsinstruktioner

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

### 1.2 Sikkerhedsinstruktioner for installation

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

### 1.3 Sikkerhedsinstruktioner for brug

• Hold hænder og fødder væk fra de roterende knive. Placer ikke dine hænder eller fødder i nærheden af eller under produktet, når det er tændt.

• Produktet må ikke løftes eller flyttes, når det er tændt.

• Brug parkeringsfunktionen, eller indstil produktet til **SLUKKET**, når der er personer, især børn, eller dyr, i arbejdsområdet.

• Sørg for, at der ikke ligger genstande som sten, grene, værktøj eller legetøj på plænen. Knivene kan blive beskadiget, hvis de kommer i kontakt med en genstand.

• Stil ikke genstande oven på produktet eller ladestationen.

Brug ikke produktet, hvis **STOP**-knappen ikke fungerer.

• Undgå kollisioner mellem produktet og mennesker eller dyr. Stop produktet straks, hvis en person eller et dyr er i vejen.

• Sæt altid produktet på **SLUKKET**, når det ikke bruges.

• Brug ikke produktet samtidig med en pop-op-sprinkler. Brug planlægningsfunktionen til at sikre, at produktet og pop-op-sprinkleren ikke kører samtidig.

• Undgå at placere en forbindelseskanal, hvor der er installeret pop-op-sprinklere.

• Brug ikke produktet, hvis der er stående vand i arbejdsområdet, f.eks. ved kraftig regn eller vandansamlinger.

### 1.4 Sikkerhedsinstruktioner til vedligeholdelse

• Sæt produktet på **SLUKKET** under udførelse af vedligeholdelse.

• Efter vask skal du sørge for, at produktet placeres på jorden i sin normale retning, ikke med bunden opad.

• Vend ikke produktet om for at rengøre chassiset. Hvis du vender det om for at rengøre det, skal du sørge for at vende det korrekt igen bagefter. Denne forholdsregel er nødvendig for at forhindre vand i at trænge ind i motoren og potentielt påvirke normal drift.

• Træk stikket ud af ladestationen, eller betjen deaktiveringsenheden, før du rengør eller udfører vedligeholdelse på ladestationen.

• Brug ikke højtryksrenser eller opløsningsmidler til at rengøre produktet.

### 1.5 Batterisikkerhed

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

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

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

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

### 1.6 Restrisici

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

### 1.7 Symboler og mærkater

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



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

### TILTÆNKT BRUG

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

# CE

Hermed erklærer Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. at den radioudstyrede model Dreame MXXA8210 er i overensstemmelse med direktiv 2014/53/EU. Den fulde tekst til EU-overensstemmelseserklæringen er tilgængelig på følgende internetadresse: <u>https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.</u>

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



## 2 Produktintroduktion

### 2.1 Hvad er der i kassen?



171 DA

### 2.2 Produktoversigt



[1] Udstyret med navmotorer.

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

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



### 2.4 Link-modul med GPS og 4G-forbindelse

Robotten er udstyret med et Linkmodul, der leverer linktjeneste med 4G-mobilnetværksforbindelse.

#### Aktivering af linktjenesten

Tænd din robot, og linktjenesten aktiveres automatisk. III vil lyse op på robotens skærm og i appen, hvilket indikerer, at aktiveringen er vellykket. Du kan se brugsstatus for Linkmodulet og Linktjenesten under Forbindelser i appen.

Med Linktjeneste aktiveret kan du fjernovervåge din robots status og starte græsslåningsopgaver uden en Wi-Fi-forbindelse. Derudover indeholder modulet en indbygget GPS til sporing af placering i realtid, hvilket forbedrer robottens tyverisikring. Du kan spore dens placering når som helst og hvor som helst og få beskeder, hvis den bevæger sig uden for det angivne kortområde.

Linktjeneste er gratis de første tre år fra aktiveringstidspunktet. Kontakt Dreames kundeservice på **Dreame@** mentech.dk for at forlænge tjenesten efter udløb.

**Vigtigt:** Linkmodulet er designet udelukkende til brug med Dreame-robotplæneklippere. Enhver unormal status, der registreres i linktjenesten kan medføre ophør af din adgang til tjenesten. Hvis dette sker, bedes du kontakte Dreames kundeservice på **Dreame@mentech.dk** for hjælp til at genoprette adgang til tjenesten.

**Vigtigt:** Hvis du ikke kontakter Dreame eftersalgsservice for at forny Linktjenesten inden for et år efter dens udløb, vil dit Linkmodulet blive låst. For at genaktivere tjenesten, skal du bringe Linkmodulet til et Dreame eftersalgsservicecenter. Yderligere gebyrer for reparation og vedligeholdelse kan være gældende for genaktivering. Vær venligst opmærksom på meddelelser i appen angående dette problem. For at tjekke udløbsdatoen for din Linktjeneste, gå til **Indstillinger** > **Forbindelser** > **Linkmodulet** i appen.

#### Hvordan fjerner man Linkmodulet?

Forsigtighed: Brug beskyttelseshandsker for at undgå skader.
Forsigtighed: Sørg for, at beskyttelsesdækslet er på LiDAR, før du vender robotten om.
Sluk robotten.



- 2 Placer robotten på en blød overflade, og vend den på hovedet.
- 3 Løsn de 4 skruer med en skruetrækker for at fjerne dækslet.



**4** Tag batteriet ud, og frakobl batteristikket.



S Frakobl modulstikket, og fjern forsigtigt Linkmodulet fra dets plads.



### 2.5 Sensorer

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

174

## **3** Installation

### 3.1 Vælg et passende sted

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

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

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

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



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



### 3.2 Monter ladestationen

• Fastgør bundpladen til underlaget med de medfølgende skruer ved hjælp af unbrakonøglen.



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



3 Indsæt rengøringsbørsten i ladetårnet ved at justere tappen med spalten.



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

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



G Fjern LiDAR-beskyttelsesdækslet.



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

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

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



### Ladestationens LED-indikator

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

## 4 Forberedelse til første brug

### 4.1 Lær kontrolpanelet at kende



## DREAME \_\_\_\_\_

### Skærm

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

## Styrefunktioner

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





\*Den kan blive opdateret afhængigt af softwareversionen.

### Statuslys på robotten

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

Bemærk: Du kan tilpasse aktiveringsperioden og scenarierne for robotlyset i Indstillinger > Lys.
### 4.2 Startindstillinger

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

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



Hold knappen () på kontrolpanelet inde i 2 sekunder for at tænde robotten.
 Bemærk: Robotten tændes automatisk, når den sættes i ladestationen.



#### • Vælg det ønskede sprog

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



#### Indstil pinkode

1. Drej drejeknappen for at vælge et tal fra 0 til 9. Drej drejeknappen med uret for at øge tallet fra 0 til 9, og drej mod uret for at mindske tallet. Tryk på drejeknappen for at angive det næste ciffer. For at ændre det forrige ciffer skal du dreje drejeknappen mod uret, indtil tallet bliver 0, og dreje den endnu en gang. **Vigtigt:** Du må ikke angive "0000" som pinkode.



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

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

#### 🕒 Slut Robotten til internettet

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



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



Robotten er udstyret med Linkmodulet, der understøtter 4G-forbindelse og inkluderer indbygget GPS. Det anbefales dog at fuldføre opsætningen af Wi-Fi-netværket for bedre ydeevne.

#### Før netværksopsætning:

- Sørg for, at robotten og din mobilenhed er på det samme Wi-Fi-netværk.
- Din mobilenhed må maks. være **10 m** væk fra robotten.
- Aktivér Bluetooth-funktionen på din mobilenhed.
- 1. Åbn Dreamehome-appen.
- 2. Du kan oprette forbindelse via en af følgende metoder:

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

b. Tilføj manuelt: Gå til C Enhed og tryk på + Tilføj. Vælg derefter din robotmodel for at oprette forbindelse. c. Automatisk opdagelse: Robotten vil søge efter nærliggende enheder. Tryk på din robot fra listen over opdagede enheder for at oprette forbindelse.



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

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

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

netværksopsætningen mislykkes.

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



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

#### Hvordan fjerner man robottens tilknytning?

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

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

1. Åbn Dreamehome-appen. Gå til 🖢 Enhed.

2. Hvis du har flere robotter knyttet til din Dreamehome-konto, skal du stryge til venstre eller højre for at få adgang til siden for den robot, du vil redigere.

3. Tryk på 🚦 i øverste højre hjørne.

4. Vælg 🖯 Slet.

#### Hvordan deler du din robot?

- 1. Tryk på 🚦 i øverste højre hjørne.
- 2. Vælg 🗹 Deling af enhed.

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

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



## 5 Kortlæg din have

Før du kortlægger, skal du kontrollere følgende:

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



• Topdækslet er lukket.

• Robotten dokker korrekt i ladestationen.



### 5.1 Opret afgrænsningen

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

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

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

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



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



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



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



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



DA 18

#### Start kortlægning:

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



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



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

#### Automatisk registrering af skillelinje

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

Når robotten er blevet fjernstyret hen til græsplænens kant og startpunktet er blevet indstillet, kan tilstanden **Automatisk registrering af skillelinje** anvendes. Du kan vælge, om robotten skal køre over omkredsen for at få en renere kantklipning eller holde sig tæt på den for at undgå at sidde fast. Vi anbefaler, at du følger robotten under denne proces. Hvis robotten ikke registrerer skillelinjerne nøjagtigt, kan du til enhver tid afslutte tilstanden Automatisk registrering af skillelinjeog skifte til manuel kontrol. **Vigtigt:** Tilstanden Automatisk registrering af skillelinje skal anvendes i dagslys for at sikre korrekt

synlighed. Undgå at bruge denne funktion i svag belysning eller regnvejr.

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



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





### 5.2 Indstil undvigelseszone

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



## 5.3 Opret flere zoner og udvid eksisterende zoner

#### • For at oprette flere zoner

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



#### • For at udvide eksisterende zoner

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

#### • For at adskille og kombinere zoner

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

#### 5.4 Indstil sti

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

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

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



#### Sådan forbinder du to isolerede arbejdszoner

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

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





#### Sådan forbindes arbejdsområdet og ladestationen

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

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

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



#### 5.5 Afslut kort

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



#### 5.6 Tilføj et andet kort

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

**Bemærk:** Efter at have skiftet kort, vil tidsplanerne og klippeindstillingerne for det aktuelle kort blive anvendt. **Bemærk:** Du kan købe en ekstra ladestation til installation på det andet kort for større bekvemmelighed. Med en separat ladestation installeret på det andet kort, behøver du kun manuelt at flytte robotten mellem de to kort.



## 6 Drift

#### 6.1 Begynd at klippe for første gang

Tips før klipning:

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

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



#### a) Start via kontrolpanelet

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



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



3. Drej drejeknappen for at vælge klippetilstand.



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



#### b) Start via appen

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

#### 6.2 Pause

Hvis du vil sætte den aktuelle klippeopgave på pause, kan du trykke på Robottens **Stop**-knap eller trykke på **Pause** i appen.

**Bemærk:** Robotten kan ikke startes direkte via appen, når der er trykket på **Stop**-knappen. For at genoptage driften skal du indtaste din PIN-kode på kontrolpanelet.



#### 6.3 Genoptage klipning

For at genoptage opgaven, når robotten er sat på pause, ress theskal der trykkes på ▷ -knappen, og topdækslet skal herefter lukkes inden for 5 sekunder. Robotten vil genoptage den forrige græsslåningsopgave Du kan genoptage græsslåningsopgavenved at trykke på **Fortsæt** i appen.



#### 6.4 Tilbage til ladestationen

For at sende robotten tilbage til ladestationen skal du trykke på 🏠 på kontrolpanelet. Bekræft, at den aktuelle opgave skal sættes på pause eller annulleres, og **luk** derefter **det øverste dæksel** inden for 5 sekunder. Robotten vender automatisk tilbage til ladestationen for at genoplade. Alternativt kan du vælge **Start vend tilbage til station** i appen for at sende robotten tilbage.



## 7 Dreamehome-appen

#### Hvor du kan få mere at vide

Dreamehome-appen er mere end en fjernstyring. Du kan udføre mange opgaver via appen: foretage forskellige indstillinger på afstand, afprøve forskellige klippetilstande, redigere kortet frit og justere klippeplaner.

#### 7.1 Klippetilstande

Robotten tilbyder forskellige tilstande for at slå græs. Du kan skifte mellem tilstande via appen herunder slåning af hele området, zoneslåning, kantslåning, punktslåning og manuel tilstand.



#### 7.2 Klippeformer

Tilpas din græsplæne ved at tilføje former gennem 🙈 > **Kortredigering** > **Former** i appen. Definerede former vil blive udelukket fra klipning i alle klippemetoder. Du kan ændre deres position, størrelse eller fjerne dem i **Former**.



#### 7.3 EdgeMaster ™ Skiveblad

EdgeMaster ™ -skivebladet er designet til at bevæge sig til siden, når den når græsplænens kant, hvilket sikrer et renere snit. For at aktivere denne funktion skal du gå til 🕂 > Indstillinger for kantslåning > EdgeMaster ™ i appen.



### 7.4 Tidsplan

Når det første kort er udfyldt, opretter Robotten automatisk to ugentlige tidsplaner for klipning i forhold til plænens størrelse, nemlig **"Tidsplan forår/sommer**" og **"Tidsplan efterår/vinter**". Du kan trykke på 🛱 i appen for at indstille tidsplanerne i detaljer. Med planlægningsfunktionen kan du helt overlade det daglige klippearbejde til robotten. Du behøver kun at vedligeholde robotten regelmæssigt.

**Bemærk:** Hvis du er bekymret for, at Robotten kan forstyrre dig eller dine naboer, når den arbejder selvstændigt i bestemte tidsperioder, kan du gå til **Indstillinger** > **Forstyr ikke** og angive **Forstyr ikke**-tid i appen.



### 7.5 Børnelås

Hvis du er bekymret for, at børn kan betjene robotten, skal du gå til **Indstillinger** og aktivere funktionen **Børnelås** i appen. Når funktionen er aktiveret, låses robotten, hvis der ikke udføres nogen handlinger i 5 minutter, når dækslet er åbent.



### 7.6 Regnbeskyttelse

Hvis du er bange for, at dårlige vejrforhold kan påvirke græsslåningsarbejdet, kan du aktivere funktionen Regnbeskyttelse under Indstillinger på kontrolpanelet eller i appen. Når denne funktion er aktiveret, sætter robotten græsslåningen på pause og vender tilbage til ladestationen, når det regner. Du kan indstille tiden for regnbeskyttelse i appen.

**Bemærk:** Klipning af vådt græs kan beskadige din græsplæne. Det er tilrådeligt at forlænge beskyttelsestiden for at lade græsset tørre, før du klipper igen. Standardbeskyttelsestiden er 3 timer, og du kan øge den i appen.



## 7.7 Frostbeskyttelse

Hvis temperaturen falder under 6° C, kan græsslåning permanent skade græsplænen. Batteriet vil ikke oplades som en sikkerhedsforanstaltning. For at forhindre dette kan du aktivere funktionen Frostbeskyttelse i Indstillinger, enten via kontrolpanelet eller appen. Dette vil automatisk sætte græsslåningen på pause og sende robotten tilbage til opladningsstationen, når temperaturen falder under 6° C. Robotten vil genoptage græsslåningen, når temperaturen stiger over 11° C.



#### 7.8 Sikkerhedsfunktioner

Robotten har flere tyverisikringsfunktioner, der drives af den indbyggede GPS i Linkmodulet for øget sikkerhed. Derudover kan frontkameraet opdage menneskelig tilstedeværelse, hvilket gør robotten til en nyttig havevagt.



#### 7.8.1 Løftealarm

Med denne funktion aktiveret vil en alarm straks gå i gang, når robotten løftes, og robotten vil blive låst. For at genoptage driften skal du først indtaste PIN-koden på robotten.



#### 7.8.2 Uden for kortet-alarm

Når denne funktion er aktiveret, låses Robotten og alarmen aktiveres omgående, hvis den er uden for kortet.



#### 7.8.3 Placering i realtid

Når funktionen er aktiveret, kan du se robottens aktuelle placering i Google Maps.



#### 7.8.4 Advarsel om registrering af menneskelig tilstedeværelse

Når den er aktiveret, vil robotten underrette dig ved registrering af menneskelig tilstedeværelse.



#### 7.8.5 Video i realtid

Tryk på protot for at få vist et live videofeed fra robottens frontkamera, som giver dig adgang i realtid til at overvåge din have når som helst og hvor som helst.



### 7.8.6 Patruljering

Mens robotten er på standby, kan du sende den på patrulje langs bestemte skillelinjer eller steder i din havevia appen. For at åbne denne funktion, skal du gå til **D** > **Patruljering**.



#### 7.9 Brugerdefineret opladningsperiode

For at tilpasse robotens opladningsperiode til specifikke timer kan du aktivere funktionen **Brugerdefineret** opladningsperiode via Indstillinger > Opladning i appen. Når aktiveret, vil robotten oplade sig selv til 20 %, når batteriniveauet er lavt, forudsat der ikke er nogen klippeopgaver. Den vil fuldføre en fuld opladning kun i den angivne opladningsperiode. Du kan også tilpasse **Batteriniveau til automatisk genopladning** og **Batteriniveau til genoptagelse af opgaver** for at indstille de batteriniveauer, hvor robotten automatisk vender tilbage til ladestationen eller genoptager uafsluttede k<u>lippeopgaver</u>.



**Bemærk:** Dreames udviklingsteam vil løbende foretage **trådløse opdateringer** og vedligeholdelse af firmwaren og appen. Hold øje med opdateringsmeddelelser, eller aktivér funktionen **Automatisk opdatering** for at holde firmwaren og appen opdateret og få glæde af flere funktioner.

## 8 Vedligeholdelse

For at forbedre robottens ydeevne og levetid bedes du rengøre den regelmæssigt og udskifte slidte dele i henhold til nedenstående frekvens:

Del	Udskiftningsfrekvens
Blade	Hver 6-8. uge eller før
Rengøringsbørste	Hver 12. måned eller før

Bemærk: Du kan kontrollere den resterende tid for knivene og rengøringsbørsten ved at navigere til Indstillinger > Forbrugsvarer og vedligeholdelse i appen. Efter at have udskiftet forbrugsstofferne som anvist, skal du gå til detaljesiden for forbrugsstoffet og trykke på Jeg har udskiftet det for at nulstille timeren. Bemærk: Hvis du har udpeget områder i din have til rutinemæssig rengøring og vedligeholdelse af robotten, kan du indstille Vedligeholdelsespunkter på kortet ved at navigere til Indstillinger > Gå til Vedligeholdelsespunkt > Rediger Punkt. Når vedligeholdelsespunkterne er indstillet, kan du blot trykke på Gå for at dirigere robotten til de udpegede steder for nem vedligeholdelse.

### 8.1 Rengøring

Rengør din robot regelmæssigt for at forhindre, at græsafklip og snavs ophobes og tilstopper knivskiven og drivhjulene, hvilket kan påvirke dens klippe-, doknings- og bevægelsesevne. Vi anbefaler at bruge et rengøringssæt, der fås i lokale butikker eller online.

Advarsel: Før rengøring skal du slukke for robotten og tage stikket ud af ladestationen. Forsigtighed: For at undgå skader på LiDAR'en skal du sørge for, at LiDAR-beskyttelsesdækslet er påsat, før du vender Robotten på hovedet.

#### • Kabinet, chassis og skiveblad:

1. Sluk robotten.



2. Sæt beskyttelsesdækslet på LiDAR'en.



3. Vend robotten på hovedet.



4. Rengør robottens krop, skivebladet og chassiset med en vandslange.

**Advarsel:** Rør ikke ved knivene under rengøring af chassiset. Brug handsker under rengøring. **Forsigtighed:** Brug ikke en højtryksrenser til rengøring. Brug ikke rengøringsmidler til rengøring.



5. Brug en fnugfri klud til forsigtigt at rengøre LiDAR-sensoren.



#### Opladningskontakter og frontkamera:

Brug en ren klud til at rengøre opladningskontakterne på robotten og ladestationen, og sørg også for at rengøre det forreste kamera. Hold opladningskontakterne og det forreste kamera tørre efter rengøring.



#### Drivhjul:

Brug en børste til at fjerne mudder fra hjulene for at sikre godt greb.



#### 8.2 Udskiftning af komponenter

#### Udskiftning af bladene

Udskift bladene regelmæssigt for at holde dem skarpe. Det anbefales at udskifte bladene hver **6.-8. uge** eller før. Brug kun originale Dreame-blade.

**Advarsel:** Sluk venligst robotten. Brug beskyttelseshandsker, før du udskifter knivene. **Bemærk:** Udskift alle tre blade samtidig for at sikre et afbalanceret klippesystem.

1. Sluk robotten.



2. Sørg for, at LiDAR-beskyttelsesdækslet er på.



3. Læg robotten på et blødt underlag, og vend den på hovedet.



5. Fjern bladet ved at justere hullet i bladet med akslen.



7. Tryk på knappen under skivebladet, og juster hullet i beholderen efter akslen for at fastgøre beholderne og bladene.



• Udskiftning af rengøringsbørsten

Når rengøringsbørsten til LiDAR-sensoren slides, kan børstehårene blive flossede eller forringede, hvilket påvirker rengøringsevnen. Udskift rengøringsbørsten regelmæssigt for at sikre et godt resultat. Det anbefales at udskifte rengøringsbørsten hver **12. måned** eller før.

- 4. Fjern beholderen ved at trykke på knappen under skivebladet.
- 6. Fjern 3 blade og beholdere.



8. Sørg for, at bladene kan rotere frit.



## 9 Batteri

Ved langtidsopbevaring skal robotten oplades hver **6. måned** for at beskytte batteriet. Batteriskader forårsaget af overafladning dækkes ikke af den begrænsede garanti. Oplad ikke batteriet ved en omgivelsestemperatur **over 45 ° C** eller **under 6 ° C**. Langtidsopbevaringstemperaturen for batteriet bør være **mellem -10 og 35 ° C**. For at minimere skaden er den anbefalede opbevaringstemperatur for batteriet **mellem 0 og 25 ° C**.

**Bemærk:** Levetiden for robottens batteri afhænger af, hvor ofte den bruges, og hvor mange timer den er i drift. Hvis batteriet er beskadiget eller ikke kan oplades, må du ikke bortskaffe det nedslidte eller defekte batteri med husholdningsaffald. Overhold de lokale regler for bortskaffelse.

#### Opladningstilstand med lavt strømforbrug:

Når opladningstilstand med lavt strømforbrug er slået til, deaktiveres funktioner, der ikke er relateret til opladning. (Skærmen og netværket slukkes.)

For at aktivere opladningstilstand med lavt strømforbrug, skal du trykke og holde samtidig på ▷
 -knappen og 屳 -knappen, og derefter trykke hurtigt på ጏ -knappen 5 gange samtidig. Du vil høre en stemmevejledning: opladningstilstand ved lavt strømniveau tændt.

• For at deaktivere opladningstilstand med lavt strømforbrug, skal du genstarte robotten eller trykke hurtigt på 🕛 -knappen 5 gange.

## 10 Vinteropbevaring

#### Robotten

- 1. Oplad batteriet helt, før du slukker robotten.
- 2. Rengør Robotten grundigt før vinteropbevaring.
- 3. Sæt LiDAR-beskyttelsesdækslet på.
- 4. Opbevar Robotten indendørs på et tørt sted ved en temperatur **over 0 ° C**.

#### Ladestation

Træk stikket ud af ladestationen, og opbevar den på et tørt og køligt sted uden direkte sollys.

**Bemærk:** Efter vinteropbevaring skal du geninstallere ladestationen og placere robotten i den for at oplade. Hvis du geninstallerer ladestationen et andet sted, opdaterer robotten automatisk stationens placering, så snart den oplades og forlader stationen. Hvis du oplever positioneringsfejl på grund af større ændringer i din have, anbefales det at kortlægge området igen.

## 11 Transport

Ved transport over længere afstand, skal du sørge for at robotten er slukket. Det anbefales at bruge den originale emballage. Sæt LiDAR-beskyttelsesdækslet på.

Advarsel: Sluk robotten før transport.

🛕 Advarsel: Løft robotten ved det bageste håndtag og hold klingepladen væk fra kroppen.

## 12 Fejlfinding

Problem Årsag		Løsning	
Robotten er ikke       1. Robotten er ikke inden for         wi-fi-signalets dækning eller         Bluetooth-rækkevidde.         2. Robotten er slukket eller         ved at genstarte.		<ol> <li>Kontrollér, om Robotten har afsluttet processen med at tænde.</li> <li>Kontrollér, om routeren fungerer korrekt.</li> <li>Gå tættere på Robotten for at etablere en Bluetooth-forbindelse.</li> </ol>	
Robotten løftet.	Hjulet er ikke på jorden.	<ol> <li>Sæt Robotten tilbage på et fladt underlag.</li> <li>Indtast PIN-koden på robotten og bekræft.</li> <li>Robotten kan ikke krydse objekter, der er højere end 4 cm. Sørg for et jævnt underlag hvor den arbejder.</li> </ol>	
Robotten hælder.	Robotten hælder mere end 37° .	<ol> <li>Sæt Robotten tilbage på et fladt underlag.</li> <li>Indtast PIN-koden på robotten og bekræft.</li> <li>Robotten kan ikke forcere skråninger på mere end 50% (27°).</li> </ol>	
Robotten fanget. Robotten er fanget og kan ikke komme ud.		<ol> <li>Fjern de omkringliggende forhindringer, og prøv igen.</li> <li>Flyt manuelt Robotten til et fladt og åbent sted på kortet, og prøv at starte opgaven igen. Hvis du fortsat oplever dette problem, så prøv igen, når Robotten er i ladestationen.</li> <li>Tjek, om der er huller i jorden. Fyld hullerne op før klipning for at forhindre, at Robotten bliver fanget.</li> <li>Tjek, om det omgivende græs er højere end 10 cm. Du kan justere forhindringshøjden eller bruge en skubbeklipper til at klippe plænen på forhånd for at forhindre, at Robotten bliver fanget.</li> <li>Hvis Robotten ofte bliver fanget på dette sted, kan du indstille det som en undvigelseszone.</li> </ol>	
Fejl på venstre/højre baghjul. Hjulet kan ikke rotere, eller der er et problem med hjulmotoren.		<ol> <li>Rengør baghjulene, og prøv igen.</li> <li>Hvis du fortsat støder på denne fejl, så prøv at genstarte robotten.</li> <li>Hvis problemet varer ved, skal du venligst kontakte eftersalgsservice.</li> </ol>	
Skiveblad kan ikke rotere.	Skivebladet kan ikke rotere normalt, eller der er et problem med klippemotoren.	<ol> <li>Rengør skivebladet, og prøv igen.</li> <li>Tjek, om det omgivende græs er højere end 10 cm. Du kan bruge en skubbeklipper til at klippe plænen på forhånd for at forhindre, at skivebladet blokeres af højt græs.</li> <li>Kontrollér, om der er vand under skivebladet. Hvis det er tilfældet, så flyt robotten til et tørt sted og prøv derefter igen.</li> <li>Hvis du fortsat støder på denne fejl, så prøv at genstarte robotten.</li> <li>Hvis problemet varer ved, skal du venligst kontakte eftersalgsservice.</li> </ol>	
Skivebladet kan ikke bevæge sig op eller ned.		<ol> <li>Rengør skivebladet, og prøv igen.</li> <li>Hvis du fortsat støder på denne fejl, så prøv at genstarte robotten.</li> <li>Hvis problemet varer ved, skal du kontakte eftersalgsservice.</li> </ol>	

## DREAME \_\_\_\_\_

Problem Årsag		Løsning	
Skivebladet kan ikke Skivebladet kan ikke bevæge bevæge sig til siden. sig til siden.		<ol> <li>Rens skæresystemet, og fjern eventuelt snavs eller fremmedlegemer.</li> <li>Hvis du fortsætter med at støde på denne fejl, kan du først deaktivere EdgeMaster ™ - funktionen.</li> <li>Hvis problemet fortsætter, bedes du kontakte kundeservice.</li> </ol>	
Fejl i kofanger. Sensoren i den forreste kofanger udløses konstant.		<ol> <li>Tjek, om Robotten sidder fast et sted.</li> <li>Tryk forsigtigt på kofangeren, og sørg for, at den skubber sig tilbage.</li> <li>Hvis du fortsat støder på denne fejl, så prøv at genstarte robotten.</li> <li>Hvis problemet varer ved, skal du venligst kontakte eftersalgsservice.</li> </ol>	
Fejl i opladning. Fejl i opladning. Robotten tilsluttes ladestationen, men der er problemer med ladestrømmen eller spændingen.		<ol> <li>Tjek, at ladestationen er korrekt tilsluttet strøm.</li> <li>Tjek, at Robottens og ladestationens opladningskontakter er rene.</li> <li>Når dette er tjekket, så prøv at sætte Robotten i ladestationen igen.</li> <li>Hvis problemet varer ved, skal du venligst kontakte eftersalgsservice.</li> </ol>	
Batteritemperatur for høj.	Batteriets temperatur er ≥ 60°C .	<ol> <li>Brug Robotten, hvor omgivelsestemperaturen er under 40 ° C. Du kan vente, indtil batteritemperaturen bliver sænket automatisk.</li> <li>Du kan slukke for Robotten og genstarte den efter et stykke tid.</li> <li>Hvis problemet varer ved, skal du venligst kontakte eftersalgsservice.</li> </ol>	
Batteritemperatur er høj.	Batteriets temperatur er ≥ 45°C .	<ol> <li>Opladning kan mislykkedes, når batteritemperaturen overstiger 45°C .</li> <li>Brug Robotten, hvor omgivelsestemperaturen er under 40°C.</li> </ol>	
Batteritemperatur er lav.	Batteriets temperatur er ≤ 6°C .	<ol> <li>Opladning kan mislykkedes kan mislykkedes, når batteritemperatur er under 6°C .</li> <li>Brug Robotten, hvor omgivelsestemperaturen er over 6 ° C.</li> </ol>	
LiDAR er blokeret.	LiDAR er blokeret (f.eks. er LiDAR-beskyttelsesdækslet ikke fjernet).	<ol> <li>Fjern LiDAR-beskyttelsesdækslet, og prøv igen.</li> <li>Hvis lidaren på toppen af robotten er meget snavset, så rengør den med en fnugfri klud, og prøv derefter igen.</li> </ol>	
Fejlfunktion i LiDAR.	LiDAR er meget snavset, eller der er en sensorfejl.	<ol> <li>Kontrollér, om lidaren er snavset. Rengør den om nødvendigt, og prøv igen.</li> <li>Hvis du fortsat støder på denne fejl, så prøv at genstarte robotten.</li> <li>Hvis problemet fortsætter, så kontakt eftersalgsservice.</li> </ol>	
LiDAR er beskidt.	LiDAR er beskidt.	Tør LiDAR-sensoren på toppen af robotten med en ren klud. Hold LiDAR tør efter rengøring.	
LiDAR-temperaturen er høj.	LiDAR-temperatur er ≥ 80 °C .	<ol> <li>Robotten vil automatisk forsøge at vende tilbage til ladestationen for at køle af.</li> <li>Sørg for, at robotten opererer ved en omgivelsestemperatur under 40 °C .</li> </ol>	

Problem Årsag		Løsning	
		<ol> <li>B. Placer robotten i et skyggefuldt, køligt og godt ventileret område. Alarmen stopper, når temperaturen falder til et normalt niveau.</li> <li>Robotten genoptager automatisk driften, når alarmen stopper.</li> <li>Hvis problemet fortsætter, kontakt venligst eftersalgsservice.</li> </ol>	
LiDAR-temperaturen er for høj.	LiDAR-temperatur er ≥ 90 °C .	<ol> <li>LiDAR er slukket på grund af høje temperaturer.</li> <li>Sørg for, at robotten opererer ved en omgivelsestemperatur under 40 °C .</li> <li>Placer robotten i et skyggefuldt, køligt og godt ventileret område. Alarmen stopper, når temperaturen falder til et normalt niveau.</li> <li>Hvis problemet fortsætter, kontakt venligst eftersalgsservice.</li> </ol>	
Robotten kan ikke positionere sig.	Positioneringen er mistet.	<ol> <li>Tjek, om LiDAR'en øverst på Robotten er snavset. Skidt vil påvirke positionering.</li> <li>Flyt manuelt Robotten til et åbent sted på kortet, og prøv at starte opgaven igen.</li> <li>Hvis positioneringen ikke gendannes, kan du fjernstyre Robotten tilbage til ladestationen via appen og derefter starte klippeopgaven.</li> </ol>	
Sensorfejl.	Sensorfejl.	1. Genstart Robotten, og prøv igen. 2. Hvis problemet varer ved, skal du venligst kontakte eftersalgsservice.	
Robotten er i undvigelseszonen.	Robotten er i undvigelseszonen.	<ol> <li>Flyt robotten manuelt ud af den forbudte zone, og prøv igen.</li> <li>Fjernstyr robotten via appen for at flytte den ud af den forbudte zone, og prøv derefter igen.</li> </ol>	
Robotten er uden for kortet.	Robotten er uden for kortet.	<ol> <li>Flyt manuelt robotten inden for kortet, og prøv igen.</li> <li>Fjernstyr robotten inden for kortet via appen, og prøv igen.</li> </ol>	
Nødstop er aktiveret.	Der er blevet trykket på Robottens Stop-knap.	Indtast PIN-koden på robotten og bekræft.	
Lavt batteri. Robotten lukker snart ned. Batteriniveauet er ≤ 10%.		Sæt Robotten i ladestationen for at oplade den.	
Robotten er væk fra kortet. Risiko for tyveri.	Robotten er væk fra kortet.	<ol> <li>Indtast pinkode for at bekræfte.</li> <li>Du kan deaktivere Ude-af-kort-alarmen i indstillinger i appen.</li> </ol>	
Kunne ikke vende tilbage til ladestationen.	Robotten kan ikke finde ladestationen, når den vender tilbage til ladestationen.	<ol> <li>Tjek, om der er forhindringer, der blokerer Robotten. Fjern forhindringerne, og prøv igen.</li> <li>Fjernstyr Robotten tilbage til ladestationen via appen.</li> </ol>	
Kunne ikke dokke i ladestationen.	Robotten finder ladestationen, men kan ikke dokke.	<ol> <li>Tjek, om de reflekterende folier på ladestationen er snavsede eller blokerede.</li> <li>Tjek, om der er forhindringer foran ladestationen.</li> <li>Tjek, om ladestationen er flyttet.</li> <li>Tjek om grundpladen er dækket med tykt mudder.</li> <li>Kontrollér om stationen står på en skråning.</li> <li>Tjek om stationen har strøm.</li> </ol>	

## DREAME \_\_\_\_\_

Problem Årsag		Løsning	
		7. Hjælp robotten med at docke i stationen ved at bruge fjernbetjeningen eller manuelt.	
Positionering mislykkedes.	Positioneringen fejler, når Robotten forsøger at starte en klippeopgave.	<ol> <li>Tjek, om lidar'en kan være blokeret. Flyt robotten til et fladt og åbent område inden for kortet manuelt, og start opgaven igen.</li> <li>Hvis du fortsætter med at støde på denne fejl, skal du prøve igen, efter robotten er i stationen.</li> </ol>	
Utilstrækkelig plads til Utilstrækkelig plads til at at dreje foran stationen. dreje foran stationen.		<ol> <li>Hvis stationen er placeret på kanten af kortet eller inden i det, sørg for at der er mindst 1 m fri plads mellem stationens grundplades forreste område og kortets grænse; ellers kan robotten muligvis ikke dreje.</li> <li>Flyt stationen, eller ændr kortet i Kortredigering.</li> </ol>	
Sti blokeret.	Sti blokeret.	<ol> <li>Kontroller, om en no-go zone er indstillet på stien.</li> <li>Kontroller, om der er forhindringer, der blokerer for robotten.</li> <li>Hvis robotten stadig ikke kan passere, skal du slette stien i kortredigering og indstille en ny.</li> </ol>	
Frontkameraet er snavset.	Frontkameraet er snavset.	Tør frontkameraet af med en fnugfri klud.	
Der er et problem med det forreste kamera.	Der er et problem med det forreste kamera.	<ol> <li>Tør frontkameraet af med en fnugfri klud.</li> <li>Prøv at genstarte robotten.</li> <li>Hvis problemet fortsætter, bedes du kontakte kundeservice.</li> </ol>	
Forreste kamera blokeret.	Forreste kamera blokeret.	Tør frontkameraet af med en fnugfri klud.	
Der opstår fejl i registrering af skillelinje under automatisk kortlægning.	Der opstår fejl i registrering af skillelinje under automatisk kortlægning.	<ol> <li>Sørg for, at lysforholdene er passende, hverken for lyse eller for svage.</li> <li>Bekræft, at vejret er klart, og undgå tåge eller regn.</li> <li>Sørg for, at frontkameraet er rent og frit.</li> <li>Sørg for, at underlaget er jævnt, da ujævnheder kan påvirke registrering.</li> <li>Hvis registrering af skillelinje fortsat mislykkes, skal du skifte til fjernbetjeningstilstand for kortlægning.</li> </ol>	

## 13 Specifikationer

	Produktets navn	Dreame robotplæneklipper A2	
Grundlæggende oplysninger	Mærke	Dreame	
	Model	MXXA8210	
	Dimensioner	666 × 444 × 273 mm	
	Vægt (inklusive batteri)	16,4 kg	
	Anbefalet arbejdskapacitet	3.000 m <sup>2</sup>	
	Klippeeffektivitet	Standard: 1.000 m²/dag Effektiv: 2.000 m²/dag	
Klipning	Klippehøjde	30-70 mm	
	Klippebredde	22 cm	
	Opladningstid <sup>[2]</sup>	65 min	
	Lydeffektniveau LWA	54 dB(A)	
Staiomissionor	Lydstyrke usikkerheder KWA	3 dB(A)	
Støjernissioner	Lydtryksniveau LpA	46 dB(A)	
	Lydtryk usikkerheder KpA	3 dB(A)	
	Driftstemperatur	0~50° C Anbefalet: 10~35° C	
Driftshotingalsor	Langtidsopbevarings- temperatur	-10~35° C Anbefalet: 0~25° C	
Driftsbetingelser	IP-klassificering	Robot: IPX6 Ladestation: IPX4 Strømforsyning: IP67	
	Maksimal hældning for klippeområdet	50% (27° )	
	Bluetooth frekvensområde	2400,0-2483,5 MHz	
	Maksimal RF-effekt	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm	
Forbindelse	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400-2483.5M)	
	Linktjeneste <sup>[3]</sup>	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

## DREAME \_\_\_\_\_

	Kørehastighed under fjernstyring	0,45 m/s-0,8 m/s	
Kørende motor	Kørehastighed ved klipning	Standard: 0,35 m/s Effektiv: 0,6 m/s	
	Motortype	Navmotor	
Skæremotor	Hastighed	2200 omdr/min	
	Batterimodel	MBPA14	
Batteri	Batteritype	Lithium-ion-batteri	
(plæneklipper)	Nominel kapacitet	5000 mAh	
	Nominel spænding	18 V DC	
	Opladermodel	MPAA10	
Stramforouning	Indgangsspænding	100~240 V AC	
Strømforsyning	Udgangsspænding	20 V DC	
	Udgangsstrøm	3 A	
	Opladerstationsmodel	MCA10	
	Indgangsspænding	20 V DC	
Opladnings - station	Udgangsspænding	20 V DC	
	Indgangsstrøm	3 A	
	Udgangsstrøm	3 A	
Tilbobør	Ekstra blade og holdere	81	
Illbenør	Knivmodel	MBKA10/MQBA10	

DA 204

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

[2] Opladningstiden gælder, når robotten automatisk vender tilbage til ladestationen ved lavt batteriniveau.
[3] Omfattede lande/områder: Albanien, Andorra, Østrig, Belgien, Bosnien-Hercegovina, Bulgarien, Kroatien, Cypern, Tjekkiet, Danmark, Estland, Finland, Frankrig, Tyskland, Grækenland, Guernsey, Ungarn, Island, Irland, Italien, Kosovo, Letland, Liechtenstein, Litauen, Luxembourg, Makedonien, Malta, Moldova, Monaco, Montenegro, Holland, Norge, Polen, Portugal, Rumænien, Serbien, Slovakiet, Slovenien, Spanien, Sverige, Schweiz, Storbritannien, Ukraine.

**Bemærk:** Specifikationerne kan ændres sig, da vi løbende forbedrer vores produkt. Du kan finde de seneste oplysninger på vores hjemmeside <u>https://global.dreametech.com/.</u>

# Alkuperäisen käyttöohjeen käännös

## Sisällysluettelo

1	Turvallisuusohjeet	P205
2	Tuotteen esittely	P211
3	Asennus	P215
4	Valmistelut ennen ensimmäistä käyttöä	P217
5	Kartoita puutarhasi	P223
6	Käyttö	P228
7	Dreamehome-sovellus	P231
8	Huolto	P234
9	Akku	P238
1(	0 Talvisäilytys	P238
1	1 Kuljetus	P238
12	2 Vianmääritys	P239
13	3 Tekniset tiedot	P243



## 1 Turvallisuusohjeet

#### 1.1 Yleiset turvallisuusohjeet

- Lue käyttöohje huolellisesti ja ymmärrä se ennen tuotteen käyttöä.
- Käytä tuotteen kanssa vain Dreamen suosittelemia laitteita. Kaikki muu käyttö on virheellistä.
- Älä anna lasten olla koneen läheisyydessä tai leikkiä sillä sen ollessa toiminnassa.
- Älä käytä tuotetta alueilla, joilla ihmiset eivät tiedä sen läsnäolosta.
- Kun käytät tuotetta manuaalisesti Dreamehome-sovelluksen kautta, älä juokse. Kävele aina, varo askeleitasi rinteissä/mäissä ja varmista tasapainosi.
- Vältä tuotteen käyttöä, kun työalueella on ihmisiä, erityisesti lapsia tai eläimiä.
- Jos tuotetta käytetään yleisillä alueilla, aseta työalueen ympärille varoituskyltit, joissa on seuraava teksti:
- " Varoitus! Automaattinen ruohonleikkuri! Pysy poissa koneen luota! Valvo lapsia!"
- Käytä tukevia jalkineita ja pitkiä housuja, kun käytät tuotetta.
- Tuotteen vaurioitumisen sekä ajoneuvo- ja henkilöonnettomuuksien välttämiseksi, älä aseta työalueita tai kuljetusreittejä yleisten kulkuväylien poikki.
- Älä koske liikkuviin vaarallisiin osiin, kuten leikkuupäähän, ennen kuin se on pysähtynyt kokonaan.
- Hakeudu lääkärin hoitoon loukkaantumisen tai onnettomuuden sattuessa.
- Aseta tuote POIS **PÄÄLTÄ** ennen tukosten poistamista, huoltotoimenpiteitä tai tuotteen tutkimista. Jos tuote tärisee epänormaalisti, tarkista se vaurioiden varalta ennen uudelleenkäynnistämistä. Älä käytä tuotetta, jos jokin osa on viallinen.
- Älä asenna pääkaapelia alueille, joissa tuote leikkaa. Noudata kaapelin asennusta varten annettuja ohjeita.
- Käytä tuotteen lataamiseen vain pakkauksen mukana toimitettua lataustelakkaa. Virheellinen käyttö voi aiheuttaa sähköiskun, ylikuumenemisen tai syövyttävän nestevuodon akusta. Jos elektrolyyttinestettä vuotaa laitteesta, huuhtele alue vedellä/neutraloivalla aineella ja hakeudu lääkäriin, jos syövyttävää nestettä joutuu silmiin.
- Kun kytket pääkaapelin pistorasiaan, käytä vikavirtasuojakytkin (RCD), jonka suurin laukaisuvirta on 30 mA.
- Käytä vain Dreamen suosittelemia alkuperäisiä akkuja. Tuotteen turvallisuutta ei voida taata muilla kuin alkuperäisillä akuilla. Älä käytä akkuja, joita ei voi ladata.
- Pidä jatkojohdot kaukana liikkuvista vaarallisista osista, jotta johdot eivät vaurioidu ja pääse kosketuksiin jännitteisten osien kanssa.
- Tässä asiakirjassa käytetyt kuvat ovat vain viitteellisiä. Ks. todelliset tuotteet.
- Älä koskaan anna seuraavien henkilöiden käyttää konetta: lapset, tai henkilöt, joilla on heikentyneet fyysiset, sensoriset tai henkiset kyvyt, tai joilla ei ole riittävästi kokemusta ja tietoa, tai henkilöt, jotka eivät tunne näitä ohjeita. Paikalliset määräykset voivat rajoittaa käyttäjän ikää.
- Älä kytke tai kosketa vaurioitunutta kaapelia ennen kuin se on irrotettu pistorasiasta. Jos kaapeli vaurioituu käytön aikana, irrota pistoke pistorasiasta. Kulunut tai vaurioitunut kaapeli lisää sähköiskun vaaraa, ja huoltohenkilöstön on vaihdettava se.
- Älä työnnä tuotetta voimakkaasti tai nopeasti, sillä se voi vahingoittaa tuotetta.
- RF-altistumisvaatimuksen noudattamisen ylläpitämiseksi laitteen ja ihmisen välillä tulee ylläpitää 35 cm:n etäisyyttä.
- Käytä akun lataamiseen vain tämän laitteen mukana toimitettua irrotettavaa latausyksikköä.

#### 1.2 Turvallisuusohjeet asennukseen

- Vältä lataustelakan asentamista alueille, joissa ihmiset voivat kompastua siihen.
- Älä asenna lataustelakkaa alueille, joissa on vaara seisovan veden muodostumisesta.
- Älä asenna lataustelakkaa lisävarusteineen 60 cm:n etäisyydelle palavasta materiaalista. Lataustelakan ja virtalähteen toimintahäiriöt tai ylikuumeneminen voivat aiheuttaa palovaaran.

### 1.3 Turvallisuusohjeet käyttöön

• Pidä kädet ja jalat kaukana pyörivistä teristä. Älä aseta käsiäsi tai jalkojasi tuotteen lähelle tai sen alle, kun se on päällä.

- Älä nosta tai siirrä tuotetta, kun se on päällä.
- Käytä pysäköintitilaa tai aseta laite POIS PÄÄLTÄ, kun työalueella on ihmisiä, erityisesti lapsia tai eläimiä.
- Varmista, ettei nurmikolla ole esineitä, kuten kiviä, oksia, työkaluja tai leluja. Muussa tapauksessa terät voivat vahingoittua, kun ne joutuvat kosketuksiin jonkin esineen kanssa.
- Älä aseta esineitä tuotteen tai latausaseman päälle.
- Älä käytä tuotetta, jos **STOP**-painike ei toimi.
- Vältä törmäyksiä tuotteen ja ihmisten tai eläinten välillä. Jos ihminen tai eläin joutuu tuotteen tielle, pysäytä se välittömästi.
- Aseta laite aina **POIS PÄÄLTÄ**, kun se ei ole käytössä.
- Tuotetta ei saa käyttää samanaikaisesti sadettimen kanssa. Käytä ajastustoimintoa varmistaaksesi, että tuote ja sadetin eivät toimi samaan aikaan.
- Vältä liitäntäkanavan sijoittamista sadettimien asennuskohtiin.
- Älä käytä tuotetta, jos työalueella on seisovaa vettä, esimerkiksi rankkasateen tai veden kerääntymisen aikana.

### 1.4 Turvallisuusohjeet huoltoon

- Aseta laite aina POIS PÄÄLTÄ, kun huollat sitä.
- Varmista pesun jälkeen, että asetat tuotteen maahan normaalissa asennossaan, ei ylösalaisin.
- Älä käännä tuotetta väärinpäin alustan puhdistamiseksi. Jos käännät sen väärinpäin puhdistusta varten, varmista, että palautat sen puhdistuksen jälkeen oikeaan asentoon. Tämä varotoimenpide on tarpeen, jotta vesi ei pääse tunkeutumaan moottoriin ja mahdollisesti vaikuttamaan normaaliin toimintaan.
- Irrota pistoke lataustelakasta tai käytä poiskytkentälaitetta ennen lataustelakan puhdistamista tai huoltoa.
- Älä käytä painepesuria tai liuottimia tuotteen puhdistamiseen.

### 1.5 Akun turvallisuus

Litiumioniakut voivat räjähtää tai aiheuttaa tulipalon, jos niitä puretaan, oikosuljetaan, altistetaan vedelle, tulelle tai korkeille lämpötiloille. Käsittele niitä varoen, älä pura tai avaa akkua, ja vältä kaikenlaista sähköistä tai mekaanista väärinkäyttöä. Säilytä ne suojassa suoralta auringonvalolta.

1. Käytä vain valmistajan toimittamaa akkulaturia ja virtalähdettä. Sopimattoman laturin ja virtalähteen käyttö voi aiheuttaa sähköiskun ja/tai ylikuumenemisen.

2. ÄLÄ YRITÄ KORJATA TAI MUUTTAA AKKUJA! Korjausyritykset voivat aiheuttaa vakavia henkilövahinkoja räjähdyksen tai sähköiskun vuoksi. Jos vuotoja muodostuu, niistä vapautuvat elektrolyytit ovat syövyttäviä ja myrkyllisiä.

3. Tämä laite sisältää akkuja, jotka vain ammattitaitoiset henkilöt voivat vaihtaa.

## 1.6 Jäännösriskit

Käytä teriä vaihtaessasi suojakäsineitä loukkaantumisten välttämiseksi.

### 1.7 Symbolit ja merkit

	<b>VAROITUS -</b> Lue käyttöohjeet ennen koneen käyttöä.
	<b>VAROITUS -</b> Pidä turvallinen etäisyys koneesta käytön aikana.
	<b>VAROITUS -</b> Käytä poiskytkentälaitetta ennen koneella työskentelyä tai sen nostamista.
	<b>VAROITUS -</b> Älä istu koneen päälle milloinkaan.
X	VAROITUS - Tätä tuotetta ei saa hävittää tavallisen kotitalousjätteen mukana. Varmista, että tuote kierrätetään paikallisten lakisääteisten vaatimusten mukaisesti.

CE	Tämä tuote on sovellettavien EY-direktiivien mukainen.
	Luokka III
	Lue ohjeet ennen lataamista.
	Tasavirta
	Luokka II

### TARKOITETTU KÄYTTÖ

Puutarhatuote on tarkoitettu kotinurmikon leikkaamiseen. Se on suunniteltu leikkaamaan usein, mikä ylläpitää terveellisempää ja paremman näköistä nurmikkoa kuin koskaan ennen. Riippuen nurmikkosi koosta, leikkurisi voidaan ohjelmoida toimimaan milloin tahansa tai millä tahansa taajuudella. Se ei sovellu kaivamiseen, lakaisemiseen tai lumen puhdistamiseen.

# CE

Täten Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd., vakuuttaa, että radiolaitteen malli Dreame MXXA8210 on direktiivin 2014/53/EU mukainen. EU:n vaatimustenmukaisuusvakuutuksen koko teksti on saatavilla seuraavassa Internetosoitteessa: <u>https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.</u>

Yksityiskohtainen sähköinen käyttöopas on osoitteessa <u>https://global.dreametech.com/pages/user-</u> manuals-and-faqs.

## 2 Tuotteen esittely

### 2.1 Mitä laatikossa on



#### 2.2 Tuotteen yleiskatsaus



[1] Varustettu napamoottoreilla.

#### 2.3 OmniSense ™ 2.0: 3D Ultra-tunnistusjärjestelmä tekoälykameralla

Nosta nurmikonhoito uudelle tasolle OmniSense™ 2.0:lla, joka on uraauurtava 3D Ultra-tunnistusjärjestelmä algoritmiavusteisella HDR-kameralla, joka tarjoaa entistä tarkemman ja kattavamman kuvan puutarhan 3D-ympäristöstä.



### 2.4 Linkkimoduuli GPS:llä ja 4G-yhteydellä

Robotti on varustettu Linkkimoduulilla, joka tarjoaa Linkkipalvelun 4G-matkapuhelinyhteydellä.

#### Linkkipalvelun käyttöönotto

Käynnistä robotti ja Linkkipalvelu otetaan automaattisesti käyttöön. (1) syttyy robotin näytössä ja sovelluksessa, mikä osoittaa, että käyttöönotto on onnistunut. Voit tarkastella Linkkimoduulin ja Linkkipalvelun käyttötilaa sovelluksen **Yhteydet**-kohdasta.

Kun Linkkipalvelu on otettu käyttöön, voit seurata robotin tilaa etänä ja käynnistää leikkuutehtäviä ilman Wi-Fi-yhteyttä. Lisäksi moduulissa on sisäänrakennettu GPS reaaliaikaiseen paikannukseen, mikä parantaa robotin varkaudenesto-ominaisuuksia. Voit seurata sen sijaintia milloin ja mistä tahansa sekä saada ilmoituksia, jos se liikkuu kartalla määritellyn alueen ulkopuolelle.

Linkkipalvelu on maksuton kolmen ensimmäisen vuoden ajan aktivoinnista alkaen. Jos haluat jatkaa palvelua sen päättyessä, ota yhteyttä Dreamen huoltopalveluun osoitteessa **Dreame@mentech.fi.** 

**Tärkeää:** Linkkimoduuli on suunniteltu käytettäväksi yksinomaan Dreame-robottiruohonleikkureiden kanssa. Linkkipalvelussa havaittu epänormaali tila voi johtaa palvelun keskeyttämiseen. Jos näin käy, ota yhteyttä Dreame-huoltopalveluun osoitteessa **Dreame@mentech.fi**, joka auttaa sinua palauttamaan palvelun.

Tärkeää: Jos et ota yhteyttä Dreamen jälkimarkkinointipalveluun uusiaksesi linkkipalvelun vuoden kuluessa sen päättymisestä, linkkimoduulisi lukitaan. Palvelun uudelleenaktivoimiseksi sinun on tuotava linkkimoduuli Dreamen jälkimarkkinointipalvelukeskukseen. Uudelleenaktivoimisesta saattaa aiheutua lisämaksuja korjauksesta ja huollosta. Kiinnitä huomiota sovelluksessa oleviin ilmoituksiin tästä asiasta. Tarkistaaksesi linkkipalvelusi päättymispäivän, mene Asetukset > Yhteydet > Linkkimoduuli sovelluksessa.

#### Kuinka poistaa Linkkimoduuli?

Varovaisuus: Käytä suojahanskoja vammojen estämiseksi.

Varovaisuus: Varmista, että suojakansi on paikallaan LiDARin päällä ennen kuin käännät robotin ympäri.Sammuta robotti.



- 2 Aseta robotti pehmeälle alustalle ja käännä se ylösalaisin.
- 3 Irrota suoja ruuvimeisselillä löysäämällä 4 ruuvia.



• Ota akku ulos ja irrota akun liitin.



(5) Irrota moduulin liitin ja poista Linkkimoduuli varovasti paikaltaan.



### 2.5 Anturit

Nimi	Kuvaus
Lidar	Hankkii tietoa ympäristöstä ja helpottaa robotin sijoittamista, esteiden välttämistä sekä veden ja lian havaitsemista. Havaitsemisalue (100 000 luksilla): 40 m 10 %:n heijastuvuudella; 70 m 80 %:n heijastuvuudella Näkökenttä: 360° (vaakasuunta) × 59° (pystysuunta)
Etukamera	Havaitsee esteet, nurmikon rajat ja ihmisten läsnäolon. Näkökenttä: 89° (vaakasuunta), 58° (pystysuunta), 97° (diagonaalinen) Resoluutio: 2 MP
GPS	Linkkimoduuli, jossa on sisäänrakennettu GPS, on asennettu robottiin. Voit seurata robotin sijaintia reaaliajassa Google Mapsissa sovelluksen kautta.

## 3 Asennus

### 3.1 Valitse sopiva sijainti

• Aseta lataustelakka tasaiselle alustalle lähelle nurmikon reunaa ja pistorasiaa. On suositeltavaa sijoittaa lataustelakka alueelle, jossa on hyvä Wi-Fi-signaalin voimakkuus.

**Huomautus:** Käytä mobiililaitetta sijainnin Wi-Fi-signaalin voimakkuuden tarkistamiseen. Hyvä Wi-Fisignaalin voimakkuus parantaa robotin ja sovelluksen välistä yhteyttä.

Tärkeää: Varmista, että maa on tarpeeksi pehmeä ruuvien asentamiseksi.

**Tärkeää:** Jos latausasema on rinteessä, varmista, että kaltevuus ei ole liian jyrkkä, jotta robotti ei liukuisi takaisin eikä pystyisi telakoitumaan.



• Pidä vähintään **1 m** vapaata tilaa ilman esteitä lataustelakan vasemmalla, oikealla ja edessä.

Varmista, että ruoho paikan ympärillä on lyhyempi kuin **6 cm**. Jos ruoho on korkeampaa, leikkaa se ensin työntöleikkurilla. Korkea ruoho voi vaikeuttaa robotin paluuta lataustelakalle.



## 3.2 Asenna lataustelakka

1 Kiinnitä pohjalevy maahan mukana toimitetuilla ruuveilla kuusiokoloavaimella.


**2** Työnnä lataustorni pohjalevyyn, kunnes kuulet naksahduksen.



3 Aseta puhdistusharja lataustorniin kohdistamalla välilehti aukkoon.



**4** Kytke virtalähde jatkojohtoon ja liitä se sitten pistorasiaan. Pidä virtalähde vähintään **30 cm** maanpinnan yläpuolella.

Huomautus: Lataustelakan LED-merkkivalo palaa jatkuvasti sinisenä, jos virta on päällä.



**6** Poista LiDAR-suojakansi.



**6** Laita robotti lataustelakkaan latausta varten. Varmista, että robotin ja lataustelakan latauskontaktit on kytketty oikein.

Huomautus: Merkkivalo vilkkuu vihreänä, jos robotti lataa onnistuneesti lataustelakassa.

**Huomautus:** Jos haluat lisätä autotallin lisäsuojaksi, käytä yhteensopivaa Dreame-autotallia, joka on saatavilla paikallisissa kaupoissa tai verkossa. Ei-Dreame-autotallin käyttö voi aiheuttaa ongelmia latauksen aikana.



### Lataustelakan LED-merkkivalo

LED-merkkivalon väri	Tarkoitus	
Vilkkuva (iatkuva pupaipop	1. Lataustelakalla on ongelma (esimerkiksi latausvirta- tai jänniteongelma).	
vitktuva/jatkuva puhamen	2. Robotti telakoituu lataustelakkaan, mutta lataus ei ole normaalia (esimerkiksi latauskontakteissa on oikosulku).	
Jatkuva sininen	Lataustelakalla on virtaa. Robotti ei ole lataustelakalla.	
Vilkkuva vihreä	Robotti latautuu lataustelakalla.	
Jatkuva vihreä	Robotti on lataustelakalla ja täysin ladattu.	

## 4 Valmistelut ennen ensimmäistä käyttöä

### 4.1 Tutustu ohjauspaneeliin



## DREAME \_\_\_\_\_

## Näyttö

Kuvake	Tila		
ı.	Akun varaustaso (näyttää akun nykyisen varaustason).		
יבא	Lataus (robotti telakoituu onnistuneesti lataustelakkaan).		
*	Bluetooth (robotti on yhdistetty sovellukseen Bluetoothin kautta).		
(î•	Wi-Fi (robotti on yhdistetty sovellukseen Wi-Fi-verkon kautta).		
atth	Linkkipalvelu (Linkkipalvelu on aktivoitu).		
ତ	Ajastus (tehtävä on ajastettu tälle päivälle, mutta sitä ei ole vielä aloitettu).		

## Painikkeet

Painike	Toiminto		
Virta 🕛	Käynnistä robotti päälle tai sammuta se pitämällä 🕁 -painiketta painettuna kaksi sekuntia. Varmista, että se on poissa latausasemasta.		
Käynnistä 🖂	<ul> <li>Aloita koko alueen leikkuu tai jatka keskeytettyä tehtävää painamalla ▷I -painiketta ja sulje kansi viiden sekunnin kuluessa. Tehtävä perutaan, jos kantta ei suljeta viiden sekunnin kuluessa.</li> </ul>		
Koti 🖒	Palauta robotti latausasemaan painamalla 🏠 -painiketta ja sulje kansi viiden sekunnin kuluessa. Tehtävä perutaan, jos kantta ei suljeta viiden sekunnin kuluessa.		
Takaisin ර	Siirry valikossa ylätasolle painamalla 🖒 -painiketta.		
	Vahvista valinta valikoissa painamalla nuppia.		
Nuppi	Ota Bluetooth-parinmuodostustilan käyttöön pitämällä nuppi painettuna kolme sekuntia.		
	Navigoi valikossa kääntämällä nuppia myötä- tai vastapäivään.		
Käynnistä + Takaisin	Palauta robotti tehdasasetuksiin pitämällä <b>&gt;</b> ja		
Koti + Takaisin	Avaa <b>Tietoa</b> -sivu asetuksissa pitämällä 🏠 ja 🕁 -painikkeet painettuna kolme sekuntia. <b>Tietoa</b> -sivu katoaa viiden sekunnin kuluttua.		
Nuppi + Takaisin	Nollaa PIN-koodi pitämällä nuppia ja 🕁 -painiketta painettuna kolme sekuntia.		
Pysäytys	Pysäytä robotti ja avaa yläkansi painamalla, pysäytyspainiketta. Jotta voit jatkaa käyttöä, on PIN-koodi syötettävä ohjauspaneelissa.		





\*Se saatetaan päivittää ohjelmistoversiosta riippuen.

#### Tilan merkkivalo robotissa

Väri	Tarkoitus	
Jatkuva punainen	Virhe tapahtunut.	
Jatkuva sininen	Robotti on lepotilassa.	
Vilkkuva sininen	Robotti suorittaa tehtävää tai on tauolla.	
Vilkkuva vihreä	Robotti lataa latausasemassa.	
Jatkuva vihreä	Akku on täysin ladattu.	
Vilkkuva keltainen	1. Robotti on partioimassa. 2. Etukamerasta saatu reaaliaikainen video näytetään sovelluksen kautta.	

Huom: voit mukauttaa robotin valon aktivointijakson ja -tilanteet asetuksissa > Valo.

### 4.2 Alkuasetukset

Ennen kuin robotti kytketään päälle ensimmäistä kertaa, on määritettävä joitakin perusasetuksia ennen kuin robotti on valmis aloittamaan toimintansa.

1 Paina **Pysäytysnappia** avataksesi yläkannen.



❷ Kytke robotti päälle painamalla ohjauspaneelin ॑ -painiketta ja pitämällä sitä painettuna 2 sekunnin ajan.

Huomautus: Robotti kytkeytyy automaattisesti päälle, kun se liitetään latausasemaan.



#### 🕄 Valitse haluamasi kieli

Voit mennä alaspäin kääntämällä nuppia myötäpäivään ja ylöspäin kääntämällä sitä vastapäivään. Vahvista painamalla nuppia.



### 4 Aseta PIN-koodi

1. Valitse numero 0-9 kääntämällä nuppia. Käännä sitä myötäpäivään kasvattaaksesi lukua 0:sta 9:ään ja käännä sitä vastapäivään pienentääksesi lukua. Aseta seuraava numero painamalla nuppia. Jos haluat muuttaa edellistä numeroa, käännä nuppia vastapäivään, kunnes numeroksi tulee 0, ja jatka kääntämistä vielä kerran.

Tärkeää: Älä aseta PIN-koodiksi "0000".



2. Syötä PIN-koodi uudelleen viimeistelläksesi PIN-koodin asettamisen. **Huomautus:** Jos kaksi salasanaa ei täsmää, aseta uusi salasana uudelleen.

#### S Yhdistä robotti internetiin

Skannaa QR-koodi ladataksesi Dreamehome-sovelluksen mobiiliaitteessasi. Asennuksen jälkeen luo tili ja kirjaudu sisään.



Voit myös ladata Dreamehome-sovelluksen App Storesta tai Google Playsta.



Robotti on varustettu Linkkimoduulilla, joka tukee 4G-yhteyttä ja sisältää sisäänrakennetun GPS:n. On kuitenkin suositeltavaa viimeistellä Wi-Fi-verkon asennus paremman suorituskyvyn saavuttamiseksi.

#### Ennen verkon määritystä:

- Varmista, että robotti ja mobiililaitteesi ovat samassa Wi-Fi-verkossa.
- Varmista, että mobiililaite on enintään 10 metrin etäisyydellä robotista
- Ota Bluetooth-toiminto käyttöön mobiililaitteessasi.
- 1. Avaa Dreamehome-sovellus.
- 2. Voit muodostaa yhteyden jollakin seuraavista tavoista:

a. Skannaa QR-koodi: Siirry kohtaan 💼 Laite ja napauta 🚍 Yhdistä lukemalla QR-koodi. Skannaa QR-koodi, joka sijaitsee robotin yläkannen sisäpuolella, muodostaaksesi yhteyden.

b. Lisää manuaalisesti: Siirry kohtaan 순 Laite ja napauta 🕂 Lisää. Valitse sitten robottimallisi muodostaaksesi yhteyden.

c. Automaattinen haku: Robotti etsii lähellä olevia laitteita. Napauta robotiasi löydettyjen laitteiden luettelosta muodostaaksesi yhteyden.



3. Seuraa sovelluksen ohjeita Wi-Fi-verkkoon yhdistämiseksi.

**Tärkeää:** Käytä 2,4 GHz:n taajuudella toimivaa yksikaistaista verkkoa tai 2,4/5 GHz:n taajuudella toimivaa kaksikaistaista verkkoa.

**Tärkeää:** Varmista, että Wi-Fi-verkossasi ei ole palomuuria eikä se ole salattu. Muuten verkon määritys voi epäonnistua.

4. Pidä ohjauspaneelin nuppia painettuna kolmen sekunnin ajan. Robotti siirtyy Bluetooth-pariliitostilaan.



5. Seuraa sovelluksen ohjeita pariliitoksen viimeistelemiseksi.

#### Miten robotti irrotetaan käyttäjätilistä?

Robotti on automaattisesti sidottu Dreamehome-tiliin, kun pariliitos on onnistunut. Kukin laite voidaan sitoa vain yhteen tiliin. Sitä ei voi sitoa samaan aikaan toiseen tiliin.

Jos haluat liittää robotin uuteen tiliin, sinun on ensin irrotettava se. Irrota se näin:

1. Avaa Dreamehome-sovellus. Siirry kohtaan 🔷 Laite.

2. Jos Dreamehome-tiliisi on liitetty useita robotteja, pyyhkäise vasemmalle tai oikealle siirtyäksesi haluamasi robotin sivulle.

3. Napauta i oikeassa yläkulmassa.

4. Valitse 🔵 Poista.

#### Kuinka jakaa robottisi?

- 1. Napauta 🕯 oikeassa yläkulmassa.
- 2. Valitse 🔀 Laitteen jakaminen.

#### Miten kirjautua ulos Dreamehome-tililtäsi tai poistaa se?

- 1. Siirry kohtaan 🙂 Minä > 🔘 > Tili.
- 2. Valitse Kirjaudu ulos tai Poista tili.

## 5 Kartoita puutarhasi

Tarkista seuraavat asiat ennen kartoitusta:

- Robotin akun varaustaso on yli 50 %.
- LiDAR-suojakansi poistetaan.



• Yläkansi on suljettu.

• Robotti telakoituu oikein lataustelakkaan.



### 5.1 Luo raja

Huomioi seuraavat asiat ennen kartoitusprosessin aloittamista:

**Tärkeää:** Älä siirrä robottia manuaalisesti, kun luot rajaa, sillä muuten kartoitus voi epäonnistua. **Tärkeää:** Kun kartoitus alkaa, älä telakoi robottia etänä lataustelakkaan, ennen kuin kartoitusprosessi on valmis. Muuten LiDAR voi tukkeutua, mikä voi aiheuttaa kartoituksen epäonnistumisen.

• Kävele 5 metrin päässä robotin takana kartoitusprosessin aikana.



• Robotti voi liikkua rinteillä, joiden kaltevuus on enintään **50% (27°)**. Parempien leikkaustulosten saavuttamiseksi suositellaan kuitenkin pitämään työalueiden rinteet alle **25 % (14°)**.



• Alueet, jotka ovat kapeampia kuin **80 cm**, määritä poluiksi, jotta robotti voi kulkea niiden läpi (katso kohta 5.4: **Määritä polku**).



• Jos nurmikkosi on yli **4 cm** korkeampi kuin viereinen maa, pidä robotti vähintään **10 cm**:n päässä reunasta. Jos nurmikkosi on samalla tasolla kuin viereinen maa, robotti voi ylittää reunan saavuttaakseen optimaaliset leikkaustulokset reunoilla.



• Varmista, että kääntökulmat ovat yli **90°**. Alle 90° kulmat voivat vaikeuttaa robotin puhtaan leikkauksen saavuttamista.



22

#### Aloita kartoitus:

1. Napauta sovelluksessa **Aloita luominen**, jolloin robotti tarkistaa tilan ja kalibroi. Se poistuu automaattisesti lataustelakalta kalibrointia varten. Ole varovainen.



2. Määritä rajauksen aloituspiste ohjaamalla robotti etänä nurmikkosi reunalle ja napauttamalla **Määritä aloituspiste**.



3. Etäohjaa robottia nurmikon reunaa pitkin työalueen luomiseksi.

#### Automaattinen rajojen tunnistus

Edistyneen AI-algoritmin avulla robotti käyttää etukameraansa ruohoalueiden ja ruohottomien alueiden tunnistamiseksi. Näin se pystyy havaitsemaan rajat ilman manuaalista ohjausta.

Kun olet ohjannut robotin etänä ruohikon reunalle ja asettanut aloituskohdan, voit käyttää **Automaattinen rajojen tunnistus** -tilaa. Voit valita, haluatko robotin ylittävän kehän siistimmän leikkuutuloksen saavuttamiseksi vai pysyvän lähellä sitä, jotta vältetään sen jumittuminen.

Suosittelemme, että seuraat robottia kartoitusprosessin aikana. Jos robotti ei havaitse rajoja tarkasti, voit poistua Automaattinen rajojen tunnistus -tilasta ja vaihtaa etä ohjaukseen milloin tahansa.

**Tärkeää:** Automaattista rajojen tunnistus -tilaa tulisi käyttää päivänvalossa, jotta näkyvyys on kunnollinen. Vältä tämän toiminnon käyttöä heikossa valaistuksessa tai sateessa.

Tärkeää: Varmista, että robotin etukamera on puhdas ja esteetön.



4. Kun robotti palaa paikkaan, joka on **1 m** lähellä aloituspistettä, voit napauttaa **Sulje raja**, jolloin raja valmistuu automaattisesti.



### 5.2 Määritä kielletty alue

Vaikka robotti pystyy automaattisesti väistämään esteitä, on silti tarpeen asettaa kielletyiksi alueiksi alueita, joissa on putoamisvaara, kuten uima-altaat ja hiekkalaatikot. Jos haluat suojella kohteita (kuten kukkapenkkiä, trampoliinia, kasvimaata tai paljaita puun juuria), määritä ne kielletyiksi alueiksi. Voit napauttaa sovelluksessa **Kielletty alue** jatkaaksesi kiellettyjen alueiden luomista. Vaihtoehtoisesti voit siirtyä kohtaan 🔊 > **Kartan muokkaus** luodaksesi tai poistaaksesi kielletyt alueet kartan valmistuttua.



## 5.3 Luo lisää alueita ja laajenna olemassa olevia alueita

#### • Lisää alueita

Jos nurmikkoasi erottaa tie tai sinulla on useita erillisiä nurmikoita, voit jatkaa työalueen luomista etäohjattuna napauttamalla sovelluksessa **Työalue**. Voit myös lisätä, poistaa tai muokata vyöhykkeitä kohdassa 🙊 > **Kartan muokkaus**, kun kartta on valmis.



#### • Laajenna olemassa olevia alueita

Laajentaaksesi olemassa olevaa aluetta, napauta sovelluksessa **Työalue** luodaksesi alueen, jonka haluat sisällyttää. Jos kaksi aluetta menevät päällekkäin, ne yhdistetään automaattisesti. Vaihtoehtoisesti voit mennä kohtaan SKartan muokkaus > Työalue kartoituksen jälkeen laajentaaksesi olemassa olevaa aluetta.

#### • Erottele ja yhdistä alueita

Jakamalla alue pienempiin osiin tai yhdistämällä sovelluksen avulla jaetut alueet suuremmiksi, mene kohtaan 🙈 > Kartan muokkaus > Alueasetukset ja napauta sovelluksessa Erota tai Yhdistä.

### 5.4 Määritä polku

Erillisille alueille on luotava polku, joka yhdistää ne toisiinsa. Eristetyt alueet, joilla ei ole reittiä, ovat robotin ulottumattomissa.

Huomautus: Oletuksena robotti liikkuu vain polulla, mutta ei leikkaa ruohoa.

**Tärkeää:** Jos nurmikko on jaettu yli **4 cm:n** korkuisilla kulkuväylillä, aseta kulkuväylän korkeudelle kalteva esine (kuten luiska).



#### Kahden erillisen työalueen yhdistäminen

Luo eristyksissä oleville alueille polkuja, jotka yhdistävät ne toisiinsa, sillä muuten robotti ei pääse niille. Luo polku napauttamalla **Polku**.

Tärkeää: Varmista, että polun alku ja loppu ovat työalueella.





#### • Työalueen ja lataustelakan yhdistäminen

Jos lataustelakka ei ole työalueella, on luotava polku, joka yhdistää sen työalueeseen. Luo polku napauttamalla **Polku**, jonka avulla robotti voi palata lataustelakalle.

**Tärkeää:** Varmista, että toinen pää on työalueen sisällä ja toinen pää on suoraan latausaseman edessä. On suositeltavaa kohdistaa polku latausaseman kanssa.

**Tärkeää:** Kun luot polkuja työalueen ja lataustelakan yhdistämiseksi, älä telakoi robottia lataustelakkaan etänä. Muuten LiDAR voi tukkeutua, mikä voi aiheuttaa kartoituksen epäonnistumisen.



#### 5.5 Viimeistele kartta

Napauta Viimeistele kartta, kun työalueet, polut ja kielletyt alueet ovat valmiit.



#### 5.6 Lisää toinen kartta

Jos etupihan ja takapihan välillä ei ole polkua, voit luoda toisen kartan. Ensimmäisen kartan valmistuttua, napauta Lisää kartta jatkaaksesi toisen luomista. Vaihtoehtoisesti voit navigoida kohtaan 🏖 > Kartan muokkaus ja napauttaa Lisää kartta kartoituksen valmistuttua. Kun olet saanut toisen kartan valmiiksi, voit vaihtaa karttojen välillä kohdassa 🏖 > Kartan muokkaus.

**Huomautus:** Kartan vaihtamisen jälkeen nykyisen kartan aikataulut ja leikkuu-asetukset otetaan käyttöön. **Huomautus:** Voit ostaa toisen latausaseman ja asentaa sen toiseen karttaan mukavuuden lisäämiseksi. Kun toisessa kartassa on erillinen latausasema, sinun tarvitsee vain siirtää robotti manuaalisesti kahden kartan välillä.



## 6 Käyttö

#### 6.1 Aloita leikkuu ensimmäistä kertaa

Vinkkejä ennen leikkuuta:

- Leikkaa ruoho työnnettävällä ruohonleikkurilla enintään **10 cm** korkeaksi.
- Poista nurmikolta esteet, kuten roskat, lehtikasat, lelut, johdot ja kivet. Varmista, etteivät lapset tai lemmikit ole nurmikolla, kun robotti leikkaa.
- Täytä nurmikon reiät.

• Aseta leikkuuasetukset sovelluksessa etukäteen (kuten leikkausteho, leikkuukorkeus ja leikkuusuunta).



#### a) Käynnistä ohjauspaneelista

1. Avaa kansi painamalla **Pysäytyspainiketta** ja syötä PIN-koodi.



2. Valitse näytössä "Tilat" ja paina nuppia.



3. Valitse leikkuutila kääntämällä nuppia.



4. Paina 〉 -painiketta ja **sulje yläkansi** 5 sekunnin kuluessa. Robotti lähtee latausasemasta ja alkaa leikata koko aluetta.



#### b) Käynnistä sovelluksesta

1. Avaa sovellus.

2. Valitse leikkuutila ja napauta **Käynnistä** aloittaaksesi leikkuun.

#### 6.2 Tauko

Voit keskeyttää nykyisen leikkuutehtävän painamalla robotin **Pysäytyspainiketta** tai napauttamalla sovelluksessa **Tauko**.

**Huomautus:** Robottia ei voi käynnistää suoraan sovelluksen kautta **Pysäytyspainikkeen** painamisen jälkeen. Jatka toimintaa syöttämällä PIN-koodi ohjauspaneelissa.



## 6.3 Jatka

Jos haluat jatkaa tehtävää, kun robotti on pysäytetty, paina robotin käynnistyspainiketta 🏷 ja **sulje kansi** 5 sekunnin kuluttua. Robotti jatkaa edellistä leikkuutehtävää. Voit myös napauttaa sovelluksessa **Jatka** jatkaaksesi leikkuutehtävää.



### 6.4 Paluu lataustelakalle

Jos haluat lähettää robotin takaisin latausasemaan, paina ohjauspaneelissa olevaa ☆ -painiketta. Vahvista, että nykyinen tehtävä keskeytetään tai peruutetaan, ja **sulje yläkansi** viiden sekunnin kuluessa. Robotti palaa automaattisesti latausasemaan latautumaan. Vaihtoehtoisesti voit lähettää robotin takaisin valitsemalla **Aloita paluu telakalle**.



## 7 Dreamehome-sovellus

### Missä voit tutkia lisää

Dreamehome App on enemmän kuin kaukosäädin. Sovelluksen kautta voit tehdä monia asioita: määrittää erilaisia asetuksia etänä, kokeilla erilaisia leikkuutiloja, muokata karttaa vapaasti ja säätää leikkuun ajastuksia.

## 7.1 Leikkuutilat

Robotti tarjoaa erilaisia leikkuutiloja. Voit vaihtaa tilojen välillä sovelluksen kautta, mukaan lukien koko alueen leikkaus, vyöhykeleikkaus, reunaleikkaus, pisteleikkaus ja manuaalinen tila.



## 7.2 Leikkuumuodot

Mukauta nurmikkoasi lisäämällä muotoja sovelluksen kautta 🏖 > Kartan muokkaus > Muodot. Määritellyt muodot jätetään leikkaamatta kaikissa leikkuutiloissa. Voit muokata niiden sijaintia, kokoa tai poistaa ne Muodoissa.



## 7.3 EdgeMaster ™ -terälevy

EdgeMaster ™ -terälevy on suunniteltu liikkumaan sivulle, kun se saavuttaa nurmikon reunat, mikä takaa siistimmän leikkauksen. Ota tämä toiminto käyttöön menemällä kohtaan 🕂 > Reunanleikkuuasetukset > EdgeMaster ™ sovelluksessa.



### 7.4 Ajastus

Kun ensimmäinen kartta on valmis, robotti luo automaattisesti kaksi viikoittaista leikkauksen ajastusta nurmikon koon mukaan, jotka ovat **"Kevät- ja kesä**" ja **"Syksy- ja talvi**". Voit määrittää yksityiskohtaiset ajastuksen asetukset napauttamalla sovelluksessa 🔂 . Ajastustoiminnon avulla voit jättää päivittäiset leikkuutyöt kokonaan robotin tehtäväksi. Sinun tarvitsee vain huoltaa robottia säännöllisesti. **Huomautus:** Jos olet huolissasi siitä, että robotti voi häiritä sinua tai naapureitasi, kun se toimii itsenäisesti tiettyinä kellonaikoina, voit siirtyä kohtaan **Asetukset > Älä häiritse** ja asettaa sovelluksessa **Älä häiritse** -ajan.



## 7.5 Lapsilukko

Jos pelkäät, että lapset saattavat käyttää robottia, voit mennä sovelluksessa kohtaan **Asetukset** ja ottaa **Lapsilukko**-toiminnon käyttöön. Kun tämä toiminto on käytössä, robotti lukittuu, jos mitään toimintoja ei suoriteta viiteen minuuttiin kannen ollessa auki.



### 7.6 Sadesuojaus

Jos olet huolissasi siitä, että ankarat sääolosuhteet voivat vaikuttaa leikkuutyöhön, voit ottaa **Sadesuojaus**toiminnon käyttöön ohjauspaneelin tai sovelluksen **Asetuksissa**. Kun tämä toiminto on käytössä, robotti keskeyttää automaattisesti leikkuun ja palaa lataustelakalle, kun sataa. Voit asettaa sadesuojauksen ajan sovelluksessa.

**Huomautus:** Märän ruohon leikkaaminen voi vahingoittaa nurmikkoasi. On suositeltavaa pidentää suojausaikaa, jotta ruoho ehtii kuivua ennen uudelleen leikkaamista. Oletussuojeluaika on 3 tuntia, ja voit pidentää sitä sovelluksessa.



## 7.7 Jäätymissuojaus

Jos lämpötila laskee alle **6° C**, ruohonleikkaus voi vahingoittaa nurmikkoa pysyvästi. Akut eivät lataudu turvallisuussyistä. Voit estää tämän ottamalla käyttöön **Jäätymissuojaus** asetuksista joko ohjauspaneelista tai sovelluksesta. Tämä keskeyttää automaattisesti leikkuun ja lähettää robotin takaisin latausasemalle, kun lämpötila laskee alle **6° C**. Robotti jatkaa leikkuuta, kun lämpötila nousee yli **11° C**.



### 7.8 Turvaominaisuudet

Robotti on varustettu useilla varkauksilta suojaavilla toiminnoilla, joita tukee Linkkimoduulissa oleva sisäänrakennettu GPS. Lisäksi etukamera voi tunnistaa ihmisten läsnäolon, mikä tekee robotista hyödyllisen puutarhan vartijan.



#### 7.8.1 Nostohälytys

Tämän toiminnon ollessa käytössä hälytys soi heti, kun robotti nostetaan, ja robotti lukitaan. Syötä ensin PIN-koodi robottiin, jotta voit jatkaa toimintaa.



### 7.8.2 Kartaltapoistumishälytys

Kun tämä toiminto on käytössä, robotti lukittuu ja hälytys laukeaa välittömästi, jos se on poissa kartalta.



#### 7.8.3 Reaaliaikainen sijainti

Kun tämä toiminto on käytössä, voit nähdä robotin nykyisen sijainnin Google Mapsissa.



#### 7.8.4 Ihmisten läsnäolon havaitsemisvaroitus

Kun se on käytössä, robotti ilmoittaa sinulle havaitessaan ihmisten läsnäolon.



### 7.8.5 Reaaliaikainen video

Katso suoraa videosyötettä robotin etukamerasta napauttamalla **D**t, se antaa sinulle reaaliaikaisen pääsyn puutarhan valvontaan milloin ja mistä tahansa.



## 7.8.6 Partiointi

Kun robotti on valmiustilassa, voit lähettää sen partioimaan määritettyjä rajoja pitkin tai pisteissä puutarhassa sovelluksen avulla Voit käyttää tätä ominaisuutta, siirtymällä kohtaan **par Partiointi**.



#### 7.9 Mukautettu Latausaika

Voit mukauttaa robotin latausajan tiettyihin tunteihin ottamalla käyttöön **Yksilöllinen latausaika Asetukset** > **Lataus** sovelluksessa. Kun tämä toiminto on käytössä, robotti lataa itsensä 20 %:iin, kun akun varaustaso on alhainen, edellyttäen, ettei ole leikkuutehtäviä. Täysi lataus tapahtuu vain määritetyn latausajan aikana. Voit myös mukauttaa **Akun taso automaattista latausta varten** ja **Akun taso tehtävien jatkamista varten** asettaaksesi akkutasot, joissa robotti palaa automaattisesti latausasemalle tai jatkaa keskeneräisiä leikkuutehtäviä.



**Huomautus:** Dreamen kehitystiimi tekee jatkuvasti **OTA-päivityksiä (etäpäivitys)** ja ylläpitoa laiteohjelmistoon sekä sovellukseen. Tarkista päivitysilmoitukset tai ota **Automaattinen päivitys** -toiminto käyttöön, jotta laiteohjelmisto ja sovellus pysyvät ajan tasalla, ja jotta voit nauttia uusista ominaisuuksista.

## 8 Huolto

Parantaaksesi robotin suorituskykyä ja käyttöikää puhdista se säännöllisesti ja vaihda kuluneet osat alla olevien vaihtovälien mukaisesti:

Osa	Vaihtoväli	
Terät	6-8 viikon välein tai aikaisemmin	
Puhdistusharja	12 kuukauden välein tai aikaisemmin	

**Huomautus:** Voit tarkistaa terien ja puhdistusharjan jäljellä olevan ajan siirtymällä sovelluksessa kohtaan **Asetukset** > **Kulutustavarat ja huolto**. Vaihdettuasi kulutustarvikkeet ohjeiden mukaisesti, siirry kulutustarvikkeen tietosivulle ja napauta **Olen vaihtanut sen** nollataksesi ajastimen.

Huomautus: Jos olet määrittänyt puutarhassasi alueita robotin rutiininomaista puhdistusta ja huoltoa varten, voit asettaa Huoltopisteet kartalle siirtyällä kohtaan Asetukset > Siirry Huoltopisteeseen > Muokkaa Piste. Kun huoltopisteet on asetettu, voit yksinkertaisesti napauttaa Siirry ohjataksesi robotin määritettyihin paikkoihin helppoa huoltoa varten.

## 8.1 Puhdistus

Puhdista robottisi säännöllisesti, jotta estät ruohonleikkuujätteen ja lian kertymisen ja terälevyn ja vetopyörien tukkeutumisen, mikä voi vaikuttaa sen leikkuu-, telakointi- ja liikkumissuorituskykyyn. Suosittelemme käyttämään puhdistussarjaa, joka on saatavilla paikallisissa kaupoissa tai verkossa.

▲ Varoitus: Ennen puhdistusta sammuta robotti ja irrota latausasema verkkovirrasta. Varovaisuus: Varmista, että LiDAR-suojakansi on LiDARin päällä ennen kuin käännät robotin ylösalaisin, jotta LiDAR ei vahingoitu.

- Robotin runko, alusta ja leikkuupää:
- 1. Sammuta robotti.



2. Aseta LiDAR-suojakansi sen päälle.



3. Käännä robotti ylösalaisin.



4. Puhdista robotin runko, leikkuupää ja alusta letkulla.

**Varoitus:** Älä koske teriin, kun puhdistat alustaa. Käytä käsineitä puhdistaessasi. **Varovaisuus:** Älä käytä painepesuria puhdistukseen. Älä käytä pesuaineita puhdistukseen.



5. Käytä nukkaamatonta liinaa puhdistaaksesi varovaisesti LiDAR-anturin.



#### • Latauskontaktit ja etukamera:

Puhdista robotin ja lataustelakan latauskontaktit puhtaalla liinalla. Puhdista myös etukamera. Pidä latauskontaktit ja etukamera kuivina puhdistuksen jälkeen.



#### Vetopyörät:

Käytä harjaa poistaaksesi mudan pyöristä hyvän pidon varmistamiseksi.



### 8.2 Komponenttien vaihtaminen

#### Terien vaihtaminen

Jotta terät pysyisivät terävinä, ne tulee vaihtaa säännöllisesti. Terät on suositeltavaa vaihtaa **6-8 viikon** välein tai aikaisemmin. Käytä vain Dreamen alkuperäisiä teriä.

**A Varoitus:** Sammuta robotti, kiitos. Käytä suojakäsineitä ennen terien vaihtamista. **Huomautus:** Vaihda kaikki kolme terää samanaikaisesti tasapainoisen leikkausjärjestelmän varmistamiseksi.

1. Sammuta robotti.



2. Varmista, että LiDAR-suojakansi on päällä.



3. Aseta robotti pehmeälle alustalle ja käännä se ylösalaisin.



5. Irrota terä kohdistamalla terän reikä akseliin.



7. Paina leikkuupään alla olevaa painiketta ja kohdista pidikkeen reikä akseliin pidikkeiden ja terien kiinnittämiseksi.



4. Irrota pidike painamalla leikkuupään alla olevaa painiketta.



6. Irrota 3 terää ja pidikkeet.



8. Varmista, että terät voivat pyöriä vapaasti.

#### • Puhdistusharjan vaihto

Kun LiDAR-anturin puhdistusharja kuluu loppuun, sen harjakset voivat haalistua tai heikentyä, mikä vaikuttaa puhdistustehoon. Vaihda puhdistusharja säännöllisesti, jotta puhdistustulos pysyy hyvänä. Puhdistusharja on suositeltavaa vaihtaa **12 kuukauden** välein tai aikaisemmin.



## 9 Akku

Pitkäaikaista varastointia varten lataa robotin akku **6 kuukauden** välein akun suojaamiseksi. Rajoitettu takuu ei kata ylipurkauksen aiheuttamia akkuvahinkoja. Älä lataa akkua **yli 45 ° C:n** tai **alle 6 ° C:n** ympäristön lämpötilassa. Akun pitkäaikaisen säilytyslämpötilan tulisi olla **-10 ja 35 ° C** välillä. Vaurioiden minimoimiseksi akun suositeltava säilytyslämpötila on **0-25 ° C**.

**Huomautus:** Robotin akun käyttöikä riippuu käyttötiheydestä ja käyttötunneista. Jos akku on vaurioitunut tai sitä ei voi ladata, älä hävitä vanhentunutta tai viallista akkua mielivaltaisesti. Noudata paikallisia kierrätysmääräyksiä.

#### Vähävirtainen lataustila:

Kun vähävirtainen lataustila on käytössä, lataukseen liittymättömät toiminnot poistetaan käytöstä. (Näyttö ja verkko kytkeytyvät pois päältä.)

• Ota alhaisen virran lataustila käyttöön pitämällä samanaikaisesti painettuna 闪 ja 🛆 -painikkeita ja paina

🖒 -painiketta nopeasti viisi kertaa. Kuulet ääniviestin: vähävirtainen lataustila on päällä.

• Poista alhaisen virran lataustila käytöstä käynnistämällä robotti uudelleen tai painamalla 🕁 - painiketta nopeasti viisi kertaa.

## 10 Talvisäilytys

#### • Robotti

1. Lataa akku täyteen ennen robotin sammuttamista.

2. Puhdista robotti perusteellisesti ennen talvisäilytystä.

- 3. Aseta LiDAR-suojakansi paikoilleen.
- 4. Säilytä robottia sisällä kuivassa paikassa **yli 0 ° C:n** lämpötilassa.

#### Lataustelakka

Irrota lataustelakka pistorasiasta ja säilytä sitä kuivassa ja viileässä paikassa, suojattuna suoralta auringonvalolta.

**Huomautus:** Talvisäilytyksen jälkeen asenna latausasema uudelleen ja aseta robotti siihen latautumaan. Jos asennat latausaseman uudelleen eri paikkaan, robotti päivittää automaattisesti aseman sijainnin heti, kun se lataa ja poistuu asemalta. Jos kohtaat paikannusvirheitä puutarhassasi tapahtuneiden suurten muutosten vuoksi, on suositeltavaa kartoittaa alue uudelleen.

## 11 Kuljetus

Varmista pitkän matkan kuljetuksessa, että robotti on sammutettu. On suositeltavaa käyttää alkuperäistä pakkausta. Aseta LiDAR-suojakansi paikalleen.

**Varoitus:** Sammuta robotti ennen kuljettamista.

\Lambda **Varoitus:** Nosta robotti takaosasta ja pidä terälevy poissa kehostasi.

## 12 Vianmääritys

Ongelma Aiheuttaja		Ratkaisu		
Robotti ei ole1. Robotti ei ole Wi-Fi- signaalin kuuluvuusalueella tai Bluetooth-alueella.yhteydessätai Bluetooth-alueella.sovellukseen.2. Robotti on sammutettu tai käynnistyy uudelleen.		<ol> <li>Tarkista, onko robotin käynnistysprosessi päättynyt.</li> <li>Tarkista, toimiiko reititin oikein.</li> <li>Siirry lähemmäs robottia Bluetooth-yhteyden muodostamiseksi.</li> </ol>		
Robotti on nostettu. Pyörä ei ole maassa.		<ol> <li>Aseta robotti takaisin tasaiselle alustalle.</li> <li>Syötä PIN-koodi robottiin ja vahvista.</li> <li>Robotti ei voi ylittää yli 4 cm korkeita esineitä.</li> <li>Pidä maasto tasaisena sen työskentelyalueella.</li> </ol>		
Robotti on kallistettu.	Robotti on yli 37° kallistunut.	<ol> <li>Aseta robotti takaisin tasaiselle alustalle.</li> <li>Syötä PIN-koodi robottiin ja vahvista.</li> <li>Robotti ei voi nousta yli 50 % (27°) rinteitä.</li> </ol>		
Robotti on loukussa. Robotti on loukussa eikä pääse pois.		<ol> <li>Polsta ymparoivat sateci ja yna sitteri uddetteen.</li> <li>Siirrä Robotti manuaalisesti tasaiseen ja avoimeen paikkaan kartan sisällä ja yritä aloittaa tehtävä uudelleen. Jos ongelma jatkuu, yritä uudelleen, kun robotti on lataustelakalla.</li> <li>Tarkista, onko maassa reikiä. Täytä reiät ennen leikkuuta, jotta robotti ei jää loukkuun.</li> <li>Tarkista, onko ympäröivä ruoho yli 10 cm korkea. Voit säätää esteidenkiertokorkeutta tai leikata nurmikon etukäteen työnnettävällä ruohonleikkurilla, jotta robotti ei jää jumiin.</li> <li>Jos robotti jää usein jumiin tähän paikkaan, voit asettaa sen kielletyksi alueeksi.</li> </ol>		
Vasemman/oikean takapyörän virhe. Pyörä ei pääse pyörimään tai pyörän moottorissa on ongelma.		<ol> <li>Puhdista takapyörät ja yritä sitten uudelleen.</li> <li>Jos tämä virhe jatkuu, yritä käynnistää robotti uudelleen.</li> <li>Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.</li> </ol>		
Leikkuupää ei pysty kääntymään.	Leikkuupää ei pysty kääntymään normaalisti tai leikkuumoottorissa on ongelma.	<ol> <li>Puhdista leikkuupää ja yritä sitten uudelleen.</li> <li>Tarkista, onko ympäröivä ruoho yli 10 cm korkea. Voit leikata nurmikon etukäteen työnnettävällä ruohonleikkurilla, jotta korkea ruoho ei tukkisi leikkuupäätä.</li> <li>Tarkista, onko leikkuupään alla vettä. Jos vettä löytyy, siirrä robotti kuivaan paikkaan ja yritä sitten uudelleen.</li> <li>Jos tämä virhe jatkuu, yritä käynnistää robotti uudelleen.</li> <li>Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.</li> </ol>		
Leikkuupää ei liiku ylös tai alas.		<ol> <li>Puhdista leikkuupää ja yritä sitten uudelleen.</li> <li>Jos tämä virhe jatkuu, yritä käynnistää robotti uudelleen.</li> <li>Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.</li> </ol>		
Terälevy ei liiku sivusuunnassa.	Terälevy ei liiku sivusuunnassa.	<ol> <li>Puhdista leikkuujärjestelmä ja poista kaikki roskat tai vieraat esineet.</li> <li>Jos kohtaat edelleen tämän virheen, voit ensin poistaa EdgeMaster ™ -toiminnon käytöstä.</li> </ol>		

## DREAME \_\_\_\_\_

Ongelma	Aiheuttaja	Ratkaisu	
		3. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.	
Puskurivirhe.	Etupuskurin anturi laukeaa jatkuvasti.	<ol> <li>Tarkista, onko robotti loukussa jossakin.</li> <li>Napauta puskuria varovasti ja varmista, että se kimpoaa takaisin.</li> <li>Jos tämä virhe jatkuu, yritä käynnistää robotti uudelleen.</li> <li>Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.</li> </ol>	
Latausvirhe.	Robotti telakoituu lataustelakkaan, mutta latausvirrassa tai -jännitteessä on ongelma.	<ol> <li>Tarkista, että lataustelakka on kytketty oikein verkkovirtaan.</li> <li>Tarkista, että robotti ja lataustelakan latauskontaktit ovat puhtaat.</li> <li>Kun tarkistus on valmis, yritä telakoida robotti uudelleen lataustelakkaan.</li> <li>Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.</li> </ol>	
Akun lämpötila liian korkea.	Akun lämpötila on ≥ 60°C .	<ol> <li>Käytä robottia alle 40 °C :n ympäristölämpötilassa. Voit odottaa, että akun lämpötila laskee automaattisesti.</li> <li>Voit sammuttaa robotin ja käynnistää sen uudelleen jonkin ajan kuluttua.</li> <li>Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.</li> </ol>	
Akun lämpötila on korkea.	Akun lämpötila on ≥ 45°C .	<ol> <li>Lataus voi epäonnistua, kun akun lämpötila on yli 45 ℃.</li> <li>Käytä robottia alle 40 ℃ :n ympäristölämpötilassa.</li> </ol>	
Akun lämpötila on matala.	Akun lämpötila on ≤ 6°C .	<ol> <li>Lataus voi epäonnistua, kun akun lämpötila on alle 6 ℃.</li> <li>Käytä robottia yli 6 ℃ :n ympäristölämpötilassa.</li> </ol>	
LiDAR on estynyt (esimerkiksi LiDAR is estynyt. LiDAR-suojakantta ei ole poistettu).		<ol> <li>Poista lidar-suojakansi ja yritä sitten uudelleen.</li> <li>Jos robotin yläosassa oleva lidar on erittäin likainen, puhdista se nukkaamattomalla liinalla ja yritä sitten uudelleen.</li> </ol>	
LiDAR-toimintahäiriö. LiDAR on erittäin likainen tai anturissa on virhe.		<ol> <li>Tarkista, onko lidar likainen. Puhdista se tarvittaessa ja yritä sitten uudelleen.</li> <li>Jos tämä virhe jatkuu, yritä käynnistää robotti uudelleen.</li> <li>Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä myynnin jälkeiseen palveluun.</li> </ol>	
LiDAR on likainen.	LiDAR on likainen.	Pyyhi LiDAR-anturi robotin päällä puhtaalla liinalla. Pidä LiDAR kuivana puhdistuksen jälkeen.	
LiDARin lämpötila on korkea. LiDARin lämpötila on ≥ 80 °C.		<ol> <li>Robotti yrittää automaattisesti palata latausasemalle jäähtymään.</li> <li>Varmista, että robotti toimii alle 40 °C ympäristön lämpötilassa.</li> <li>Aseta robotti varjoisaan, viileään ja hyvin ilmastoituun paikkaan. Hälytys lakkaa, kun lämpötila laskee normaalille tasolle.</li> <li>Robotti jatkaa toimintaansa automaattisesti, kun hälytys lakkaa.</li> </ol>	

Ongelma	Aiheuttaja	Ratkaisu	
		5. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.	
LiDARin lämpötila on liian korkea. LiDARin lämpötila on ≥ 90 °C.		<ol> <li>LiDAR on sammutettu korkean lampotilan vuoksi.</li> <li>Varmista, että robotti toimii alle 40 °C ympäristön lämpötilassa.</li> <li>Aseta robotti varjoisaan, viileään ja hyvin ilmastoituun paikkaan. Hälytys lakkaa, kun lämpötila laskee normaalille tasolle.</li> <li>Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.</li> </ol>	
Robotti is kadoksissa. Paikannus on menetetty.		<ol> <li>Tarkista, onko robotin yläosassa oleva LiDAR likainen. Lika vaikuttaa paikannukseen.</li> <li>Siirrä robotti manuaalisesti avoimeen paikkaan kartan sisällä ja yritä aloittaa tehtävä uudelleen.</li> <li>Jos paikannusta ei saada palautettua, etäohjaa robotti takaisin telakalle sovelluksen kautta ja aloita sitten leikkuutehtävä</li> </ol>	
Anturivirhe.	Anturivirhe.	1. Käynnistä robotti uudelleen ja yritä uudelleen. 2. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.	
Robotti on kielletyllä alueella.	Robotti on kielletyllä alueella.	<ol> <li>Siirrä robotti manuaalisesti pois kielletyltä alueelta ja yritä sitten uudelleen.</li> <li>Etäohjaa robotti sovelluksen kautta pois kielletyltä alueelta, ja yritä sitten uudelleen.</li> </ol>	
Robotti on kartan ulkopuolella.	Robotti on kartan ulkopuolella.	<ol> <li>Siirrä robottia manuaalisesti kartan sisällä ja yritä sitten uudelleen.</li> <li>Etäohjaa robottia takaisin kartan sisällä sovelluksen kautta ja yritä sitten uudelleen.</li> </ol>	
Hätäpysäytys on aktivoitu.	Robotin Stop-painiketta painetaan.	Syötä PIN-koodi robottiin ja vahvista.	
Akku vähissä. Robotti sammuu pian.	Akun taso on ≤ 10 %.	Telakoi robotti lataustelakkaan latausta varten.	
Robotti on kartan ulkopuolella. Varkausriski.	Robotti on kartan ulkopuolella.	<ol> <li>Syötä PIN-koodi vahvistaaksesi.</li> <li>Voit poistaa kartaltapoistumishälytyksen käytöstä sovelluksen asetuksista.</li> </ol>	
Paluu lataustelakalle epäonnistui.	Robotti ei löydä lataustelakkaa, kun se palaa lataustelakalle.	<ol> <li>Tarkista, onko robotin tiellä esteitä. Poista esteet ja yritä uudelleen.</li> <li>Etäohjaa robotti takaisin lataustelakalle sovelluksen kautta.</li> </ol>	
Lataustelakalle Robotti löytää lataustelakan, telakoituminen mutta ei onnistu epäonnistui. telakoitumaan.		<ol> <li>Tarkista, ovatko lataustelakan heijastinkalvot likaisia tai estyneitä.</li> <li>Tarkista, onko lataustelakan edessä esteitä.</li> <li>Tarkista, onko lataustelakkaa siirretty.</li> <li>Tarkista, onko pohjalevy peitetty paksulla mudalla.</li> <li>Tarkista, onko asema rinteessä.</li> <li>Tarkista, onko asemalla virtaa.</li> <li>Auta robottia telakoitumaan asemalle käyttämällä kaukosäädintä tai manuaalisesti.</li> </ol>	

## DREAME \_\_\_\_\_

Ongelma Aiheuttaja		Ratkaisu		
Paikantaminen epäonnistui. Paikannus epäonnistuu, kun robotti yrittää aloittaa leikkuutehtävän.		<ol> <li>Tarkista, että lidar voi olla estynyt. Siirrä robotti manuaalisesti tasaiseen ja avoimeen paikkaan kartan sisällä ja yritä aloittaa tehtävä uudelleen.</li> <li>Jos kohtaat edelleen tämän virheen, yritä uudelleen, kun robotti on telakoituna asemalle.</li> </ol>		
Riittämätön kääntymistila aseman edessä.		<ol> <li>Jos asema on asetettu kartan reunaan tai sen sisälle, varmista että aseman pohjalevyn etuosan ja kartan rajan välillä on vähintään 1 m vapaata tilaa; muuten robotti ei ehkä pysty kääntymään.</li> <li>Siirrä asemaa tai muuta karttaa Kartan muokkaus -toiminnolla.</li> </ol>		
Reitti estetty.	Reitti estetty.	<ol> <li>Tarkista, onko reitillä määritetty kielletty alue.</li> <li>Tarkista, onko esteitä, jotka estävät robottia.</li> <li>Jos robotti ei vieläkään pääse läpi, poista reitti kartan muokkauksessa ja aseta uusi.</li> </ol>		
Etukamera on likainen.	Etukamera on likainen.	Pyyhi etukamera puhtaalla liinalla.		
Etukamerassa on ongelma. Etukamerassa on ongelma.		1. Pyyhi etukamera puhtaalla liinalla. 2. Yritä käynnistää robotti uudelleen. 3. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.		
Etukamera estetty.	Etukamera estetty.	Pyyhi etukamera puhtaalla liinalla.		
Rajojen tunnistusvirhe automaattisen kartoituksen aikana. Rajojen tunnistusvirhe automaattisen kartoituksen aikana.		<ol> <li>Varmista, että valaistusolosuhteet ovat sopivat, ei liian kirkasta tai liian hämärää.</li> <li>Varmista, että sää on selkeä, vältä sumua tai sadetta.</li> <li>Varmista, että robotin etukamera on puhdas ja esteetön.</li> <li>Varmista, että maanpinta on tasainen, sillä epätasaisuudet voivat vaikuttaa tunnistamiseen.</li> <li>Jos rajojen tunnistus epäonnistuu edelleen, vaihda kartoitukseen etäohjaustila.</li> </ol>		

## 13 Tekniset tiedot

	Tuotteen nimi	Dreame-robottiruohonleikkuri A2	
	Merkki	Dreame	
Perustiedot	Malli	MXXA8210	
	Mitat	666 × 444 × 273 mm	
	Paino (mukana akku)	16,4 kg	
	Suositeltu käyttökapasiteetti	3.000 m <sup>2</sup>	
	Leikkuuteho	Vakio: 1.000 m²/päivä Tehokas: 2.000 m²/päivä	
Leikkuu	Leikkuukorkeus	30-70 mm	
	Leikkuuleveys	22 cm	
	Latausaika 🛛	65 min	
	Äänitehotaso LWA	54 dB(A)	
Molupääctöt	Äänen tehon epävarmuudet KWA	3 dB(A)	
Metupaastot	Äänenpaineen taso LpA	46 dB(A)	
	Äänenpaineen epävarmuudet KpA	3 dB(A)	
Työolosuhteet	Käyttölämpötila	0~50° C Suositeltu: 10~35° C	
	Pitkäaikainen säilytyslämpötila	-10~35° C Suositeltu: 0~25° C	
	IP-luokitus	Robotti: IPX6 Lataustelakka: IPX4 Virtalähde: IP67	
	Leikkuualueen enimmäiskaltevuus	50% (27° )	
	Bluetooth-taajuusalue	2 400,0 - 2 483,5 MHz	
Yhteydet	Maksimi RF-teho	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm	
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2 400-2 483,5M)	
	Linkkipalvelu <sup>[3]</sup>	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

## DREAME \_\_\_\_\_

	Ajonopeus etäohjattuna	0,45 m/s-0,8 m/s	
Käyttömoottori	Ajonopeus leikkuun aikana	Vakio: 0,35 m/s Tehokas: 0,6 m/s	
	Moottorityyppi	Nabamoottori	
Leikkuumoottori Nopeus		2 200 kierr./min	
	Akkumalli	MBPA14	
	Akkutyyppi	Litium-ioniakku	
AKKU (leikkun)	Nimelliskapasiteetti	5000 mAh	
	Nimellisjännite	18 V DC	
	Laturin malli	MPAA10	
Virtalähda	Tulojännite	100~240 V AC	
Virtatanue	Lähtöjännite	20 V DC	
	Lähtövirta	3 A	
	Lataustelakan malli	MCA10	
	Tulojännite	20 V DC	
Lataustelakka	Lähtöjännite	20 V DC	
	Tulovirta	3 A	
	Lähtövirta	3 A	
Lisävarustoot	Varaterät ja pidikkeet	81	
	Terämalli	MBKA10/MQBA10	

Vakio	Kaista	Uplink (MHz)	Downlink (MHz)	Maksimi RF- lähtöteho	GNSS	Taajuusalueet
	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2		
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2		
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
LTE	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2		
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz
	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		
	1 192	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2		
VVCDMA	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		

[2] Latausaikaa sovelletaan, kun robotti palaa automaattisesti latausasemalle, kun akun varaustaso on alhainen.

[3] Tuetut maat/alueet: Albania, Andorra, Itävalta, Belgia, Bosnia ja Hertsegovina, Bulgaria, Kroatia, Kypros, Tšekin tasavalta, Tanska, Viro, Suomi, Ranska, Saksa, Kreikka, Guernesey, Unkari, Islanti, Irlanti, Italia, Kosovo, Latvia, Liechtenstein, Liettua, Luxemburg, Makedonia, Malta, Moldova, Monaco, Montenegro, Alankomaat, Norja, Puola, Portugali, Romania, Serbia, Slovakia, Slovenia, Espanja, Ruotsi, Sveitsi, Iso-Britannia, Ukraina. Huomautus: Tekniset tiedot voivat muuttua, koska parannamme tuotteitamme jatkuvasti. Uusimmat tiedot löydät verkkosivuiltamme osoitteesta <u>https://global.dreametech.com.</u>

