

Manual original

Índice

1 Instrucciones de seguridad	P164
2 Presentación del producto	P168
3 Instalación	P170
4 Preparación para el primer uso	P173
5 Mapee su jardín	P178
6 Funcionamiento	P184
7 App Dreamehome	P187
8 Mantenimiento	P190
9 Batería	P194
10 Almacenamiento invernal	P194
11 Transporte	P194
12 Solución de problemas	P195
13 Especificaciones	P200

1 Instrucciones de seguridad

1.1 Instrucciones generales de seguridad

- Evite usar la máquina y sus periféricos en condiciones meteorológicas adversas, especialmente si hay riesgo de tormenta eléctrica.
- Lea atentamente y comprenda el manual de usuario antes de utilizar el producto.
- Utilice exclusivamente el equipo recomendado por Dreame con el producto. Cualquier otro uso es incorrecto.
- No permita que los niños estén cerca ni jueguen con la máquina mientras esté en funcionamiento.
- No utilice el producto en zonas donde las personas no sean conscientes de su presencia.
- Al operar el producto manualmente con la app Dreamehome, no corra. Camine siempre; tenga cuidado con dónde pisa en pendientes y mantenga el equilibrio en todo momento.
- Evite utilizar el producto cuando haya personas, especialmente niños o animales, en el área de trabajo.
- Si utiliza el producto en zonas públicas, disponga señales de advertencia alrededor del área de trabajo con el siguiente texto: «¡Advertencia! ¡Cortacésped automático! ¡Manténgase alejado de la máquina! ¡Supervise a los niños!»
- Use un calzado resistente y pantalones largos al utilizar el producto.
- Para evitar daños al producto y accidentes que impliquen a vehículos o personas, no establezca áreas de trabajo ni rutas de transporte que crucen vías públicas.
- No toque piezas móviles peligrosas, como el disco de cuchillas, antes de que se haya detenido por completo.
- Solicite asistencia médica en caso de lesión o accidentes.
- **Apague** el producto antes de resolver obstrucciones, realizar tareas de mantenimiento o examinarlo. Si el producto vibra de forma anómala, revíselo para detectar daños antes de volver a encenderlo. No utilice el producto si detecta alguna pieza defectuosa.
- No instale el cable principal en zonas donde el producto vaya a cortar. Siga las instrucciones facilitadas para la instalación del cable.
- Utilice exclusivamente la estación de carga incluida en el paquete para cargar el producto. El uso incorrecto puede ocasionar descargas eléctricas, sobrecalentamiento o fugas del líquido corrosivo de la batería. Ante una fuga de electrolito, enjuague con agua o agente neutralizante y solicite atención médica si el líquido corrosivo entra en contacto con los ojos.
- Para conectar el cable principal a la toma de corriente, utilice un dispositivo de corriente residual (RCD) con una corriente de disparo máxima de 30 mA.
- Utilice exclusivamente baterías originales recomendadas por Dreame. No es posible garantizar la seguridad del producto con baterías no originales. No utilice baterías no recargables.
- Mantenga los cables de alimentación y/o alargadores alejados de la zona de trabajo para evitar daños que podrían conllevar el contacto con piezas bajo tensión.
- Las ilustraciones incluidas en este documento son meramente de referencia. Consulte los productos reales.
- Nunca permita que niños, personas con capacidades físicas, sensoriales o mentales reducidas, o con falta de experiencia y conocimientos, o que no estén familiarizadas con estas instrucciones, utilicen la máquina. Las normativas locales pueden limitar la edad del operador.
- No conecte ni toque un cable dañado hasta haberlo desenchufado de la toma de corriente. Si el cable resulta dañado durante el funcionamiento, desconecte el enchufe de la toma de corriente. Un cable desgastado o dañado aumenta el riesgo de descarga eléctrica y debe ser sustituido por el personal de servicio.
- No empuje el producto con fuerza ni rapidez, ya que podría dañarlo.
- Para satisfacer el requisito de exposición a radiofrecuencias, es preciso mantener una distancia de 35 cm entre el dispositivo y la persona.
- **ADVERTENCIA:** Para recargar la batería, utilice exclusivamente la fuente de alimentación extraíble incluida con este aparato.

1.2 Instrucciones de seguridad para la instalación

- Evite instalar la estación de carga en zonas donde alguien pueda tropezar con ella.
- No instale la estación de carga en zonas con riesgo de agua estancada.
- No instale la estación de carga, ni sus accesorios, a menos de 60 cm de cualquier material combustible.

El funcionamiento incorrecto o el sobrecalentamiento de la estación de carga y la fuente de alimentación pueden representar un peligro de incendio.

1.3 Instrucciones de seguridad para el funcionamiento

- Mantenga manos y pies alejados de las cuchillas giratorias. No coloque las manos ni los pies cerca ni debajo del producto mientras esté encendido.
- No levante ni mueva el producto mientras esté encendido.
- Utilice el modo de estacionamiento o **apague** el producto cuando haya personas, especialmente niños o animales, en la zona de trabajo.
- Verifique que no haya objetos como piedras, ramas, herramientas o juguetes en el césped. De lo contrario, las cuchillas podrían dañarse al entrar en contacto con el objeto.
- No coloque objetos sobre el producto ni sobre la estación de carga.
- No utilice el producto si el botón de parada no funciona.
- Evite colisiones entre el producto y personas o animales. Si una persona o un animal se encuentra en el camino del producto, deténgalo inmediatamente.
- **Apague** siempre el producto cuando no esté en funcionamiento.
- No utilice el producto simultáneamente con un aspersor emergente. Utilice la función de programación para garantizar que el producto y el aspersor emergente no funcionen simultáneamente.
- Evite disponer un canal de conexión donde estén instalados los aspersores emergentes.
- No utilice el producto si hay agua estancada en el área de trabajo, como durante lluvias intensas o en presencia de charcos.

1.4 Instrucciones de seguridad para el mantenimiento

- **Apague** el producto antes de iniciar tareas de mantenimiento.
- Después de limpiarlo, asegúrese de colocar el producto en el suelo en su orientación normal, no boca abajo.
- No dé la vuelta al producto para limpiar el chasis. Si le da la vuelta para limpiarlo, asegúrese de volver a colocarlo en su orientación correcta cuando termine. Esta es una precaución necesaria para evitar que entre agua en el motor y afecte al funcionamiento normal.
- Desconecte el enchufe de la estación de carga o active el dispositivo de desactivación antes de limpiarla o realizar tareas de mantenimiento.
- No utilice limpiadores de alta presión ni disolventes para limpiar el producto.

1.5 Seguridad de la batería

Las baterías de iones de litio pueden explotar u ocasionar incendios si se desmontan, cortocircuitan, exponen al agua, al fuego o a altas temperaturas. Manipúlelas con cuidado, no desmonte ni abra la batería y evite cualquier tipo de mal uso eléctrico o mecánico. Guárdelas alejadas de la luz solar directa.

1. Utilice exclusivamente el cargador y la fuente de alimentación de la batería suministrados por el fabricante. El uso de un cargador y una fuente de alimentación inadecuados puede derivar en descargas eléctricas o sobrecalentamiento.

2. ¡NO INTENTE REPARAR NI MODIFICAR NUNCA LAS BATERÍAS! Intentar repararla puede conllevar lesiones físicas graves debido a explosiones o descargas eléctricas. Si se produce una fuga, recuerde que los electrolitos liberados son corrosivos y tóxicos.






3. Este aparato contiene baterías que solo deben sustituir el personal cualificado.

1.6 Riesgos residuales

Para evitar lesiones, utilice guantes protectores al cambiar las cuchillas.

1.7 Símbolos y adhesivos

	<p>ADVERTENCIA - Lea las instrucciones de uso antes de operar la máquina.</p>
	<p>ADVERTENCIA - Manténgase a una distancia segura de la máquina durante su funcionamiento.</p>
	<p>ADVERTENCIA - Accione el dispositivo de desactivación antes de usar o levantar la máquina.</p>
	<p>ADVERTENCIA - No se suba a la máquina. No toque la cuchilla giratoria.</p>
	<p>ADVERTENCIA - No está permitido desechar este producto con la basura doméstica normal. Asegúrese de reciclar siguiendo los requisitos legales locales.</p>

	Este producto satisface las normativas aplicables de la CE.
	Clase III
	Lea las instrucciones antes de cargar.
	Corriente continua
	Clase II

USO PREVISTO

Este producto de jardinería está diseñado para cortar el césped de su hogar. Está diseñado para cortar el césped con frecuencia, manteniéndolo más sano y con mejor aspecto que nunca. Dependiendo del tamaño de su superficie con césped, su cortacésped puede programarse para funcionar a cualquier hora o frecuencia. No es apto para retirar, barrer ni limpiar nieve.



Por la presente, TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. declara que el equipo de radio modelo Dreame MXXA9300 cumple la Directiva 2014/53/UE. El texto completo de la declaración de conformidad de la UE está disponible en la siguiente dirección de Internet: <https://global.dreame.tech.com/pages/declaration-of-conformity>.

El producto satisface la normativa PSTI del Reino Unido. El texto completo de la declaración de conformidad está disponible en la siguiente dirección de Internet: <https://global.dreame.tech.com/pages/state-of-compliance-for-uk-psti>.

Si desea consultar el manual electrónico en más detalle, visite <https://global.dreame.tech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Aviso de seguridad de la red

Para garantizar un funcionamiento seguro de este dispositivo en entornos de red, se facilita la siguiente información:

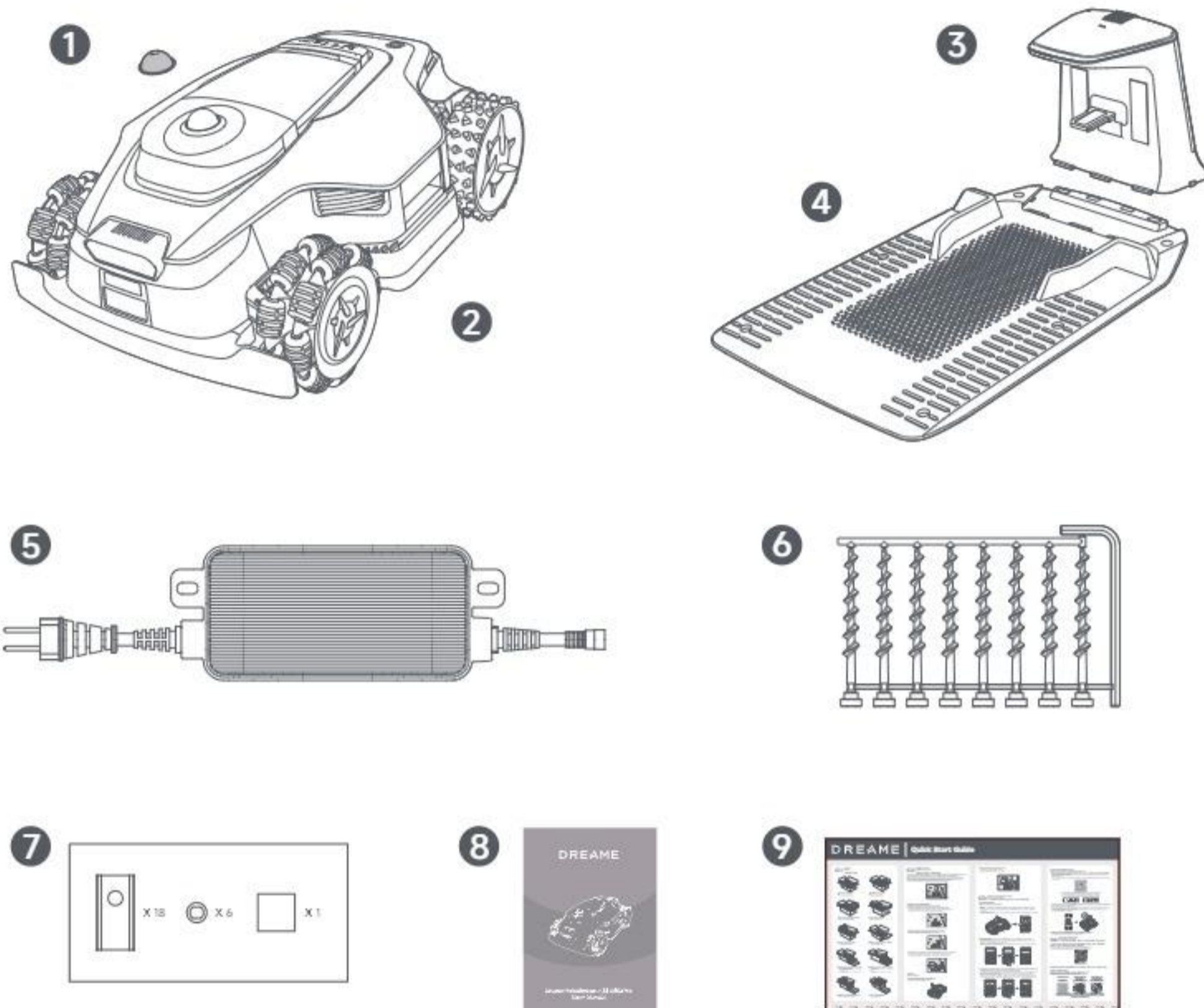
Este dispositivo está equipado con diversas capacidades de comunicación de red, incluyendo un puerto Ethernet (RJ-45), un módulo de comunicación inalámbrica Wi-Fi y una interfaz de depuración USB. Al iniciarse, los siguientes servicios de red se habilitan de forma predeterminada:

- **Servicio de configuración web (HTTP/HTTPS):** Escucha en el puerto 80 (HTTP) y el puerto 443 (HTTPS) para la configuración local y la supervisión del estado. Para evitar fugas de información, se recomienda deshabilitar el servicio HTTP inmediatamente después de la instalación, habilitar solo HTTPS e implementar un certificado TLS de confianza.
- **Difusión de dispositivos (mDNS/SSDP):** Se utiliza para la detección automática mediante la difusión de información del dispositivo en la red de área local (LAN). Si no se requieren, recomendamos desactivar estos servicios para reducir el riesgo de escaneo.
- **Interfaz USB:** Se utiliza para actualizaciones locales de firmware y extracción de registros. Con el modo de depuración habilitado, puede exponer los permisos de acceso a los archivos del sistema. Se recomienda restringir el uso únicamente al personal autorizado y deshabilitar esta interfaz cuando el dispositivo no esté en mantenimiento.

Para obtener información detallada sobre los procedimientos de configuración, consulte la sección *Preparation for First Use (Preparación para el primer uso)*.

2 Presentación del producto

2.1 Contenido de la caja



1 Cubierta protectora del lidar

2 Robot cortacésped

3 Torre de carga (con cable de extensión de 10 m)

4 Placa base

5 Fuente de alimentación

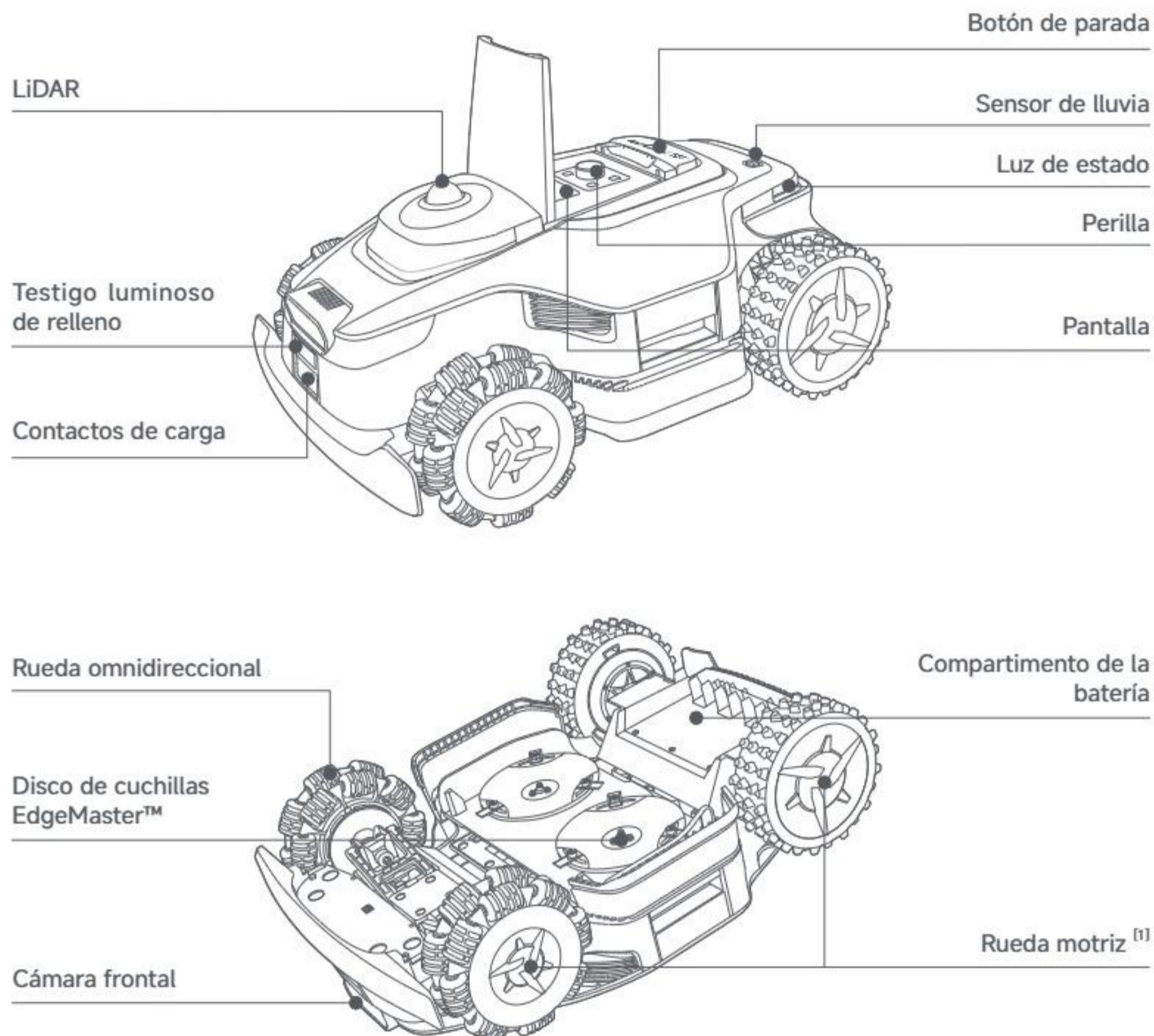
6 Tornillos × 8, llave hexagonal

7 Cuchillas de repuesto × 18, soportes × 6, paño sin pelusa

8 Manual de usuario

9 Guía de inicio rápido

2.2 Descripción general del producto



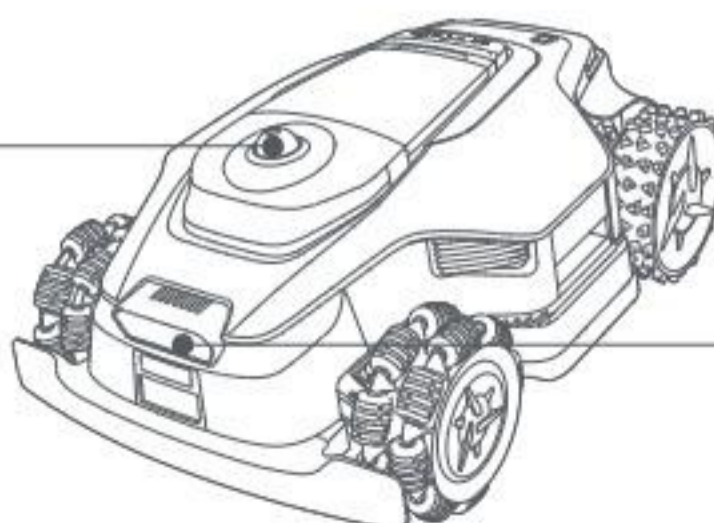
[1] Equipado con motores de rueda.

2.3 OmniSense™ 3.0: sistema de ultra-sensado 3D con cámaras IA.

Lleva el cuidado del césped al siguiente nivel con OmniSense™ 3.0, un revolucionario sistema de ultra-sensado 3D equipado con dos cámaras HDR asistidas por algoritmos que ofrecen una percepción más completa y detallada del entorno 3D del jardín.



OmniSense™ 3.0
Sistema de detección 3D
ultrapreciso



Evasión de obstáculos omni-
direccional en 3D mejorada
por IA



2.4 Servicio de enlace con GPS y conectividad 4G

El robot está equipado con el servicio de enlace, que ofrece conectividad a la red móvil 4G.

Activar el servicio de enlace

Encienda el robot y el servicio de enlace se activará automáticamente. El icono  se iluminará en la pantalla del robot y en la aplicación, indicando que la activación se ha realizado correctamente. Puede consultar el estado de uso del servicio de enlace en **Connections (Conexiones)** en la aplicación.

Con el servicio de enlace activado, puede supervisar de forma remota el estado de su robot e iniciar tareas de corte sin conexión Wi-Fi. Además, cuenta con GPS integrado para el seguimiento de la ubicación en tiempo real, mejorando así las capacidades antirrobo del robot. Esto le permite rastrear su ubicación en cualquier momento y desde cualquier lugar, y recibir notificaciones si sale de la zona designada en el mapa.

El servicio Link entra en vigor a partir del momento de la activación, de acuerdo con la configuración del producto que compró.*Para prolongar el servicio una vez finalizado el periodo, contacte con el equipo de atención al cliente de Dreame a través de aftersales@dreame.tech.

*Consulte el período gratuito restante del servicio Link en la aplicación, o póngase en contacto con el equipo de servicio posventa de Dreame para obtener más detalles.

2.5 Sensores

Nombre	Descripción
LiDAR	Obtiene información medioambiental y facilita el posicionamiento del robot, la evasión de obstáculos y la detección de agua y suciedad. Rango de detección (a 100 klx): 40 m con una reflectividad del 10 %; 70 m con una reflectividad del 80 % Campo de visión: 360° (horizontal) × 59° (vertical)
Cámara frontal	Detecta obstáculos, límites del césped y presencia humana. Ángulo de visión: 89° (horizontal), 58° (vertical) y 97° (diagonal) Resolución: 2 MP
GPS	El robot cuenta con GPS integrado. Puede rastrear la ubicación del robot en tiempo real en Google Maps a través de la aplicación.

3 Instalación

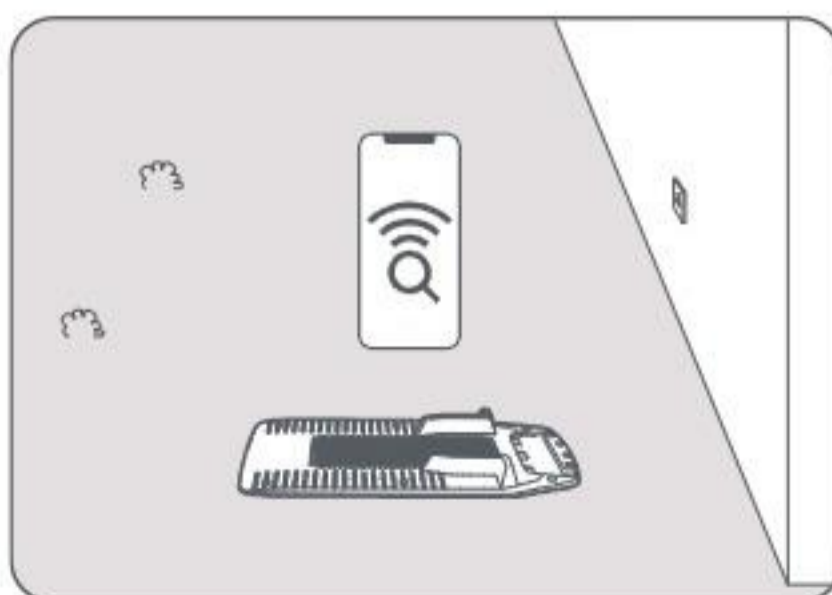
3.1 Seleccione una ubicación adecuada

- Coloque la placa base en una superficie nivelada cerca del borde del césped y de una toma de corriente. Colóquelo en una zona con buena señal Wi-Fi.

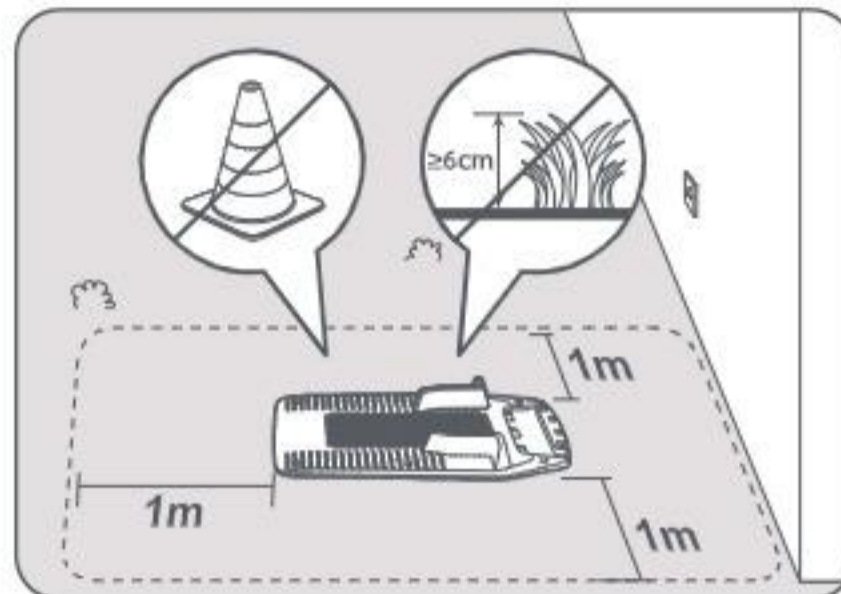
Nota: use su dispositivo móvil para comprobar la intensidad de la señal Wi-Fi en la ubicación. Una señal Wi-Fi potente garantiza una conexión estable entre el robot y la app.

Importante: Asegúrese de que el suelo es lo suficientemente blando para permitir la instalación de tornillos.

Importante: Si la estación de carga está en una pendiente, asegúrese de que no sea demasiado pronunciada para evitar que el robot se deslice hacia atrás y no pueda acoplarse.

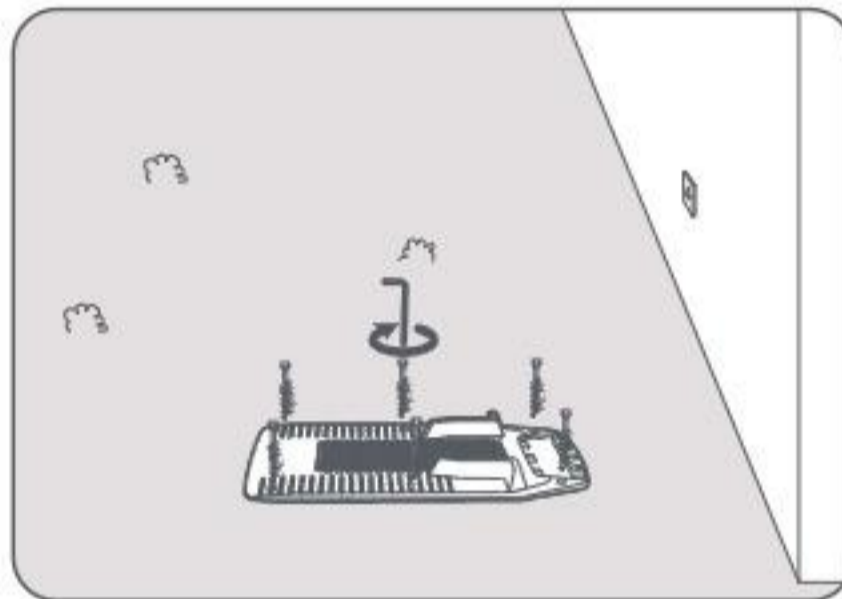


- Mantenga al menos **1 m** de espacio libre sin obstáculos a izquierda, derecha y delante de la placa base. Asegúrese de que el césped alrededor de la ubicación tenga una altura inferior a **6 cm**. Si la altura del césped fuera mayor, córtelo primero con un cortacésped tradicional. La hierba alta puede dificultar el regreso del robot a la estación de carga.

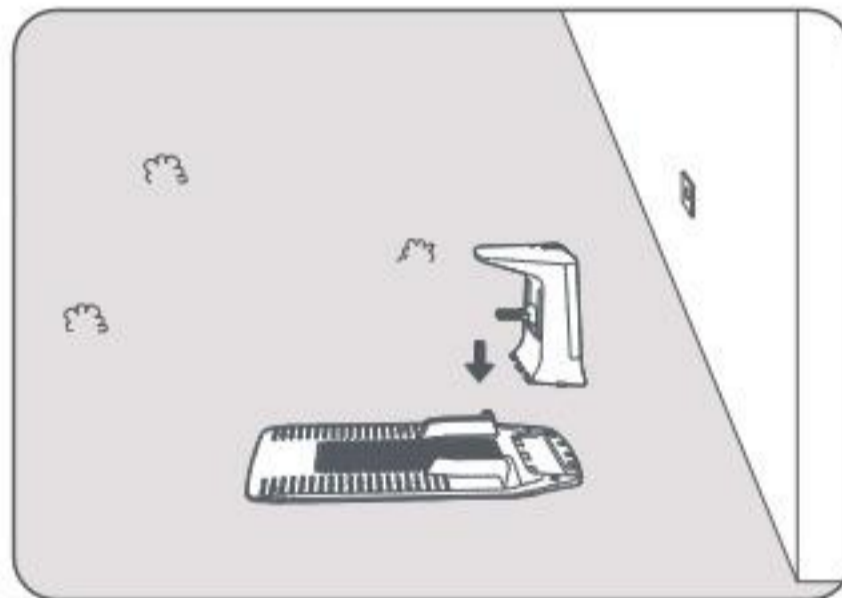


3.2 Instalación de la estación de carga

- 1 Fije la placa base al suelo con los tornillos suministrados utilizando la llave hexagonal.

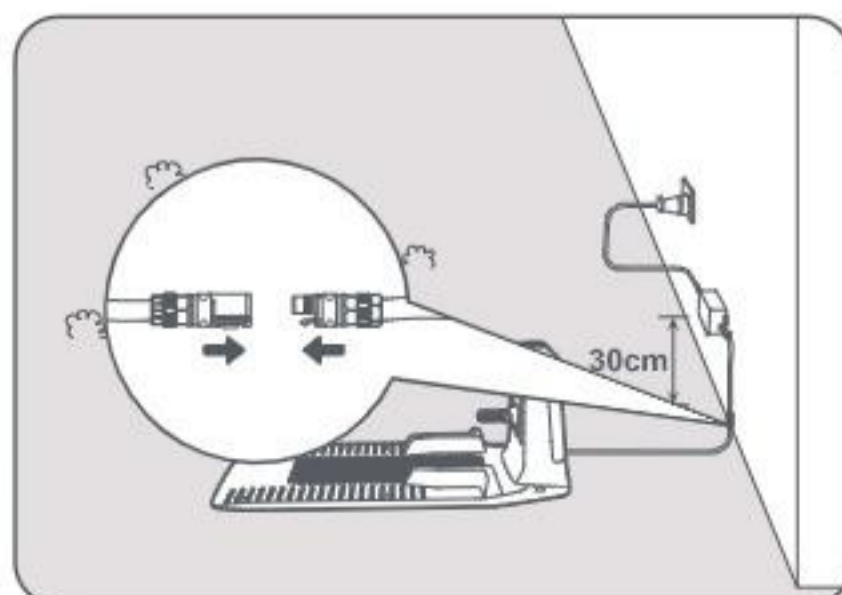


- 2 Introduzca la torre de carga en la placa base hasta escuchar un clic.

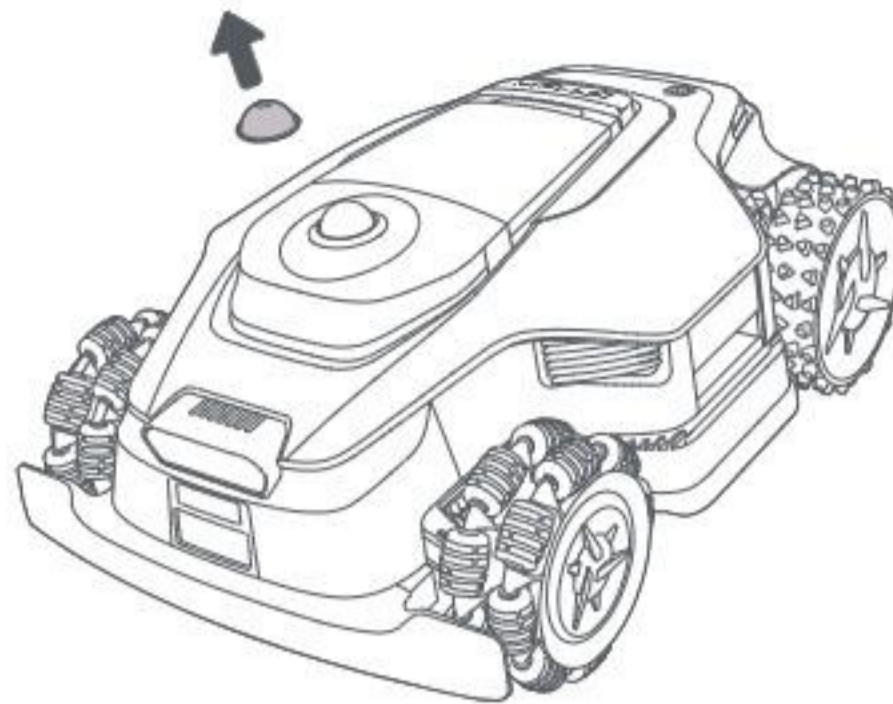


- 3 Conecte la fuente de alimentación al cable de extensión y, a continuación, a una toma de corriente. Mantenga la fuente de alimentación al menos a **30 cm** del suelo.

Nota: el indicador LED de la estación de carga se mantendrá en **azul constante** cuando hay corriente.



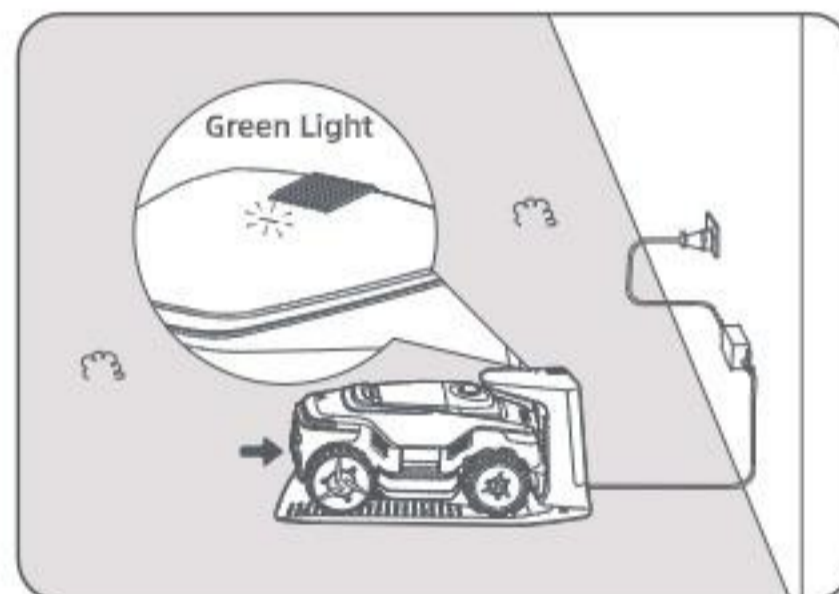
4 Retire la cubierta protectora del LiDAR.



5 Acople el robot a la estación de carga para que se cargue debidamente. Asegúrese de que los contactos de carga del robot y la estación de carga estén conectados correctamente.

Nota: el indicador luminoso **parpadeará en verde** cuando el robot se esté cargando correctamente en la estación de carga.

Nota: si desea añadir un garaje para mayor protección, utilice el garaje Dreame correspondiente, disponible en tiendas locales u online. Usar un garaje que no sea Dreame puede derivar en problemas durante la recarga.



Indicador LED en la estación de carga

Color del indicador LED	Significado
Rojo intermitente/constante	1. Hay un problema con la estación de carga (por ejemplo, con la corriente o la tensión de carga).
	2. El robot se acopla a la estación de carga, pero la carga es anómala (por ejemplo, los contactos de carga presentan un cortocircuito).
Azul constante	La estación de carga tiene energía. El robot no está en la estación de carga.
Verde intermitente	El robot se está cargando en la estación de carga.
Verde constante	El robot se carga completamente en la estación/fuera del horario de carga.

4 Preparación para el primer uso

4.1 Familiarícese con el panel de control



Pantalla

Icon	Estado
	Nivel de batería (muestra el nivel actual de la batería.)
	Carga (el robot se acopla correctamente a la estación de carga).
	Bluetooth (el robot está conectado a la app por Bluetooth).
	Wi-Fi (el robot se conecta a la app a través de una red Wi-Fi).
	Servicio de enlace (el servicio de enlace está activado).
	Programa (hay una tarea programada para hoy que aún no ha comenzado).

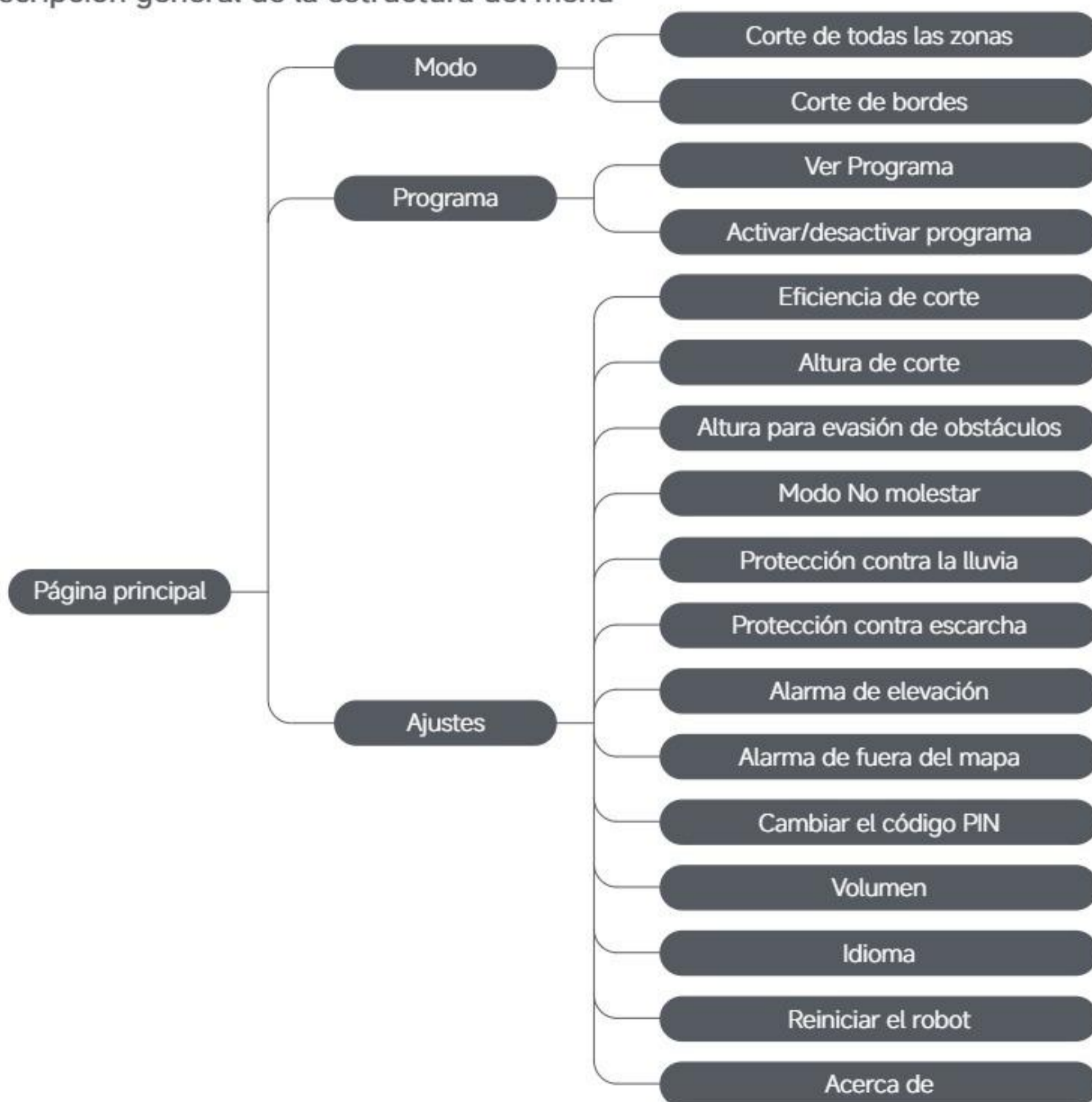
Controles

Botón	Función
Encendido/apagado	Para encender o apagar el robot, mantenga pulsado el botón durante 2 segundos. Asegúrese de que está fuera de la estación de carga.
Iniciar	Para iniciar el corte de todas las zonas o reanudar las tareas pausadas, pulse el botón y cierre la tapa en 5 segundos. La tarea se cancelará si la tapa no se cierra en 5 segundos.
Home	Para devolver el robot a la estación de carga, pulse el botón y cierre la tapa en 5 segundos. La tarea se cancelará si la tapa no se cierra en 5 segundos.
Atrás	Para subir un nivel en el menú, pulse el botón .

Controles

Perilla	Para confirmar la selección en los menús, pulse la perilla.
	Para activar el modo de emparejamiento Bluetooth, mantenga pulsada la perilla durante 3 segundos.
	Para navegar por el menú, gire la perilla en sentido horario/antihorario.
Inicio + Atrás	Para restablecer el robot a la configuración de fábrica, pulse simultáneamente los botones y durante 3 segundos. El código PIN no se borrará.
Volver a la estación + Atrás	Mantenga pulsados simultáneamente los botones y durante 3 segundos para acceder a la página About (Acerca de) en Ajustes. La página Acerca de desaparecerá en 5 segundos.
Perilla + Atrás	Para restablecer el código PIN, presione simultáneamente la perilla y el botón durante 3 segundos.
Parada	Pulse el botón Stop (Parada) para abrir la cubierta superior y detener el robot. Es preciso introducir el código PIN en el panel de control para reanudar la operación.

Descripción general de la estructura del menú



*Puede actualizarse según la versión del software.

Luz de estado del robot

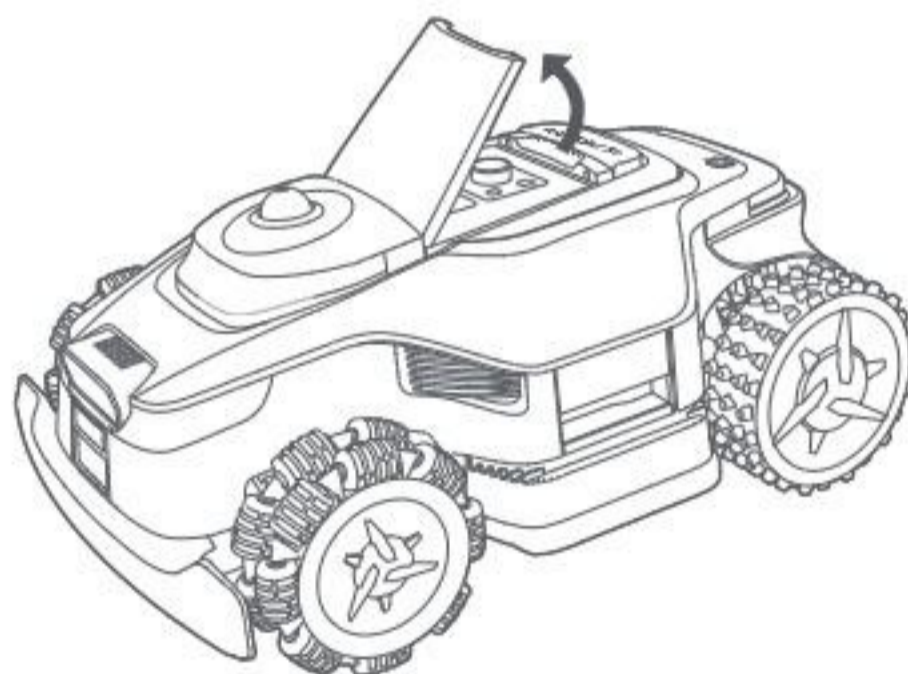
Color	Significado
Rojo fijo	1. El robot está en espera.
	2. El robot está realizando una tarea o está en pausa.
	3. La batería está completamente cargada (el brillo es menor que cuando está completamente cargada).
	4. El robot está acoplado a la estación de carga y cargándose.
Desplazamiento	El robot se ha acoplado a la estación de carga.
Luz roja rítmica	1. El robot está realizando rondas.
	2. El vídeo en tiempo real de la cámara frontal se muestra a través de la app.
	3. El robot avanza hacia la ubicación designada.
Rojo intermitente	El robot ha sufrido un fallo durante la tarea.
Onda central	El robot se está encendido.

Nota: puede personalizar el periodo de activación y los escenarios de la luz del robot en **Settings (Ajustes) > Light (Luz)**.

4.2 Ajustes iniciales

Antes de encender el robot por primera vez, es preciso realizar algunos ajustes básicos para que esté listo para funcionar.

❶ Levante la cubierta superior.



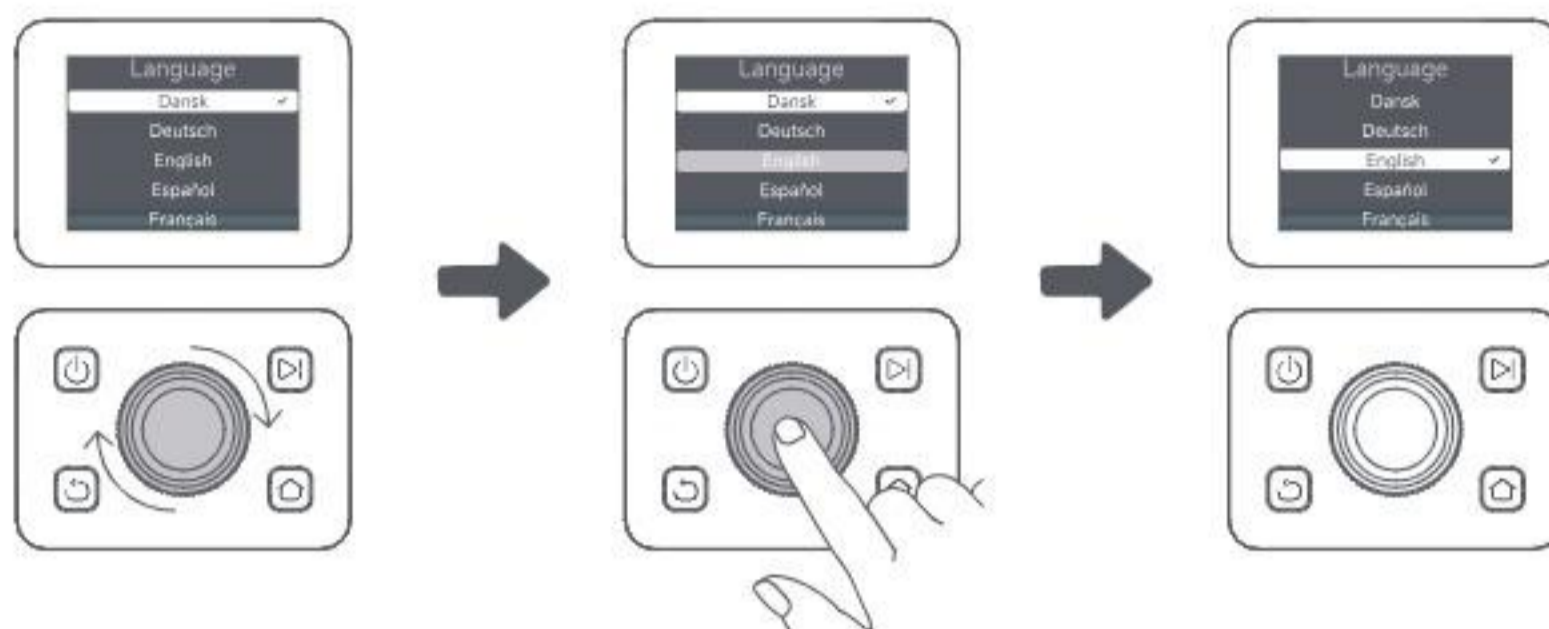
❷ Mantenga pulsado el botón  del panel de control durante 2 segundos para encender el robot.

Nota: el robot se encenderá automáticamente cuando se acople a la estación de carga.



3 Seleccione el idioma que prefiera

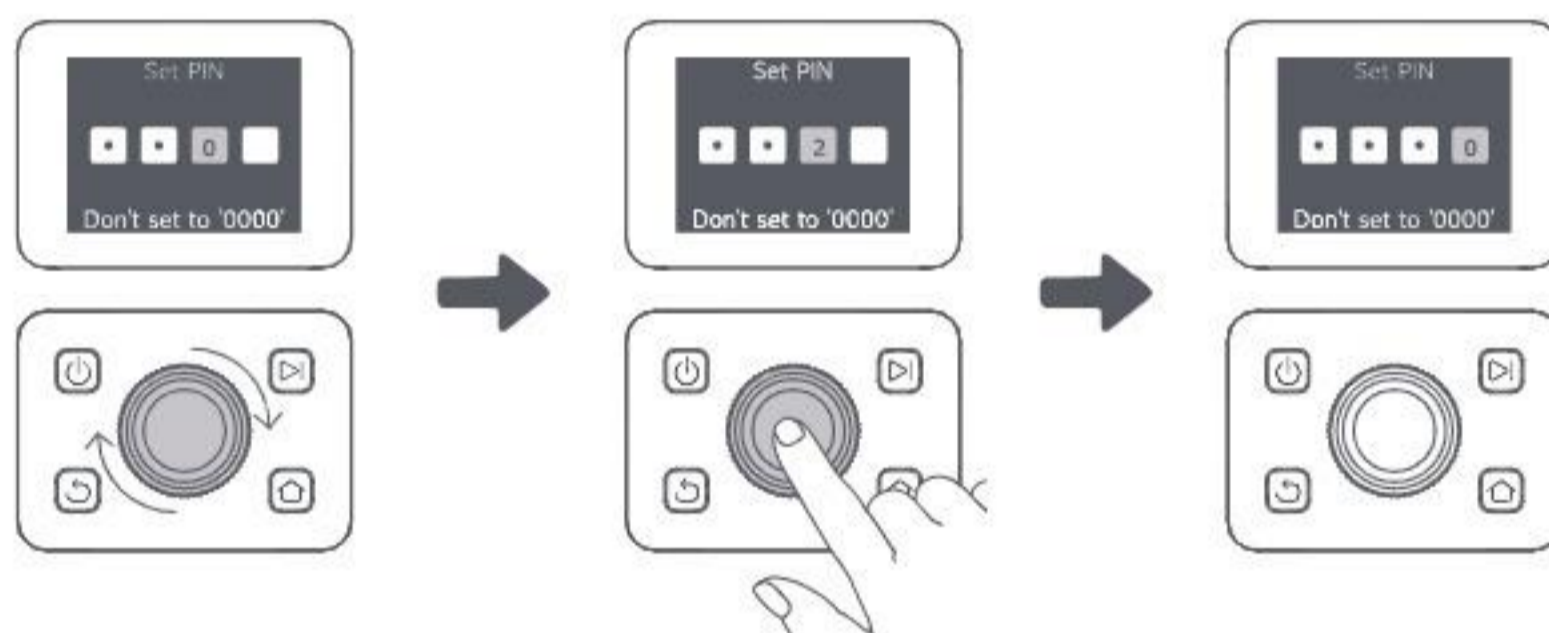
Gire la perilla en sentido horario para bajar y en sentido antihorario para subir hasta el idioma deseado. Pulse la perilla para confirmar.



4 Configurar el código PIN

1. Gire la perilla para seleccionar un número del 0 al 9. Gire en sentido horario para aumentar el número y en sentido antihorario para reducirlo. Pulse la perilla para confirmar y ajustar la siguiente cifra. Para modificar la cifra anterior, gire la perilla en sentido antihorario hasta que el número sea 0 y continúe girándola una vez más.

Importante: no configure el código PIN en «0000».



2. Introduzca nuevamente el código PIN para completar su configuración.

Nota: si las contraseñas no coinciden, configure una nueva contraseña.

5 Conectar el robot a Internet

Escanee el código QR para descargar la aplicación Dreamehome en su dispositivo móvil. Tras la instalación, cree una cuenta e inicie sesión.



También puede descargar la app Dreamehome de la App Store o de Google Play.





El robot es compatible con conectividad 4G y tiene GPS integrado. Sin embargo, para un rendimiento óptimo, recomendamos configurar una conexión Wi-Fi.

Antes de configurar la red:

- Asegúrese de que el robot y su dispositivo móvil estén conectados a la misma red Wi-Fi.
- Asegúrese de que su dispositivo móvil esté a menos de **10 m** del robot.
- Active la función Bluetooth en su dispositivo móvil.

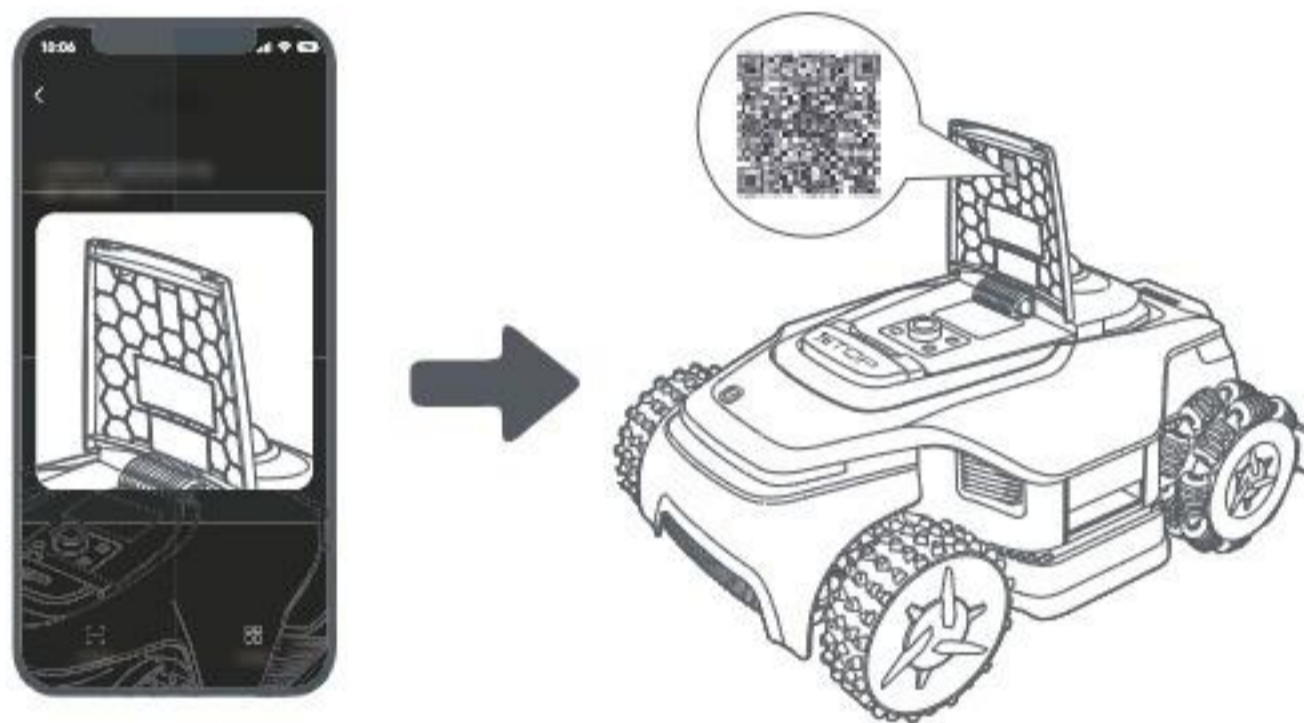
1. Abra la app Dreamehome.

2. Puede conectarse siguiendo uno de estos métodos:

a. Escanear el código QR:  **Device (Dispositivo)** y toque  **Scan QR code to connect (Escanear el código QR para conectarse)**. Escanee el código QR situado dentro de la cubierta superior del robot para conectarse.

b. Añadir manualmente: Vaya a  **Device (Dispositivo)** y toque **+ Add (Añadir)**. A continuación, seleccione el modelo de robot que desea conectar.

c. Detección automática: el robot buscará los dispositivos próximos. Toque su robot en la lista de dispositivos detectados para conectarse.

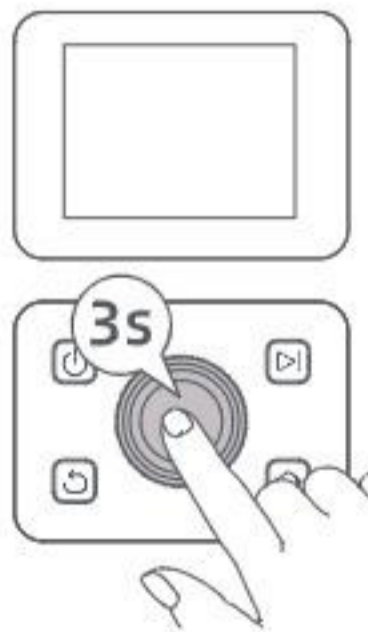


3. Siga las instrucciones de la aplicación para completar la conexión a la red Wi-Fi.

Importante: Utilice una red de banda única de frecuencia 2,4 GHz o una red de banda dual de frecuencia 2,4/5 GHz.

Importante: Asegúrese de que su red Wi-Fi no tenga firewall ni esté cifrada. De lo contrario, la configuración de la red podría fallar.

4. Mantenga pulsada la perilla del panel de control durante 3 segundos. El robot entrará en modo de emparejamiento Bluetooth.



5. Siga las instrucciones de la app para completar el emparejamiento.

¿Cómo desvincular el robot?

El robot se vincula automáticamente a la cuenta de Dreamehome tras completarse el emparejamiento. Cada dispositivo solo se puede vincular a una cuenta. No se puede vincular a otra cuenta al mismo tiempo. Para emparejar el robot con una nueva cuenta, debe desvincularlo primero. Para desvincularlo:

1. Abra la app Dreamehome. Vaya a  **Device (Dispositivo)**.
2. Si tiene varios robots vinculados a su cuenta de Dreamehome, deslice a izquierda o derecha para acceder a la página del robot que desea editar.
3. Toque  en la esquina superior derecha.
4. Seleccione  **Delete (Eliminar)**.

¿Cómo compartir su robot?

1. Toque  en la esquina superior derecha.
2. Seleccione  **Device Sharing (Compartir dispositivos)**.

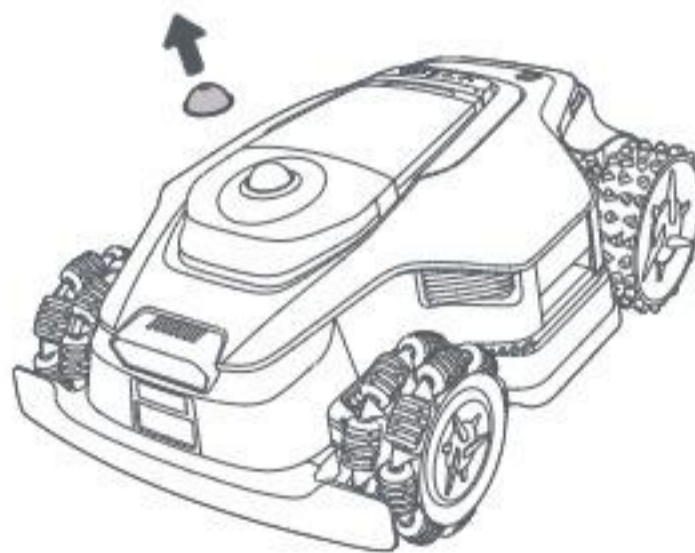
¿Cómo cerrar sesión o eliminar su cuenta Dreamehome?

1. Vaya a  **Me (mi)** >  > **Account (cuenta)**.
2. Seleccione **Cerrar sesión** o **Borrar cuenta**.

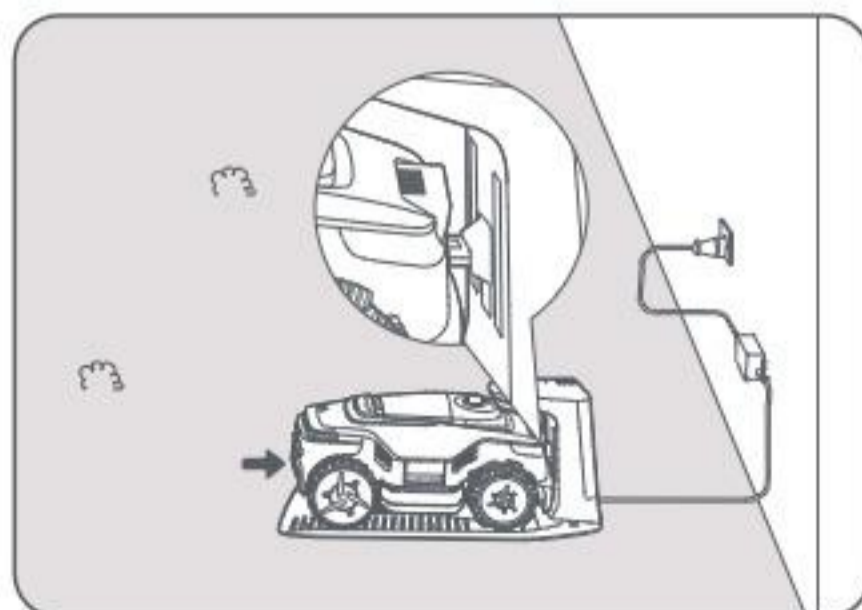
5 Mapee su jardín

Antes de iniciar el mapeo, revise los siguientes aspectos:

- El nivel de batería del robot es superior al 50 %.
- Se ha retirado la cubierta protectora del LiDAR.



- La cubierta superior está cerrada.
- El robot se ha acoplado correctamente a la estación de carga.



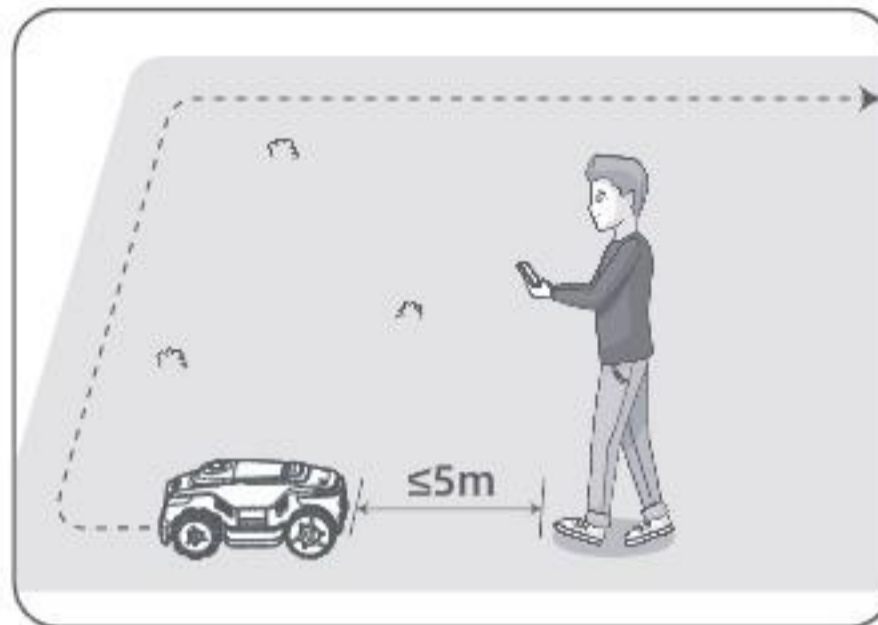
5.1 Creación de límites virtuales

Antes de iniciar el progreso del mapeo, tenga en cuenta lo siguiente:

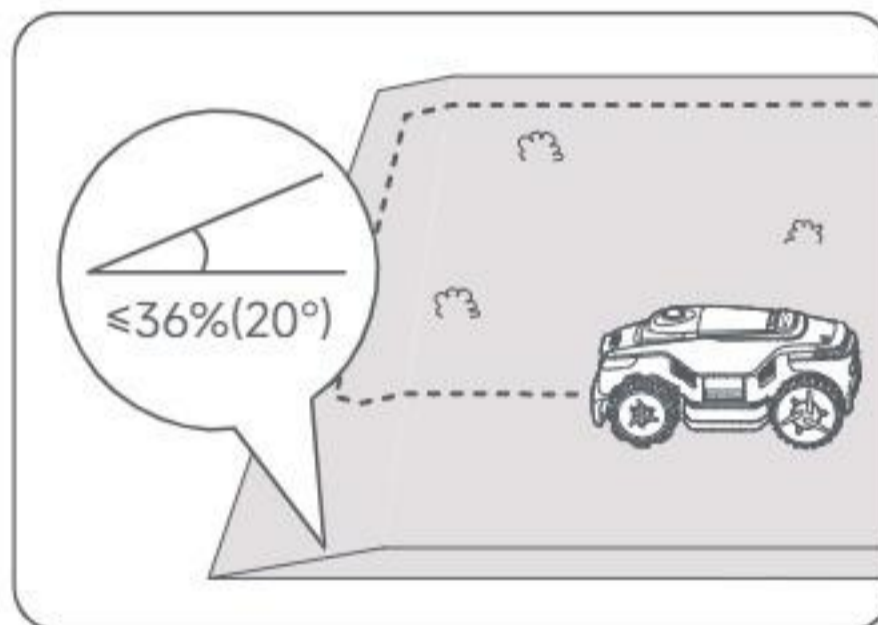
Importante: No mueva el robot manualmente cuando cree el límite, de lo contrario, fallará el mapeo.

Importante: Una vez que comience el mapeo, no acople el robot a la estación de carga a distancia hasta que haya finalizado el progreso del mapeo. De lo contrario, el LiDAR podría bloquearse, pudiendo generar un error de mapeo.

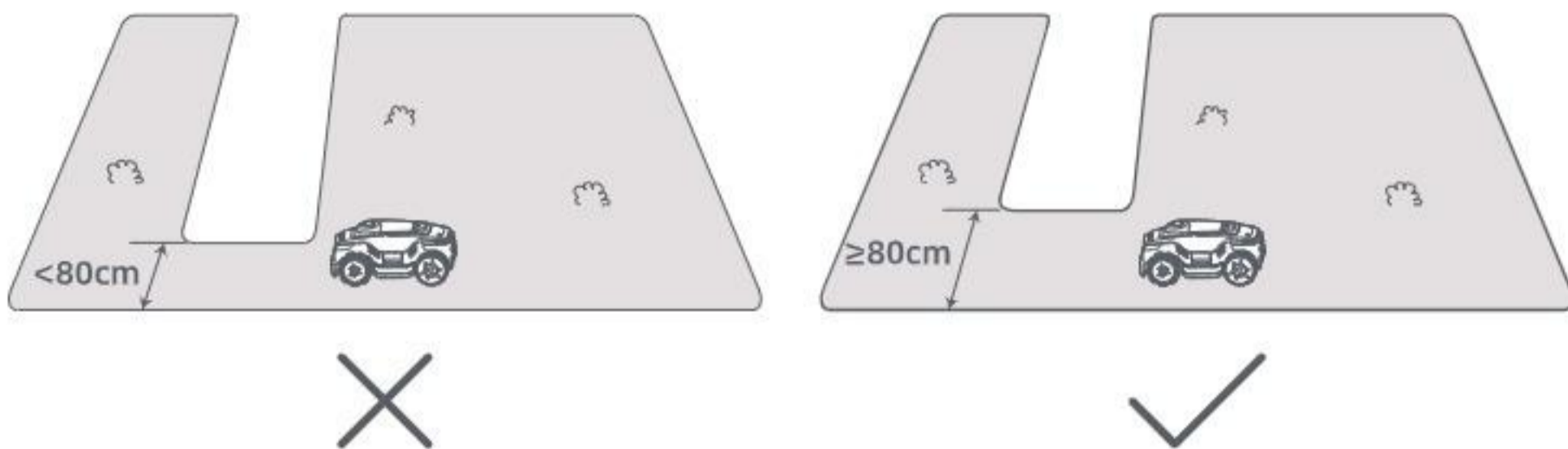
- Camine a menos de **5 m** detrás del robot durante el progreso del mapeo.



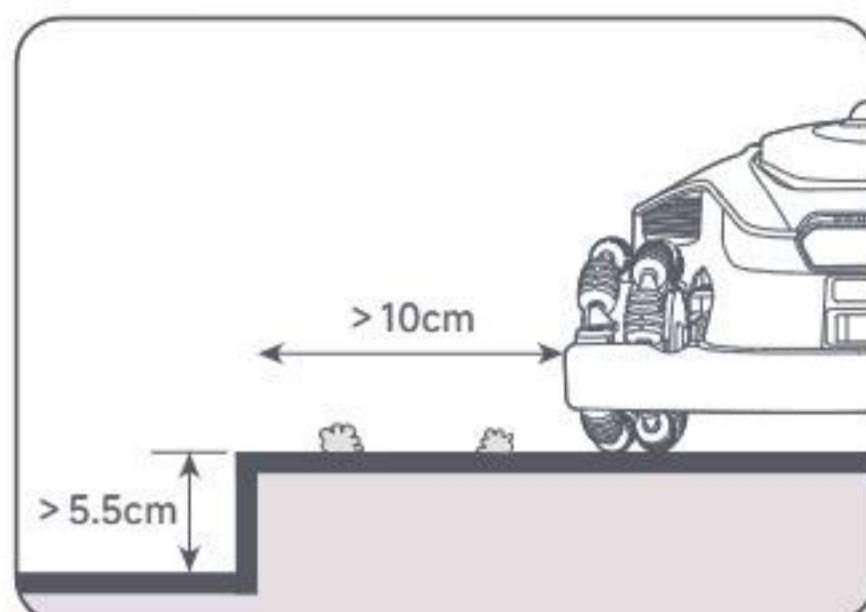
- El robot puede avanzar por pendientes con una inclinación de hasta el **80 % (38°)**. Sin embargo, para obtener mejores resultados de corte, recomendamos mantener las pendientes de las áreas de trabajo por debajo del **36 % (20°)**.



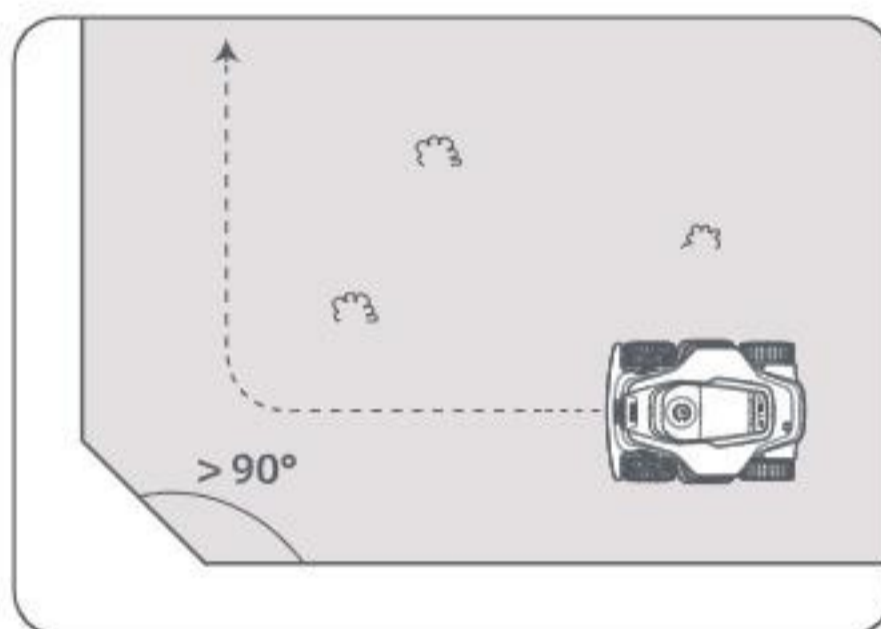
- Para que el robot pase sin problemas, configure las zonas con una anchura inferior a **80 cm**, como caminos (consulte la sección 5.4: **Set Path (Establecer camino)**).



- Si la altura de su césped supera en más de **5,5 cm** el terreno adyacente, mantenga el robot al menos a **10 cm** del borde. Si el césped está nivelado con el terreno adyacente, el robot podrá cruzar el perímetro para obtener resultados de corte óptimos en los bordes.

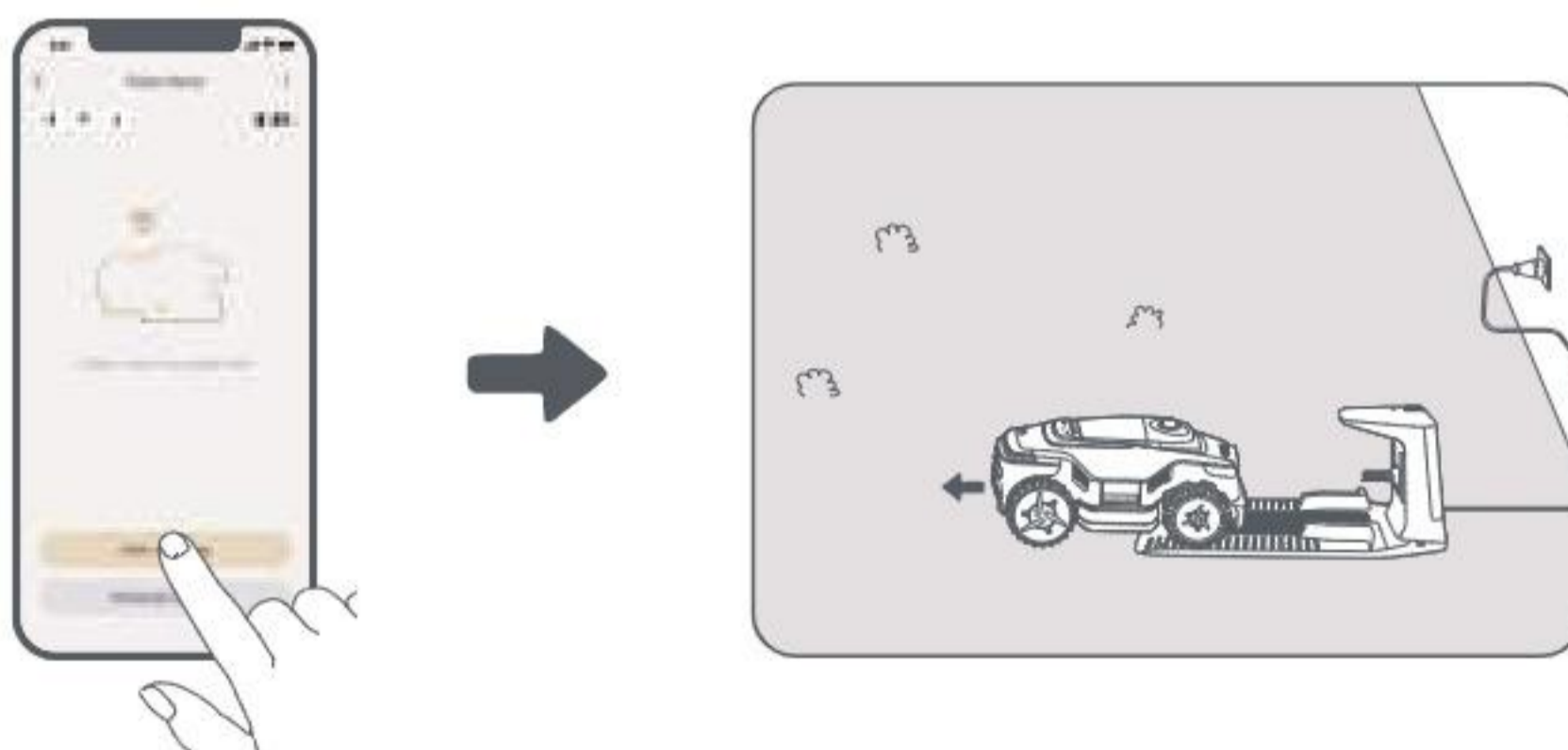


- Asegúrese de que los ángulos de giro sean superiores a **90°**. Los ángulos inferiores a 90° pueden dificultar que el robot realice un corte limpio.

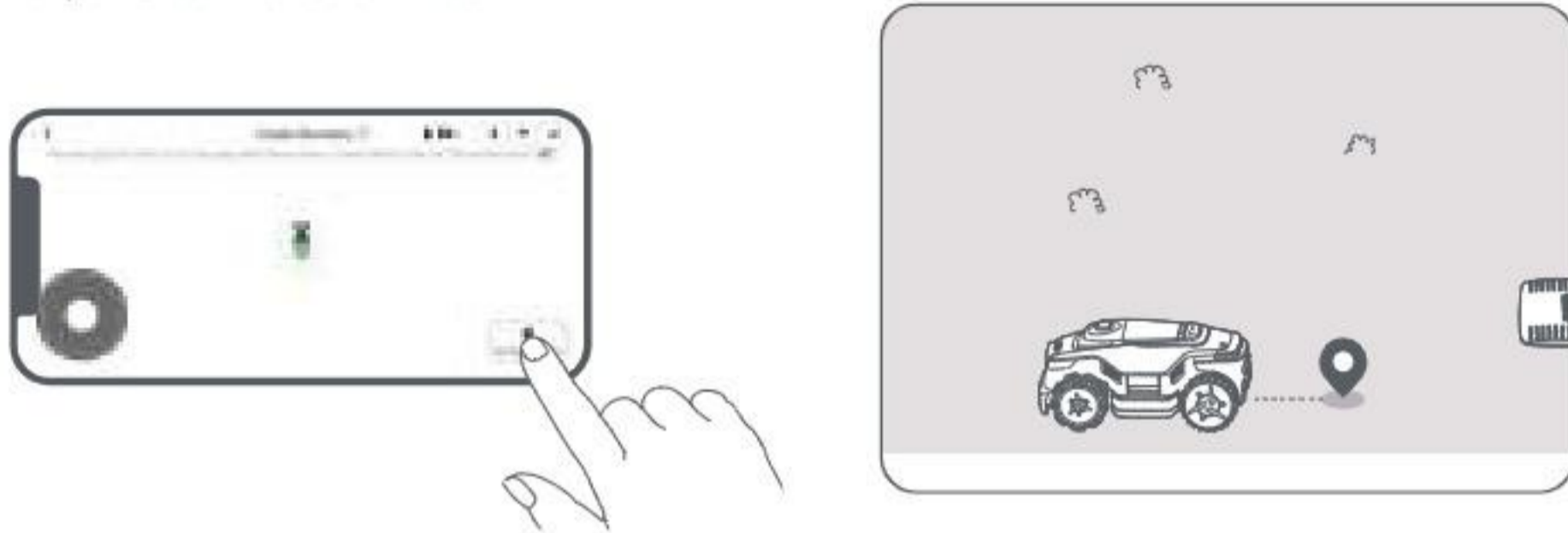


Iniciar mapeo:

1. Pulse **Iniciar Creating (Iniciar creación)** en la app; el robot comprobará su estado y se calibrará. Saldrá automáticamente de la estación de carga para realizar la calibración. Tenga cuidado.



2. Guíe el robot de forma remota hasta el borde del césped y pulse **Establecer un punto de inicio** para marcar el punto de inicio del límite.



3. Controle remotamente el robot para que se desplace por el perímetro de su césped y mapee la zona de trabajo.

Detección automática de límites

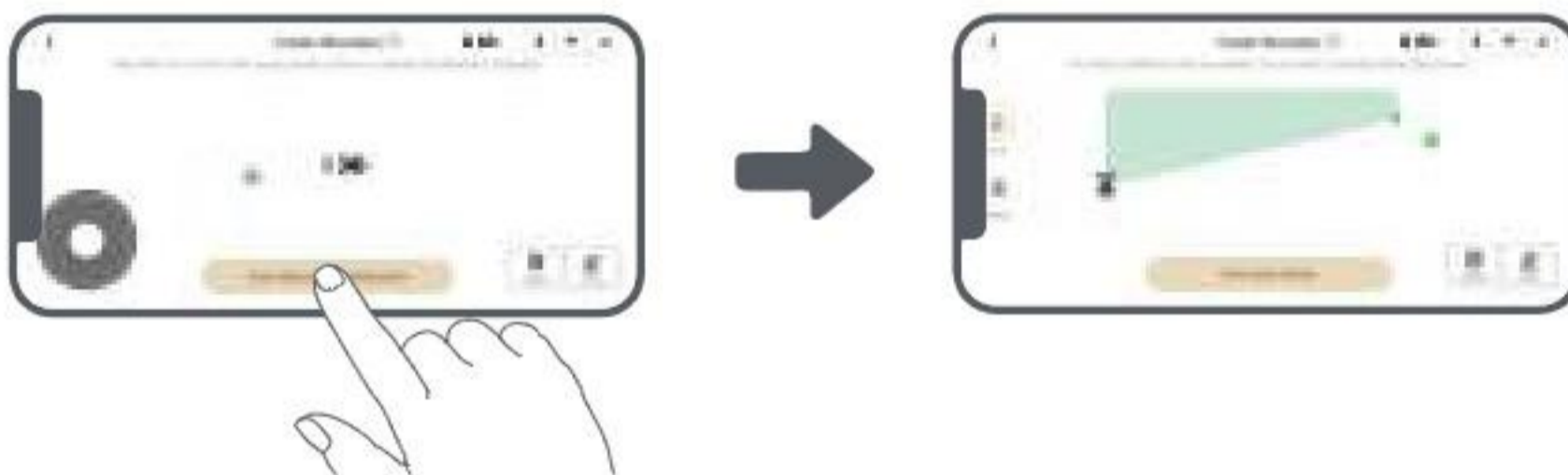
Gracias a un avanzado algoritmo de IA, el robot utiliza su cámara frontal para detectar zonas de césped y sin césped, lo que le permite identificar los límites sin necesidad de orientación manual.

Tras guiar el robot de forma remota hasta el borde del césped y establecer el punto de partida, puede utilizar el modo **Auto Boundary Detection (Detección automática de límites)**. Puede elegir si el robot debe cruzar el perímetro para obtener resultados de corte de bordes más precisos o mantenerse cerca para evitar atascarse.

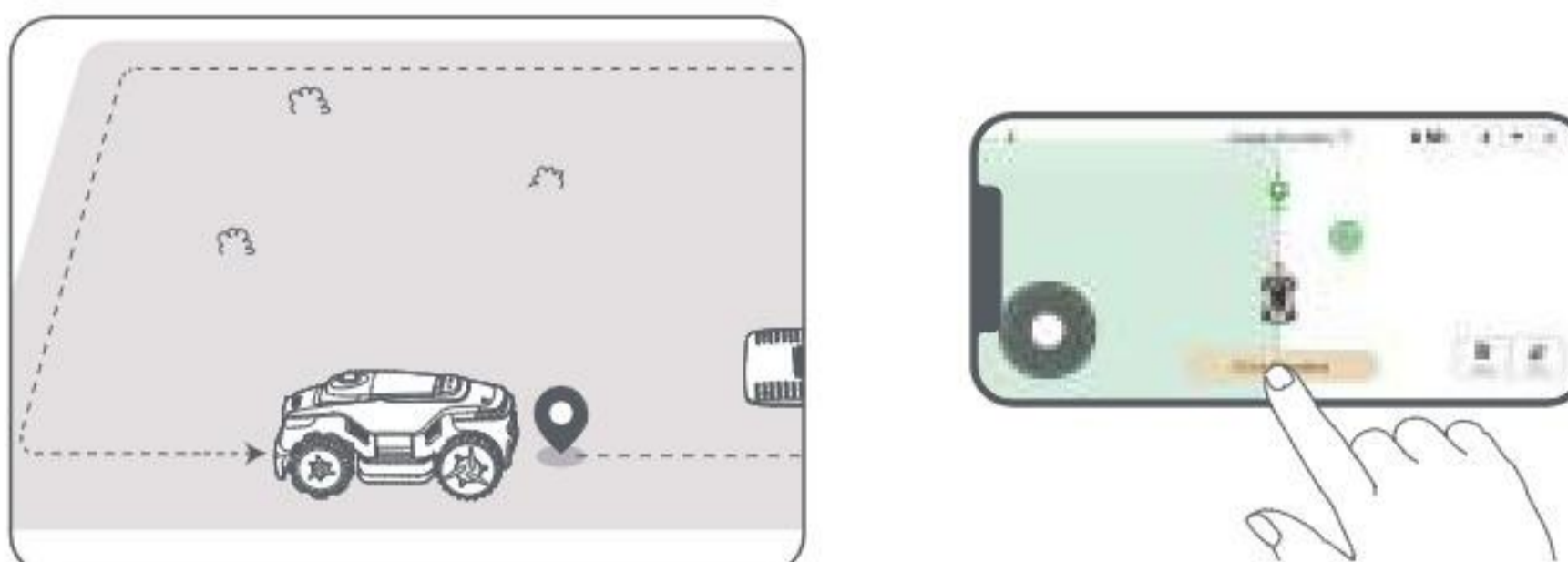
Recomendamos supervisar el robot durante este proceso. Si el robot no logra detectar los límites con precisión, podría salir del modo de Detección automática de límites y cambiar al control remoto en cualquier momento.

Importante: El modo de detección automática de límites debe utilizarse con luz diurna para garantizar una visibilidad adecuada. Evite usar esta función en condiciones de poca luz o lluvia.


Importante: Asegúrese de que la cámara frontal del robot esté limpia y sin obstrucciones.

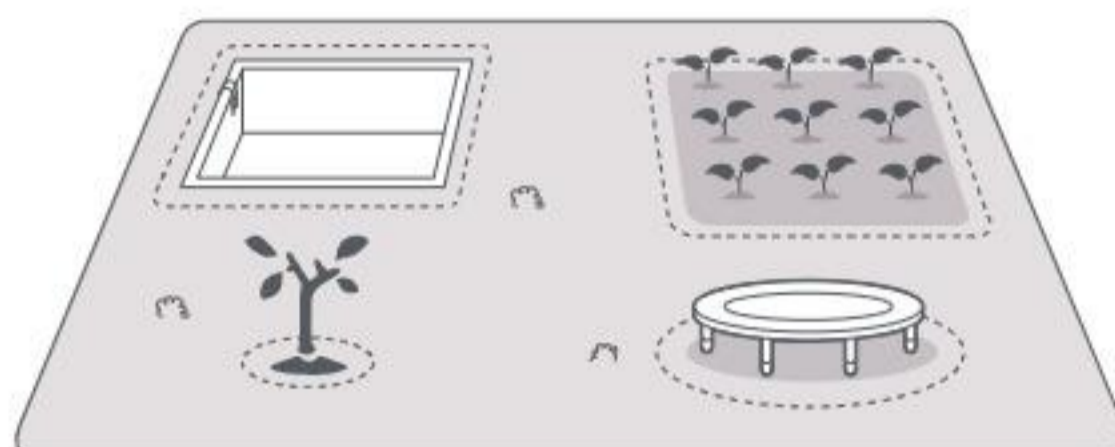


4. Cuando el robot regrese a **1 m** del punto de inicio, podrá tocar **Cerrar límite** para completar este automáticamente.




5.2 Establecer zona prohibida

Aunque el robot puede evitar obstáculos automáticamente, es preciso establecer zonas prohibidas con riesgo de caída, como piscinas y areneros. Configure zonas prohibidas alrededor de los objetos que desee proteger (como un parterre, una cama elástica, un huerto o la raíz de un árbol expuesta). Puede tocar **No-go zone (Zona prohibida)** en la app para seguir creando zonas prohibidas. También puede ir a  > **Map Editing (Edición del mapa)** para crear o eliminar las zonas prohibidas una vez terminado el mapa.




5.3 Crear más zonas y ampliar las zonas existentes

- **Para crear más zonas**


Si su jardín está dividido por caminos o tiene varios jardines aislados, puede pulsar **Set zone (Establecer zona)** en la app para seguir creando zonas de trabajo. También puede añadir, eliminar o modificar zonas en  > **Map Editing (Edición del mapa)** una vez terminado el mapa.



- **Para ampliar zonas existentes**

Para ampliar zonas existentes, pulse **Set zone (Establecer zona)** en la app para crear la zona que desee incluir. Si las dos áreas se superponen, se fusionarán automáticamente. También puede ir a  > **Map Editing (Edición del mapa)** > **Set zone (Establecer zona)** una vez completado el mapeo para ampliar una zona existente.

- **Separar y combinar zonas**

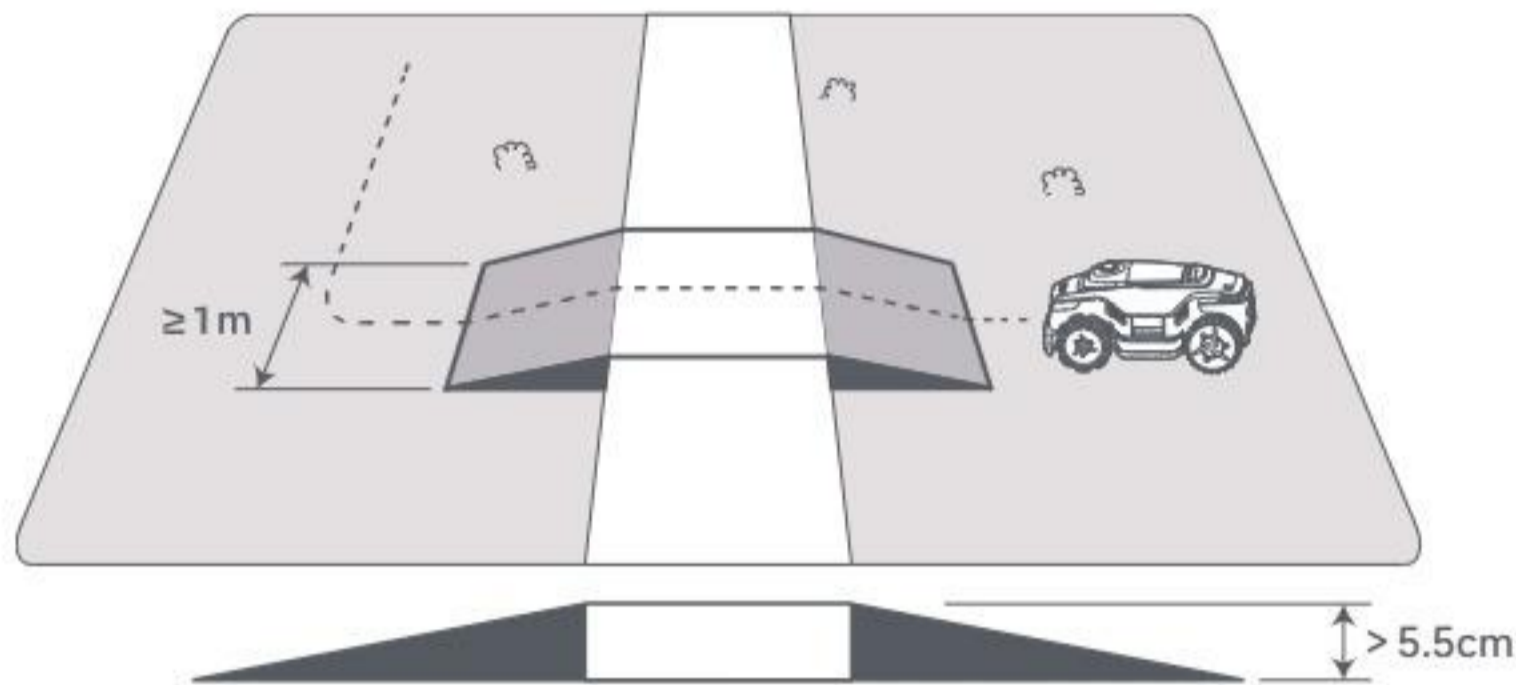
Para dividir una zona en otras más pequeñas o fusionar zonas divididas con la app para crear una más grande, vaya a  > **Map Editing (Edición del mapa)** > **Zone settings (Ajustes de zona)** y toque **Split zone (Dividir zona)** o **Merge (Fusionar)** en la aplicación.

5.4 Establecer camino

En el caso de las zonas aisladas, cree un camino para conectarlas. Las zonas aisladas sin camino son inaccesibles para el robot.

Nota: por defecto, el robot solo avanza por el camino, sin cortar el césped.

Importante: si su césped está dividido por pasillos o senderos de más de 5,5 cm de altura, coloque un objeto con una pendiente igual a la altura del paso (como una rampa).

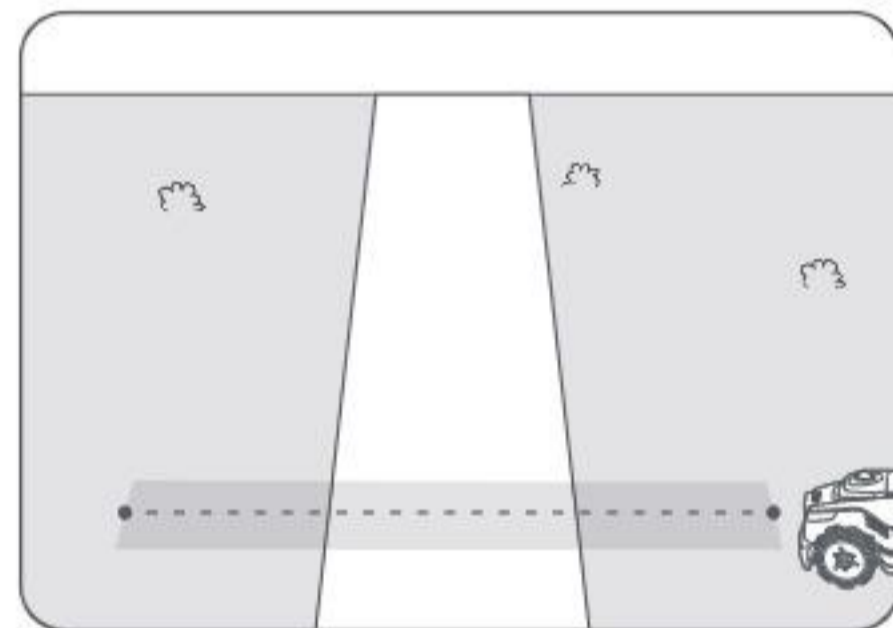
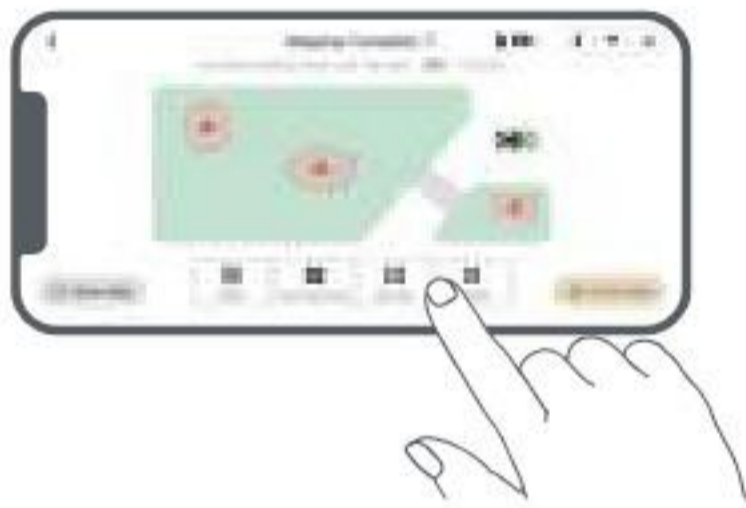


- **Para conectar dos zonas de trabajo aisladas**

En las zonas aisladas, cree caminos para conectarlas; de lo contrario, el robot no podrá acceder a ellas.

Toque **Set path (Establecer camino)** para crear un camino.

Importante: Asegúrese de que el inicio y el final del camino se encuentran en la área de trabajo.

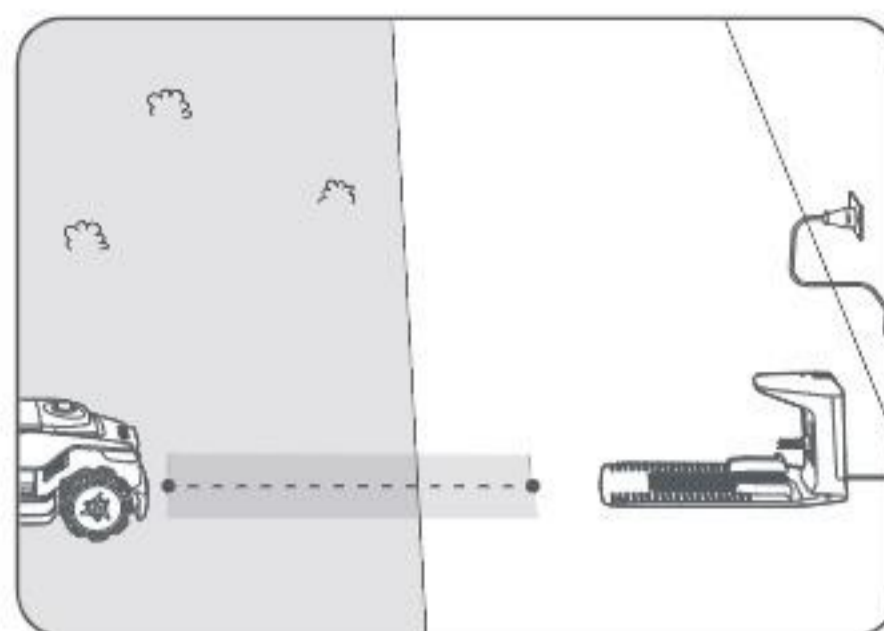
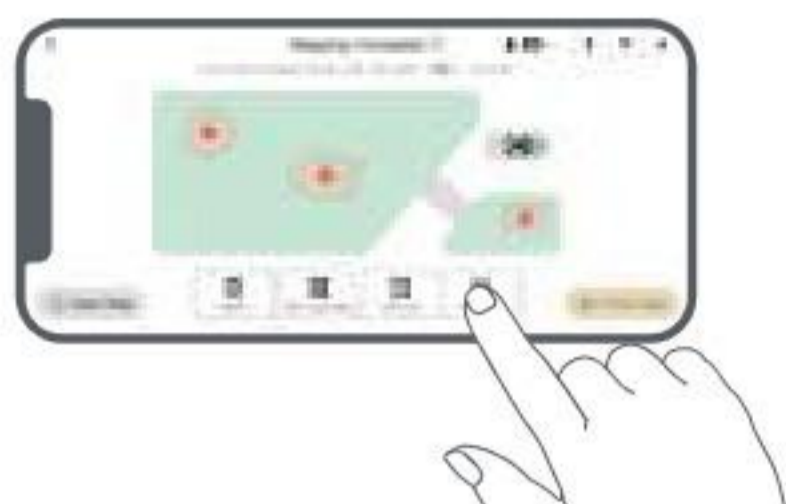


- **Para conectar la zona de trabajo y la estación de carga**

Si su estación de carga no se encuentra en el área de trabajo, deberá crear un camino para conectarla con ella. Toque **Set path (Establecer camino)** para crear un camino que permita al robot regresar a la estación de carga.

Importante: Asegúrese de que un extremo se encuentre dentro de la zona de trabajo y el otro, justo enfrente de la estación de carga. Se recomienda alinear la trayectoria con la estación de carga.

Importante: Al crear caminos para conectar la zona de trabajo y la estación de carga, no acople el robot a la estación de carga de forma remota. De lo contrario, el LiDAR podría bloquearse, pudiendo generar un error de mapeo.



5.5 Finalizar el mapa

Toque **Finish Map (Finalizar el mapa)** cuando haya completado las zonas de trabajo, los caminos y las zonas prohibidas.



5.6 Añadir un segundo mapa

Si no hay un camino entre su jardín delantero y trasero, puede crear un segundo mapa. Tras completar el primer mapa, pulse **Add Map (Añadir mapa)** para continuar creando el segundo. También puede navegar a > **Map Editing (Edición del mapa)** y toque **Add Map (Añadir mapa)** una vez completado el mapeo. Una vez finalizado el segundo mapa, puede cambiar de mapa a través de > **Map Editing (Edición del mapa)**.

Nota: Después de cambiar de mapa, se aplicarán los horarios y ajustes de corte del mapa actual.

Nota: puede adquirir una estación de carga adicional e instalarla en el segundo mapa para mayor comodidad. Con una estación de carga independiente instalada en la segunda zona, solo necesitará mover el robot manualmente entre los dos mapas.

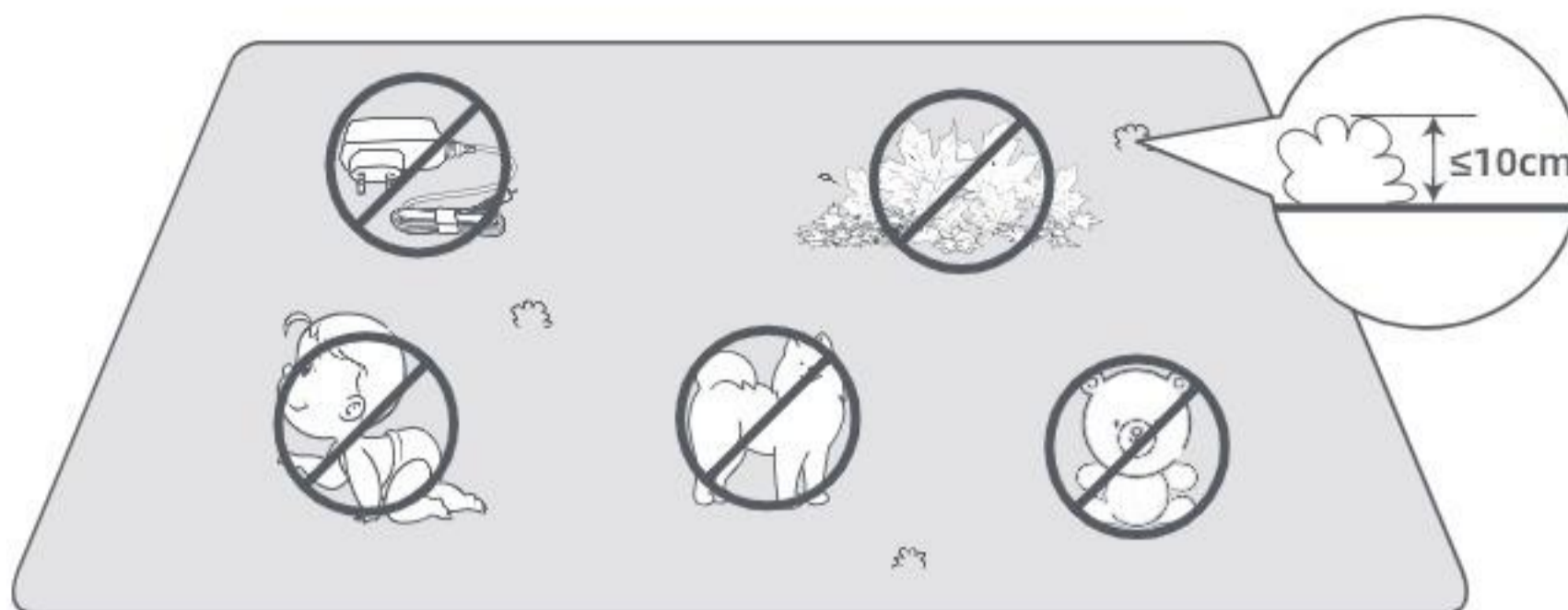


6 Funcionamiento

6.1 Primer corte de césped

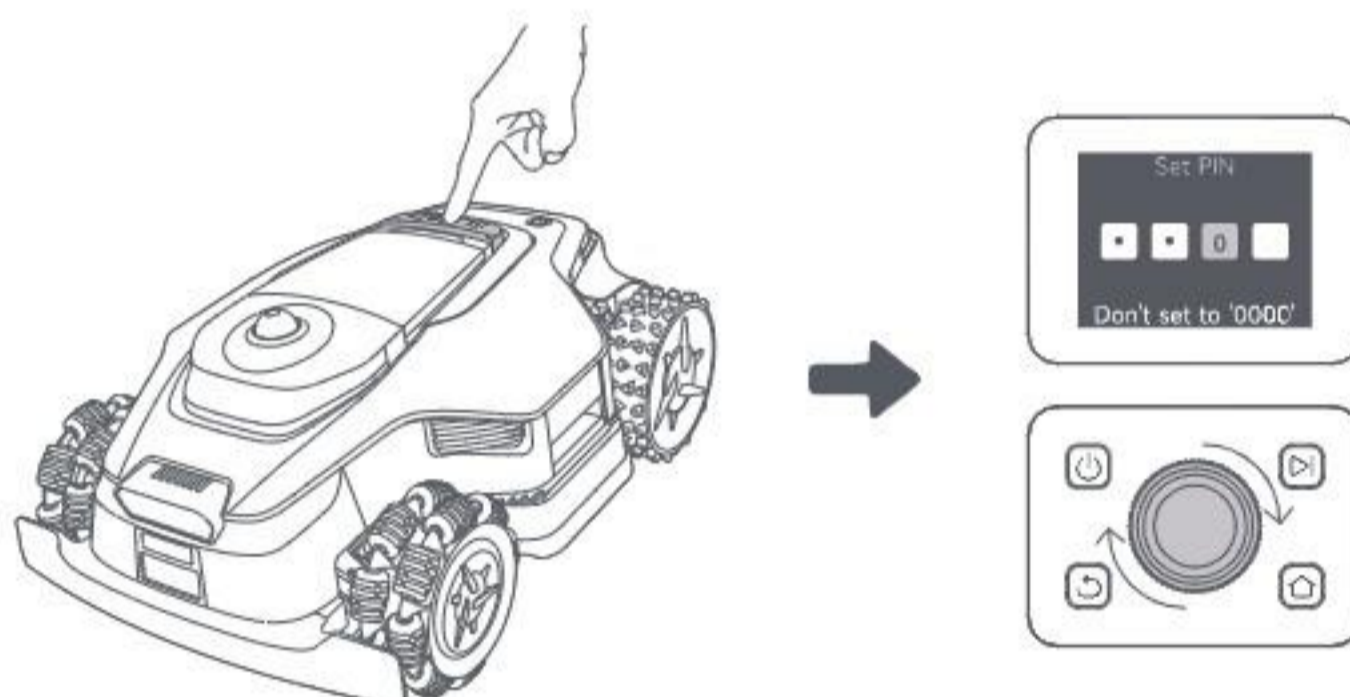
Consejos antes de cortar el césped:

- Utilice un cortacésped tradicional para cortar el césped a una altura máxima de 10 cm.
- Retire los obstáculos, como basura, montones de hojas, juguetes, cables y piedras, del césped. Asegúrese de que no haya niños ni mascotas en el césped mientras el robot esté cortando.
- Rellene los agujeros del césped.
- Ajuste de antemano sus preferencias de corte en la app (como la eficiencia, la altura y la dirección de corte).
- Map Your Garden (Mapee su jardín).



a) Inicio desde el panel de control

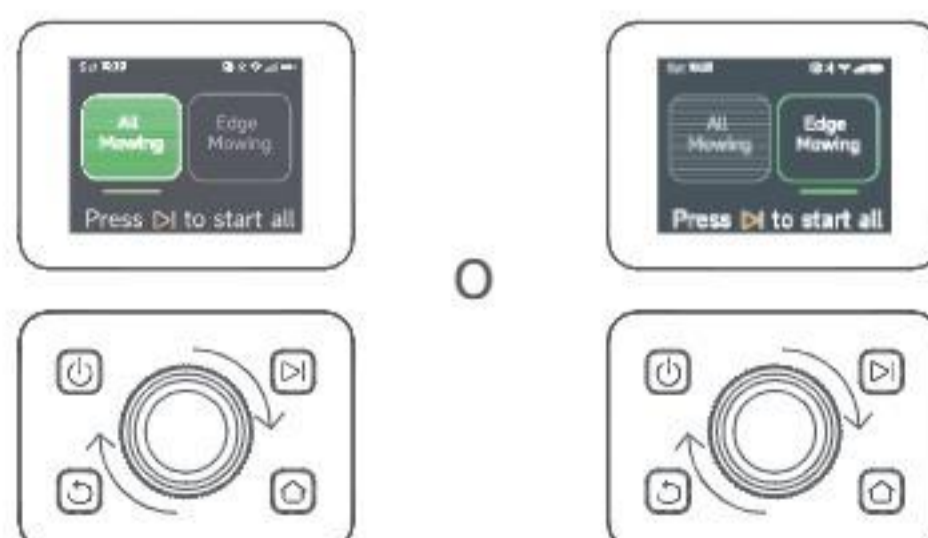
1. Pulse el botón **Stop (Parada)**, levante la cubierta superior e introduzca el código PIN.



2. Seleccione «Modos» en la pantalla y pulse la perilla.



3. Gire la perilla para seleccionar el modo de corte.



4. Pulse el botón **▶** y, a continuación, **cierre la cubierta superior** en 5 segundos. El robot saldrá de la estación de carga e iniciará el corte de todas las zonas. También puede pulsar **Start (Inicio)** para comenzar a cortar el césped.



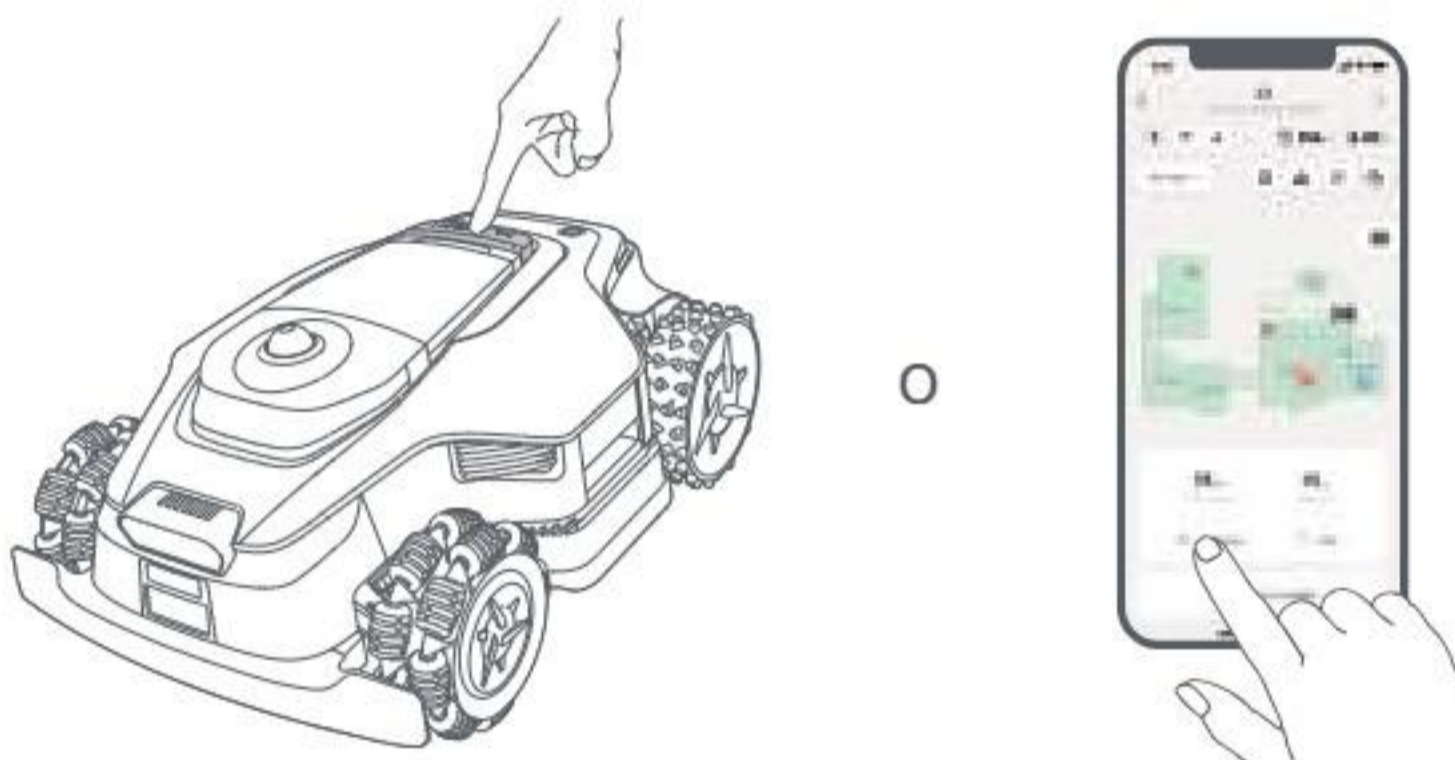
b) Inicio desde la app

1. Abra la app.
2. Seleccione un modo de corte y pulse **Inicio** para comenzar.

6.2 Pausa

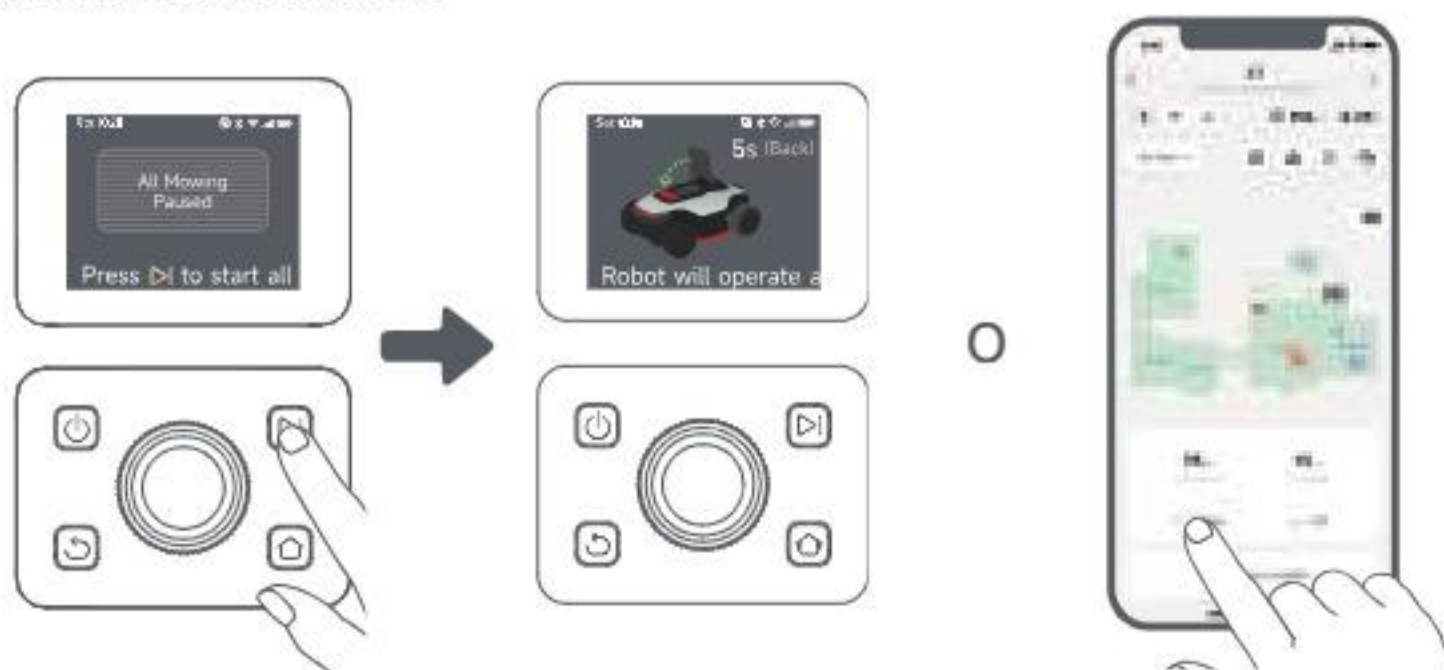
Si desea pausar la tarea de corte en curso, puede pulsar el botón **Parada** del robot o tocar **Pausa** en la app.

Nota: el robot no se puede iniciar directamente a través de la app después de pulsar el botón de **Stop (Parada)**. Para reanudar el funcionamiento, introduzca su código PIN en el panel de control.




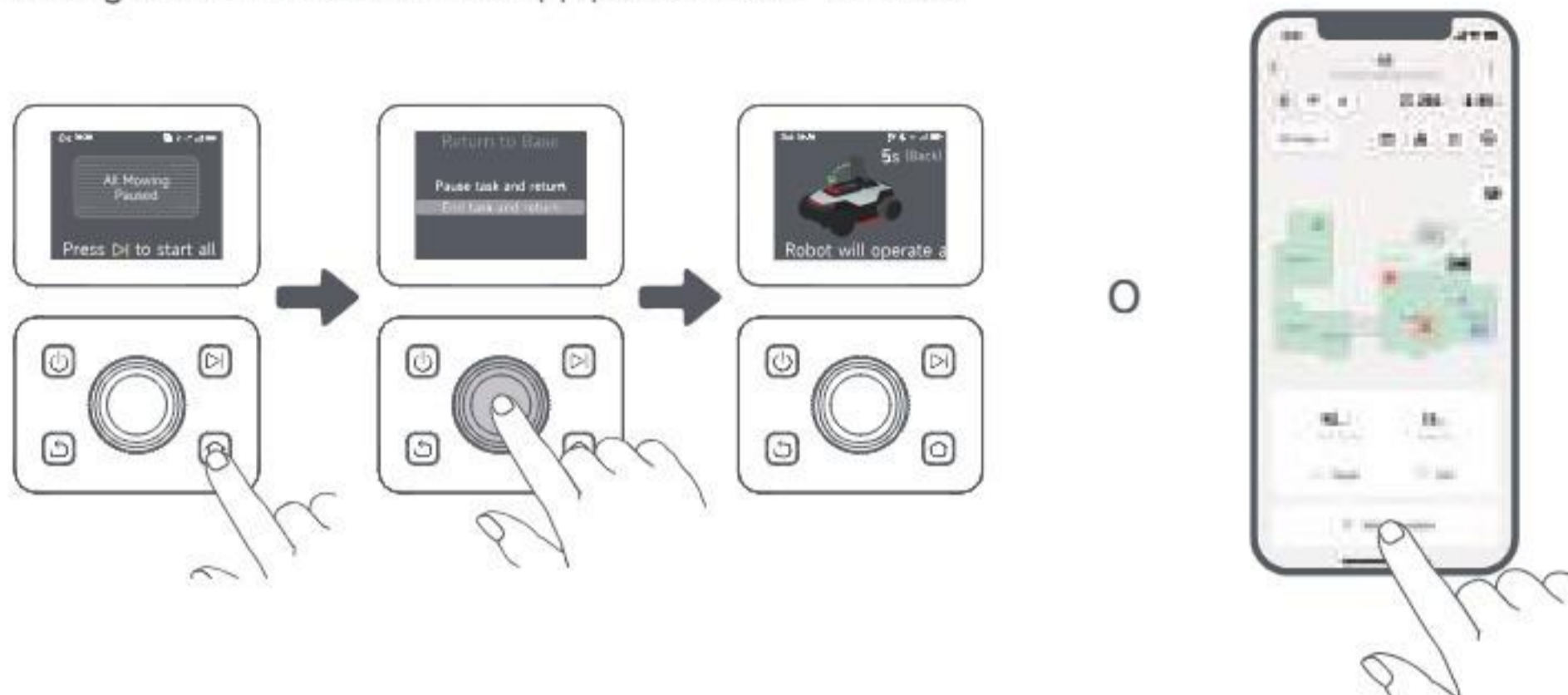
6.3 Reanudar

Para reanudar la tarea cuando el robot esté en pausa, pulse el botón **▶** y, a continuación, **cierre la cubierta superior** en 5 segundos. El robot reanudará la tarea de corte anterior. También puede pulsar **Continuar** en la app para reanudar la tarea de corte.



6.4 Volver a la estación de carga

Para devolver el robot a su estación de carga, pulse  en el panel de control. Confirme para pausar o cancelar la tarea actual y, a continuación, **cierre la cubierta superior** en un plazo de 5 segundos. El robot regresará automáticamente a la estación de carga para recargarse. Otra opción consiste en seleccionar **Iniciar el regreso a la estación** en la app para devolver el robot.



7 App Dreamehome

Dónde encontrar más información

La app Dreamehome es mucho más que un control remoto. Puede realizar diversas funciones a través de la aplicación: configurar varios ajustes de forma remota, probar diferentes modos de corte, editar el mapa libremente y ajustar los programas de corte.

7.1 Modos de corte

El robot ofrece varios modos de corte. Puede cambiar entre los modos a través de la app, incluyendo el corte de todas las zonas, el corte de zona, el corte de bordes, el corte por puntos y el modo manual.




7.2 Formas de corte

Personalice su césped añadiendo formas a través de  > **Map Editing (Edición del mapa)** > **Shapes (Formas)** en la app. Las formas definidas se excluirán del corte en todos los modos. Puede modificar su posición, tamaño o eliminarlas en **Formas**.



7.3 Sistema de corte EdgeMaster™ 2.0

Con la tecnología EdgeMaster™ 2.0, los discos pueden extenderse hacia afuera mientras se corta el borde del césped, lo que garantiza una distancia entre el disco y el borde de menos de 3 cm para un recorte de bordes completo y preciso. Esta función maximiza la cobertura de corte y realza la belleza de su césped; vaya a  > **Edge Mowing Settings (Ajustes de corte de bordes)** > **EdgeMaster™** en la aplicación.



7.4 Programa

Tras completar la primera zona, el robot crea automáticamente dos programas de corte semanales según el tamaño del césped: «Spr/Sum Schedule» (Programa de prim. y ver.) y «Aut/Win Schedule» (Programa de ot. e inv.). Puede pulsar  en la aplicación para realizar ajustes detallados en el programa. La función de programación le permite delegar totalmente al robot el trabajo diario de corte. Solo necesita realizar el mantenimiento del robot periódicamente.

Nota: si le preocupa que el robot pueda molestarle, o a sus vecinos, durante su funcionamiento autónomo durante ciertas horas, puede ir a **Ajustes > No molestar** y configure la hora de **No molestar** en la aplicación.



7.5 Bloqueo infantil

Si le preocupa que los niños puedan manejar el robot, vaya a **Settings (Ajustes)** y active la función **Child Lock (Bloqueo infantil)** en la aplicación. Una vez activada la función, el robot se bloqueará si no se realiza ninguna operación durante 5 minutos con la cubierta abierta.



7.6 Protección contra la lluvia

Si le preocupa que las condiciones climáticas adversas puedan afectar al corte del césped, puede activar la función **Rain Protection (Protección contra la lluvia)** en **Settings (Ajustes)** en el panel de control o en la aplicación. Con esta función activada, el robot pausa automáticamente el corte y regresa a la estación de carga en caso de lluvia. Puede establecer el tiempo de protección contra la lluvia en la app.

Nota: cortar el césped mojado puede dañarlo. Se recomienda prolongar la duración de la protección para que el césped pueda secarse antes de volver a cortarlo.



7.7 Protección contra escarcha

Si la temperatura desciende por debajo de **6 °C**, el corte podría dañar el césped de forma permanente. Como medida de seguridad, la batería no se cargará. Para evitarlo, puede activar la función **Frost Protection (Protección contra escarcha)** en **Settings (Ajustes)**, ya sea a través del panel de control o de la aplicación. Esto pausará automáticamente el corte de césped y devolverá el robot a la estación de carga cuando la temperatura baje de **6 °C**. El robot reanudará el corte de césped cuando la temperatura supere los **11 °C**.



7.8 Funciones de seguridad

El robot incluye múltiples funciones antirrobo, alimentadas por el GPS integrado para mayor seguridad. Además, la cámara frontal puede detectar la presencia humana, lo que convierte al robot en un eficaz guardián del jardín.



7.8.1 Alarma de elevación

Con esta función activada, al levantar el robot se emitirá inmediatamente una alarma y este se bloqueará. Para reanudar el funcionamiento, introduzca primero el código PIN del robot.



7.8.2 Alarma de fuera del mapa

Con esta función activada, el robot se bloqueará y la alarma se activará inmediatamente si está fuera del mapa.



7.8.3 Ubicación en tiempo real

Con esta función activada, podrá consultar la ubicación actual del robot en Google Maps.




7.8.4 Alerta de presencia humana

Cuando esta función está activada, el robot le notifica la detección de presencia humana.




7.8.5 Vídeo en tiempo real

Toque  para visualizar el vídeo en directo de la cámara frontal del robot, pudiendo así vigilar su jardín en cualquier momento y lugar.



7.8.6 Rondas

Mientras el robot se encuentra en modo de espera, puede enviarlo a realizar rondas en límites o puntos específicos de su jardín a través de la app. Para acceder a esta función, vaya a  > **Patrol (Rondas)**.



7.9 Periodo de carga personalizado

Para personalizar el periodo de carga del robot a horas específicas, puede activar la función **Custom Charging Period (Periodo de carga personalizado)** en **Settings (Ajustes) > Charging (Cargando)** en la aplicación. Al activarse, el robot se recargará al 20 % cuando el nivel de batería sea bajo, siempre que no haya tareas de corte en curso. Solo se cargará completamente durante el periodo de carga designado. También puede personalizar el **Battery Level for Auto-Recharge (Nivel de batería para recarga automática)** y el **Battery Level for Resuming Tasks (Nivel de batería para reanudar tareas)** para establecer los niveles de batería en los que el robot regresará automáticamente a la estación de carga o reanudará las tareas de corte incompletas.



Nota: el equipo de desarrollo de Dreame realizará continuamente actualizaciones **OTA (Over-the-Air)** y tareas mantenimiento del firmware y la app. Consulte las notificaciones de actualización o active la función de **actualización automática** para mantener el firmware y la app siempre actualizados y disfrutar de más funciones.

8 Mantenimiento

Para lograr un mejor rendimiento y una vida útil más larga del robot, límpielo regularmente y cambie las piezas desgastadas con la siguiente frecuencia:

Pieza	Frecuencia de sustitución
Cuchillas	Cada 6-8 semanas o antes

Nota: puede comprobar el tiempo restante de las cuchillas en **Settings (Ajustes) > Consumables & Maintenance (Consumibles y mantenimiento)** en la aplicación. Tras cambiar cualquier consumible, vaya a la página de datos del consumible y pulse **Lo he sustituido** para reiniciar el temporizador.

Nota: si ha designado áreas de su jardín para la limpieza y el mantenimiento rutinarios del robot, puede establecer puntos de mantenimiento en el mapa accediendo a **Settings (Ajustes) > Head to Maintenance Point (Ir al punto de mantenimiento) > Edit Point (Editar punto)**. Una vez configurados los puntos de mantenimiento, simplemente toque Ir y dirija el robot a las ubicaciones designadas para facilitar el mantenimiento.

8.1 Limpieza

Limpie periódicamente su robot para evitar que se acumulen la hierba cortada y la suciedad y obstruyan el disco de cuchillas y las ruedas motrices, dado que esto podría afectar al rendimiento de corte, acoplamiento y desplazamiento. Recomendamos usar un kit de limpieza, disponible en tiendas locales u online.

⚠ Advertencia: Antes de limpiar, apague el robot y desenchufe la estación de carga.

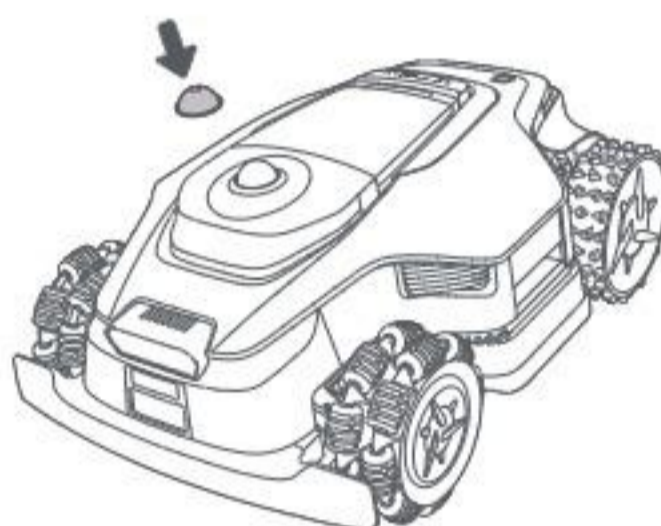
Precaución: Para evitar daños en el LiDAR, asegúrese de que la cubierta protectora del LiDAR se encuentra montada antes de dar la vuelta al robot.

- Carcasa, chasis y disco de cuchillas:

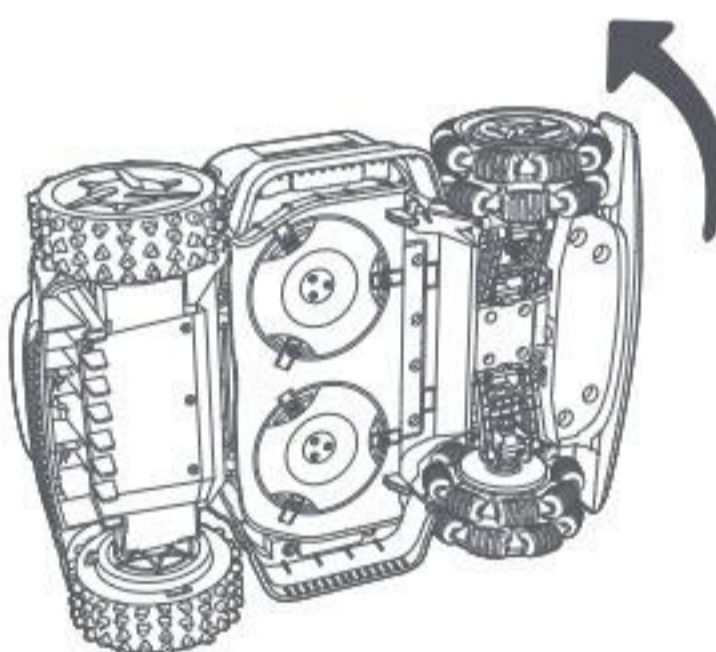
1. Apague el robot.



2. Tape el LiDAR con su cubierta protectora.

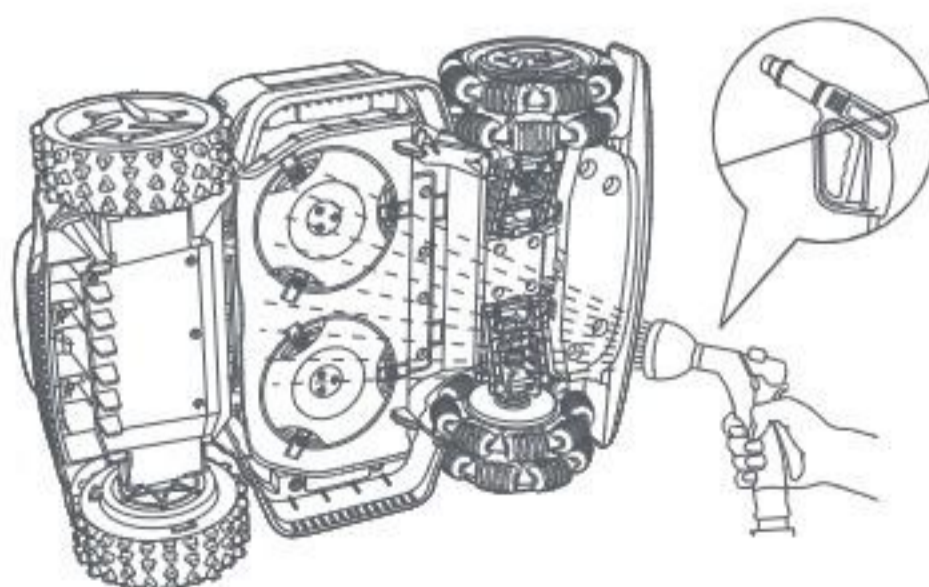


3. Coloque el robot de lado.

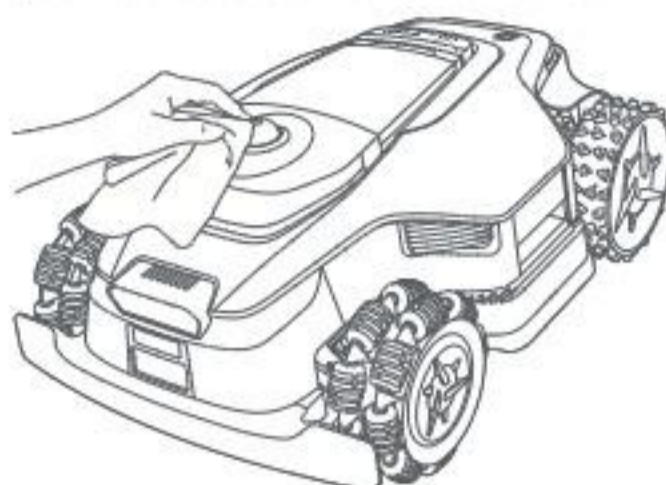


4. Limpie la carcasa, el disco de cuchillas y el chasis con una manguera.

⚠ Advertencia: No toque las cuchillas durante la limpieza del chasis. Use guantes durante la limpieza.
Precaución: No utilice limpiadores de alta presión para la limpieza. No utilice detergentes para limpiar.

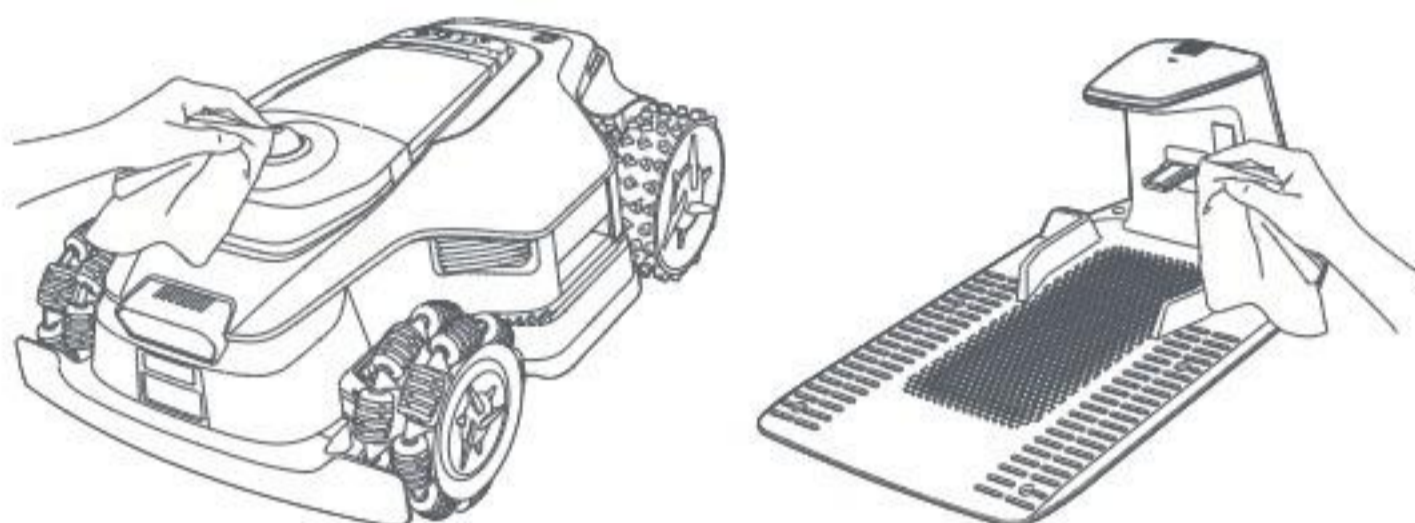


5. Utilice un paño sin pelusa para limpiar cuidadosamente el sensor LiDAR.



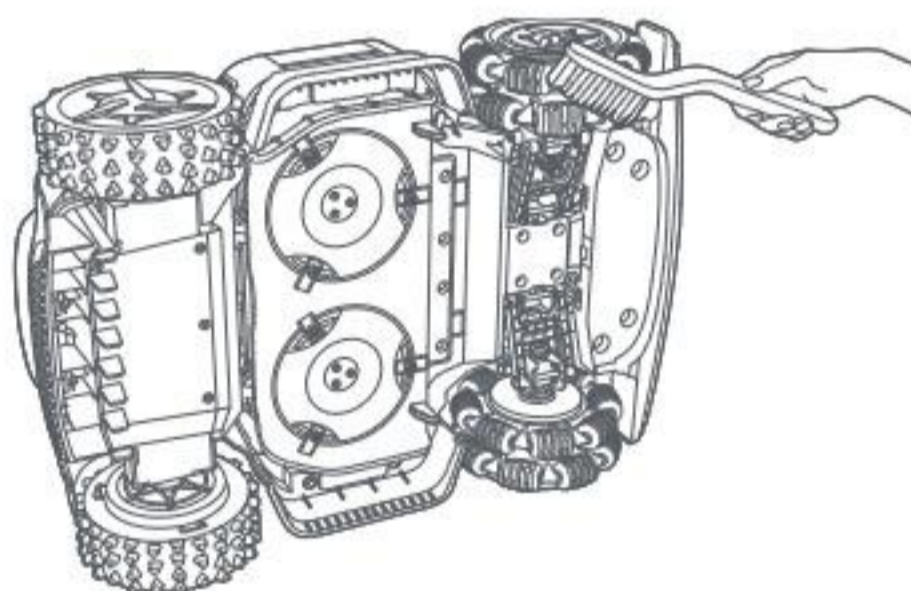
- **Contactos de carga y cámara frontal:**

Utilice un paño limpio para limpiar los contactos de carga del robot y la estación de carga, además de la cámara frontal. Una vez limpios, mantenga secos los contactos de carga y la cámara frontal.



- **Ruedas motrices:**

Utilice un cepillo para eliminar el barro de las ruedas y asegurar un buen agarre.



8.2 Sustitución de componentes

- **Sustitución de cuchillas**

Para mantener las cuchillas afiladas, sustitúyalas con regularidad. Se recomienda cambiar las cuchillas cada **6-8 semanas** o antes. Utilice exclusivamente cuchillas originales Dreame (MBKA10/MQBA10).

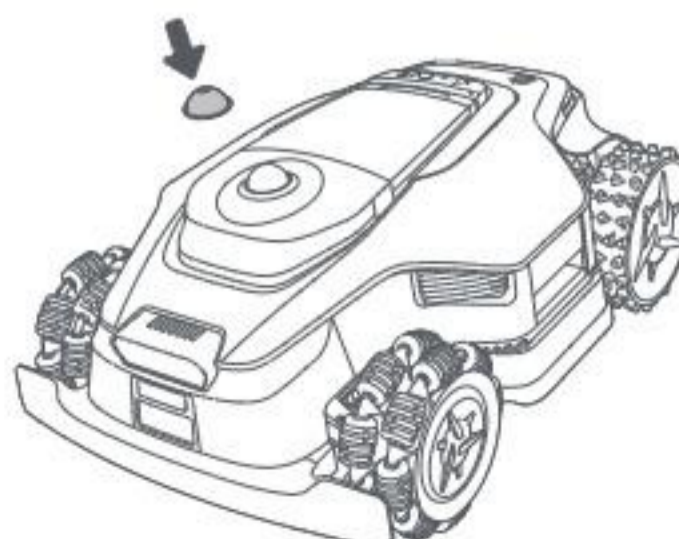
⚠ Warning (Advertencia): Apague el robot. Utilice guantes protectores para cambiar las cuchillas.

Nota: cambie las tres cuchillas al mismo tiempo para garantizar un sistema de corte equilibrado.

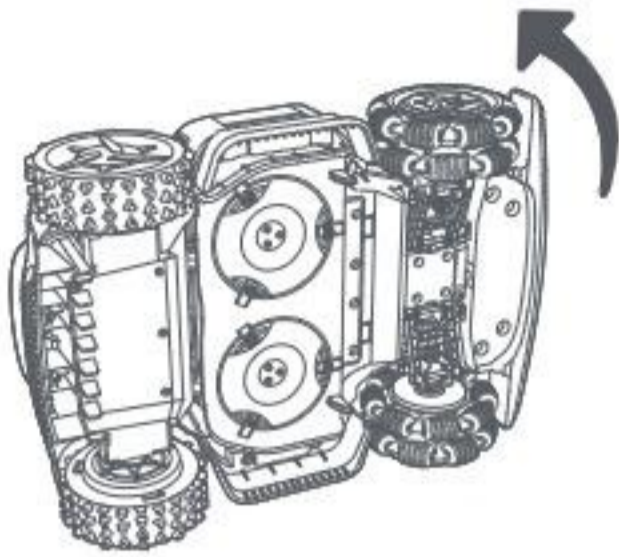
1. Apague el robot.



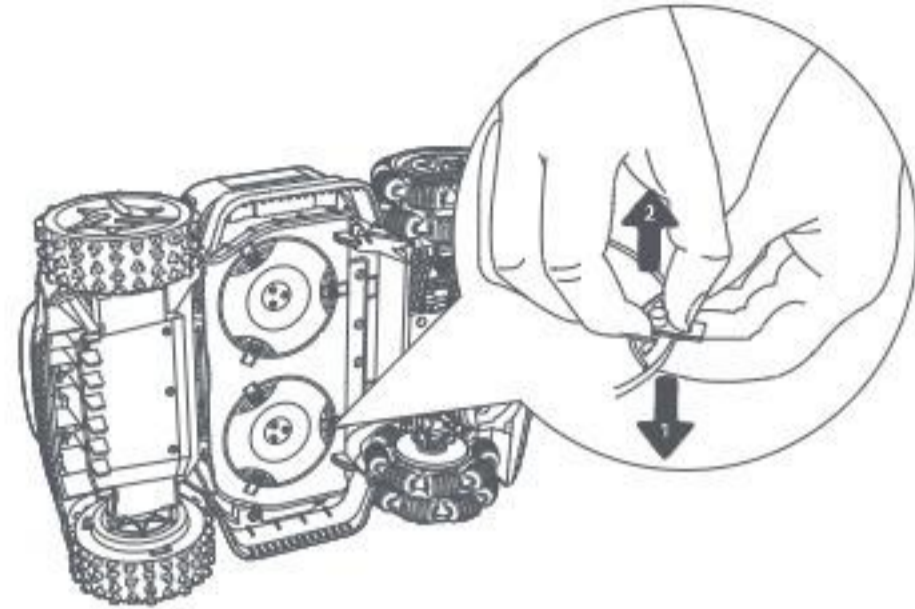
2. Tape el LiDAR con su cubierta protectora.



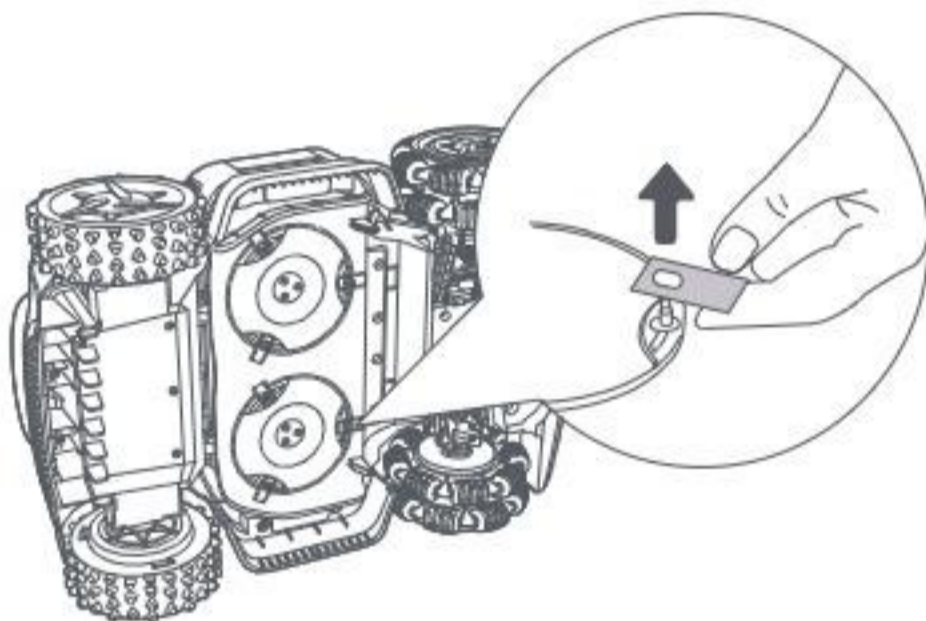
3. Disponga el robot de lado sobre una superficie blanda.



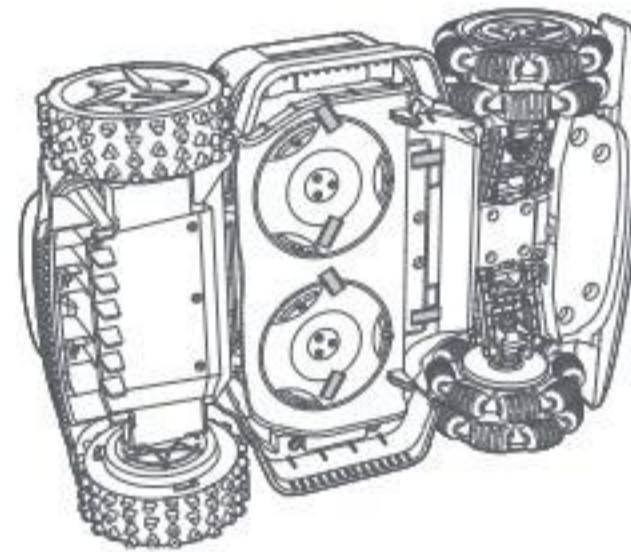
4. Retire el soporte presionando el botón situado bajo el disco de cuchillas.



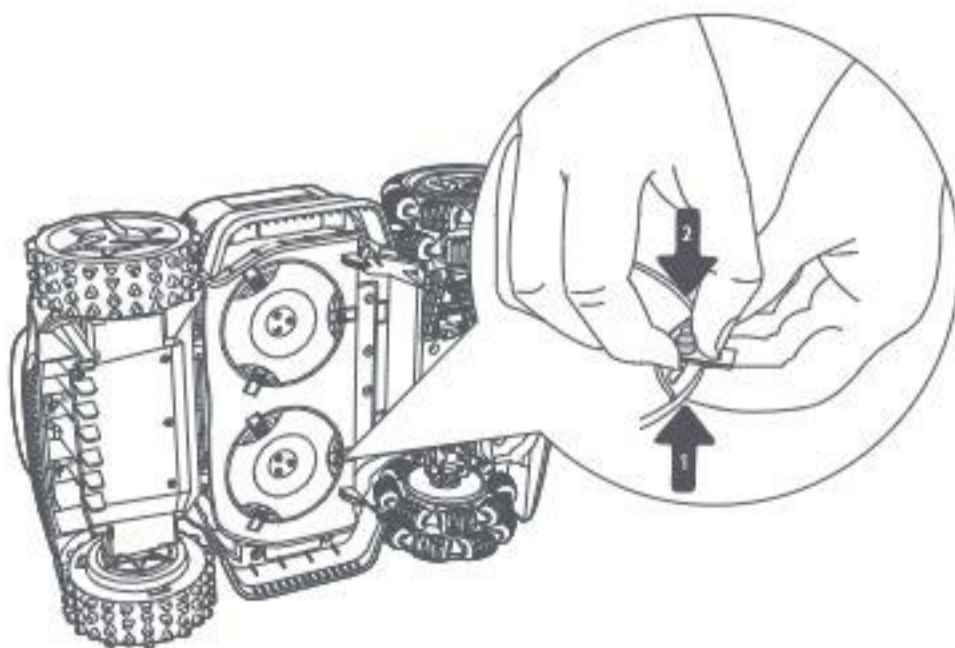
5. Retire la cuchilla alineando el orificio de la cuchilla con el eje.



6. Retire las 3 cuchillas y sus soportes.



7. Presione el botón situado bajo el disco de cuchillas y alinee el orificio del soporte con el eje para fijar tanto los soportes como las cuchillas.



8. Asegúrese de que las cuchillas pueden girar libremente.





9 Batería

Para almacenamientos prolongados, cargue el robot cada **6 meses** para proteger la batería. La garantía limitada no cubre los daños a la batería causados por una descarga excesiva. No cargue la batería a una temperatura ambiente **superior a 45 °C** o **inferior a 6 °C**. La temperatura de almacenamiento a largo plazo de la batería debe situarse **entre -10 y 35 °C**. Para minimizar los daños, la temperatura de almacenamiento recomendada de la batería se sitúa **entre 0 y 25 °C**.

Nota: la vida útil de la batería del robot depende de la frecuencia de uso y de las horas de funcionamiento. Si está dañada o no se puede cargar, no deseche arbitrariamente la batería obsoleta o defectuosa. Respete las normativas locales de reciclaje.

Modo de carga de bajo consumo:

Cuando se activa el modo de carga de bajo consumo, se desactivan las funciones no relacionadas con la carga (se apagan la pantalla y la red).

- Para activar el modo de carga de bajo consumo, mantenga pulsados simultáneamente los botones  y  y pulse el botón  5 veces rápidamente al mismo tiempo. Escuchará un mensaje de voz: El modo de carga de bajo consumo está activado.
- Para desactivar el modo de carga de bajo consumo, reinicie el robot o pulse el botón  5 veces rápidamente.

10 Almacenamiento invernal

• The Robot (El robot)

1. Cargue completamente la batería antes de apagar el robot.
2. Limpie a fondo el robot antes de guardarlo en invierno.
3. Coloque la cubierta protectora del LiDAR.
4. Guarde el robot en el interior, en un lugar seco y a una temperatura **superior a 0 °C**.

• Charging Station (Estación de carga)


Desconecte la estación de carga y guárdela en un lugar fresco y seco, alejado de la luz solar directa.

Nota: tras el almacenamiento invernal, reinstale la estación de carga y coloque el robot en ella para cargarlo. Si reinstala la estación de carga en una ubicación diferente, el robot actualizará automáticamente la ubicación de la estación en cuanto se cargue y la abandone. Si encuentra errores de posicionamiento debido a cambios importantes en su jardín, recomendamos volver a mapear la zona.

11 Transporte

Antes de iniciar transportes de larga distancia, asegúrese de que el robot esté apagado. Se recomienda usar el embalaje original. Coloque la cubierta protectora del LiDAR.

 **Advertencia:** Apague el robot antes de transportarlo.

 **Advertencia:** Levante el robot por su mango trasero, manteniendo el disco de cuchillas alejado del cuerpo.

12 Solución de problemas

Problema	Causa	Solución
El robot no está conectado a la app.	<ol style="list-style-type: none"> 1. El robot no tiene cobertura de señal Wi-Fi ni Bluetooth. 2. El robot está apagado o se está reiniciando. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Compruebe si el robot se ha encendido por completo. 2. Compruebe si el router funciona correctamente. 3. Acérquese al robot para establecer una conexión Bluetooth.
Se ha levantado el robot.	La rueda no está en contacto con el suelo.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vuelva a colocar el robot en un suelo plano. 2. Introduzca el código PIN del robot y confirme. 3. El robot no puede superar objetos de más de 5,5 cm. Mantenga el suelo nivelado donde esté trabajando el robot.
Robot inclinado.	El robot se inclina más de 37°.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vuelva a colocar el robot en un suelo plano. 2. Introduzca el código PIN del robot y confirme. 3. El robot no puede ascender pendientes superiores al 80 % (38°).
Robot atrapado.	El robot está atrapado y no logra salir.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Retire los obstáculos circundantes y vuelva a intentarlo. 2. Mueva manualmente el robot a un lugar plano y despejado dentro del mapa e intente reiniciar la tarea. Si el problema persiste, vuelva a intentarlo cuando el robot esté en la estación de carga. 3. Compruebe si hay agujeros en el suelo. Rellene los agujeros antes de cortar el césped para evitar que el robot quede atrapado. 4. Compruebe si el césped circundante tiene más de 10 cm de altura. Puede ajustar la altura para evasión de obstáculos o usar un cortacésped tradicional para cortar el césped con antelación y evitar que el robot quede atrapado. 5. Si el robot queda atrapado a menudo en esta ubicación, puede configurarla como zona prohibida.
Fallo de funcionamiento de las ruedas frontales y traseras, tanto izquierdas como derechas.	La rueda no gira o el motor de la rueda tiene un problema.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Limpie las ruedas traseras y vuelva a intentarlo. 2. Si el error persiste, intente reiniciar el robot. 3. Si el problema persiste, contacte con el servicio posventa.
El disco de cuchillas no gira.	El disco de cuchillas no gira con normalidad o el motor de corte tiene un problema.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Limpie el disco de cuchillas y vuelva a intentarlo. 2. Compruebe si el césped circundante tiene más de 10 cm de altura. Puede usar un cortacésped tradicional para cortar el césped con antelación y evitar que el disco de cuchillas quede bloqueado por la hierba alta. 3. Compruebe si hay agua debajo del disco de cuchillas. Si hubiera agua, mueva el robot a un lugar seco y vuelva a intentarlo. 4. Si el error persiste, intente reiniciar el robot. 5. Si el problema persiste, contacte con el servicio posventa.

Problema	Causa	Solución
El disco de cuchillas no se mueve arriba ni abajo.	El disco de cuchillas no se mueve arriba ni abajo.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Limpie el disco de cuchillas y vuelva a intentarlo. 2. Si el error persiste, intente reiniciar el robot. 3. Si el problema persiste, contacte con el servicio posventa.
El disco de cuchillas no se mueve lateralmente.	El disco de cuchillas no se mueve lateralmente.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Limpie el sistema de corte y retire cualquier residuo u objeto extraño. 2. Si el error persiste, puede desactivar primero la función EdgeMaster™. 3. Si el problema persiste, contacte con el servicio posventa.
Fallo del paragolpes.	El sensor del paragolpes delantero se activa constantemente.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Compruebe si el robot está atrapado en algún lugar. 2. Golpee suavemente el paragolpes y asegúrese de que rebota. 3. Si el error persiste, intente reiniciar el robot. 4. Si el problema persiste, contacte con el servicio posventa.
Error de carga.	El robot se acopla a la estación de carga, pero la corriente o la tensión de carga presentan un problema.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Compruebe si la estación de carga está conectada correctamente a la corriente. 2. Compruebe si los contactos de carga del robot y de la estación de carga están limpios. 3. Cuando termine de comprobarlo, intente volver a acoplar el robot a la estación de carga. 4. Si el problema persiste, contacte con el servicio posventa.
Temperatura de la batería demasiado elevada.	La temperatura de la batería es ≥ 60 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Utilice el robot en un lugar donde la temperatura ambiente sea inferior a 40 °C. Puede esperar a que la temperatura de la batería baje automáticamente. 2. Puede apagar el robot y volver a encenderlo transcurrido un tiempo. 3. Si el problema persiste, contacte con el servicio posventa.
La temperatura de la batería es elevada.	La temperatura de la batería es ≥ 45 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. La carga puede fallar si la temperatura de la batería es superior a 45 °C. 2. Utilice el robot en un lugar donde la temperatura ambiente sea inferior a 40 °C.
La temperatura de la batería es baja.	La temperatura de la batería es ≤ 6 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. La carga puede fallar si la temperatura de la batería es inferior a 6 °C. 2. Utilice el robot en un lugar donde la temperatura ambiente sea superior a 6 °C.
LiDAR está bloqueado.	LiDAR está bloqueado (por ejemplo, si no se retira la cubierta protectora del LiDAR).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Retire la cubierta protectora del LiDAR y vuelva a intentarlo. 2. Si el LiDAR de la parte superior del robot está muy sucio, deberá limpiarse con un paño sin pelusa y volver a intentarlo.

Problema	Causa	Solución
Fallo del LiDAR.	El LiDAR está muy sucio o hay un error en el sensor.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Compruebe si el LiDAR está sucio. Límpielo si procede y vuelva a intentarlo. 2. Si el error persiste, intente reiniciar el robot. 3. Si el problema persiste, contacte con el servicio posventa.
El LiDAR está sucio.	El LiDAR está sucio.	Limpie el sensor LiDAR de la parte superior del robot con un paño limpio. Mantenga el LiDAR seco tras la limpieza.
Temperatura del LiDAR elevada.	La temperatura de LiDAR es ≥ 80 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. El robot intentará regresar automáticamente a la estación de carga para enfriarse. 2. Asegúrese de que el robot funcione a una temperatura ambiente inferior a 40 °C. 3. Coloque el robot en un área sombreada, fresca y bien ventilada. La alarma se detendrá cuando la temperatura regrese a un rango normal. 4. El robot reanudará su funcionamiento automáticamente una vez que se detenga la alarma. 5. Si el problema persiste, contacte con el servicio posventa.
Temperatura del LiDAR demasiado elevada.	La temperatura de LiDAR es ≥ 90 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. El LiDAR se ha apagado debido a las altas temperaturas. 2. Asegúrese de que el robot funcione a una temperatura ambiente inferior a 40 °C. 3. Coloque el robot en un área sombreada, fresca y bien ventilada. La alarma se detendrá cuando la temperatura regrese a un rango normal. 4. Si el problema persiste, contacte con el servicio posventa.
El robot se ha perdido.	Se ha perdido el posicionamiento.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Compruebe si el LiDAR de la parte superior del robot está sucio. La suciedad afecta al posicionamiento. 2. Mueva el robot de forma manual a un lugar abierto dentro del mapa y vuelva a intentar iniciar la tarea. 3. Si no se recupera el posicionamiento, controle el robot de forma remota para regresar a la estación de carga usando la app y luego inicie la tarea de corte.
Error del sensor.	Error del sensor.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Reinicie el robot y vuelva a intentarlo. 2. Si el problema persiste, contacte con el servicio posventa.
El robot se encuentra en la zona prohibida.	El robot se encuentra en la zona prohibida.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Saque el robot de forma manual de la zona prohibida y vuelva a intentarlo. 2. Controlar a distancia el robot con la app para sacarlo de la zona prohibida y volver a intentarlo.

Problema	Causa	Solución
El robot se encuentra fuera del mapa.	El robot se encuentra fuera del mapa.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Mueva el robot de forma manual dentro de los límites del mapa y vuelva a intentarlo. 2. Devuelva el robot mediante control remoto al interior del mapa con la app y vuelva a intentarlo.
La parada de emergencia está activada.	El botón de parada del robot está pulsado.	Introduzca el código PIN del robot y confirme.
Batería baja. El robot se apagará pronto.	El nivel de batería es $\leq 10\%$.	Acople el robot a la estación de carga para que se cargue debidamente.
El robot se encuentra lejos del mapa. Riesgo de robo.	El robot se encuentra lejos del mapa.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Introduzca el código PIN del robot y confirme. 2. Puede desactivar la alarma de fuera del mapa en los Ajustes de la app.
Fallo al volver a la estación de carga.	El robot no encuentra la estación de carga al regresar a ella.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Compruebe si hay obstáculos que bloqueen al robot. Retire los obstáculos y vuelva a intentarlo. 2. Controle el robot de forma remota para regresar a la estación de carga usando la app.
No se pudo acoplar a la estación de carga.	El robot encuentra la estación de carga, pero no se acopla.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Compruebe si las películas reflectantes de la estación están sucias o bloqueadas. 2. Compruebe si hay obstáculos delante de la estación. 3. Compruebe si la estación se ha movido. 4. Compruebe si la placa base está cubierta de barro espeso. 5. Compruebe si la estación se encuentra en una pendiente. 6. Compruebe si la estación tiene energía. 7. Ayude al robot a acoplarse a la estación de carga utilizando el control remoto o manualmente.
Error de posicionamiento.	Fallo de posicionamiento cuando el robot intenta iniciar una tarea de corte de césped.	<ol style="list-style-type: none"> 1. El LiDAR podría estar obstruido. Mueva manualmente el robot a un lugar plano y despejado dentro del mapa e intente reiniciar la tarea. 2. Si el error persiste, vuelva a intentarlo cuando el robot esté acoplado a la estación de carga.
Espacio insuficiente para girar delante de la estación.	Espacio insuficiente para girar delante de la estación.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Si la estación se encuentra en el borde del mapa o dentro de él, asegúrese de que haya al menos 1 m de espacio libre entre la zona frontal de la placa base de la estación y el límite del mapa; de lo contrario, el robot podría no ser capaz de girar. 2. Reubique la estación o cambie el mapa en Edición del mapa.
Camino obstruido.	Camino obstruido.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Compruebe si se ha establecido una zona prohibida en el camino. 2. Compruebe si hay obstáculos que bloqueen al robot. 3. Si el robot aún no puede pasar, elimine el camino en Edición del mapa y establezca uno nuevo.

Problema	Causa	Solución
La cámara frontal está sucia.	La cámara frontal está sucia.	Limpie la cámara frontal con un paño limpio.
Hay un problema con la cámara frontal.	Hay un problema con la cámara frontal.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Limpie la cámara frontal con un paño limpio. 2. Intente reiniciar el robot. 3. Si el problema persiste, contacte con el servicio posventa.
Cámara frontal bloqueada.	Cámara frontal bloqueada.	Limpie la cámara frontal con un paño limpio.
Error de detección de límites durante el mapeo automático.	Error de detección de límites durante el mapeo automático.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Asegúrese de que las condiciones de iluminación sean adecuadas, ni demasiado brillantes ni demasiado débiles. 2. Confirme que el clima esté despejado, evitando niebla ni lluvia. 3. Asegúrese de que la cámara frontal esté limpia y sin obstrucciones. 4. Asegúrese de que la superficie del suelo esté nivelada, ya que los baches pueden afectar a la detección. 5. Si la detección de límites continúa fallando, cambie al modo de control remoto para el mapeo.
Vibraciones anómalas.	Vibraciones anómalas.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Inspeccione el disco de cuchillas para determinar si está dañado. Si detecta daños, sustituya el disco. 2. Si el disco está intacto, contacte con el servicio posventa.

13 Especificaciones

		A3 3500
Información básica	Nombre del producto	Robot cortacésped de Dreame A3 AWD Pro
	Marca	Dreame
	Modelo	MXXA9300
	Dimensiones	740 × 532 × 325 mm
	Peso (batería incluida)	24,3 kg
Corte	Capacidad de trabajo recomendada	3 500 m ²
	Eficiencia de corte (estándar EGMF)	Estándar: 2500 m ² /24hrs Eficiente: 3500 m ² /24hrs Rápido : 5000 m ² /24hrs
	Altura de corte	3-10 cm (en incrementos de 5 mm)
	Anchura de corte	40 cm
	Tiempo de carga ^[2]	85 min
Emisiones de ruido	Nivel de potencia acústica LWA	65 dB(A)
	Incertidumbres sobre la potencia acústica KWA	3 dB(A)
	Nivel de presión del sonido LpA	54 dB(A)
	Incertidumbres de presión acústica KpA	3 dB(A)
Condiciones de funcionamiento	Temperatura de funcionamiento	0~50 °C Recomendado: 10~35 °C
	Temperatura de almacenamiento a largo plazo	-10~35 °C Recomendado: 0~25 °C
	Clasificación IP	Robot: IPX6 Estación de carga: IPX4 Fuente de alimentación: IP67
	Pendiente máxima del área de corte	80%
Conectividad	Rango de frecuencia Bluetooth	2,4 GHz ~ 2,4835 GHz
	Máx. potencia RF	802,11b:16±2dBm(a 11 Mbps) 802,11g:14±2dBm(a 54 Mbps) 802,11n:13±2dBm(a HT20,HT40) Bluetooth: 7,49 dBm
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2 400-2 483,5 M)
	Servicio de enlace ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS

		A3 3500
Motor de accionamiento	Velocidad de conducción con control remoto	0,45 m/s-0,8 m/s
	Velocidad de avance durante el corte de césped	Estándar: 0,35 m/s Eficiente: 0,6 m/s Rápido: 0,8 m/s
	Tipo de motor	Motor de rueda
Motor de corte	Velocidad	2 800/min
Batería (robot)	Modelo de batería	MBPA30
	Tipo de batería	Batería de litio
	Capacidad nominal	7 500 mAh
	Tensión nominal	Máximo 36 V
Fuente de alimentación	Modelo de cargador	MPAA30
	Tensión de entrada	100~240 V de CA
	Tensión de salida	42 V
	Corriente de salida	5 A
Estación de carga	Modelo de estación de carga	MCA20
	Tensión de entrada	42 V
	Tensión de salida	42 V
	Corriente de entrada	5 A
	Corriente de salida	5 A

Estándares	Ban- da	Enlace as- cendente (MHz)	Enlace descen- dente (MHz)	Máx. potencia de salida de RF	GNSS	Banda de frecuencia
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/GLO- NASS/BDS/ Galileo/ QZSS	1 559 - 1 592 MHz
	3	1710 -1785	1805 -1880	23 ± 2		
	7	2500 -2570	2620 -2690	23 ± 2		
	8	880 -915	925 -960	23 ± 2		
	20	832 -862	791 -821	23 ± 2		
	28	703 -748	758 -803	23 ± 2		
	38	2570 -2620	2570 -2620	23 ± 2		
	40	2300 -2400	2300 -2400	23 ± 2		
41	2496 -2690	2496 -2690	23 ± 2			
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
WCDMA	1	1920 -1980	2110 -2170	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		

[2] Se aplica el tiempo de carga cuando el robot regresa automáticamente a la estación de carga con un nivel de batería bajo.

[3] Países/regiones incluidos: Albania, Andorra, Austria, Bélgica, Bosnia y Herzegovina, Bulgaria, Croacia, Chipre, República Checa, Dinamarca, Estonia, Finlandia, Francia, Alemania, Grecia, Guernsey, Hungría, Islandia, Irlanda, Italia, Kosovo, Letonia, Liechtenstein, Lituania, Luxemburgo, Macedonia, Malta, Moldavia, Mónaco, Montenegro, Países Bajos, Noruega, Polonia, Portugal, Rumanía, Serbia, Eslovaquia, Eslovenia, España, Suecia, Suiza, Reino Unido, Ucrania.

Nota: debido a la mejora continua de nuestro producto, las especificaciones están sujetas a cambios. Para acceder a la información más reciente, visite nuestra web en <https://global.dreametech.com>.

Originele instructies

Inhoud

1 Veiligheidsinstructies	P204
2 Productintroductie	P208
3 Installatie	P210
4 Voorbereiding voor het eerste gebruik	P213
5 Uw tuin in kaart brengen	P218
6 Bediening	P224
7 Dreamehome-app	P227
8 Onderhoud	P230
9 Accu	P234
10 Winterstalling	P234
11 Transport	P234
12 Problemen oplossen	P235
13 Specificaties	P240

1 Veiligheidsinstructies

1.1 Algemene veiligheidsinstructies

- Gebruik het apparaat en de randapparatuur niet bij slechte weersomstandigheden, vooral wanneer de kans op bliksem bestaat.
- Lees de gebruikershandleiding aandachtig door en zorg dat u de inhoud begrijpt voordat u het product gebruikt.
- Gebruik alleen de door Dreame aanbevolen apparatuur voor het product. Elk ander gebruik is incorrect.
- Laat geen kinderen in de buurt van het apparaat komen of ermee spelen terwijl het in bedrijf is.
- Gebruik het product niet op plaatsen waar mensen zich niet bewust zijn van de aanwezigheid ervan.
- Als u het product handmatig bedient met de Dreamehome-app, mag u daarbij niet rennen. Loop altijd op wandelsnelheid, let op uw stappen op hellingen en bewaar altijd uw evenwicht.
- Vermijd het gebruik van het product als er mensen, vooral kinderen of dieren, in het werkgebied zijn.
- Als u het product in openbare ruimtes gebruikt, plaats dan waarschuwborden rond het werkgebied met de volgende tekst: "Waarschuwing! Automatische grasmaaier! Blijf uit de buurt van de machine! Houd toezicht op kinderen!"
- Draag stevig schoeisel en een lange broek wanneer u het product bedient.
- Om schade aan het product en ongelukken met voertuigen en personen te voorkomen, mogen werkgebieden of transportpaden niet over openbare wegen en paden lopen.
- Raak bewegende, gevaarlijke onderdelen, zoals de maaikop, niet aan voordat deze volledig tot stilstand is gekomen.
- Zoek medische hulp in geval van letsel of ongevallen.
- Zet het apparaat **UIT** voordat u verstoppingen verwijdert, onderhoud uitvoert of het product onderzoekt. Als het product abnormaal trilt, controleer het dan op schade voordat u het opnieuw opstart. Gebruik het product niet wanneer er onderdelen defect zijn.
- Monteer het netsnoer niet op plaatsen waar het product gaat snijden. Volg de instructies voor het installeren van het snoer.
- Gebruik alleen het meegeleverde oplaadstation om het product op te opladen. Verkeerd gebruik kan leiden tot elektrische schokken, oververhitting of corrosieve vloeistoflekkage uit de accu. Spoel in geval van lekkage van elektrolyt, af met water/neutralisatiemiddel en roep medische hulp in als de bijtende vloeistof in contact komt met uw ogen.
- Gebruik bij het aansluiten van het netsnoer op het stopcontact een aardlekschakelaar (RCD) met een maximale uitschakelstroom van 30 mA.
- Gebruik alleen originele accu's die worden aanbevolen door Dreame. De veiligheid van het product kan niet worden gegarandeerd bij gebruik van niet-originele accu's. Gebruik geen niet-oplaadbare accu's.
- Houd alle netsnoeren en/of verlengsnoeren uit de buurt van het werkgebied om beschadiging van de snoeren te voorkomen, wat kan leiden tot aanraking van onderdelen die onder spanning staan.
- De illustraties in dit document dienen alleen ter referentie. Raadpleeg de daadwerkelijke producten.
- Laat de machine nooit gebruiken door kinderen, personen met verminderde fysieke, zintuiglijke of mentale capaciteiten of gebrek aan ervaring en kennis, of personen die niet bekend zijn met deze instructies. Onder lokale regelgeving kan de leeftijd van degene die het apparaat bedient ingeperkt zijn.
- Raak een beschadigd snoer niet aan totdat de stekker uit het stopcontact is verwijderd. Als het snoer beschadigd raakt tijdens het gebruik, haal dan de stekker uit het stopcontact. Een versleten of beschadigd snoer verhoogt het risico op elektrische schokken en moet door onderhoudspersoneel worden vervangen.
- Duw niet met kracht tegen het product of heel snel, want dit kan het product beschadigen.
- Om te blijven voldoen aan de RF-blootstellingseisen moet er een afstand van 35 cm tussen het apparaat en personen worden aangehouden.
- **WAARSCHUWING:** Gebruik voor het opladen van de accu alleen de afneembare voedingseenheid die bij dit apparaat wordt geleverd.

1.2 Veiligheidsinstructies voor installatie

- Plaats het oplaadstation niet op plaatsen waar mensen erover kunnen struikelen.
- Plaats het oplaadstation niet op plaatsen waar het risico bestaat dat er water komt te staan.
- Plaats het oplaadstation, inclusief accessoires, niet binnen 60 cm vandaan bij brandbaar materiaal. Storingen aan of oververhitting van het oplaadstation en de voeding kunnen brand veroorzaken.

1.3 Veiligheidsinstructies voor gebruik

- Houd uw handen en voeten uit de buurt van de draaiende maaimessen. Plaats uw handen of voeten niet in de buurt van of onder het product wanneer het is ingeschakeld.
- Til het product niet op en verplaats het niet, wanneer het ingeschakeld is.
- Gebruik de parkeerstand of zet het apparaat **UIT** wanneer er mensen, met name, kinderen of dieren in het werkgebied aanwezig zijn.
- Zorg ervoor dat er geen voorwerpen zoals stenen, takken, gereedschap of speelgoed op het gazon liggen. Anders kunnen de maaimessen beschadigd raken wanneer ze in contact komen met een voorwerp.
- Plaats geen voorwerpen bovenop het product of op het oplaadstation.
- Gebruik het product niet als de STOP-knop niet werkt.
- Vermijd botsingen tussen het product en mensen of dieren. Als een persoon of dier in de buurt van het pad van het product komt, stop het product dan onmiddellijk.
- Zet het apparaat altijd **UIT** als het niet in gebruik is.
- Gebruik het product niet tegelijkertijd met een pop-up sproeier. Gebruik de functie Schema om ervoor te zorgen dat het product en de pop-up sproeier niet tegelijkertijd werken.
- Vermijd het plaatsen van een verbindingkanaal waar pop-up sproeiers zijn geïnstalleerd.
- Gebruik het product niet in de aanwezigheid van plekken waar water in het werkgebied staat, zoals bij hevige regen of plassen water.

1.4 Veiligheidsinstructies voor bij onderhoud

- Zet het apparaat **UIT** wanneer u onderhoud uitvoert.
- Zorg ervoor dat het product na het wassen op de grond wordt gelegd in zijn normale stand, niet ondersteboven.
- Draai het product voor het reinigen van het chassis niet om. Wanneer u hem omdraait om hem schoon te maken, zorg er dan voor dat u hem daarna weer in de juiste stand zet. Deze voorzorgsmaatregel is nodig om te voorkomen dat water de motor binnendringt en mogelijk de normale werking beïnvloedt.
- Haal de stekker uit het oplaadstation of gebruik de blokkeervoorziening voordat u het oplaadstation reinigt of onderhoud uitvoert.
- Gebruik geen hogedrukreiniger of oplosmiddelen om het product schoon te maken.

1.5 Accuveiligheid

Lithium-ion accu's kunnen ontploffen of brand veroorzaken als ze worden gedemonteerd, kortgesloten of worden blootgesteld aan water, vuur of hoge temperaturen. Ga voorzichtig met ze om, demonteer of open de accu niet en vermijd elke vorm van elektrisch/mechanisch misbruik. Bewaar ze uit de buurt van direct zonlicht.





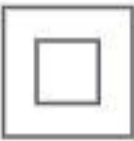
1. Gebruik alleen de acculader en voeding die door de fabrikant worden geleverd. Het gebruik van een verkeerde oplader en voeding kan elektrische schokken en / of oververhitting veroorzaken.
2. **PROBEER ACCU'S NIET TE REPAREREN OF TE WIJZIGEN!** Als u probeert een accu te repareren, kan dat leiden tot zwaar persoonlijk letsel door explosie of een elektrische schok. Als er een lek ontstaat, zijn de vrijgekomen elektrolyten corrosief en giftig.
3. Dit apparaat bevat accu's die alleen door vakmensen kunnen worden vervangen.

1.6 Restriscio's

Draag beschermende handschoenen bij het vervangen van de maaimessen om letsel te voorkomen.

1.7 Symbolen en stickers

	<p>WAARSCHUWING - Lees de gebruikersinstructies voordat u het apparaat bedient.</p>
	<p>WAARSCHUWING - Houd tijdens het werken een veilige afstand aan ten opzichte van de machine.</p>
	<p>WAARSCHUWING - Gebruik de blokkeervoorziening voordat u aan de machine werkt of deze optilt.</p>
	<p>WAARSCHUWING - Rijd niet op de machine. Raak een draaiend maimes niet aan.</p>
	<p>WAARSCHUWING - Het is niet toegestaan om dit product bij het normale huishoudelijke afval te doen. Zorg ervoor dat het product wordt gerecycled in overeenstemming met de plaatselijke wettelijke vereisten.</p>

	Dit product voldoet aan de toepasselijke EG-richtlijnen.
	Klasse III
	Lees voordat u gaat opladen de instructies.
	Gelijkstroom
	Klasse II

BEOOGD GEBRUIK

Het tuinproduct is bedoeld voor huishoudelijk grasmaaien. Hij is ontworpen om vaak te maaien, waardoor het gazon gezonder blijft en er beter uitziet dan ooit tevoren. Afhankelijk van de grootte van uw gazon kan uw maaier worden geprogrammeerd om op elk moment en met elke frequentie te werken. Het apparaat is niet geschikt om te graven, vegen of sneeuwruimen.



Hierbij verklaart TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. dat het radioapparaat van model Dreame MXXA9300 voldoet aan Richtlijn 2014/53/EU. De volledige tekst van de EU-verklaring van conformiteit is beschikbaar op het volgende internetadres: <https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity>.

Het product voldoet aan de Britse PSTI-voorschriften; de volledige tekst van de conformiteitsverklaring is beschikbaar op het volgende internetadres: <https://global.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

Ga voor een gedetailleerde e-handleiding naar <https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Kennisgeving over netwerkbeveiliging

Om een veilige werking van dit apparaat in netwerkomgevingen te garanderen, wordt de volgende informatie verstrekt:

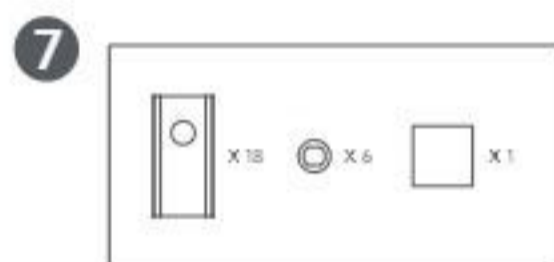
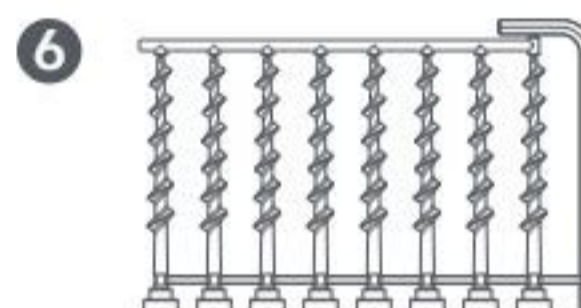
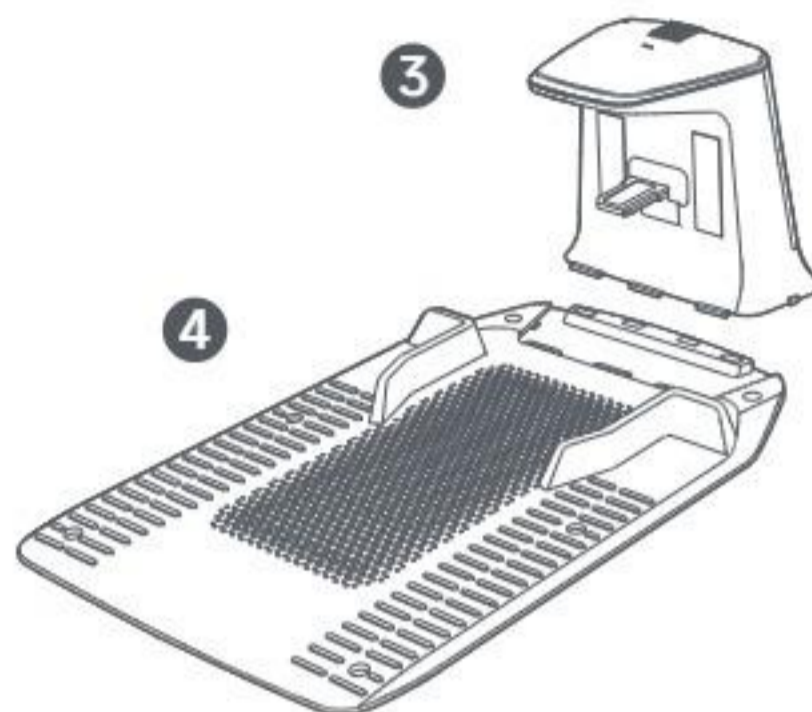
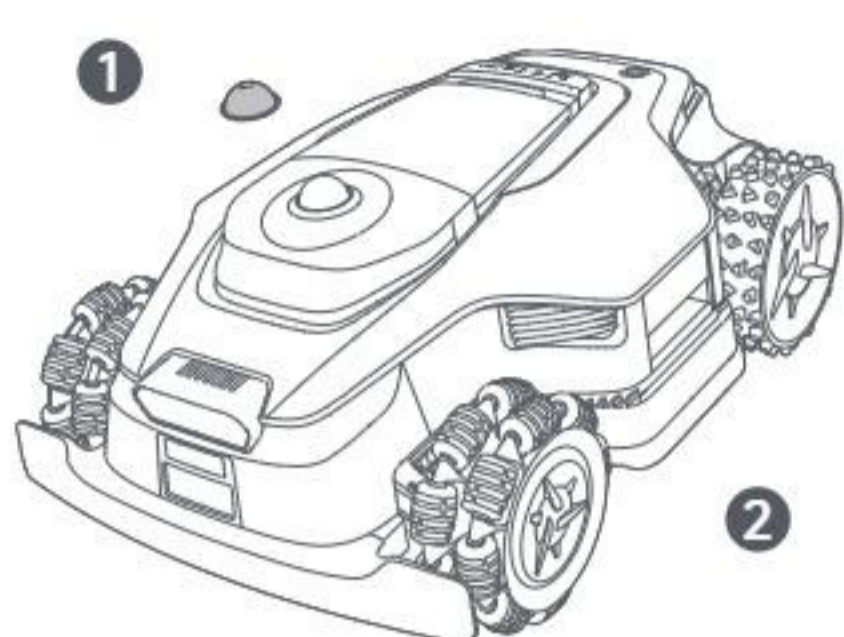
Dit apparaat is uitgerust met meervoudige netwerkcommunicatiemogelijkheden, waaronder een ethernetpoort (RJ-45), een draadloze Wi-Fi-communicatiemodule en een USB-debuggeninterface. Na het opstarten zijn de volgende netwerkservices standaard ingeschakeld:

- **Webconfiguratieservice (HTTP/HTTPS):** Luistert op poort 80 (HTTP) en poort 443 (HTTPS) voor lokale configuratie- en statusbewaking. Om informatielekken te voorkomen, wordt aanbevolen om na plaatsing de HTTP-service onmiddellijk uit te schakelen, alleen HTTPS ingeschakeld te laten en een vertrouwd TLS-certificaat te implementeren.
- **Device Broadcasting (mDNS/SSDP):** Wordt gebruikt voor automatische detectie door apparaatinformatie binnen het lokale netwerk (LAN) uit te zenden. Indien niet vereist, wordt aanbevolen om deze services uit te schakelen om het risico van scannen te verlagen.
- **USB-interface:** Wordt gebruikt voor het upgraden van de lokale firmware en het opvragen van logboeken. Wanneer de debuggenmodus is ingeschakeld, kunnen de toegangsrechten voor systeembestanden zichtbaar worden. Het wordt aanbevolen om het gebruik te beperken tot alleen bevoegd personeel en deze interface uit te schakelen wanneer het apparaat niet wordt onderhouden.

Raadpleeg voor gedetailleerde configuratieprocedures het gedeelte *Vorbereitung voor het eerste gebruik*.

2 Productintroductie

2.1 Leveringsomvang



1 Beschermkap van de LiDAR

2 Robotmaaier

3 Oplaadtoren (met een verlengsnoer van 10 meter)

4 Grondplaat

5 Voeding

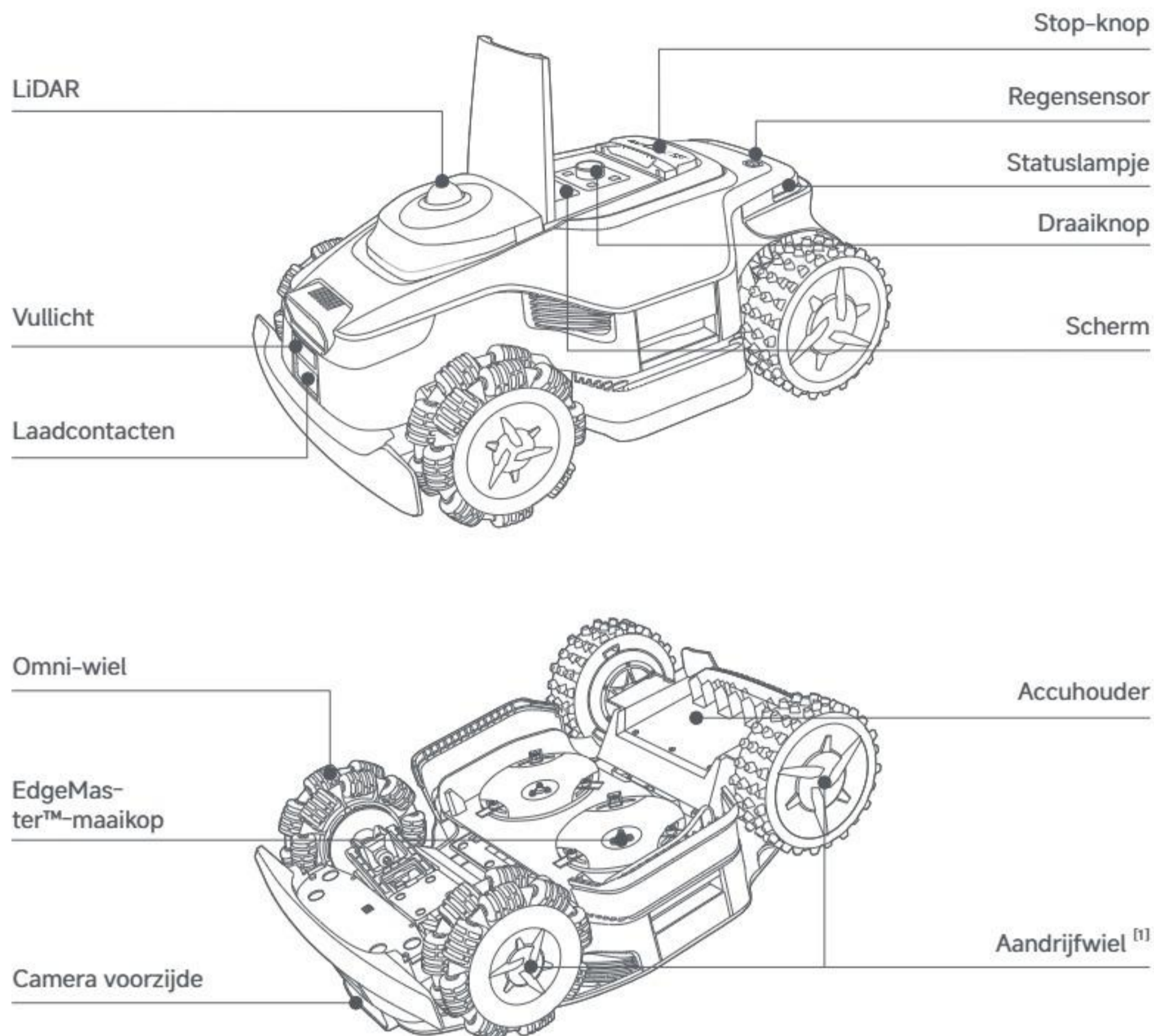
6 Schroeven × 8, inbussleutel

7 Reservemessen × 18, houders × 6, pluisvrije doek

8 Gebruikershandleiding

9 Snelstartgids

2.2 Productoverzicht



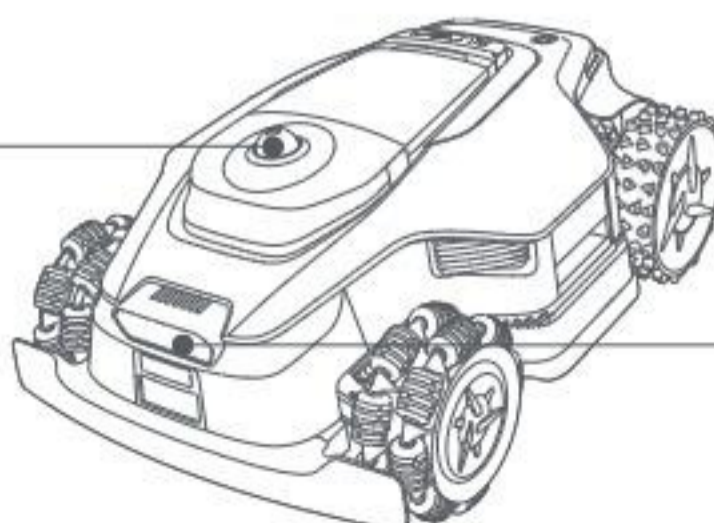
[1] Uitgerust met naafmotoren.

2.3 OmniSense™ 3.0: 3D-ultrasensorsysteem met AI-camera's

Til het gazononderhoud naar een hoger niveau met OmniSense™ 3.0 – een baanbrekend 3D-ultrasensor-systeem uitgerust met twee algoritme-ondersteunde HDR-camera's die een completer en gedetailleerder beeld van de 3D-omgeving van uw tuin bieden.



OmniSense™ 3.0
3D-ultradetectiesysteem



3D-omnidirectionele
obstakelvermijding
verbeterd door AI



2.4 Link-service met GPS en 4G-connectiviteit

De robot is uitgerust met de Link-service, die connectiviteit met een cellulair 4G-netwerk biedt.

De link-service activeren

Schakel uw robot in en de Link-service wordt automatisch geactiveerd.  wordt weergegeven op het scherm van de robot en in de app, wat aangeeft dat het activeren is gelukt. U kunt de gebruiksstatus van de Link-service bekijken in de app onder **Verbindingen**.

Als de Link-service is geactiveerd, kunt u de status van uw robot op afstand bewaken en maaitaken starten zonder Wi-Fi-verbinding. Daarnaast is GPS ingebouwd voor het volgen van de realtime locatie, waardoor de robot nog beter beveiligd is tegen diefstal. U kunt de locatie van de robot op elk moment en vanaf elke locatie volgen, en een melding ontvangen wanneer de robot buiten het aangewezen kaartgebied komt.

De Link-service treedt in werking vanaf het moment van activering, volgens de productconfiguratie die u hebt gekocht.* Om de service te verlengen nadat deze is verlopen, kunt u contact opnemen met de klantenservice van Dreame via aftersales@dreame.tech.

*Controleer in de app de resterende gratis periode voor de Link-service, of neem contact op met het Dreame-after-salesteam voor meer informatie.

2.5 Sensoren

Naam	Beschrijving
LiDAR	Verkrijgt omgevingsinformatie en vergemakkelijkt de positionering van de robot, het vermijden van obstakels en het detecteren van water en vuil. Detectiebereik (bij 100 klx): 40 meter bij 10% reflectiviteit; 70 meter bij 80% reflectiviteit Beeldveld: 360° (horizontaal) × 59° (verticaal)
Camera voorzijde	Detecteert obstakels, gazongrenzen en menselijke aanwezigheid. Beeldhoek: 89° (horizontaal), 58° (verticaal), 97° (diagonaal) Resolutie: 2 MP
GPS	De robot is uitgerust met een ingebouwde GPS-functie. U kunt de realtime locatie van de robot in de app volgen op Google Maps.

3 Installatie

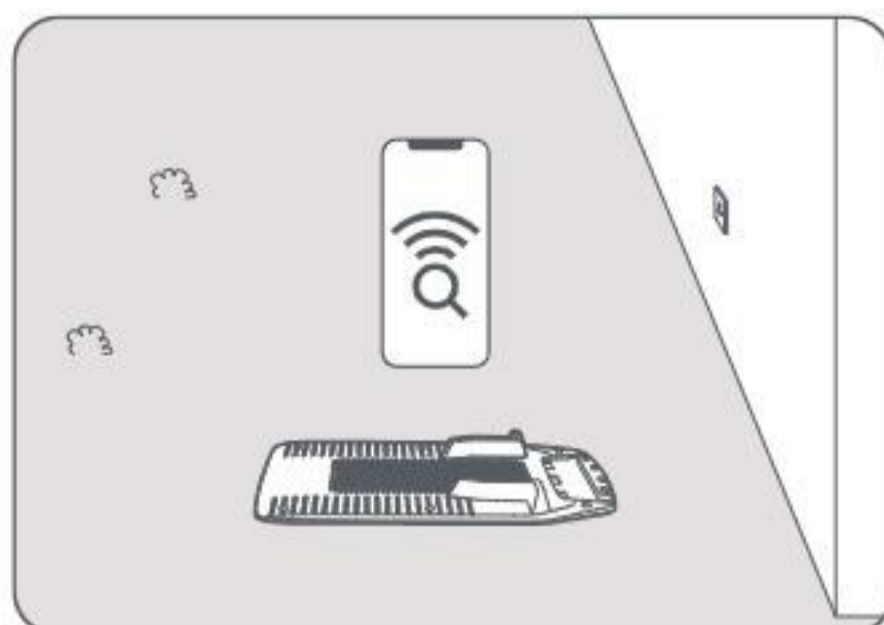
3.1 Selecteer een geschikte locatie

- Plaats de grondplaat op een vlakke ondergrond aan de rand van het gazon en een stopcontact. Plaats hem in een locatie met een sterk Wi-Fi-sigitaal.

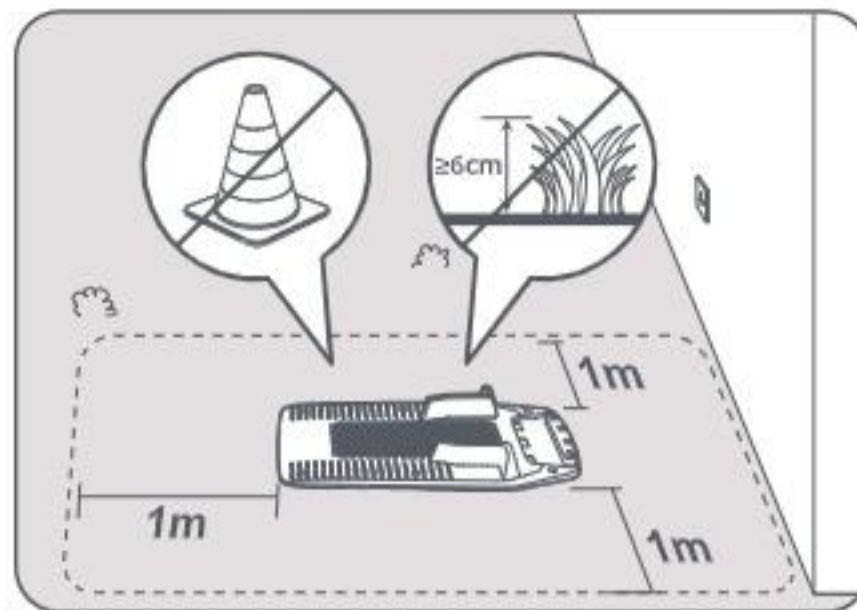
Opmerking: Gebruik uw mobiele apparaat om de Wi-Fi-sigitaalsterkte van de locatie te controleren. Een goede Wi-Fi-sigitaalsterkte zorgt voor een stabiele verbinding tussen de robot en de app.

Belangrijk: Verzekert u ervan dat de grond zacht genoeg is om de schroeven erin te draaien.

Belangrijk: Als het oplaadstation op een helling staat, verzekert u zich ervan dat de helling niet te steil is, zodat de robot niet achteruitglijdt en niet kan docken.

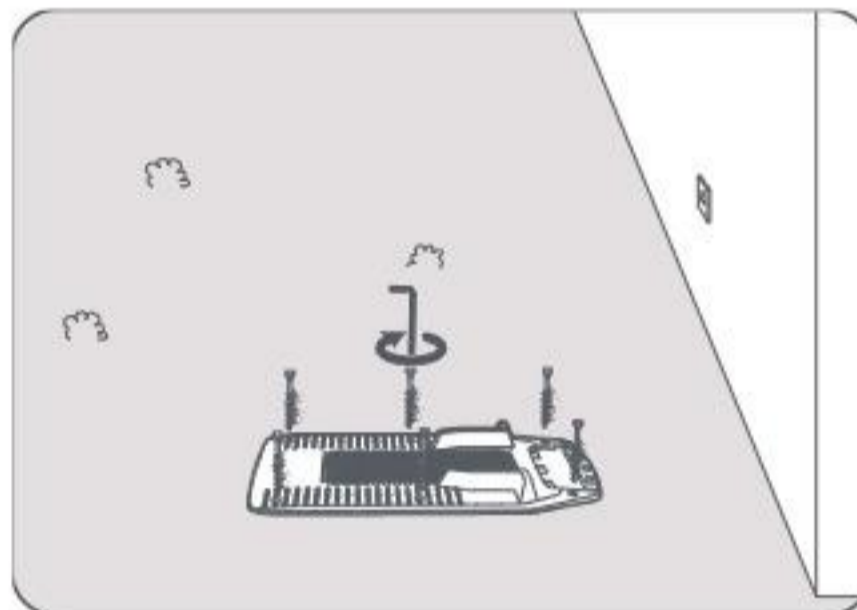


- Houd links, rechts en voor de grondplaat minstens **1 meter** vrije ruimte zonder obstakels aan. Verzekert u ervan dat het gras rondom de locatie korter is dan **6 cm**. Als het gras hoger is, maait u het eerst met een duwmaaier. Hoog gras kan het voor de robot moeilijk maken om terug te keren naar het oplaadstation.

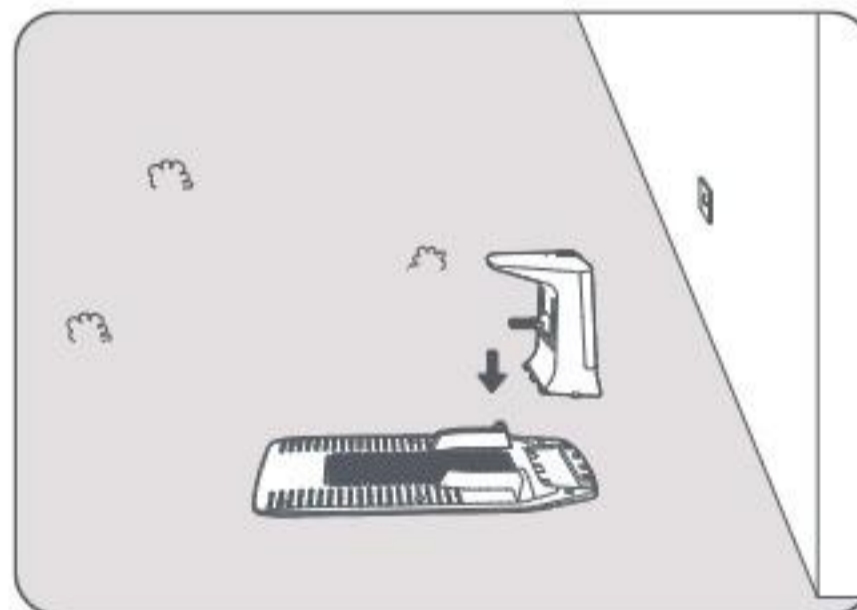


3.2 Het oplaadstation installeren

- 1 Bevestig de grondplaat op de grond met behulp van de bijgeleverde schroeven en inbusleutel.

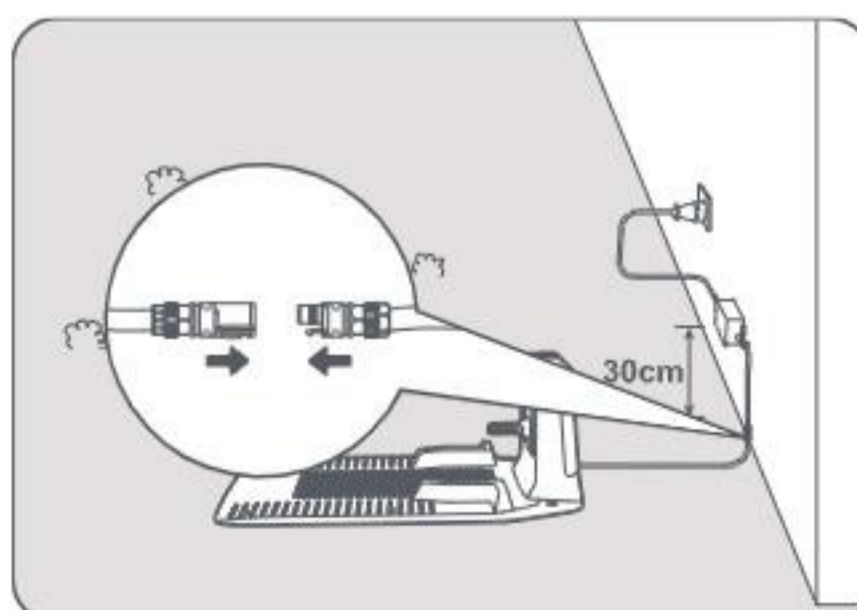


- 2 Schuif de oplaadtoren op de grondplaat totdat u een klik hoort.

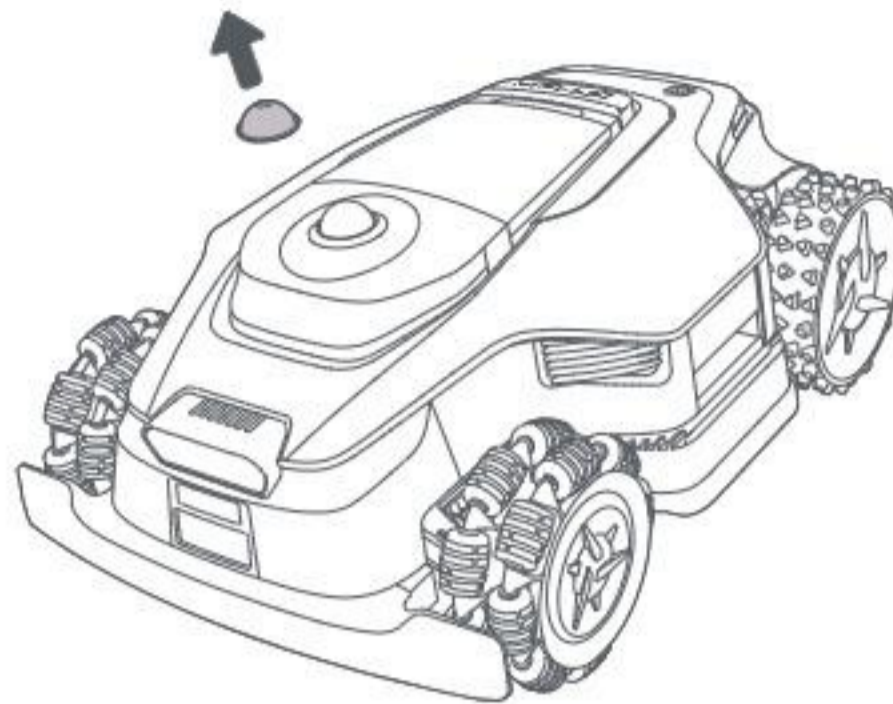


- 3 Sluit de voeding aan op het verlengsnoer en vervolgens op een stopcontact. Zorg ervoor dat de voeding minstens **30 cm** boven de grond zit.

Opmerking: Het LED-lampje op het oplaadstation is **constant blauw** als er voedingsspanning is.



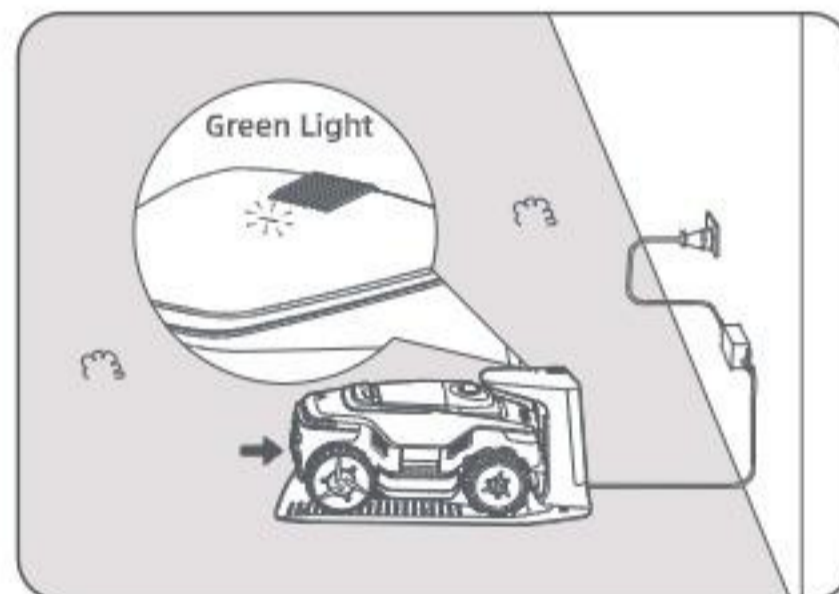
- 4 Verwijder de beschermkap van de LiDAR.



- 5 Plaats de robot in het oplaadstation om op te laden. Zorg ervoor dat de laadcontacten op de robot en het oplaadstation correct zijn aangesloten.

Opmerking: Het indicatorlampje zal **groen knipperen** terwijl de robot met succes wordt opgeladen in het oplaadstation.

Opmerking: Als u een garage wilt toevoegen voor extra bescherming, gebruikt u de bijpassende Dreame-garage die verkrijgbaar is in lokale winkels of online. Het gebruik van een niet-Dreame-garage kan problemen veroorzaken tijdens het opladen.

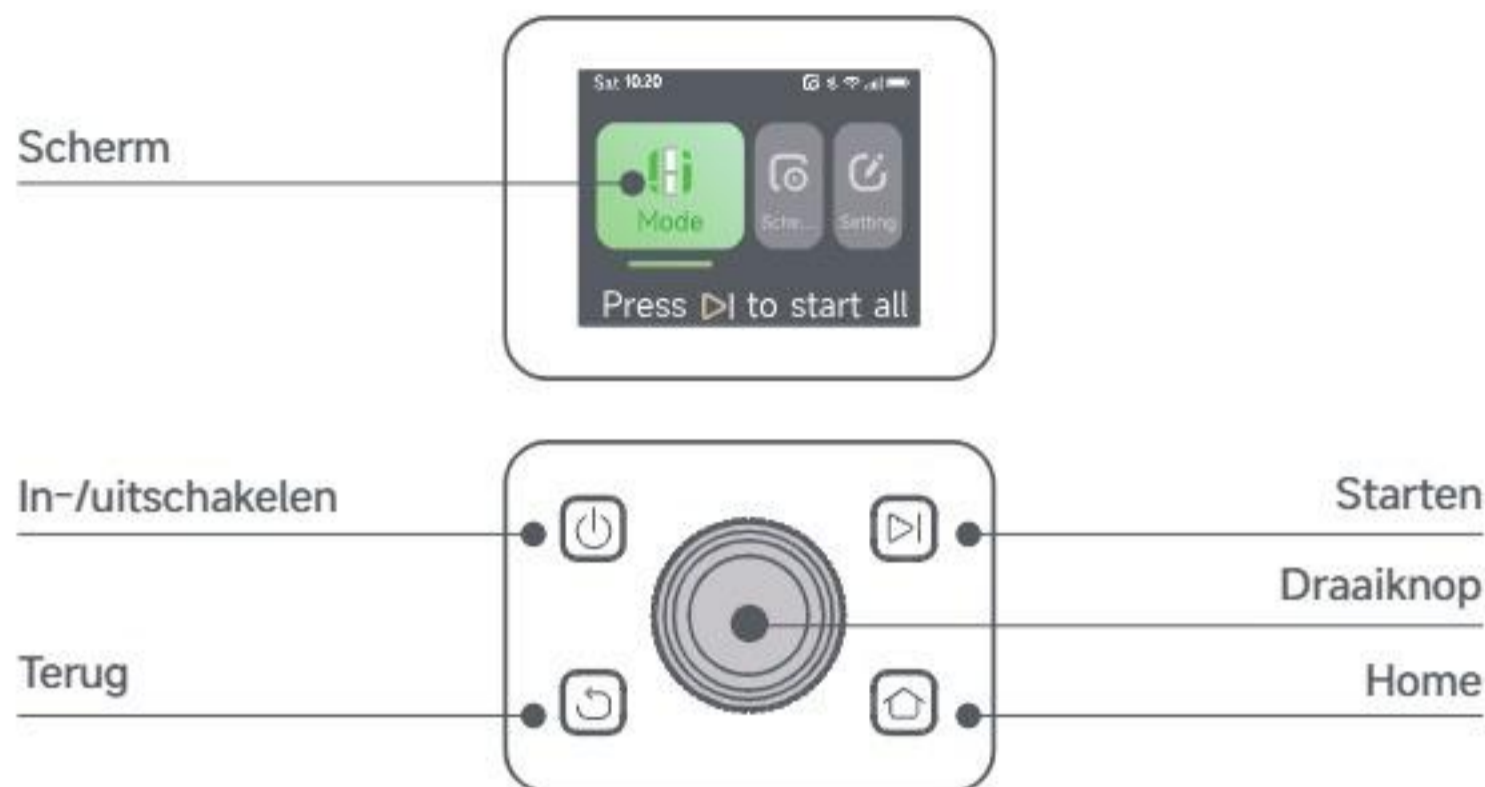


Led-lampje op het oplaadstation

Lichte kleur LED-lampje	Betekenis
Knipperend/continu rood	1. Er is een probleem met het oplaadstation (zoals een probleem met de laadstroom of de laadspanning).
	2. De robot doekt in het oplaadstation maar het opladen is abnormaal (bijvoorbeeld kortsluiting in de laadcontacten).
Brandt blauw	Het oplaadstation heeft stroomvoorziening. De robot is niet in het oplaadstation.
Knippert groen	De robot wordt opgeladen in het oplaadstation.
Brandt groen	De robot is volledig opgeladen in het oplaadstation / buiten de opladuren.

4 Voorbereiding voor het eerste gebruik

4.1 Vertrouwd raken met het bedieningspaneel




Scherm

Icon	Status
	Accuniveau (toont het huidige accuniveau).
	Opladen (De robot dockt met succes in het oplaadstation).
	Bluetooth (De robot is via Bluetooth verbonden met de app).
	Wi-Fi (De robot is verbonden met de app via een Wi-Fi-netwerk).
	Link-service (Link-service is geactiveerd).
	Schema (Een taak is gepland voor vandaag en is nog niet begonnen).

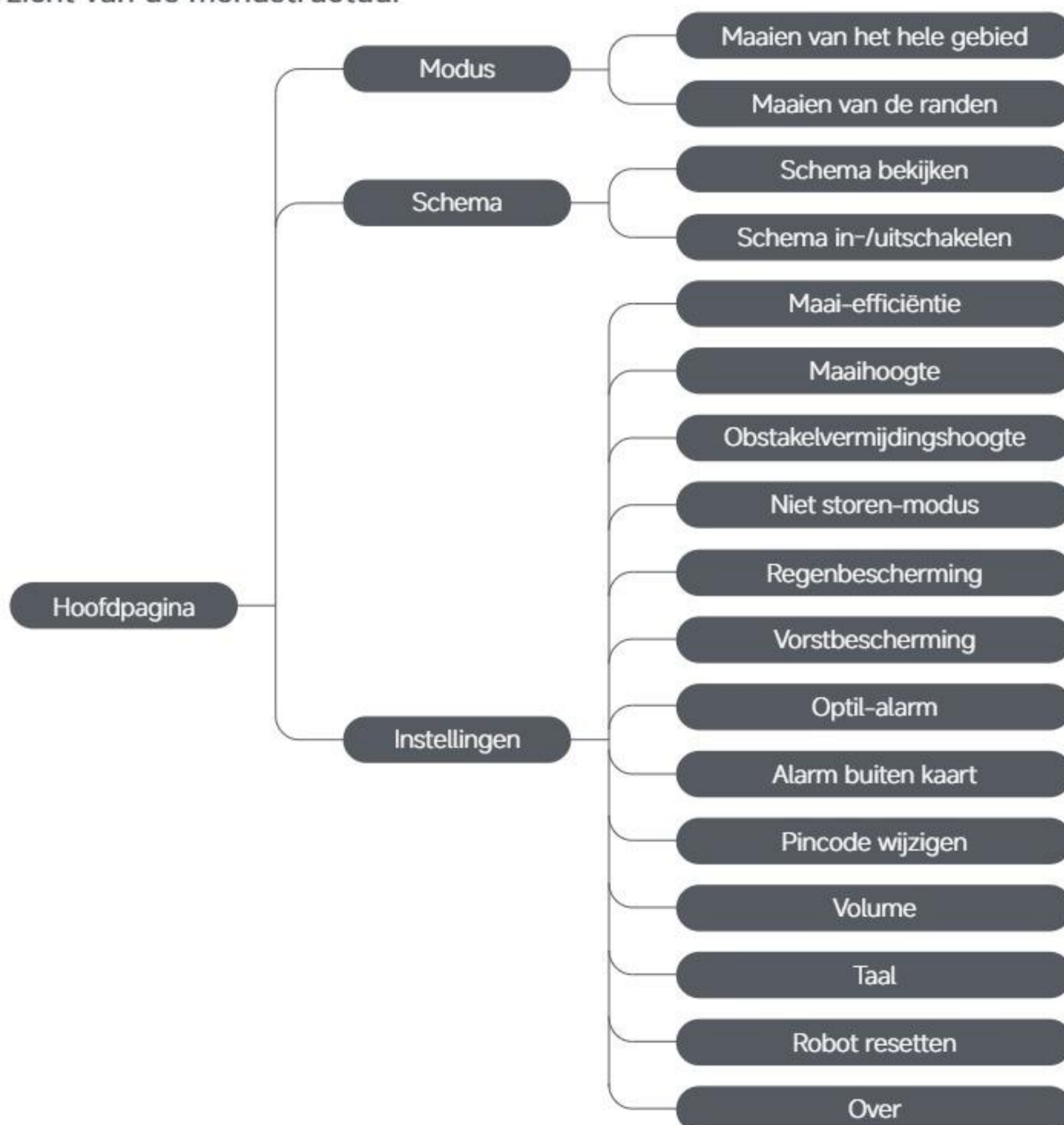
Bedieningselementen

Knop	Functie
Aan/uit	Houd de knop gedurende 2 seconden ingedrukt om de robot in of uit te schakelen. Zorg ervoor dat het zich buiten het oplaadstation bevindt.
Starten	Om het maaien van het hele gebied te starten of gepauzeerde taken te hervatten, drukt u op de knop en sluit u vervolgens binnen 5 seconden de bovenklep. De taak wordt geannuleerd als de bovenklep niet binnen 5 seconden wordt gesloten.
Home	Om de robot terug te sturen naar het oplaadstation om op te laden, drukt u op de knop en sluit u vervolgens binnen 5 seconden de bovenklep. De taak wordt geannuleerd als de bovenklep niet binnen 5 seconden wordt gesloten.
Terug	Druk op de knop om te navigeren naar een hoger niveau in het menu.

Bedieningselementen

Draaiknop	Druk op de draaiknop om de selectie in de menu's te bevestigen.
	Houd de draaiknop 3 seconden ingedrukt om de Bluetooth-koppelmodus in te schakelen.
	Draai de draaiknop rechtsom/linksom om door het menu te navigeren.
Start + Terug	Houd tegelijkertijd de knop  en de knop  gedurende 3 seconden ingedrukt om de robot te resetten naar de fabrieksinstellingen. De pincode zal niet worden gewist.
Home + Terug	Houd tegelijkertijd de knop  en de knop  gedurende 3 seconden ingedrukt om onder Instellingen naar de pagina Over te gaan. De pagina Over verdwijnt na 5 seconden.
Draaiknop + terug	Om de pincode te resetten, houdt u tegelijkertijd de draaiknop en de knop  gedurende 3 seconden ingedrukt.
Stoppen	Druk op de Stop-knop om de bovenklep te openen en de robot te stoppen. De pincode moet worden ingevoerd op het bedieningspaneel om de werking te hervatten.

Overzicht van de menustructuur



* Dit kan worden geüpdatet afhankelijk van de softwareversie.

Statuslampje op de robot

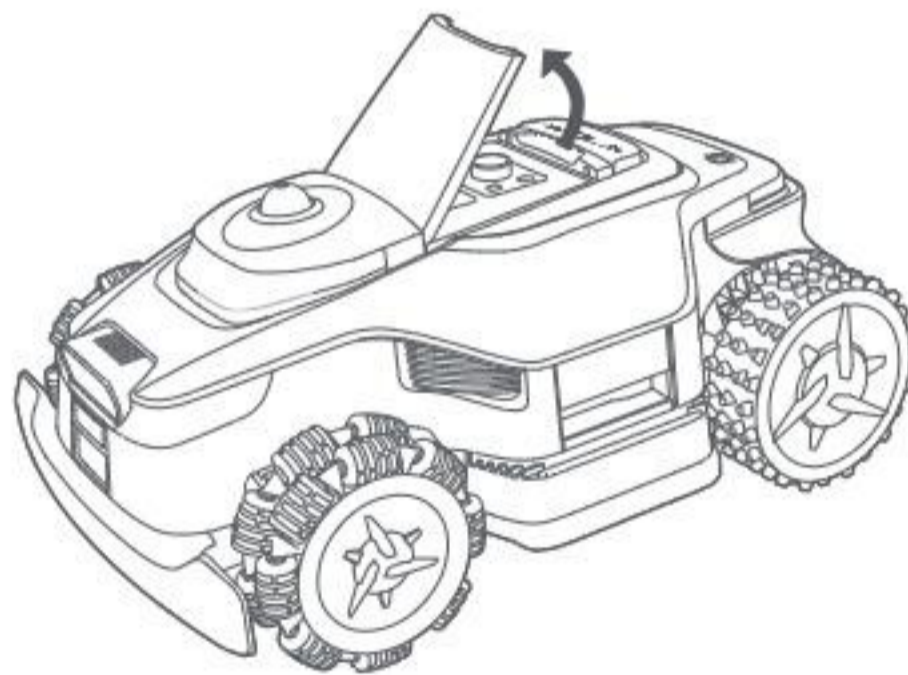
Kleur	Betekenis
Brandt rood	1. De robot staat stand-by.
	2. De robot voert een taak uit of is gepauzeerd.
	3. De accu is volledig opgeladen (de helderheid is lager dan wanneer deze volledig is opgeladen).
	4. De robot is gedockt in het oplaadstation en wordt opgeladen.
Lopend	De robot is gedockt in het oplaadstation.
Pulserend rood	1. De robot is op patrouille.
	2. Realtime video vanaf de camera aan de voorzijde wordt weergegeven in de app.
	3. De robot beweegt in de richting van de aangewezen locatie.
Knippert rood	De robot heeft tijdens het uitvoeren van de taak een storing onderhouden.
Golvend vanuit het midden	De robot wordt ingeschakeld.

Opmerking: U kunt de activeringsperiode en scenario's van de robot aanpassen in **Instellingen > Lampje**.

4.2 Eerste instellingen

Voordat u de robot voor het eerst inschakelt, moet u enkele basisinstellingen maken voordat de robot gebruiksklaar is.

- 1 Til de bovenklep op.



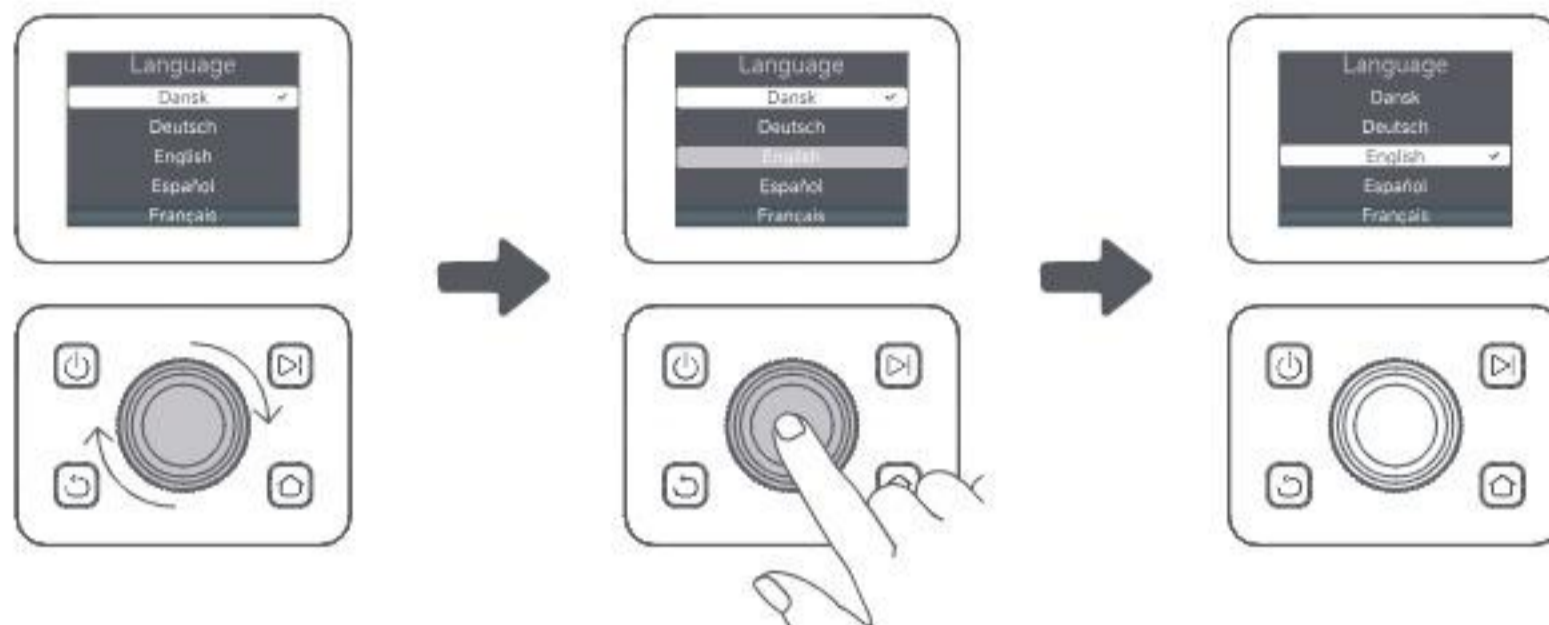
- 2 Houd op het bedieningspaneel de knop  gedurende 2 seconden ingedrukt om de robot in te schakelen.

Opmerking: Wanneer de robot in het oplaadstation is gedockt, wordt hij automatisch ingeschakeld.



3 Selecteer uw voorkeurstaal

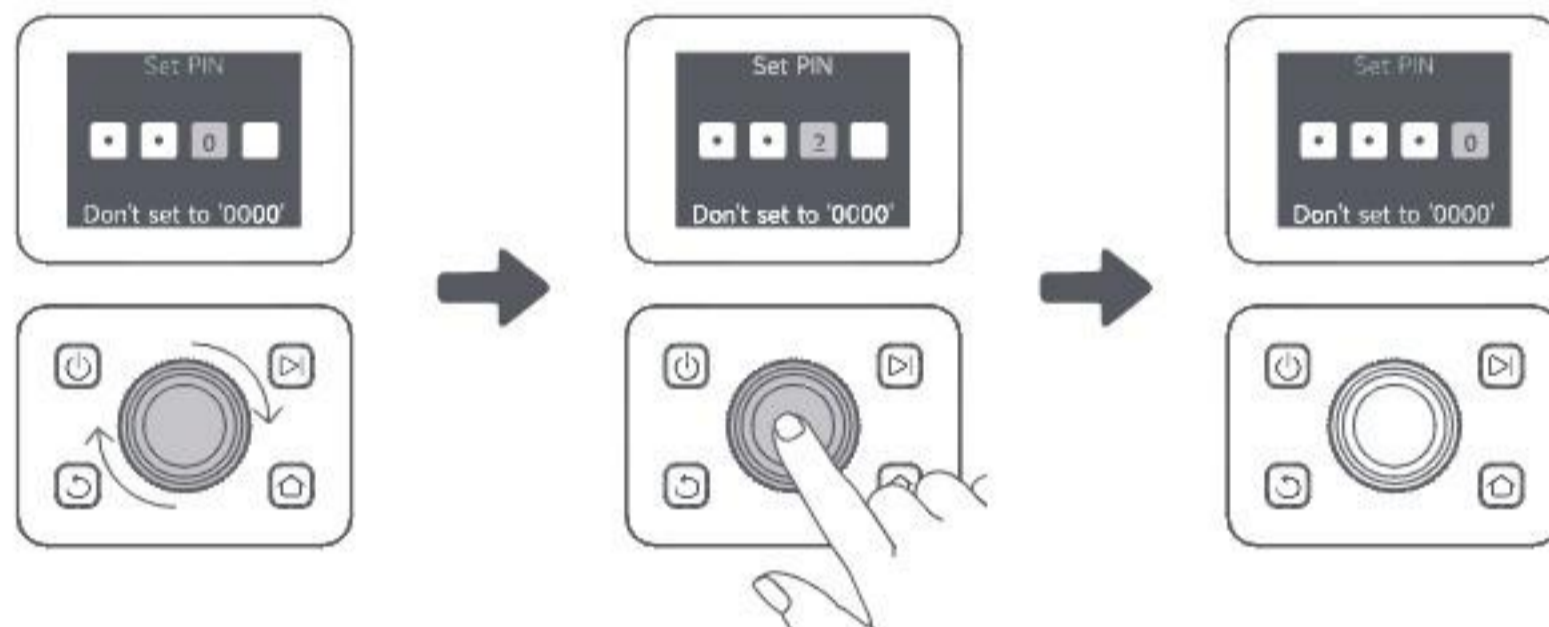
Draai de draaiknop rechtsom om omlaag te gaan en linksom, om omhoog te gaan om uw taal te selecteren. Druk op de draaiknop om te bevestigen.



4 Pincode instellen

1. Draai aan de draaiknop om een cijfer van 0 tot 9 te selecteren. Draai rechtsom, om het getal te verhogen en linksom, om het te verlagen. Druk op de draaiknop om te bevestigen en het volgende cijfer in te stellen. Om het vorige cijfer te wijzigen, draait u de draaiknop linksom totdat het cijfer 0 wordt en blijft u de knop nog een keer draaien.

Belangrijk: Stel de PIN-code niet in op "0000".



2. Voer de pincode nogmaals in om het instellen van de pincode te voltooien.

Opmerking: Als de twee wachtwoorden niet overeenkomen, stelt u het nieuwe wachtwoord opnieuw in.

5 De robot met het internet verbinden

Scan de QR-code om de Dreamehome-app te downloaden op uw mobiele apparaat. Na het installeren maakt u een account aan en logt u in.



U kunt de Dreamehome-app ook downloaden in de App Store of op Google Play.



De robot ondersteunt 4G-connectiviteit en heeft ingebouwde GPS. Voor optimale prestaties adviseren wij u echter om een Wi-Fi-verbinding in te stellen.

Alvorens het netwerk in te stellen:

- Zorg ervoor dat de robot en uw mobiele apparaat met hetzelfde Wi-Fi-netwerk verbonden zijn.
- Zorg ervoor dat uw mobiele apparaat zich binnen **10 meter** van de robot bevindt.
- Schakel de Bluetooth-functie in op uw mobiele apparaat.

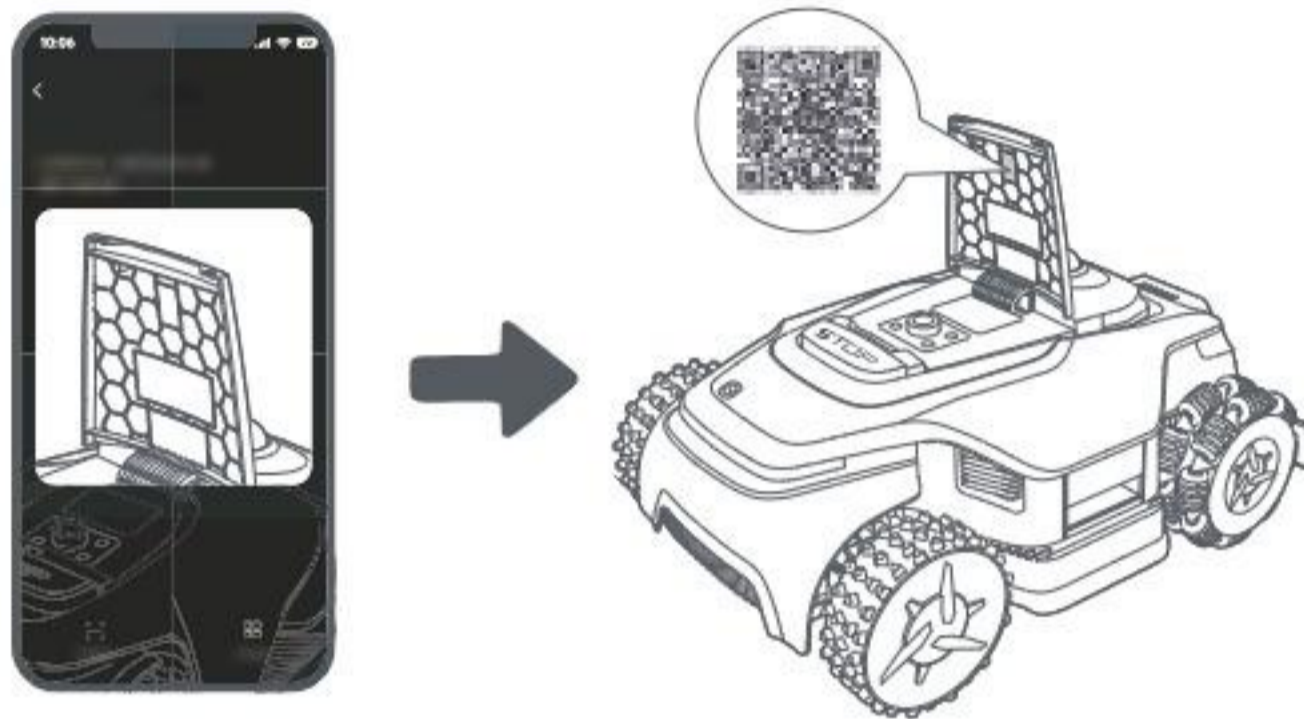
1. Open de Dreamehome-app.

2. U kunt verbinding maken op een van de volgende manieren:

a. QR-code scannen: Ga naar  **Apparaat** en tik op  **Scan de QR-code om verbinding te maken**. Scan de QR-code in de bovenklep van de robot om verbinding te maken.

b. Handmatig toevoegen: Ga naar  **Apparaat** en tik op **+ Toevoegen**. Selecteer vervolgens uw model robot om verbinding te maken.

c. Automatisch zoeken: De robot zoekt naar apparaten in de buurt. Tik in de lijst met ontdekte apparaten op uw robot om verbinding te maken.

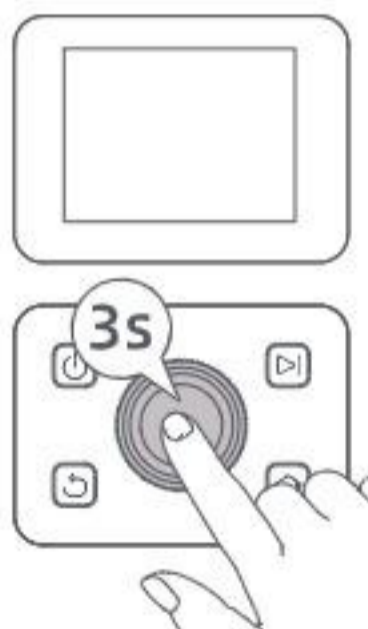


3. Volg de instructies in de app om de verbinding met het Wi-Fi-netwerk te voltooien.

Belangrijk: Gebruik een single-bandnetwerk met een frequentie van 2,4 GHz of een dual-bandnetwerk met een frequentie van 2,4/5 GHz.

Belangrijk: Controleer of uw Wi-Fi-netwerk geen firewall heeft en niet versleuteld is. Anders kan de netwerkinstallatie mislukken.

4. Houd de draaiknop op het bedieningspaneel gedurende 3 seconden ingedrukt. De robot gaat naar de Bluetooth koppelmodus.



5. Volg de instructies in de app om het koppelen te voltooien.

De robot ontkoppelen

Zodra het koppelen is gelukt, wordt de robot automatisch gekoppeld aan het Dreamehome-account. Elk apparaat kan maar aan één account worden gekoppeld. Het kan niet tegelijkertijd aan een andere account worden gekoppeld.

Om de robot met een nieuwe account te koppelen, moet u deze eerst loskoppelen. Om los te koppelen:

1. Open de Dreamehome-app. Ga naar  **Apparaat**.
2. Als meerdere robots aan uw Dreamehome-account zijn gekoppeld, veegt u naar links of rechts om de pagina van de robot die u wilt bewerken te openen.
3. Tik in de rechterbovenhoek op .
4. Selecteer  **Verwijderen**.

Uw robot delen met anderen

1. Tik in de rechterbovenhoek op .
2. Selecteer  **Apparaat delen**.

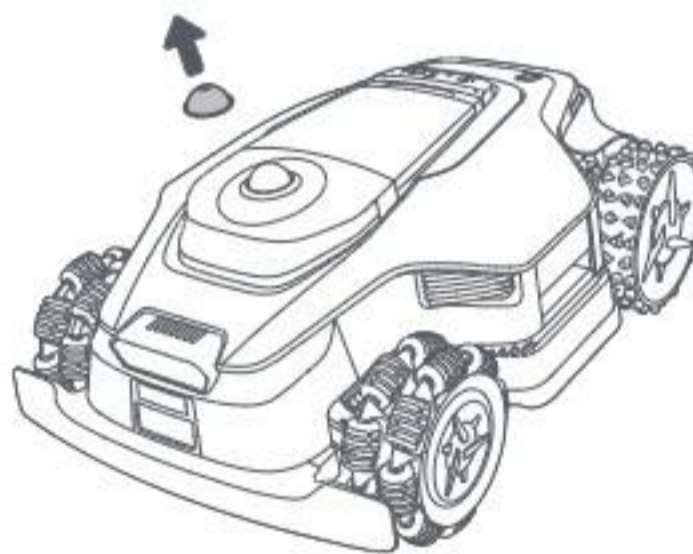
Uitloggen van mijn Dreamehome-account en deze verwijderen?

1. Ga naar  **Ik** >  > **Account**.
2. Selecteer **Uitloggen** of **Account verwijderen**.

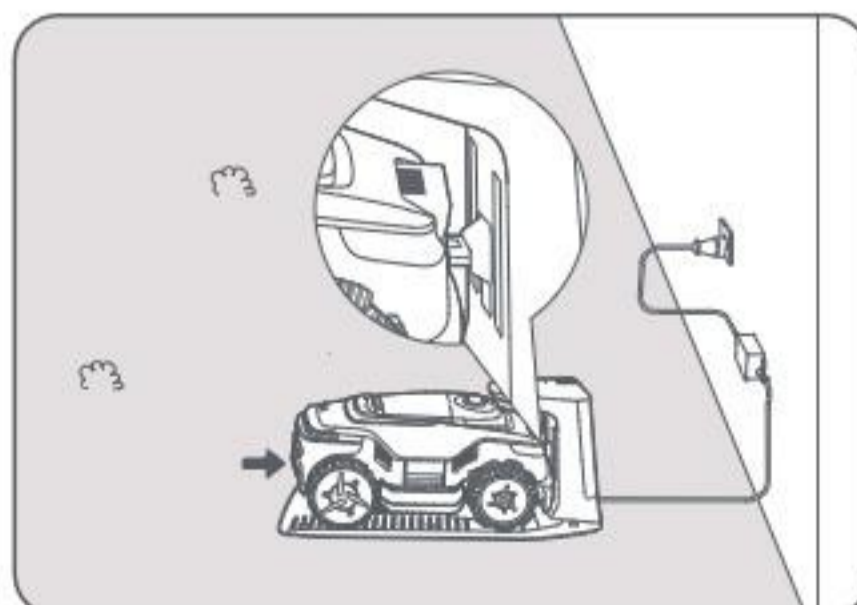
5 Uw tuin in kaart brengen

Voordat u in kaart gaat brengen, controleert u het volgende:

- Het accuniveau van de robot is meer dan 50%.
- De beschermkap van de LiDAR is verwijderd.



- De bovenklep is gesloten.
- De robot doct met succes in het oplaadstation.



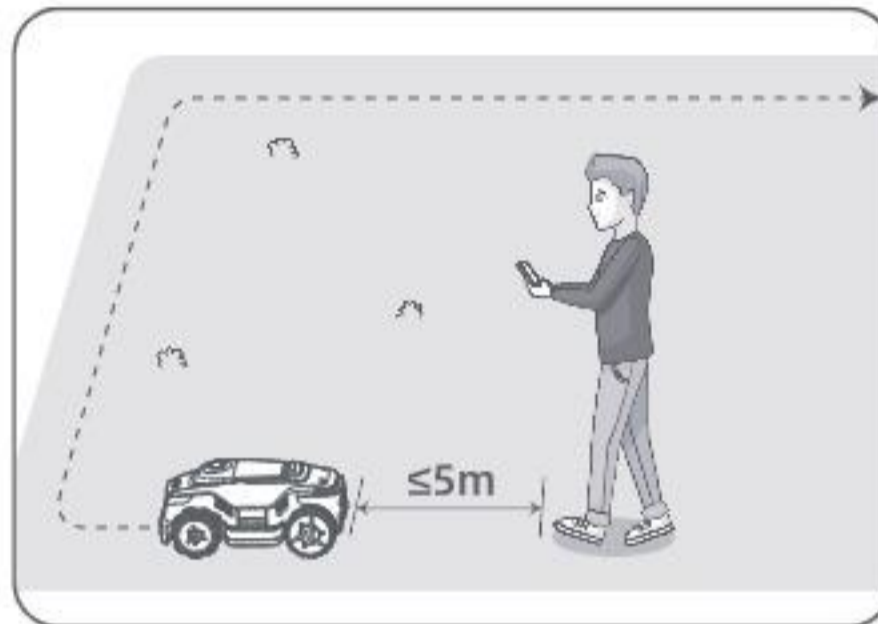
5.1 Virtuele grens creëren

Houd rekening met het volgende voordat u met het in kaart brengen begint:

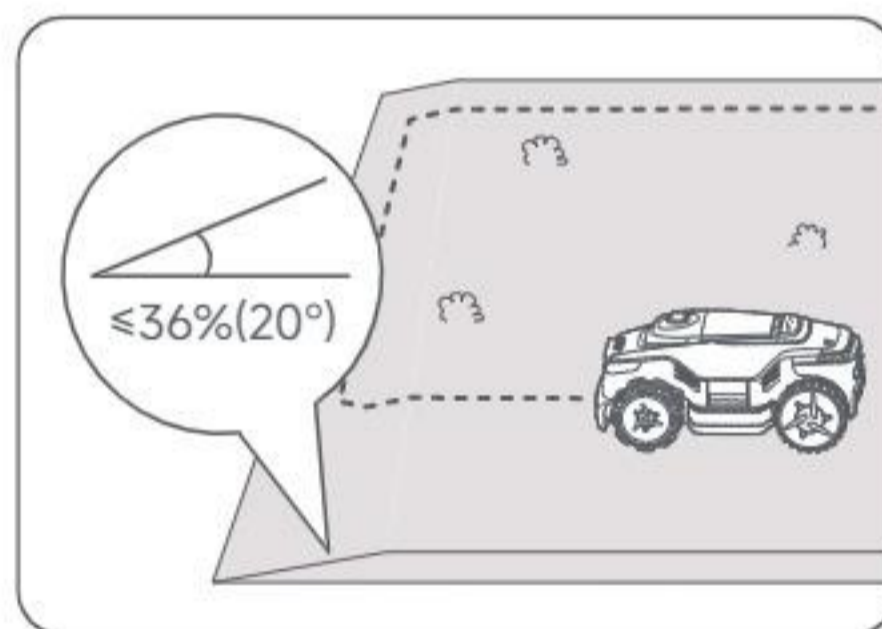
Belangrijk: Verplaats de robot niet handmatig tijdens het creëren van de grens omdat hierdoor het in kaart brengen kan mislukken.

Belangrijk: Zodra het in kaart brengen begint, mag u de robot niet op afstand in het laadstation docken totdat het in kaart brengen is voltooid. Anders kan de LiDAR geblokkeerd raken, waardoor het in kaart brengen kan mislukken.

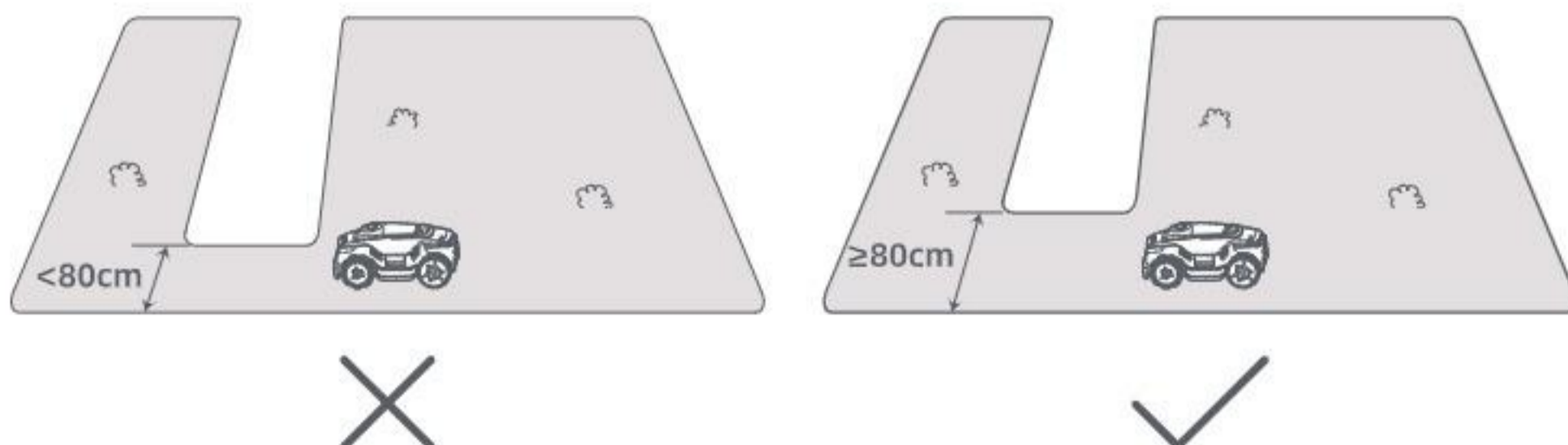
- Loop tijdens het in kaart brengen binnen **5 meter** achter de robot.



- De robot kan hellingen aan met een hellingshoek tot **80% (38°)**. Voor betere maieresultaten wordt echter aanbevolen om de hellingen van werkgebieden onder **36% (20°)** te houden.

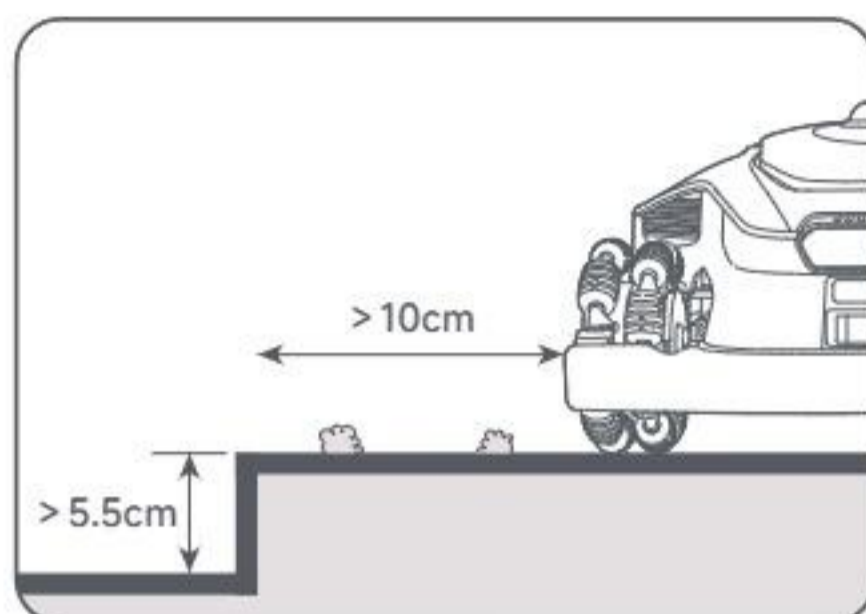


- Voor gebieden smaller dan **80 cm**, stelt u deze in als paden zodat de robot erdoorheen kan (zie het gedeelte 5.4: **Pad instellen**).

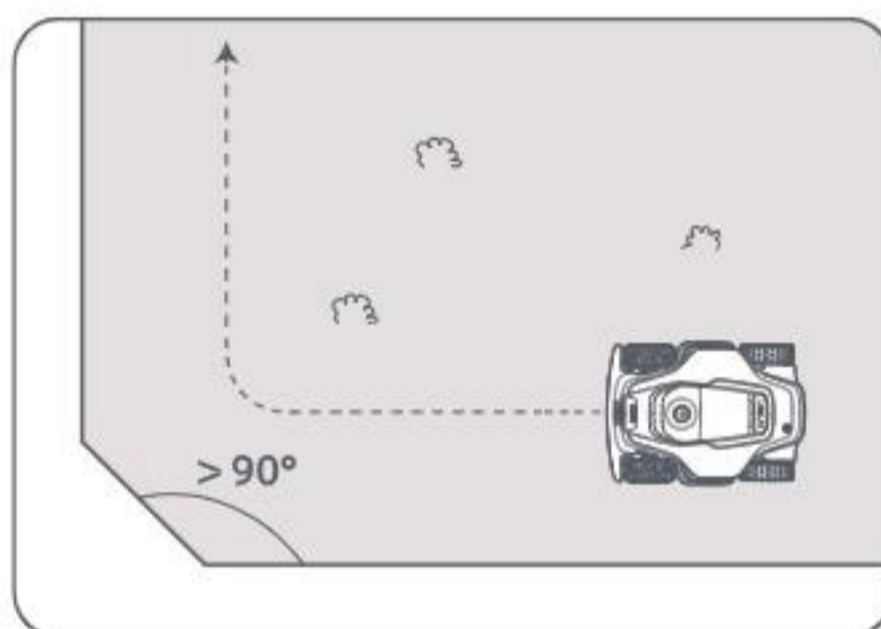


DREAME

- Als uw gazon meer dan **5,5 cm** hoger is dan de aangrenzende grond, houd de robot dan ten minste **10 cm** van de rand verwijderd. Als uw gazon vlak is met de aangrenzende grond, kan de robot de grens overschrijden voor optimale maairesultaten langs de randen.

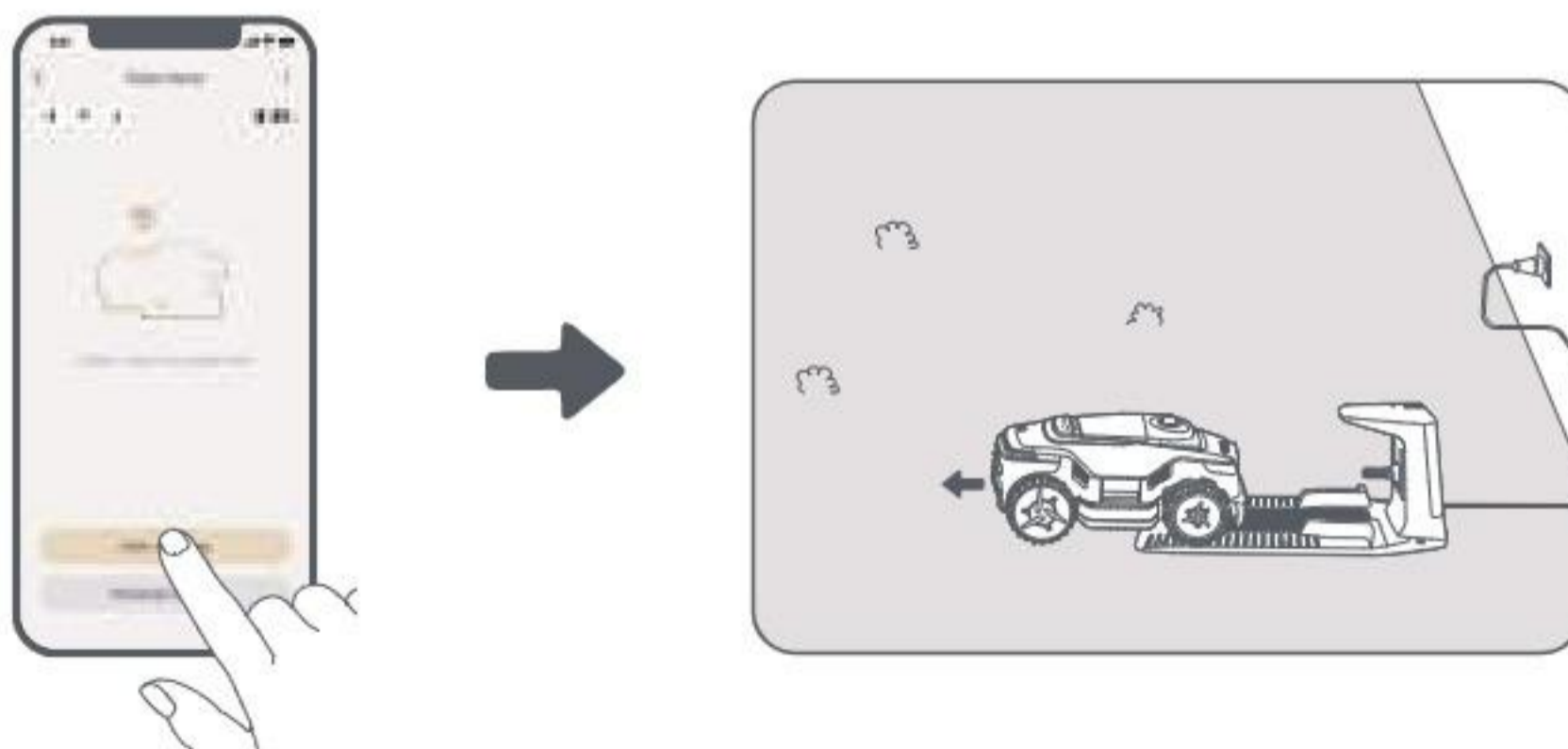


- Zorg ervoor dat de draaihoeken groter zijn dan **90°**. Hoeken kleiner dan 90° kunnen het voor de robot moeilijk maken om een zuivere snede te maken.

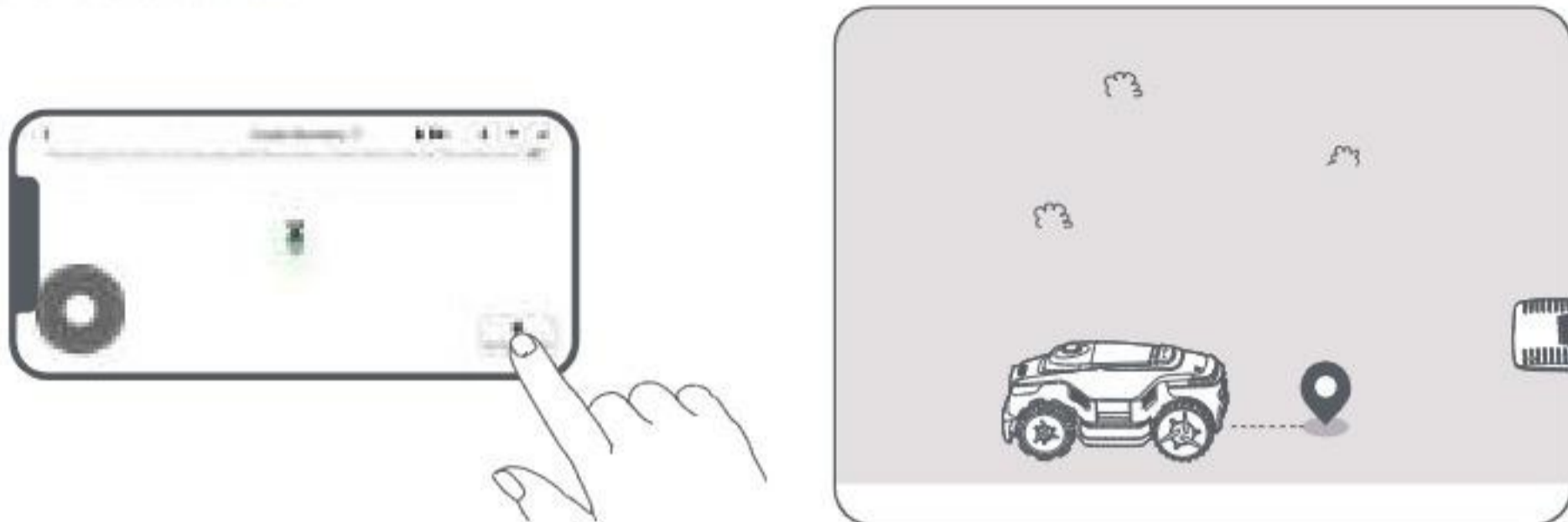


Start in kaart brengen:

1. Tik op **Start creëren** via de app en de robot controleert zijn status en kalibreert. De robot verlaat automatisch het oplaadstation om de kalibratie uit te voeren. Wees voorzichtig.



2. Leid de robot op afstand naar de rand van uw gazon en tik op **Startpunt instellen** om het startpunt voor de grens vast te stellen.



3. Bedien de robot op afstand om langs de omtrek van uw gazon te rijden en het werkgebied in kaart te brengen.

Modus voor zelfstandige grensdetectie

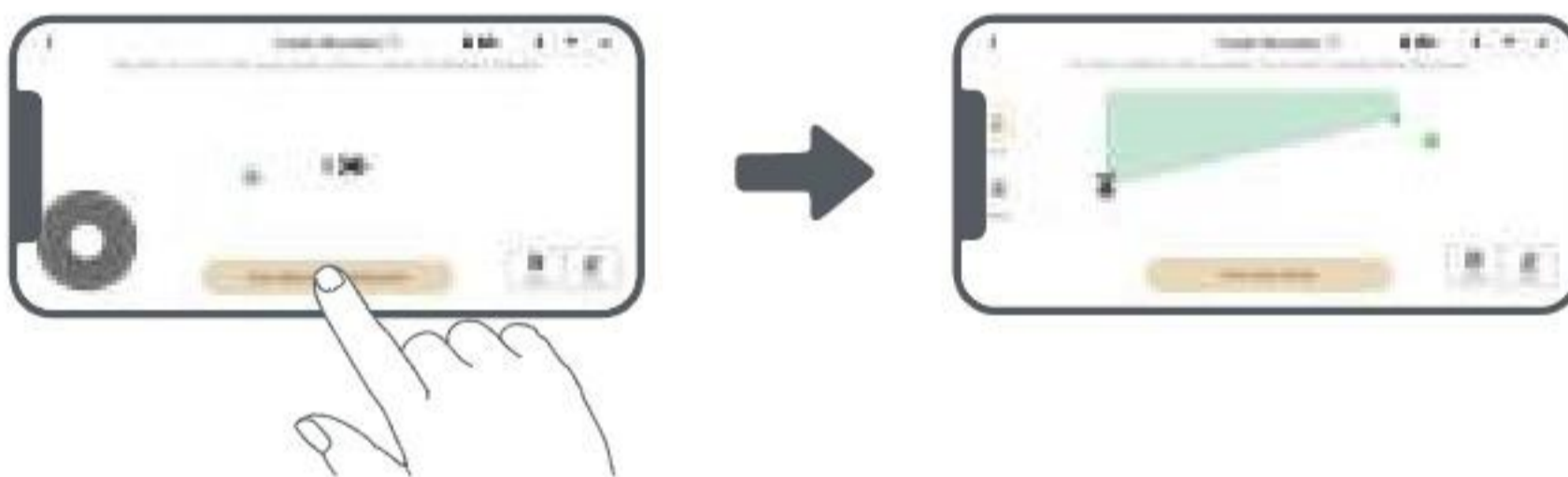
Aangestuurd door een geavanceerd AI-algoritme, gebruikt de robot zijn camera aan de voorzijde om gras- en niet-grasgebieden te detecteren, waardoor hij grenzen kan identificeren zonder dat daarvoor handmatige begeleiding nodig is.

Nadat u de robot op afstand naar de rand van het gazon hebt geleid en het startpunt hebt ingesteld, kunt u de modus voor **zelfstandige grensdetectie** gebruiken. U kunt kiezen of de robot de grens moet overschrijden voor een schoner maaieresultaat langs de randen, of vlakbij de grens moet blijven om te voorkomen dat hij vast komt te zitten.

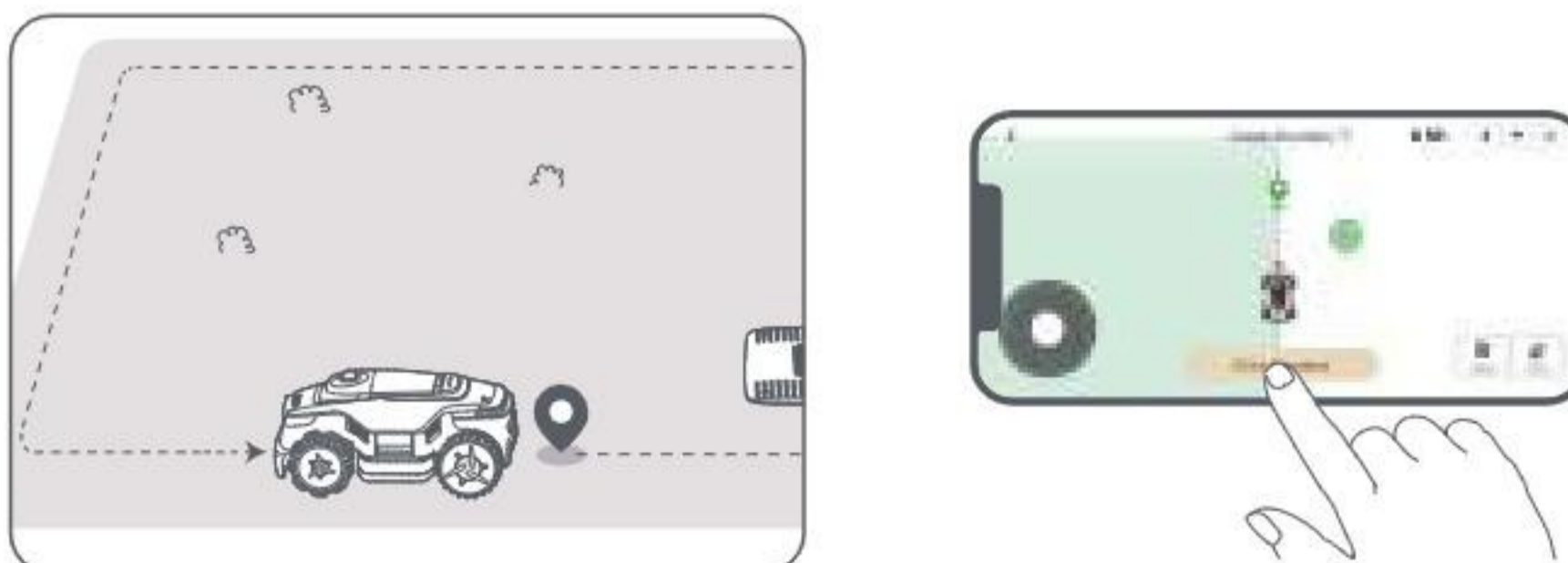
Wij adviseren u om tijdens deze procedure de robot te volgen. Als de robot er niet in slaagt de grenzen nauwkeurig te detecteren, kunt u de modus voor zelfstandige grensdetectie op elk gewenst moment verlaten en overschakelen naar afstandsbediening.

Belangrijk: De modus voor zelfstandige grensdetectie moet bij daglicht worden gebruikt om een goede zichtbaarheid te garanderen. Gebruik deze functie niet bij slecht licht of regenachtige omstandigheden.

Belangrijk: Zorg ervoor dat de camera aan de voorzijde van de robot schoon is en vrij van obstakels is.

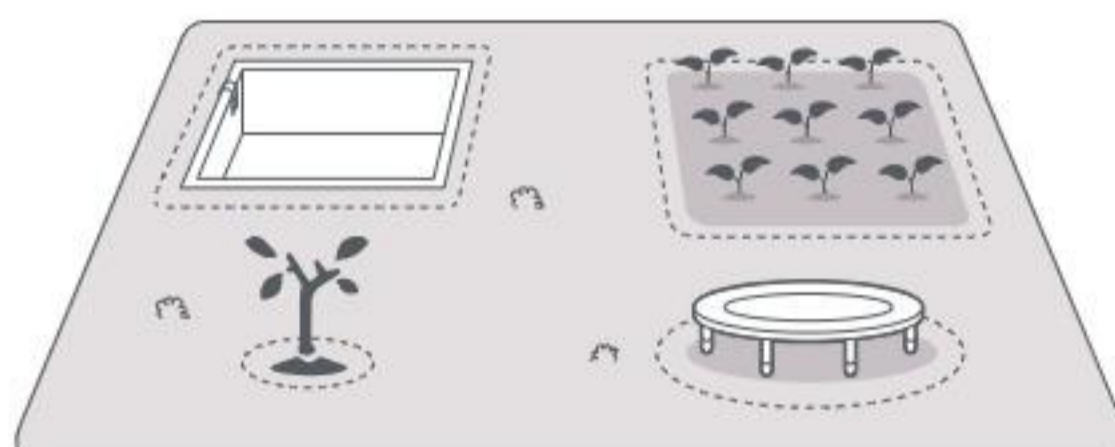


4. Wanneer de robot terugkeert binnen **1 meter** van het startpunt, kunt u tikken op **Grens sluiten** waarna de grens automatisch wordt voltooid.



5.2 Verboden zone instellen

Hoewel de robot automatisch obstakels kan ontwijken, is het nog steeds nodig om gebieden met een risico op vallen, zoals zwembaden en zandbakken, als verboden zones in te stellen. Stel objecten die u wilt beschermen (zoals een bloembed, een trampoline, een moestuin of een blootliggende boomwortel) in als verboden zones. U kunt in de app op **Verboden zone** tikken om verder te gaan met het creëren van verboden zones. U kunt ook naar  > **Kaart bewerken** gaan om de verboden zones te creëren of te verwijderen nadat de kaart is voltooid.



5.3 Meer zones creëren en bestaande zones uitbreiden

- **Meer zones creëren**

Als uw gazon door wegen wordt gescheiden of als u meerdere geïsoleerde gazons hebt, kunt u in de app op **Zone instellen** tikken om verder te gaan met het creëren van werkgebieden. U kunt ook zones toevoegen, verwijderen of wijzigen in  > **Kaart bewerken** nadat de kaart voltooid is.



- **Bestaande zones uitbreiden**

Om een bestaande zone uit te breiden, tikt u in de app op **Zone instellen** om het gebied te creëren dat u wilt toevoegen. Als de twee gebieden elkaar overlappen, worden ze automatisch samengevoegd. U kunt ook naar  > **Kaart bewerken** > **Zone instellen** gaan nadat het in kaart brengen is voltooid om een bestaande zone uit te breiden.

- **Zones scheiden en combineren**

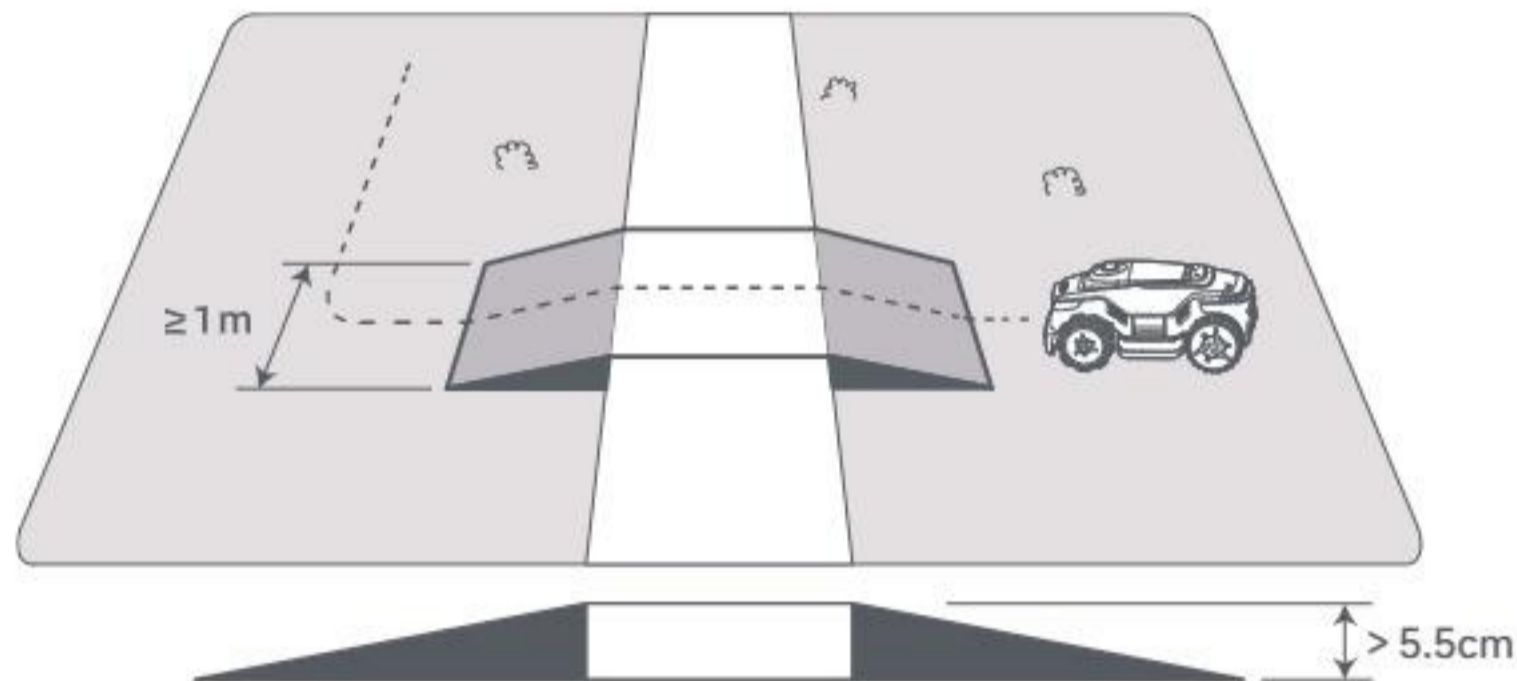
Om een zone op te splitsen in kleinere zones of om zones die met behulp van de app zijn opgesplitst weer samen te voegen tot een grotere zone, gaat u naar  > **Kaart bewerken** > **Zone-instellingen**, en tikt u in de app op **Zone opsplitsen** of **Samenvoegen**.

5.4 Pad instellen

Creëer voor geïsoleerde zones een pad om deze te verbinden. Geïsoleerde zones zonder pad zijn ontoegankelijk voor de robot.

Opmerking: Standaard beweegt de robot alleen over het pad zonder het gras te maaien.

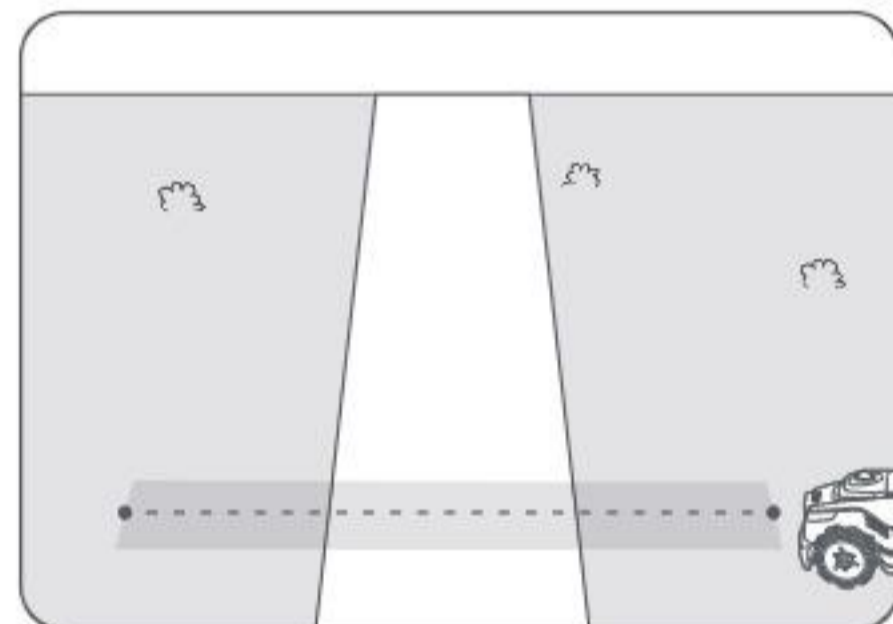
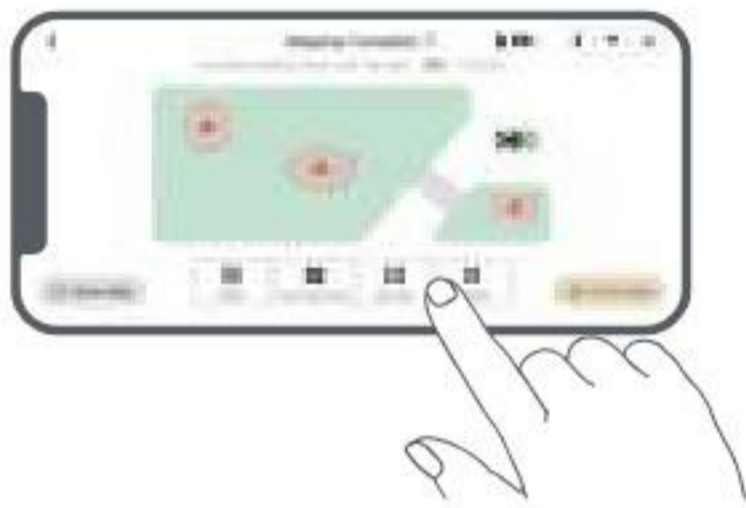
Belangrijk: Wanneer uw gazon wordt opgedeeld door doorgangen die hoger zijn dan 5,5 cm, plaatst u een object met een helling die even hoog is als de doorgang (zoals een oprijplaat).



- **Twee geïsoleerde werkzones verbinden**

Creëer voor geïsoleerde gebieden paden om deze met elkaar te verbinden. Anders zullen ze niet toegankelijk zijn voor de robot. Tik op **Pad instellen** om een pad te creëren.

Belangrijk: Zorg ervoor dat het begin en het einde van het pad binnen het maaigebied liggen.

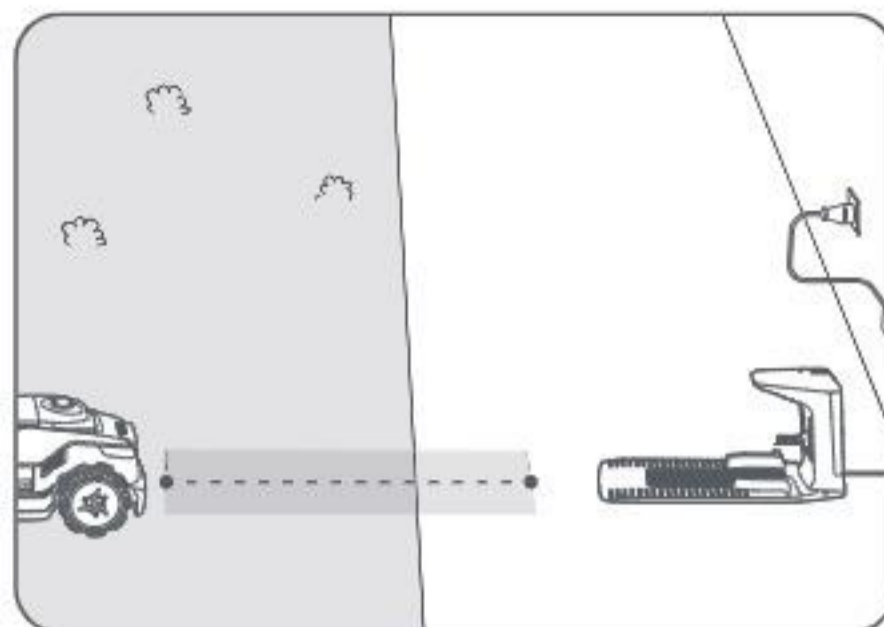
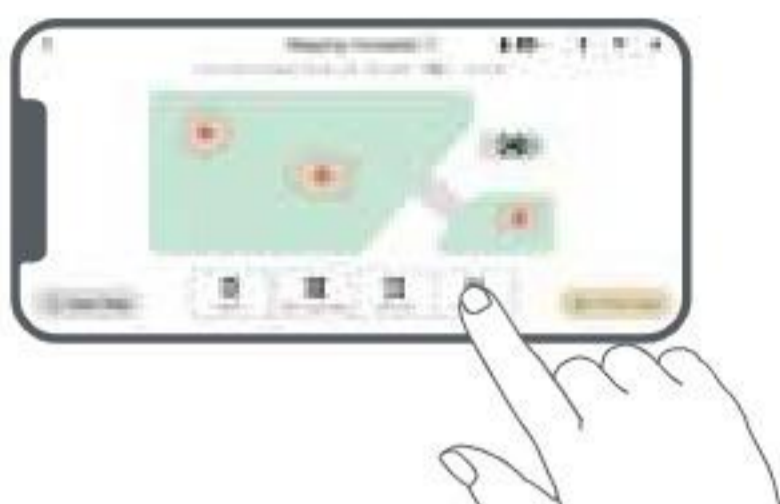


- **Het werkgebied en het oplaadstation verbinden**

Als uw oplaadstation zich niet in het werkgebied bevindt, moet u een pad creëren om het met het werkgebied te verbinden. Tik op **Pad instellen** om een pad te creëren waarover de robot kan terugkeren naar het oplaadstation.

Belangrijk: Zorg ervoor dat het ene uiteinde zich in het werkgebied bevindt en het andere uiteinde recht voor het oplaadstation. Wij adviseren u het pad uit te lijnen met het oplaadstation.

Belangrijk: Wanneer u paden creëert om het werkgebied en het oplaadstation met elkaar te verbinden, mag u de robot niet op afstand in het oplaadstation docken. Anders kan de LiDAR geblokkeerd raken, waardoor het in kaart brengen kan mislukken.



5.5 Kaart voltooien

Tik op **Kaart voltooien** wanneer werkgebieden, paden en verboden zones zijn voltooid.



5.6 Een tweede kaart toevoegen

Als er geen pad loopt tussen uw voor- en achtertuin, kunt u een tweede kaart creëren. Nadat u de eerste kaart hebt voltooid, tikt u op **Kaart toevoegen** om verder te gaan met het creëren van de tweede kaart.

U kunt ook naar  > **Kaart bewerken** gaan en op **Kaart toevoegen** tikken nadat het in kaart brengen is voltooid. Als u de tweede kaart hebt voltooid, kunt u tussen de kaarten wisselen via  > **Kaart bewerken**.

Opmerking: Nadat u de kaart hebt omgeschakeld, worden de schema's en maai-instellingen van de huidige kaart toegepast.

Opmerking: U kunt een extra oplaadstation kopen om in de tweede kaart te installeren voor meer gemak. Met een apart oplaadstation geïnstalleerd in de tweede kaart hoeft u de robot alleen handmatig te verplaatsen tussen twee kaarten.

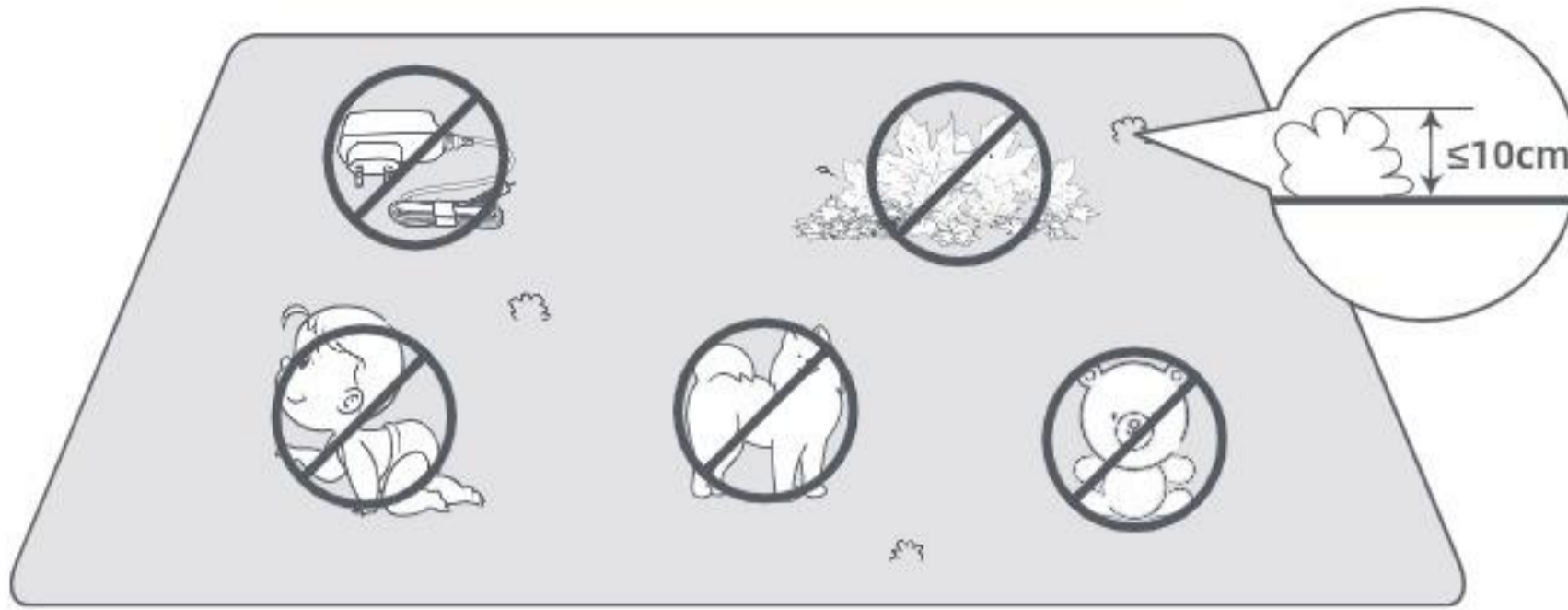


6 Bediening

6.1 De eerste keer maaien starten

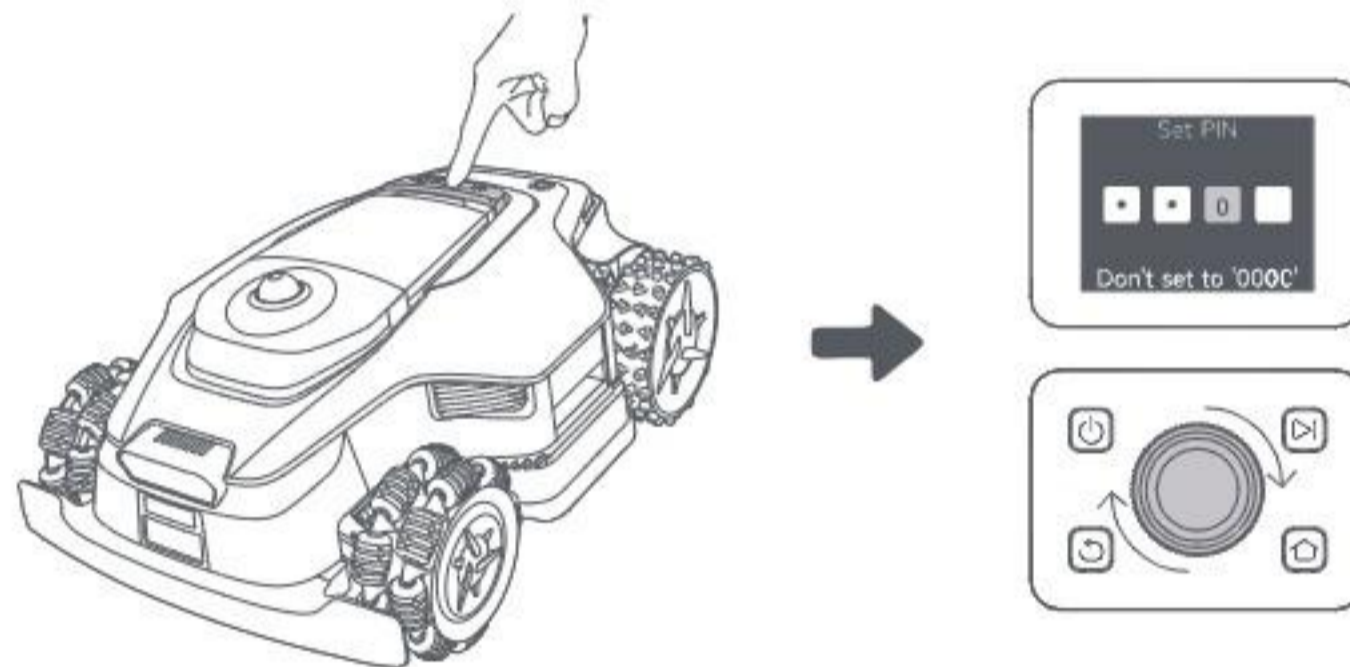
Tips vooraf bij het maaien:

- Gebruik een duwmaaier om het gras te maaien tot een hoogte van maximaal 10 cm.
- Verwijder obstakels zoals afval, bladhopen, speelgoed, draden en stenen van het gazon. Zorg ervoor dat er geen kinderen of huisdieren op het gazon zijn wanneer de robot aan het maaien is.
- Vul de gaten in het gazon op.
- Stel vooraf uw maaivoorkeuren in via de app (zoals maai-efficiëntie, maaihoogte en maairichting).
- Uw tuin in kaart brengen.



a) Starten via het bedieningspaneel

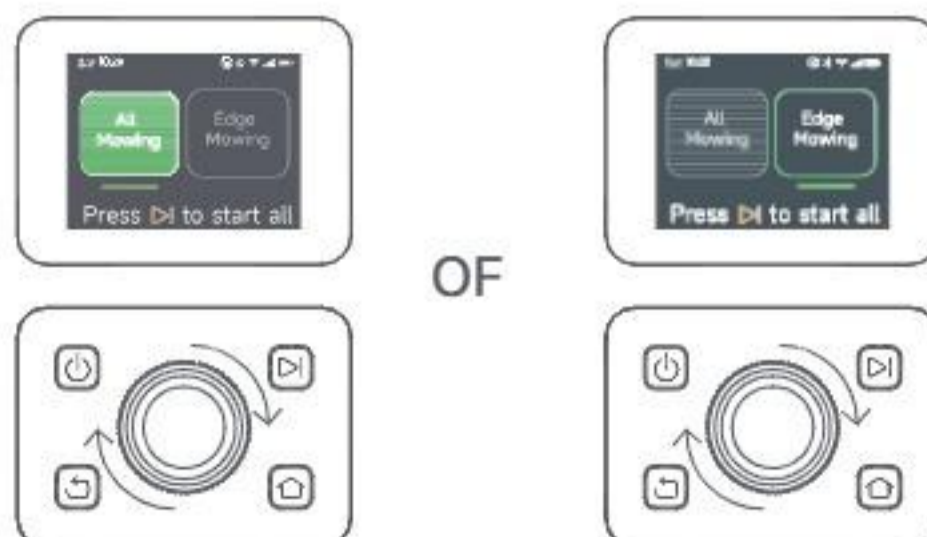
1. Druk op de **Stop-knop**, til de bovenklep op en voer de pincode in.



2. Selecteer Modi op het scherm en druk op de draaiknop.



3. Draai aan de draaiknop om de maaistand te selecteren.



4. Druk op de knop  en sluit vervolgens binnen 5 seconden de bovenklep. De robot verlaat het oplaadstation en start het maaien van het hele gebied. U kunt ook in de app op **Starten** tikken om te beginnen met maaien.



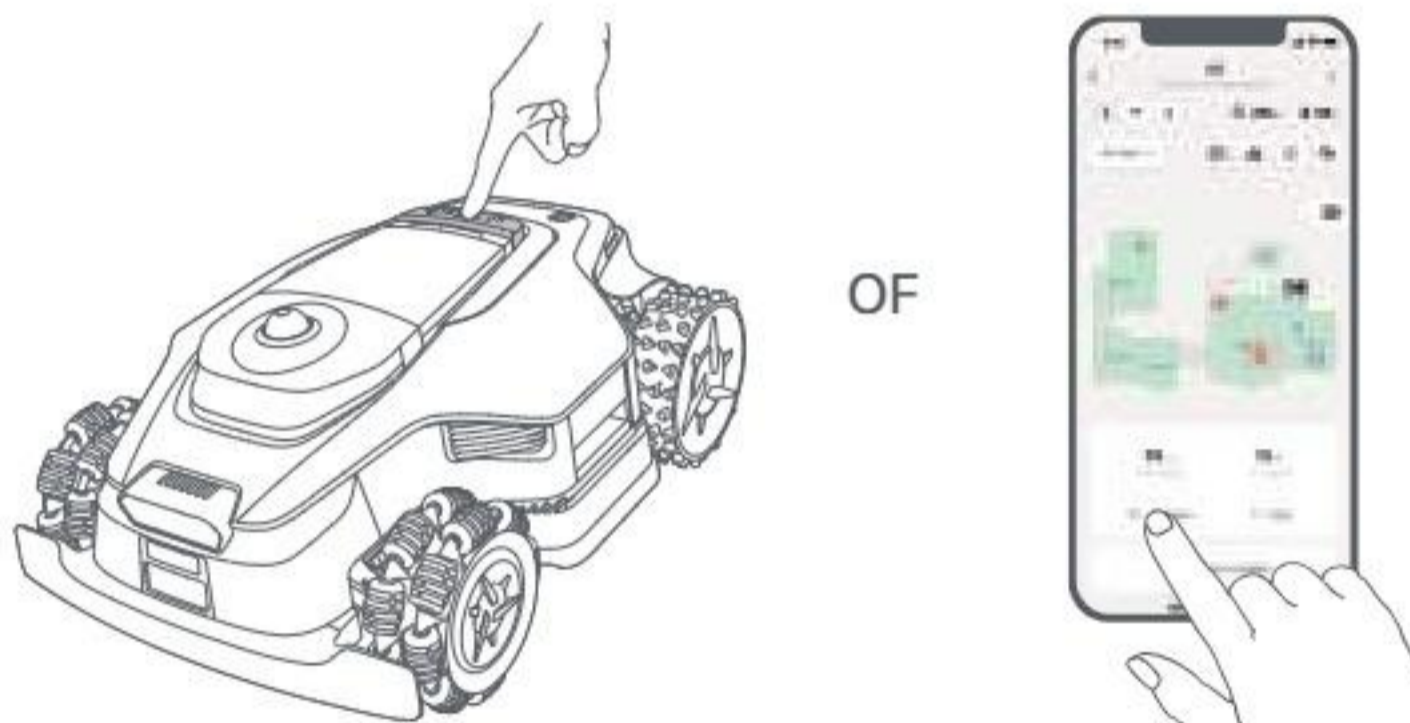
b) Start via de app

1. Open de app.
2. Selecteer een maaimodus en tik op **Start** om het maaien te starten.


6.2 Pauzeren

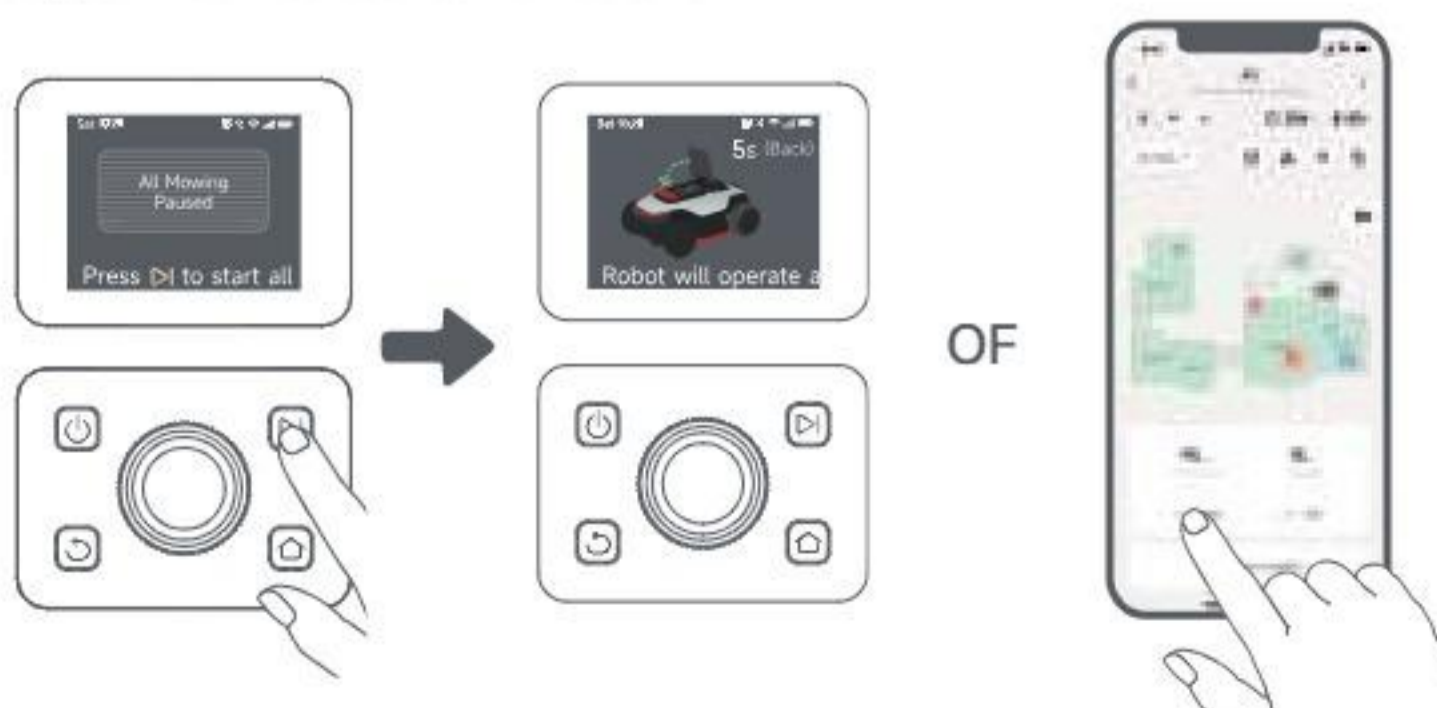
Om de huidige maaitaak te pauzeren, kunt u op de **Stop-knop** op de robot drukken of op **Pauze** tikken in de app.

Opmerking: de robot kan niet rechtstreeks via de app worden gestart nadat op de **Stop**-knop is gedrukt. Om de bediening te hervatten, kunt u uw pincode invoeren op het bedieningspaneel.



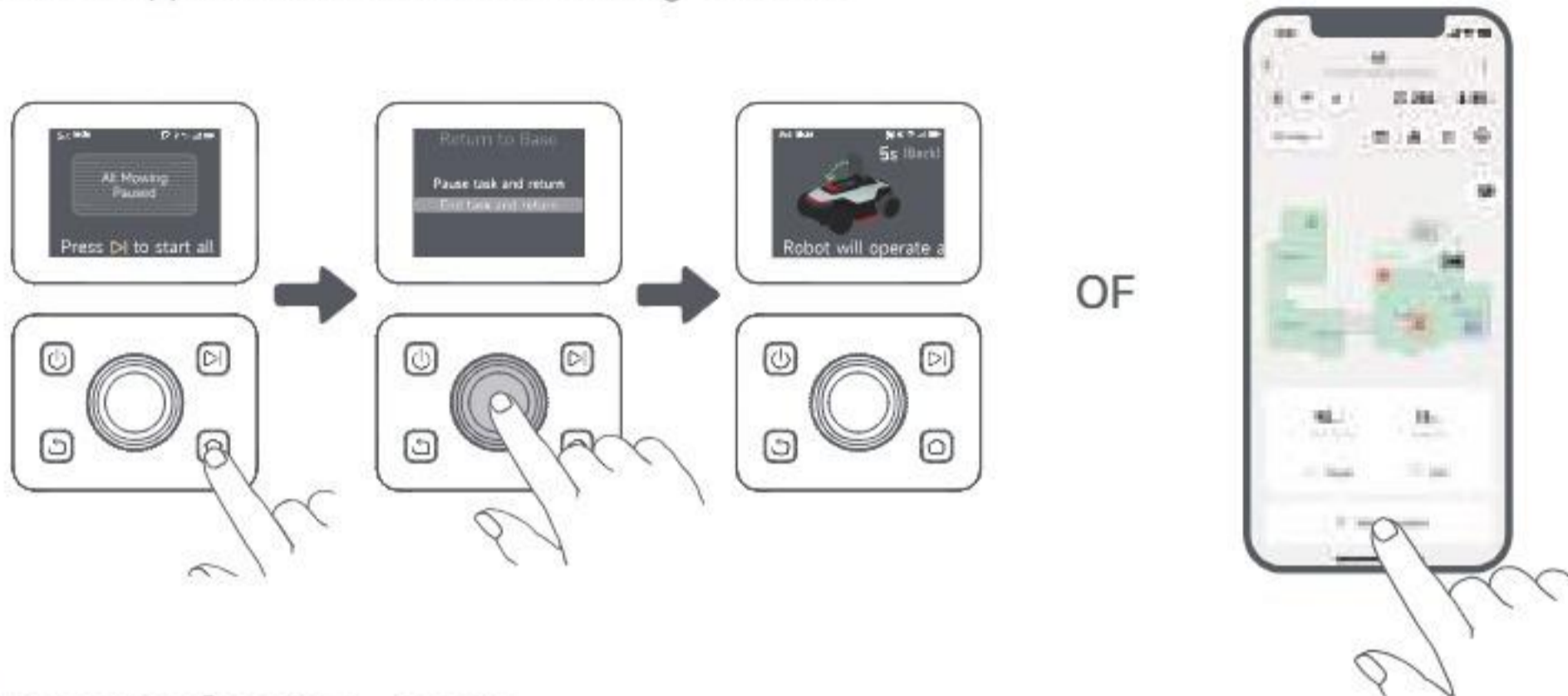
6.3 Doorgaan

Om de taak te hervatten wanneer de robot is gepauzeerd, drukt u op de knop  en sluit vervolgens binnen 5 seconden de bovenklep. De robot hervat de vorige maaitaak. In plaats daarvan kunt u ook op **Verder gaan** tikken in de app om de maaitaak te hervatten.



6.4 Keer terug naar het oplaadstation

Om de robot terug te sturen naar zijn oplaadstation, drukt u op het bedieningspaneel op . Bevestig om de huidige taak te pauzeren of te annuleren en **sluit vervolgens binnen 5 seconden de bovenklep**. De robot keert automatisch terug naar het oplaadstation om op te opladen. U kunt ook **Begin terugkeren naar station** in de app selecteren om de robot terug te sturen.



7 Dreamehome-app

Waar u meer kunt ontdekken

De Dreamehome-app is meer dan een afstandsbediening. U kunt veel bedieningen in de app uitvoeren: diverse instellingen op afstand maken, diverse maaimodi uitproberen, de kaart vrij bewerken en maaischema's aanpassen.

7.1 Maaimodi

De robot biedt verschillende maaimodi. U kunt in de app schakelen tussen modi, waaronder het Maaien van het hele gebied, Zonemaaien, het Maaien van de randen, Spotmaaien en Handmatige modus.




7.2 Maaivormen

Pas uw gazon aan door in de app vormen toe te voegen via  > **Kaart bewerken** > **Vormen**. Gedefinieerde vormen worden uitgesloten van maaien in alle maaimodi. U kunt de positie en grootte daarvan wijzigen of ze verwijderen in **Vormen**.



7.3 Het EdgeMaster™ 2.0-maaisysteem

Met de EdgeMaster™ 2.0-technologie kunnen de messchijven naar buiten uitbreiden tijdens het maaien van de rand van uw gazon, waardoor de afstand tussen schijf en rand minder dan 3 cm bedraagt voor grondige en precieze randafwerking. Deze functie maximaliseert het maaibereik en verbetert het aanzicht van uw gazon. Ga in de app naar  > **Instellingen voor het maaien van de randen** > **EdgeMaster™**.



7.4 Schema

Nadat de eerste kaart is voltooid, maakt de robot automatisch twee wekelijkse maaischema's aan op basis van de grootte van het gazon: "**Lente & zomer-schema**" en "**Herfst & winter-schema**". U kunt in de app op  tikken om het schema gedetailleerd in te stellen. Met de schemafunctie kun u het dagelijkse maaiwerk volledig overlaten aan de robot. U hoeft de robot alleen regelmatig te onderhouden.

Opmerking: Als u zich zorgen maakt dat de robot u of uw burens stoort wanneer hij op bepaalde tijden autonoom werkt, kunt u in de app naar **Instellingen** > **Niet storen** gaan en de tijd voor **Niet storen** instellen.



7.5 Kinderslot

Als u zich zorgen maakt dat kinderen de robot bedienen, gaat u in de app naar **Instellingen** en schakelt u de functie **Kinderslot** in. Als deze functie is ingeschakeld, wordt de robot vergrendeld als gedurende 5 minuten geen bedieningen zijn uitgevoerd terwijl de bovenklep open staat.



7.6 Regenbescherming

Als u zich zorgen maakt dat slechte weersomstandigheden het maaien kunnen beïnvloeden, kunt u op het bedieningspaneel of in de app onder **Instellingen** de functie **Regenbescherming** inschakelen. Als deze functie is ingeschakeld, stopt de robot automatisch met maaien en keert hij terug naar het oplaadstation als het regent. U kunt de regenbeschermingstijd instellen in de app.

Opmerking: Het maaien van nat gras kan uw gazon beschadigen. Het is aan te raden om de beschermingsduur te verlengen zodat het gras droog kan worden voordat er opnieuw gemaaid wordt.



7.7 Vorstbescherming

Als de temperatuur zakt tot onder **6 °C** kan door te maaien het gazon blijvend worden beschadigd. De accu wordt uit veiligheidsoverwegingen niet opgeladen. Om dit te voorkomen, kunt u op het bedieningspaneel of in de app onder **Instellingen** de functie **Vorstbescherming** inschakelen. Hierdoor wordt het maaien automatisch gepauzeerd en wordt de robot teruggestuurd naar het oplaadstation wanneer de temperatuur onder **6 °C** zakt. De robot hervat het maaien zodra de temperatuur boven **11 °C** komt.



7.8 Beveiligingsfuncties

De robot is voor extra veiligheid uitgerust met meerdere antidiefstalvoorzieningen, aangestuurd door de ingebouwde GPS. Bovendien kan de camera aan de voorzijde de aanwezigheid van een mens detecteren, waardoor de robot een effectieve tuinbewaker is.



7.8.1 Optil-alarm

Als deze functie is ingeschakeld, gaat er onmiddellijk een alarm af als de robot wordt opgetild en wordt de robot vergrendeld. Om de werking te hervatten, moet u eerst de PIN-code op de robot invoeren.



7.8.2 Alarm buiten kaart

Als deze functie is ingeschakeld, wordt de robot vergrendeld en gaat het alarm onmiddellijk af als deze zich buiten de kaart bevindt.



7.8.3 Realtime locatie

Met deze functie ingeschakeld kunt u de huidige locatie van de robot in Google Maps zien.



7.8.4 Waarschuwing voor menselijke aanwezigheid

Wanneer deze functie is ingeschakeld, stuurt de robot een bericht naar u wanneer de aanwezigheid van een mens wordt gedetecteerd.



7.8.5 Realtime video

Tik op  om een live videobeeld vanaf de camera aan de voorzijde van de robot te bekijken, zodat u uw tuin altijd en overal kunt bewaken.



7.8.6 Patrouille

Terwijl de robot stand-by staat, kunt u hem via de app specifieke grenzen of plekken in uw tuin laten patrouilleren. Om toegang te krijgen tot deze functie, gaat u naar  > **Patrouille**.



7.9 Aangepaste oplaadperiode

Om de oplaadperiode van de robot aan te passen aan specifieke uren, kunt u in de app onder **Instellingen** > **Opladen** de functie **Aangepaste oplaadperiode** inschakelen. Wanneer deze functie is geactiveerd, laadt de robot zichzelf op tot 20% wanneer het accuniveau laag is, onder voorwaarde dat geen maaitaken zijn ingesteld. De robot wordt alleen volledig opgeladen gedurende de ingestelde oplaadperiode. U kunt ook het **Accuniveau voor automatisch opladen** en het **Accuniveau voor het hervatten van taken** aanpassen om in te stellen bij welk accuniveau de robot automatisch terugkeert naar het oplaadstation of onvoltooide maaitaken hervat.



Opmerking: Het Dreame-ontwikkelteam voert voortdurend **OTA-updates (draadloos)** en onderhoud uit voor de firmware en de app. Controleer op updatemeldingen of schakel de **automatische updatefunctie** in om de firmware en app up-to-date te houden en van meer functies te genieten.

8 Onderhoud

Voor betere prestaties en een langere levensduur van de robot dient u deze regelmatig schoon te maken en versleten onderdelen te vervangen volgens onderstaande frequentie:

Onderdeel	Vervangingsfrequentie
Maaimessen	Elke 6-8 weken of eerder

Opmerking: U kunt de resterende tijd van de maaimessen controleren door in de app naar **Instellingen** > **Verbruiksartikelen & Onderhoud** te gaan. Ga na het vervangen van verbruiksartikelen als aangegeven naar de detailpagina voor het verbruiksartikel en tik op **Ik heb het vervangen** om de timer te resetten.

Opmerking: Als u in uw tuin gebieden aangewezen hebt voor routinematige reiniging en onderhoud door de robot, kunt u onderhoudspunten op de kaart instellen door naar **Instellingen** > **Ga naar Onderhoudspunt** > **Punt bewerken** te gaan. Zodra de onderhoudspunten zijn ingesteld, kunt u gewoon op **Ga** tikken en de robot naar de aangewezen locaties sturen voor gemakkelijk onderhoud.

8.1 Schoonmaken

Maak uw robot regelmatig schoon om te voorkomen dat grasresten en vuil zich ophopen en de maaikop en aandrijfwielen verstopten, wat de maai-, docking- en bewegingsprestaties kan beïnvloeden. We raden aan een reinigingsset te gebruiken, verkrijgbaar in plaatselijke winkels of online.

⚠ Waarschuwing: schakel de robot uit en haal de stekker uit het oplaadstation voordat u het oplaadstation schoonmaakt.

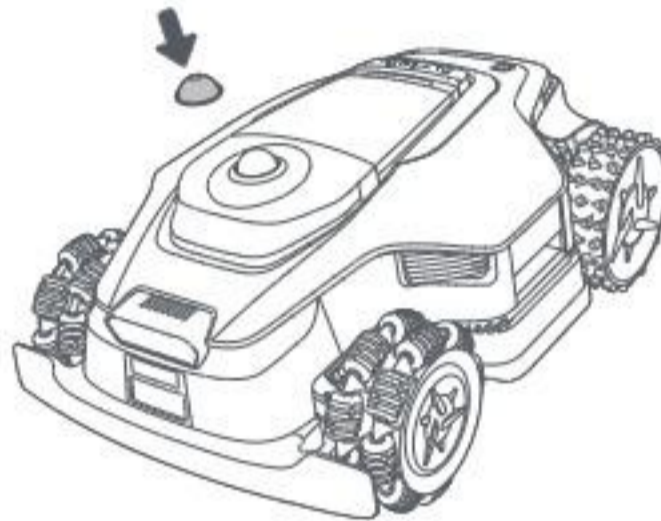
Voorzichtig: Zorg ervoor dat de beschermkap van de LiDAR op de LiDAR zit voordat u de robot ondersteboven draait om schade aan de LiDAR te voorkomen.

- De behuizing, het chassis en de maaikop:

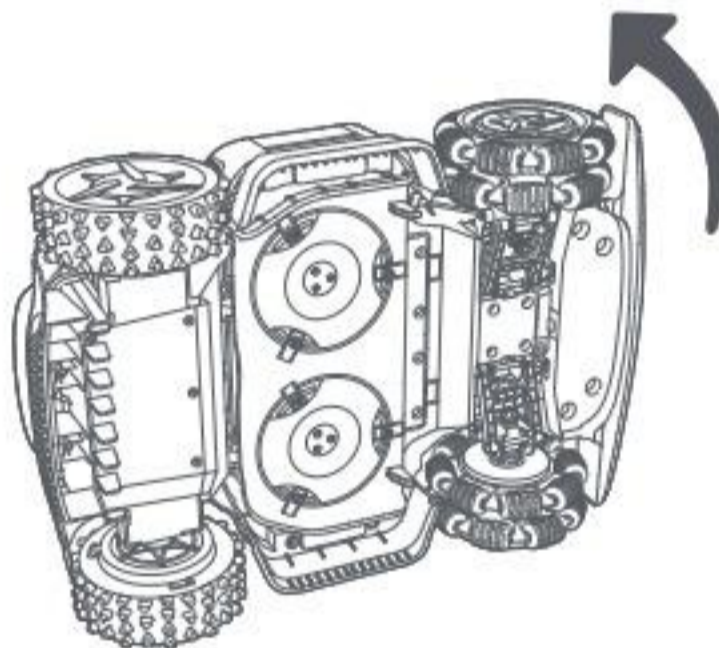
1. Schakel de robot uit.



2. Bedek de LiDAR met de beschermkap.



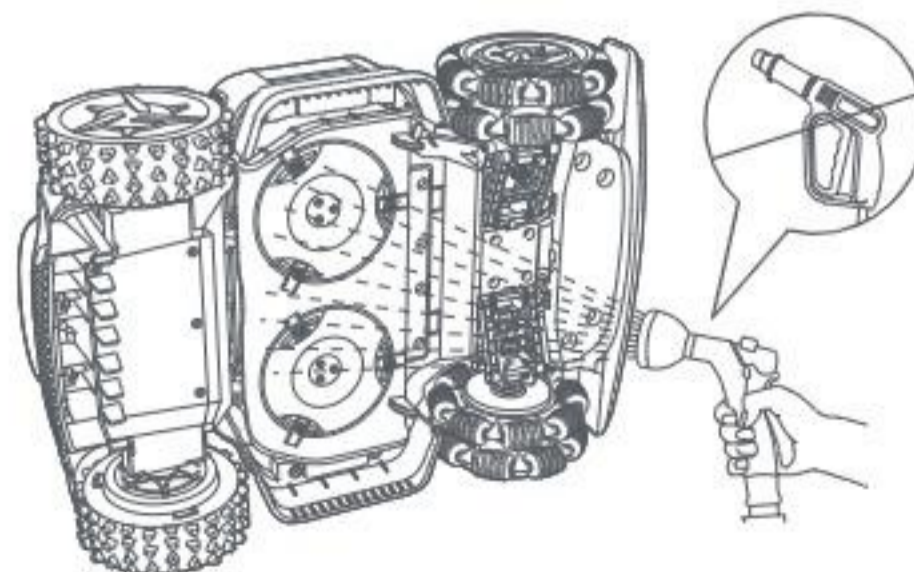
3. Leg de robot ondersteboven.



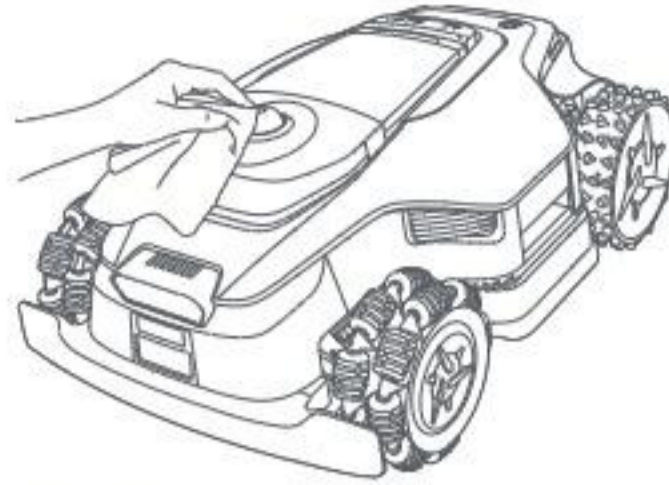
4. Reinig de behuizing, de maaikop en het chassis met een slang.

⚠ Waarschuwing: Raak de maaimessen niet aan bij het reinigen van het chassis. Draag bij het schoonmaken handschoenen.

Let op: gebruik voor het reinigen geen hogedrukreiniger. Gebruik voor het reinigen geen schoonmaakmiddelen.

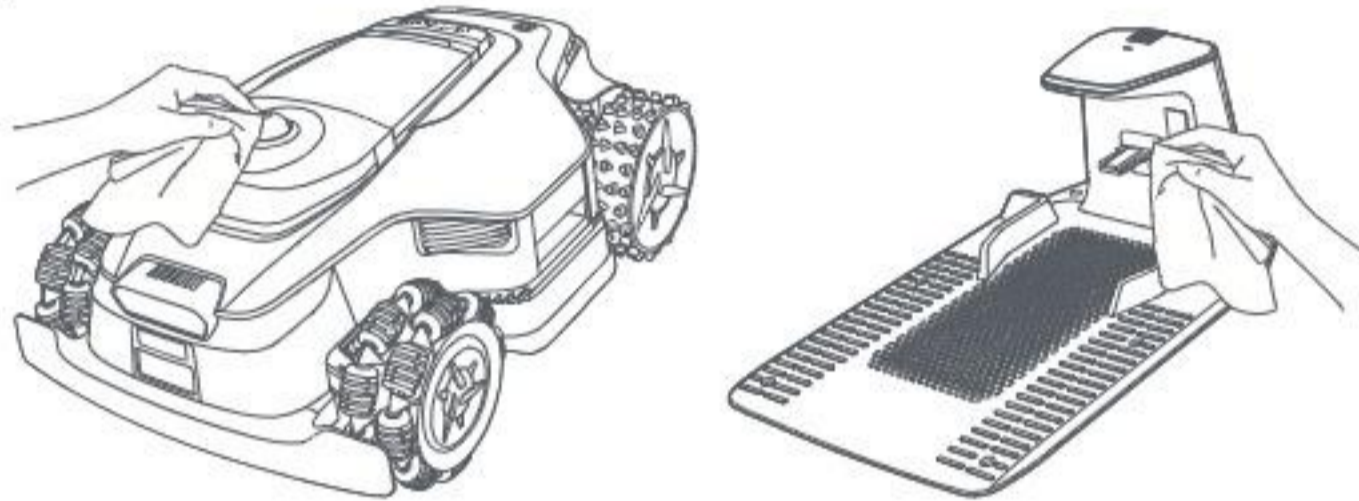


5. Gebruik een pluisvrije doek om de LiDAR-sensor voorzichtig schoon te maken.



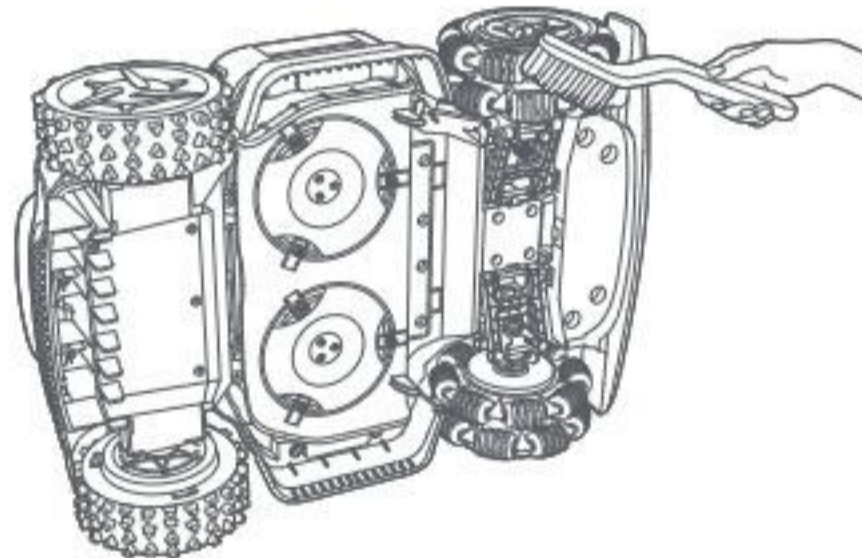
- **Laadcontacten en camera aan de voorzijde:**

Gebruik een schone doek om de laadcontacten op de robot en het oplaadstation schoon te vegen en maak ook de camera aan de voorzijde schoon. Houd de laadcontacten en de camera aan de voorzijde droog na het schoonmaken.



- **Aandrijfwielen:**

Gebruik een borstel om modder van de wielen te verwijderen voor een goede grip.



8.2 Onderdelen vervangen

- **De maaimessen vervangen**

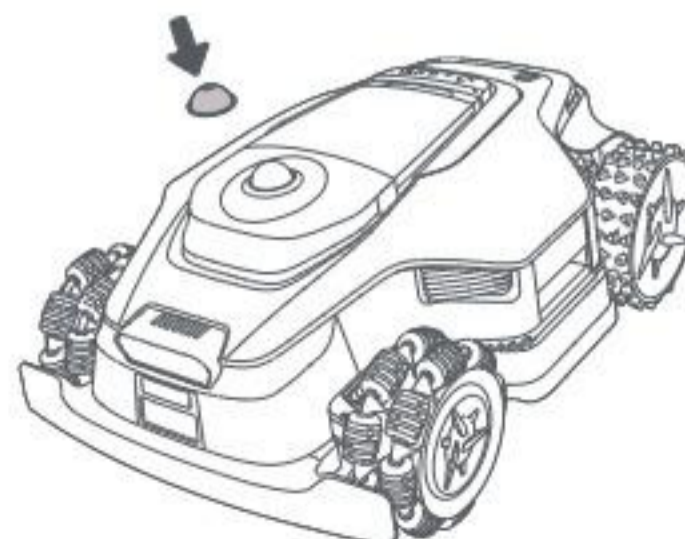
Vervang de maaimessen regelmatig om ze scherp te houden. Het wordt aanbevolen om de maaimessen elke **6 - 8 weken** of eerder te vervangen. Gebruik uitsluitend originele Dreame-maaimessen (MBKA10/MQBA10).

⚠ Waarschuwing: Schakel de robot uit. Draag beschermende handschoenen voordat u de maaimessen vervangt.

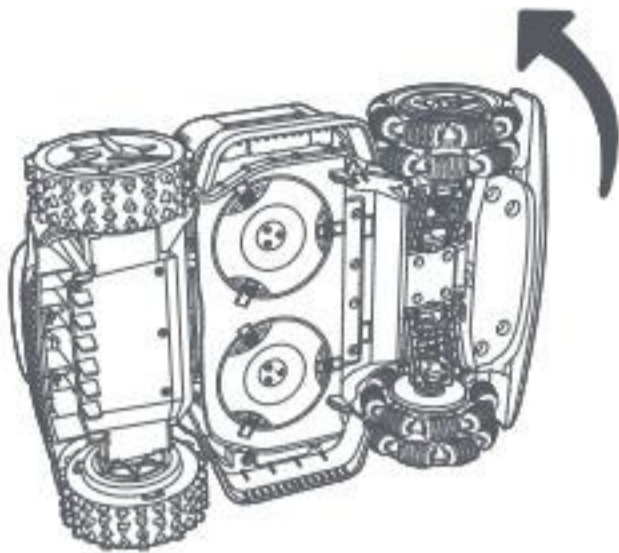
Opmerking: Vervang alle drie maaimessen tegelijk om een gebalanceerd maaisysteem te garanderen.

1. Schakel de robot uit.

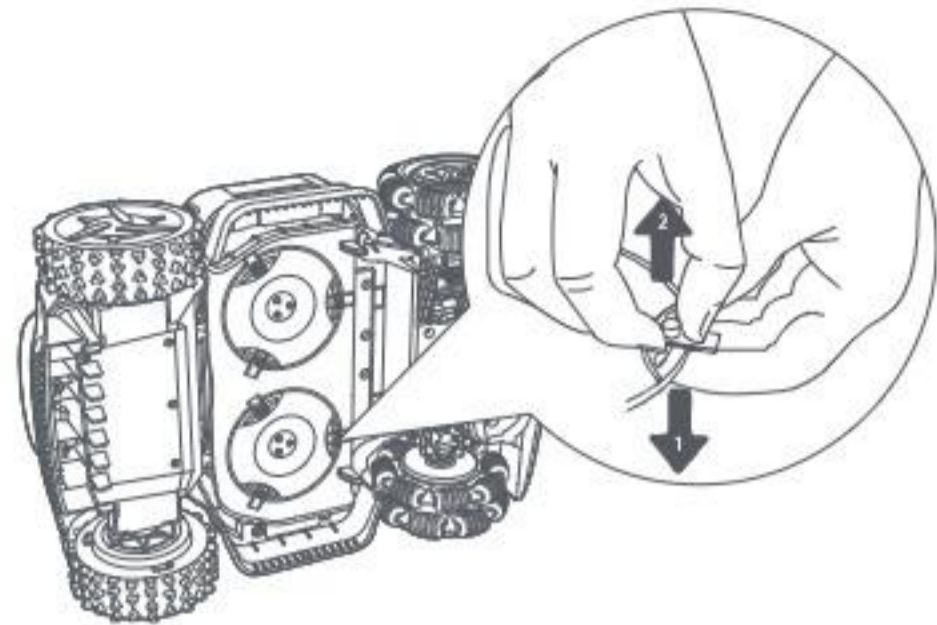
2. Bedek de LiDAR met de beschermkap.



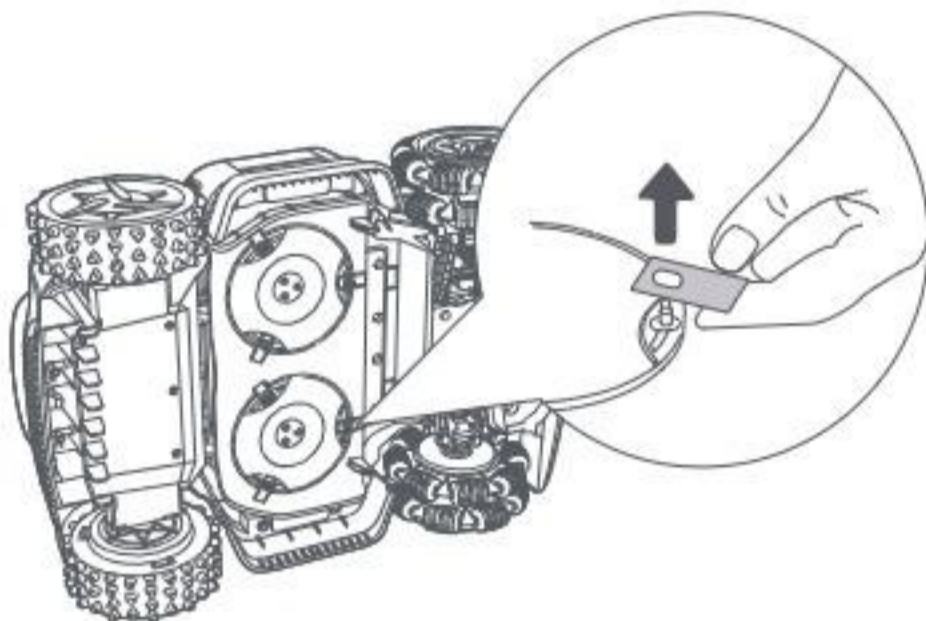
3. Zet de robot op een zachte ondergrond en leg hem ondersteboven.



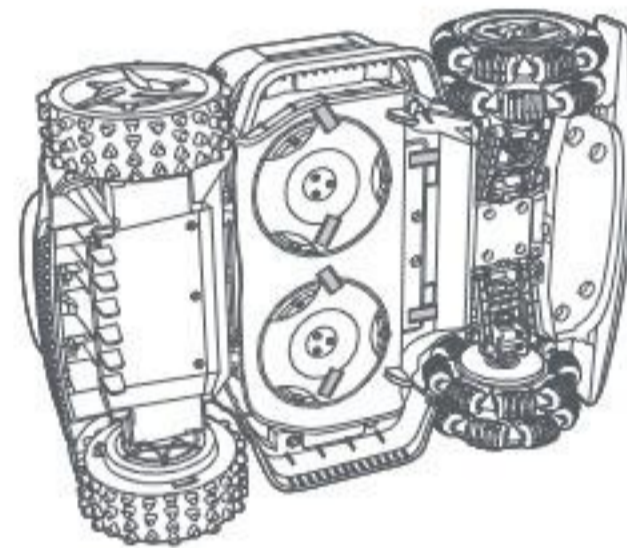
4. Verwijder de houder door op de knop onder de maaikop te drukken.



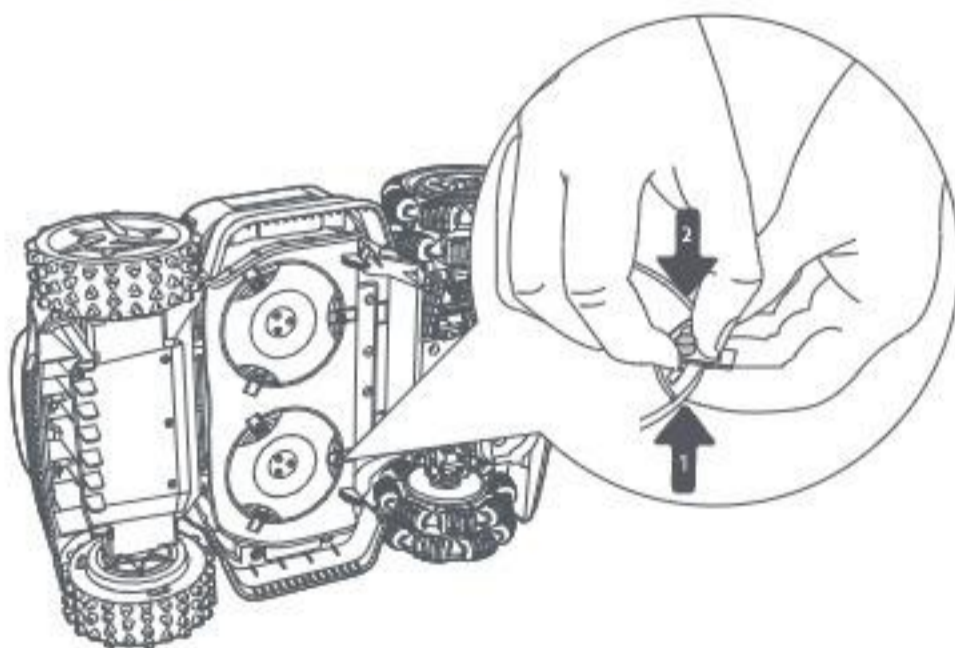
5. Verwijder het maimes door het gat van het maimes uit te lijnen met de as.



6. Verwijder 3 maimes en houders.



7. Druk op de knop onder de maaikop en lijn het gat van de houder uit met de as om de houders en de maimes vast te zetten.



8. Controleer of de maimes vrij kunnen draaien.

9 Accu

Tijdens langdurige opslag moet u de robot elke **6 maanden** opladen om de accu te beschermen. Schade aan de accu door overontlading wordt niet gedekt door de beperkte garantie. Laad de accu niet op bij een omgevingstemperatuur **boven 45 °C** of **onder 6 °C**. De temperatuur voor langdurige opslag van de accu moet **tussen -10 en 35 °C** liggen. Om de schade te minimaliseren, is de aanbevolen opslagtemperatuur voor de accu **tussen 0 en 25 °C**.

Opmerking: De levensduur van de accu van de robot is afhankelijk van de gebruiksfrequentie en het aantal bedrijfsuren. Als de accu beschadigd is of niet kan worden opgeladen, gooi de verouderde of defecte accu dan niet zomaar weg. Houd u aan de plaatselijke recyclingvoorschriften.

Oplaadmodus voor bijna lege accu:

Wanneer de oplaadmodus voor bijna lege accu is geactiveerd, worden functies die niets met opladen te maken hebben uitgeschakeld (het scherm en het netwerk worden uitgeschakeld).

- Om de oplaadmodus voor bijna lege accu in te schakelen, houdt u tegelijkertijd de knop  en de knop  ingedrukt en drukt u tegelijkertijd 5 keer snel op de knop . U hoort een gesproken aanwijzing: de oplaadmodus voor bijna lege accu is ingeschakeld.
- Om de oplaadmodus voor bijna lege accu uit te schakelen, herstart u de robot of drukt u 5 keer snel op de knop .

10 Winterstalling

• Robotmaaier

1. Laad de accu volledig op voordat u de robot uitschakelt.
2. Reinig de robot grondig voordat u hem in de winter opbergt.
3. Plaats de beschermkap van de LiDAR.
4. Bewaar de robotmaaier binnen op een droge plaats, bij een temperatuur **hoger dan 0 °C**.

• Oplaadstation


Haal de stekker uit het stopcontact en bewaar het oplaadstation op een droge en koele plaats, uit de buurt van direct zonlicht.

Opmerking: Plaats na de winteropslag het oplaadstation terug en plaats de robot erin om op te opladen.

Als u het oplaadstation op een andere locatie installeert, zal de robot automatisch de locatie van het station updaten zodra hij het station oplaadt en verlaat. Wanneer u positioneringsfouten tegenkomt vanwege grote veranderingen in uw tuin, is het aan te raden om het gebied opnieuw in kaart te brengen.

11 Transport

Zorg ervoor dat de robot is uitgeschakeld voor transport over grote afstanden. Het wordt aanbevolen om hiervoor de originele verpakking te gebruiken. Plaats de beschermkap van de LiDAR.

 **Waarschuwing:** Schakel de robot uit voordat u hem vervoert.

 **Waarschuwing:** Til de robot op aan het achterste handvat en houd de maaikop uit de buurt van uw lichaam.

12 Problemen oplossen

Probleem	Oorzaak	Oplossing
De robot is niet met de app verbonden.	<ol style="list-style-type: none"> 1. De robot bevindt zich niet binnen het bereik van het Wi-Fi-sigitaal of Bluetooth. 2. De robot is uitgeschakeld of wordt opnieuw opgestart. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Controleer of de robot het proces van inschakelen heeft voltooid. 2. Controleer of de router goed werkt. 3. Ga dichterbij de robot staan om een Bluetooth-verbinding tot stand te brengen.
Robot opgetild.	Het wiel staat niet op de grond.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zet de robot terug op een vlakke ondergrond. 2. Voer de pincode op de robot in en bevestig. 3. De robot kan niet over objecten hoger dan 5,5 cm rijden. Houd de grond waar hij werkt vlak.
Robot gekanteld.	De robot kantelt meer dan 37°.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zet de robot terug op een vlakke ondergrond. 2. Voer de pincode op de robot in en bevestig. 3. De robot kan hellingen van meer dan 80% (38°) niet beklimmen.
Robot zit vast.	De robot zit vast en slaagt er niet in om eruit te komen.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Haal de obstakels in de omgeving weg en probeer het opnieuw. 2. Breng de robot handmatig naar een vlakke en open plek op de kaart en voer de taak opnieuw uit. Als dit probleem zich blijft voordoen, probeer het dan opnieuw als de robot zich in het oplaadstation bevindt. 3. Kijk of er geen gaten in de grond zitten. Vul de gaten op voordat de robot gaat maaien om te voorkomen dat de robot vast komt te zitten. 4. Controleer of het omringende gras hoger is dan 10 cm. U kunt de obstakelvermijdingshoogte aanpassen of een handmaaier gebruiken om het gazon van tevoren te maaien om te voorkomen dat de robot vast komt te zitten. 5. Als de robot vaak vast komt te zitten op deze plek, kunt u dit gebied instellen als verboden zone.
Storing van de linker- en rechterswielen en/of de linker- en rechterachterwielen.	Het wiel kan niet draaien of de wielmotor heeft een probleem.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Maak de achterwielen schoon en probeer het opnieuw. 2. Als deze fout blijft optreden, probeert u de robot opnieuw op te starten. 3. Als het probleem aanhoudt, neemt u contact op met de klantenservice.
De maaikop kan niet draaien.	De maaikop kan niet normaal draaien of er is een probleem met de snijmotor.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Reinig de maaikop en probeer het opnieuw. 2. Controleer of het omringende gras hoger is dan 10 cm. U kunt een duwmaaier gebruiken om het gazon van tevoren te maaien om te voorkomen dat de maaikop wordt geblokkeerd door hoog gras. 3. Controleer of er water onder de maaikop ligt. Als dit het geval is, breng de robot dan naar een droge plek en probeer het opnieuw. 4. Als deze fout blijft optreden, probeert u de robot opnieuw op te starten. 5. Als het probleem aanhoudt, neemt u contact op met de klantenservice.

Probleem	Oorzaak	Oplossing
De maaikop kan niet omhoog of omlaag bewegen.	De maaikop kan niet omhoog of omlaag bewegen.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Reinig de maaikop en probeer het opnieuw. 2. Als deze fout blijft optreden, probeert u de robot opnieuw op te starten. 3. Als het probleem aanhoudt, neemt u contact op met de klantenservice.
De maaikop kan niet opzij bewegen.	De maaikop kan niet opzij bewegen.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Maak het snijsysteem schoon en verwijder vuil of vreemde voorwerpen. 2. Als deze fout zich blijft voordoen, kunt u eerst de EdgeMaster™-functie uitschakelen. 3. Als het probleem aanhoudt, neemt u contact op met de klantenservice.
Bumperstoring.	De sensor voor de voorbumper wordt constant geactiveerd.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Controleer of de robot ergens vastzit. 2. Tik zachtjes op de bumper en controleer of hij terugveert. 3. Als deze fout blijft optreden, probeer dan de robot opnieuw op te starten. 4. Als het probleem aanhoudt, neemt u contact op met de klantenservice.
Fout tijdens het opladen.	De robot doekt in het oplaadstation, maar er is een probleem met de laadstroom of het laadvoltage.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Controleer of het oplaadstation correct op het elektriciteitsnet is aangesloten. 2. Controleer of de laadcontacten op de robot en het oplaadstation schoon zijn. 3. Probeer de robot opnieuw in het oplaadstation te docken nadat u alles gecontroleerd hebt. 4. Als het probleem aanhoudt, neemt u contact op met de klantenservice.
Accutemperatuur te hoog.	De accutemperatuur is $\geq 60^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Gebruik de robot op plaatsen waar de omgevingstemperatuur lager is dan 40°C. U kunt wachten tot de temperatuur van de accu automatisch daalt. 2. U kunt de robot uitschakelen en na een tijdje opnieuw opstarten. 3. Als het probleem aanhoudt, neemt u contact op met de klantenservice.
Batterijtemperatuur is hoog.	De accutemperatuur is $\geq 45^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Het opladen kan mislukken als de accutemperatuur hoger is dan 45°C. 2. Gebruik de robot op plaatsen waar de omgevingstemperatuur lager is dan 40°C.
Batterijtemperatuur is laag.	De accutemperatuur is $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Het opladen kan mislukken als de accutemperatuur lager is dan 6°C. 2. Gebruik de robot waar de omgevingstemperatuur hoger is dan 6°C.
LiDAR is geblokkeerd.	LiDAR is geblokkeerd (bijvoorbeeld de beschermkap van de LiDAR is niet verwijderd).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Verwijder de beschermkap van de LiDAR en probeer het opnieuw. 2. Als de LiDAR aan de bovenkant van de robot erg vuil is, reinig deze dan met een pluisvrije doek en probeer het opnieuw.

Probleem	Oorzaak	Oplossing
LiDAR-storing.	LiDAR is erg vuil of er is een sensorfout.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Controleer of de LiDAR vuil is. Reinig indien nodig en probeer het opnieuw. 2. Als deze fout blijft optreden, probeert u de robot opnieuw op te starten. 3. Als het probleem aanhoudt, neemt u contact op met de klantenservice.
LiDAR is vies.	LiDAR is vies.	Veeg de LiDAR-sensor boven op de robot schoon met een schone doek. Houd de LiDAR na het schoonmaken droog.
LiDAR-temperatuur is hoog.	De temperatuur van de LiDAR is ≥ 80 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. De robot zal automatisch proberen terug te keren naar het oplaadstation om af te koelen. 2. Zorg ervoor dat de robot werkt bij een omgevingstemperatuur werkt van lager dan 40 °C. 3. Zet de robot op een schaduwrijke, koele en goed geventileerde plek. Het alarm stopt wanneer de temperatuur weer in het normale bereik valt. 4. De robot zal automatisch weer in werking treden zodra het alarm stopt. 5. Als het probleem aanhoudt, neemt u contact op met klantenservice.
LiDAR-temperatuur is te hoog.	De temperatuur van de LiDAR is ≥ 90 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. De LiDAR is uitgeschakeld vanwege de hoge temperaturen. 2. Zorg ervoor dat de robot werkt bij een omgevingstemperatuur werkt van lager dan 40 °C. 3. Zet de robot op een schaduwrijke, koele en goed geventileerde plek. Het alarm stopt wanneer de temperatuur weer in het normale bereik valt. 4. Als het probleem aanhoudt, neemt u contact op met klantenservice.
Robot is verdwaald.	De positionering is verdwaald.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Controleer of de LiDAR aan de bovenkant van de robot vuil is. Vuil heeft invloed op de positionering. 2. Breng de robot handmatig naar een open plek op de kaart en probeer de taak opnieuw uit te voeren. 3. Als de positionering nog steeds niet goed gaat, stuur de robot dan op afstand via de app terug naar het oplaadstation en start de maaitaak dan.
Sensorfout.	Sensorfout.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Herstart de robot en probeer het opnieuw. 2. Als het probleem aanhoudt, neemt u contact op met de klantenservice.
De robot bevindt zich in de verboden zone.	De robot bevindt zich in de verboden zone.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Haal de robot handmatig uit de verboden zone en probeer het opnieuw. 2. Bestuur de robot op afstand via de app om hem uit de verboden zone te halen en probeer het opnieuw.

Probleem	Oorzaak	Oplossing
De robot bevindt zich buiten de kaart.	De robot bevindt zich buiten de kaart.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Breng de robot handmatig binnen de kaart en probeer het opnieuw. 2. Stuur de robot op afstand via de app terug binnen de kaart en probeer het opnieuw.
Noodstop geactiveerd.	Er is op de Stop-knop op de robot gedrukt.	Voer de pincode op de robot in en bevestig.
Batterij bijna leeg. De robot wordt spoedig uitgeschakeld.	Accu niveau is $\leq 10\%$.	Dock de robot in het oplaadstation om op te opladen.
De robot is van de kaart af. Risico op diefstal.	De robot is van de kaart af.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Voer de pincode op de robot in en bevestig. 2. U kunt in de app onder Instellingen de functie Alarm buiten kaart uitschakelen.
Het is niet gelukt om terug te keren naar het oplaadstation.	De robot kan het oplaadstation niet vinden bij terugkeren naar het oplaadstation.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Controleer of er obstakels zijn die de robot blokkeren. Haal de obstakels weg en probeer het opnieuw. 2. Stuur de robot op afstand via de app terug naar het oplaadstation.
Kan niet docken in het oplaadstation.	De robot vindt het oplaadstation maar slaagt er niet in om te docken.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ga na of de reflecterende folies op het oplaadstation vuil of geblokkeerd zijn. 2. Controleer of er obstakels voor het station zijn. 3. Controleer of het oplaadstation is verplaatst. 4. Controleer of de grondplaat bedekt is met dikke modder. 5. Controleer of het station op een helling staat. 6. Controleer of het station stroomvoorziening heeft. 7. Help de robot handmatig of met de afstandsbediening in het oplaadstation te docken.
Positionering mislukt.	De positionering mislukt wanneer de robot een maataak probeert te starten.	<ol style="list-style-type: none"> 1. De LiDAR wordt mogelijk geblokkeerd. Breng de robot handmatig naar een vlakke en open plek op de kaart en voer de taak opnieuw uit. 2. Als deze fout zich blijft voordoen, probeer het dan opnieuw als de robot zich in het oplaadstation is gedockt.
Onvoldoende ruimte om vóór het station te keren.	Onvoldoende ruimte om vóór het station te keren.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Als het station aan de rand van de kaart of daarbinnen is geplaatst, zorg er dan voor dat er ten minste 1 m vrije ruimte is tussen het voorste gebied van de grondplaat van het station en de grens van de kaart; anders kan de robot mogelijk niet keren. 2. Verplaats het station of wijzig de kaart in Kaart bewerken.
Pad geblokkeerd.	Pad geblokkeerd.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Controleer of er een verboden zone is ingesteld op het pad. 2. Controleer of er obstakels zijn die de robot blokkeren. 3. Als de robot nog steeds niet kan passeren, verwijdert u het pad in Kaart bewerken en stelt u een nieuwe in.

Probleem	Oorzaak	Oplossing
De camera aan de voorzijde is vuil.	De camera aan de voorzijde is vuil.	Veeg de camera aan de voorzijde schoon met een schone doek.
Er is een probleem met de camera aan de voorzijde.	Er is een probleem met de camera aan de voorzijde.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Veeg de camera aan de voorzijde schoon met een schone doek. 2. Probeer de robot opnieuw op te starten. 3. Als het probleem aanhoudt, neemt u contact op met de klantenservice.
De camera aan de voorzijde wordt geblokkeerd.	De camera aan de voorzijde wordt geblokkeerd.	Veeg de camera aan de voorzijde schoon met een schone doek.
Fout bij grensdetectie tijdens Auto-Mapping.	Fout bij grensdetectie tijdens Auto-Mapping.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zorg ervoor dat de lichtomstandigheden geschikt zijn, niet te fel en niet te donker. 2. Controleer of het helder weer is, zonder mist of regen. 3. Zorg ervoor dat de camera aan de voorzijde schoon is en het zicht ervan onbelemmerd is. 4. Zorg ervoor dat het grondoppervlak gelijkmatig is, want oneffenheden kunnen de detectie beïnvloeden. 5. Als de grensdetectie blijft mislukken, schakel dan over naar de afstandsbedieningmodus voor het in kaart brengen.
Abnormale trillingen.	Abnormale trillingen.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Inspecteer de integriteit van de maaikop om te bepalen of deze beschadigd is. Als schade wordt geconstateerd, vervangt u de maaikop. 2. Als de maaikop intact is, neemt u contact op met de klantenservice.

13 Specificaties

		A3 3500
Basisinformatie	Productnaam	Dreame Robotmaaier A3 AWD Pro
	Merk	Dreame
	Model	MXXA9300
	Afmetingen	740 × 532 × 325 mm
	Gewicht (inclusief accu)	24,3 kg
Maaien	Aanbevolen werkcapaciteit	3500 m ²
	Maai-efficiëntie (EGMF-norm)	Standaard: 2500 m ² /24hrs Efficiënt: 3500 m ² /24hrs Haast : 5000 m ² /24hrs
	Maaihoogte	3 - 10 cm (in stappen van 5 mm)
	Maaibreedte	40 cm
	Oplaadtijd ^[2]	85 min
Geluidsemissie	Geluidsvermogensniveau LWA	65 dB(A)
	Geluidsvermogen onzekerheden KWA	3 dB(A)
	Geluidsdrukniveau LpA	54 dB(A)
	Geluidsdruk onzekerheden KpA	3 dB(A)
Bedrijfsomstandigheden	Bedrijfstemperatuur	0 ~ 50°C Aanbevolen: 10 ~ 35°C
	Opslagtemperatuur op lange termijn	-10 ~ 35°C Aanbevolen: 0 ~ 25°C
	IP-beschermingsgraad	Robot: IPX6 Oplaadstation: IPX4 Voeding: IP67
	Maximale helling voor maaigebied	80%
Connectiviteit	Bluetooth-frequentiebereik	2,4 GHz ~ 2,4835 GHz
	Max. RF-vermogen	802.11b: 16 ± 2 dBm (@ 11 Mbps) 802.11g: 14 ± 2 dBm (@ 54 Mbps) 802.11n: 13 ± 2 dBm (@ HT20, HT40) Bluetooth: 7,49dBm
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400 - 2483.5 MHz)
	Link-service ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS

		A3 3500
Aandrijfmotor	Rijsnelheid bij afstandsbediening	0,45 m/s – 0,8 m/s
	Rijsnelheid tijdens het maaien	Standaard: 0,35 m/s Efficiënt: 0,6 m/s Snel: 0,8 m/s
	Motortype	Naafmotor
Snijmotor	Toerental	2800/min
Accu (robot)	Model accu	MBPA30
	Type accu	Lithiumaccu
	Nominale capaciteit	7500 mAh
	Nominale spanning	Max. 36 V
Voeding	Model oplader	MPAA30
	Ingangsspanning	100 ~ 240 V AC
	Uitgangsspanning	42 V
	Uitgangsstroomsterkte	5 A
Oplaadstation	Model oplaadstation	MCA20
	Ingangsspanning	42 V
	Uitgangsspanning	42 V
	Ingangsstroomsterkte	5 A
	Uitgangsstroomsterkte	5 A

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

[2] Laadtijd is van toepassing wanneer de robot automatisch terugkeert naar het oplaadstation in het geval de accu bijna leeg is.

[3] Landen/regio's die hieronder vallen: Albanië, Andorra, Oostenrijk, België, Bosnië en Herzegovina, Bulgarije, Kroatië, Cyprus, Tsjechië, Denemarken, Estland, Finland, Frankrijk, Duitsland, Griekenland, Guernsey, Hongarije, IJsland, Ierland, Italië, Kosovo, Letland, Liechtenstein, Litouwen, Luxemburg, Macedonië, Malta, Moldavië, Monaco, Montenegro, Nederland, Noorwegen, Polen, Portugal, Roemenië, Servië, Slowakije, Slovenië, Spanje, Zweden, Zwitserland, Verenigd Koninkrijk, Oekraïne.

Opmerking: De specificaties zijn onderhevig aan wijzigingen aangezien wij voortdurend onze producten verbeteren. Ga voor de meest recente informatie naar onze website <https://global.dreametech.com>.

Instruções originais

Índice

1 Instruções de segurança	P 244
2 Apresentação do produto	P 248
3 Instalação	P 250
4 Preparação para a primeira utilização	P 253
5 Mapear o jardim	P 258
6 Funcionamento	P 264
7 Aplicação Dreamehome	P 267
8 Manutenção	P 270
9 Bateria	P 274
10 Armazenamento no inverno	P 274
11 Transporte	P 274
12 Detecção e resolução de falhas	P 275
13 Especificações	P 280

1 Instruções de segurança

1.1 Instruções gerais de segurança

- Evite utilizar a máquina e os respetivos periféricos em condições meteorológicas adversas especialmente quando existe risco de trovoadas.
- Leia atentamente e compreenda o manual do utilizador antes de utilizar o produto.
- Utilize apenas o equipamento recomendado pela Dreame com o produto. Qualquer outra utilização é incorreta.
- Não permita que crianças se aproximem ou brinquem com a máquina enquanto estiver em funcionamento.
- Não utilize o produto em áreas onde as pessoas não estejam cientes da sua presença.
- Ao operar manualmente o produto com a aplicação Dreamehome, não corra. Ande, tenha cuidado ao caminhar em inclinações e não se desequilibre.
- Evite utilizar o produto quando houver pessoas, especialmente crianças ou animais, na área de trabalho.
- Se estiver a operar o produto em áreas públicas, coloque sinais de aviso ao redor da área de trabalho com o seguinte texto: "Aviso! Corta-relva automático! Mantenha-se afastado da máquina! Supervisione as crianças!"
- Use calçado resistente e calças ao operar o produto.
- Para evitar danos no produto e acidentes com veículos e pessoas, não defina áreas de trabalho ou percursos de transporte em vias públicas.
- Não toque em peças móveis perigosas, como o disco das lâminas, antes da sua paragem completa.
- Procure assistência médica em caso de ferimentos ou acidentes.
- Coloque o produto em **OFF** antes de eliminar obstruções, fazer trabalhos de manutenção ou examinar o produto. Se o produto vibrar de forma anormal, inspecione-o para verificar se há danos antes de o reiniciar. Não utilize o produto se alguma peça estiver com defeito.
- Não instale o cabo principal em áreas onde o produto corte. Siga as instruções fornecidas para a instalação do cabo.
- Para carregar o produto, utilize apenas a estação de carregamento incluída na embalagem. A utilização incorreta pode resultar em choque elétrico, sobreaquecimento ou fugas do líquido corrosivo da bateria. Em caso de fugas de eletrólito, lave com água/agente neutralizante e procure ajuda médica se o líquido corrosivo entrar em contacto com os olhos.
- Ao ligar o cabo principal à tomada elétrica, utilize um dispositivo de corrente residual (RCD) com uma corrente de disparo máxima de 30 mA.
- Utilize apenas baterias originais recomendadas pela Dreame. A segurança do produto não está garantida com baterias não originais. Não utilize pilhas não recarregáveis.
- Mantenha cabos de alimentação e/ou extensões afastados da área de trabalho para evitar danos nos cabos, que podem levar ao contacto com peças sob tensão.
- As figuras utilizadas neste documento são meramente ilustrativas. Consulte os produtos efetivos.
- Nunca permita que crianças, pessoas com capacidades físicas, sensoriais ou mentais reduzidas ou com falta de experiência e conhecimento, ou pessoas não familiarizadas com estas instruções, utilizem a máquina. Os regulamentos locais podem limitar a idade do operador.
- Não ligue nem toque em cabos danificados ainda ligados à tomada elétrica. Se o cabo ficar danificado durante o funcionamento, desligue a ficha da tomada elétrica. Um cabo desgastado ou danificado aumenta o risco de choque elétrico e deve ser substituído por pessoal de assistência técnica.
- Não empurre o produto com força ou rapidamente, pois isso pode danificá-lo.
- Para manter a conformidade com os requisitos de exposição a RF, deve ser mantida uma distância de 35 cm entre o dispositivo e a pessoa.
- AVISO: Para recarregar a bateria, utilize apenas a unidade de alimentação amovível fornecida com este aparelho.

1.2 Instruções de segurança para a instalação

- Evite instalar a estação de carregamento em áreas onde as pessoas possam tropeçar nela.
- Não instale a estação de carregamento em áreas onde haja risco de acumulação de água.
- Não instale a estação de carregamento, incluindo acessórios, a menos de 60 cm de qualquer material combustível. O mau funcionamento ou o sobreaquecimento da estação de carregamento e da fonte de alimentação podem causar incêndios.

1.3 Instruções de segurança para a operação

- Mantenha as mãos e os pés afastados das lâminas rotativas. Não ponha as mãos ou os pés perto ou abaixo do produto ligado.
- Não levante nem desloque o produto ligado.
- Utilize o modo de estacionamento ou ponha o produto em **OFF** quando houver pessoas, especialmente crianças, ou animais, na área de trabalho.
- Não pode haver objetos como pedras, ramos, ferramentas ou brinquedos no relvado. Caso contrário, as lâminas podem ficar danificadas ao tocar em objetos.
- Não coloque objetos em cima do produto ou da estação de carregamento.
- Não utilize o produto se o botão de paragem STOP não estiver a funcionar.
- Evite colisões entre o produto e pessoas ou animais. Se uma pessoa ou animal estiver no caminho do produto, pare-o imediatamente.
- Coloque o produto em **OFF** sempre que não estiver em funcionamento.
- Não use o produto simultaneamente com um aspersor emergente. Utilize a função Agendamento para garantir que o produto e o aspersor emergente não funcionam ao mesmo tempo.
- Evite colocar um canal de ligação onde estejam instalados aspersores emergentes.
- Não opere o produto na presença de água parada na área de trabalho, como em caso de chuvas fortes ou acumulação de água.

1.4 Instruções de segurança para a manutenção

- Defina o produto para **OFF** ao realizar a manutenção.
- Depois da lavagem, ponha o produto no chão na respetiva orientação normal e não virado ao contrário.
- Não vire o produto ao contrário para limpar o chassis. Se o virar para o limpar, volte a colocá-lo na sua orientação correta a seguir. Esta precaução é necessária para evitar a entrada de água no motor, o que pode afetar o funcionamento normal.
- Desligue a ficha da estação de carregamento ou acione o dispositivo de desativação antes de limpar ou fazer a manutenção na estação de carregamento.
- Não utilize uma lavadora de alta pressão ou solventes para limpar o produto.

1.5 Segurança da bateria

As baterias de iões de lítio podem explodir ou causar um incêndio se forem desmontadas, entrarem em curto-circuito ou forem expostas a água, fogo ou altas temperaturas. Manuseie-as com cuidado, não as desmonte nem abra, e evite qualquer tipo de má utilização elétrica/mecânica. Guarde-as ao abrigo da luz solar direta.

1. Utilize apenas o carregador de bateria e a fonte de alimentação fornecidos pelo fabricante. A utilização de um carregador e de uma fonte de alimentação inadequados pode causar choques elétricos e/ou sobreaquecimento.






2. **NÃO TENDE REPARAR OU MODIFICAR AS BATERIAS!** As tentativas de reparação podem resultar em ferimentos graves devido a explosão ou choque elétrico. Os eletrólitos libertados de uma fuga são corrosivos e tóxicos.





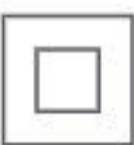
3. Este aparelho contém baterias que só podem ser substituídas por pessoas qualificadas.

1.6 Riscos residuais

Para evitar ferimentos, use luvas de proteção ao substituir as lâminas.

1.7 Símbolos e autocolantes

	<p>AVISO - Leia as instruções de utilização antes da operação da máquina.</p>
	<p>AVISO - Mantenha uma distância segura da máquina durante a operação.</p>
	<p>AVISO - Acione o dispositivo de desativação antes de trabalhar ou levantar a máquina.</p>
	<p>AVISO - Não ande na máquina. Não toque na lâmina rotativa.</p>
	<p>AVISO - Não é permitido descartar este produto como lixo doméstico comum. O produto tem de ser reciclado de acordo com os requisitos legais locais.</p>

	Este produto está em conformidade com as diretivas CE aplicáveis.
	Classe III
	Antes do carregamento, leia as instruções.
	Corrente contínua
	Classe II

UTILIZAÇÃO PREVISTA

O produto para jardim destina-se ao corte de relva doméstico. Foi concebido para cortar relva com frequência, mantendo o relvado mais saudável e com melhor aspeto do que nunca. Dependendo do tamanho do relvado, o corta-relva pode ser programado para funcionar em qualquer hora ou frequência. Não se destina a escavação, varrimento ou limpeza de neve.



Pela presente, a TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. declara que o modelo com equipamento de rádio Dreame MXXA9300 está em conformidade com a diretiva 2014/53/UE. O texto completo da declaração de conformidade da UE está disponível no seguinte endereço da Internet: <https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity>.

O produto está em conformidade com os regulamentos PSTI do Reino Unido. O texto completo da declaração de conformidade está disponível no seguinte endereço da Internet: <https://global.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

Para o manual eletrónico detalhado, acesse a <https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Aviso de segurança da rede

Para garantir o funcionamento seguro deste dispositivo em ambientes de rede, são fornecidas as seguintes informações:

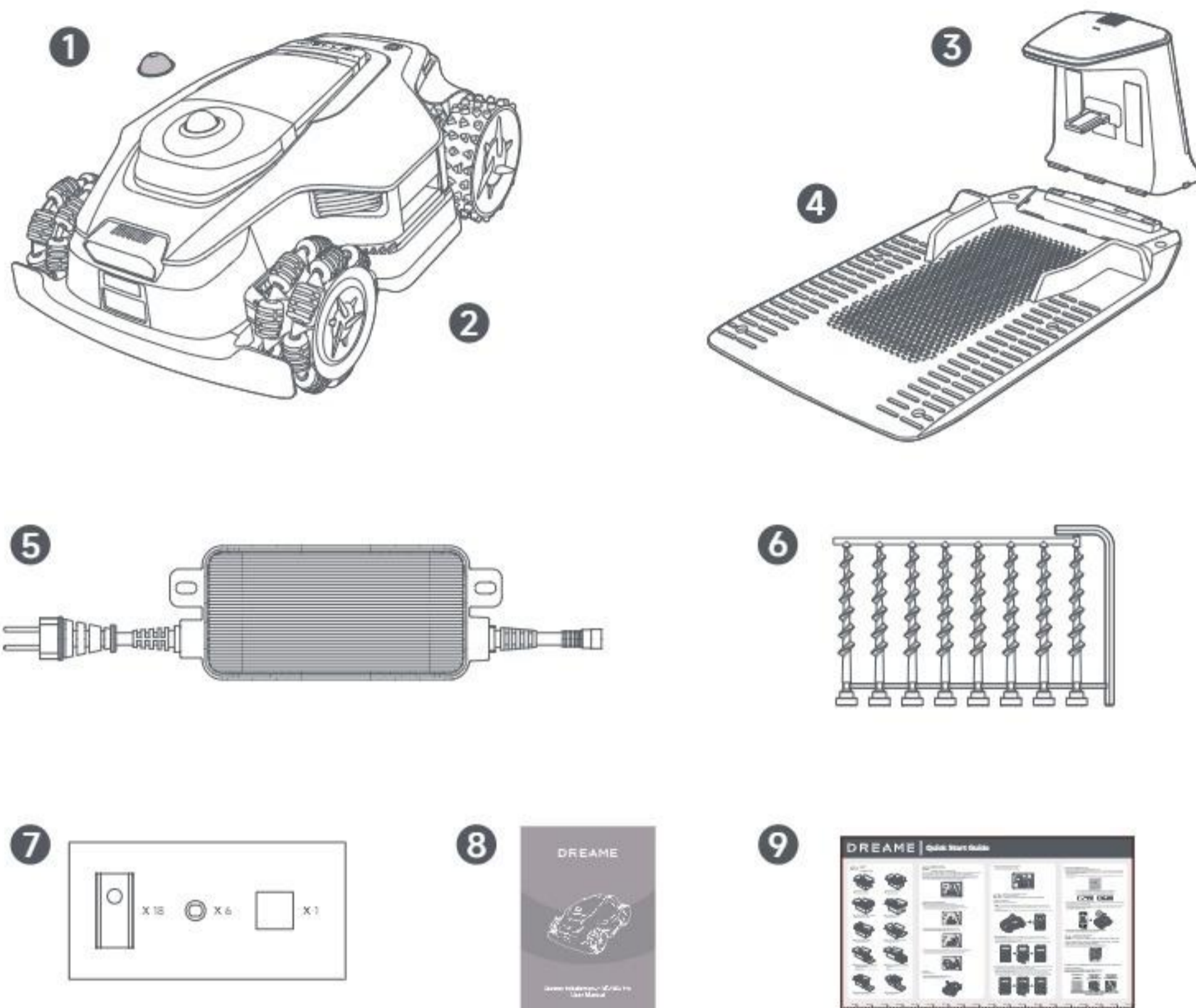
Este dispositivo está equipado com várias capacidades de comunicação em rede, incluindo uma porta Ethernet (RJ-45), um módulo de comunicação sem fios Wi-Fi e uma interface de depuração USB. Ao iniciar, os seguintes serviços de rede são ativados por predefinição:

- **Serviço de configuração da Internet (HTTP/HTTPS):** escuta na porta 80 (HTTP) e na porta 443 (HTTPS) para configuração local e monitorização do estado. Para evitar a fuga de informações, recomenda-se a desativação do serviço HTTP logo a seguir à instalação, a ativação apenas do HTTPS e a implementação de um certificado TLS fiável.
- **Difusão de dispositivos (mDNS/SSDP):** utilizada para o reconhecimento automático através da difusão de informações dos dispositivos dentro da rede local (LAN). Se não for necessário, recomenda-se desativar esses serviços para reduzir o risco de serem detetados.
- **Interface USB:** utilizada para atualizações locais de firmware e extração de registos. Com o modo de depuração ativado, pode expor as permissões de acesso aos ficheiros do sistema. Recomenda-se limitar a utilização a pessoal autorizado e desativar esta interface quando o dispositivo não estiver em manutenção.

Para procedimentos de configuração detalhados, consulte a secção *Preparação para a primeira utilização*.

2 Apresentação do produto

2.1 Conteúdo da caixa



1 Cobertura protetora do LiDAR

3 Torre de carregamento
(com cabo de extensão de 10 m)

5 Fonte de alimentação

7 Lâminas sobressalentes × 18,
suportes × 6, pano sem pelos

9 Guia de iniciação rápida

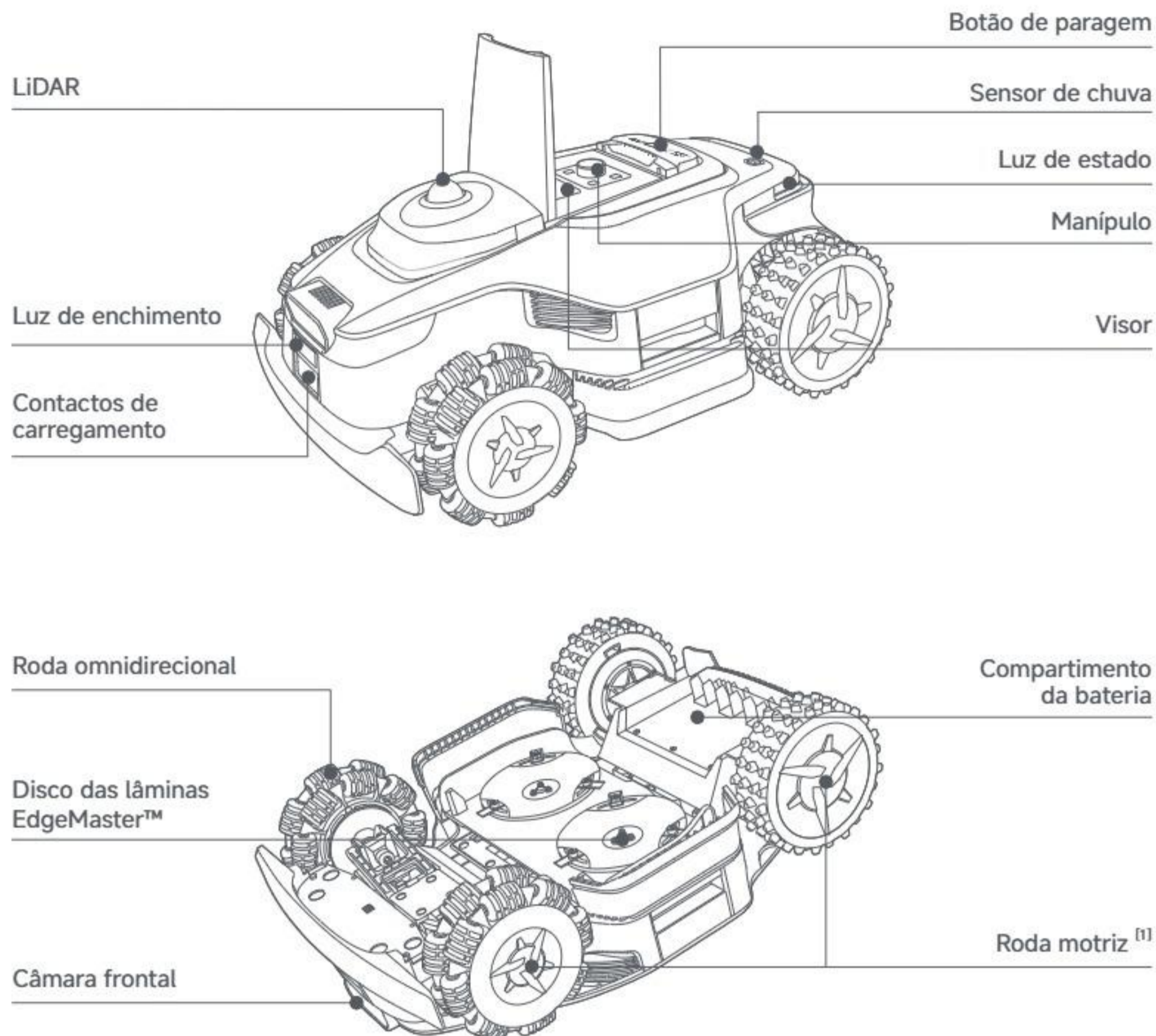
2 Corta-relva robótico

4 Placa base

6 Parafusos × 8, chave sextavada

8 Manual do utilizador

2.2 Vista geral do produto



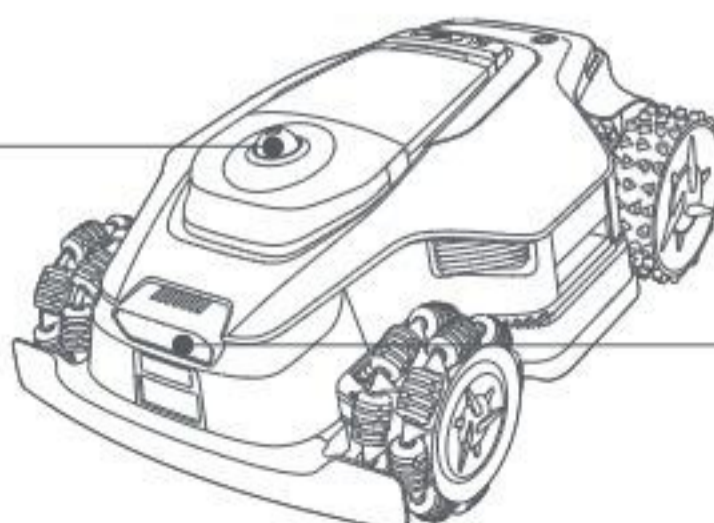
[1] Equipado com motores de cubo.

2.3 OmniSense™ 3.0: sistema de deteção 3D ultrasensível com câmaras de IA

Exponencie os cuidados com o relvado com o OmniSense™ 3.0, um inovador sistema de deteção 3D ultrasensível equipado com duas câmaras HDR assistida por algoritmo, para uma perceção mais abrangente e detalhada do ambiente 3D do jardim.



OmniSense™3.0
Sistema de deteção
3D ultrasensível




Sistema de evasão de obstáculos omnidirecional 3D melhorado por IA



2.4 Serviço de ligação com GPS e conectividade 4G

O robô está equipado com o Serviço de ligação, oferecendo conectividade à rede celular 4G.

Ativar o Serviço de ligação

Ligue o robô e o Serviço de ligação ativa-se automaticamente.  acende-se no visor do robô e na aplicação, indicando que a ativação foi bem-sucedida. Pode ver o estado de utilização do Serviço de ligação em **Ligações** na aplicação.

Com o Serviço de ligação ativado, pode monitorizar remotamente o estado do robô e iniciar tarefas de corte de relva sem ligação Wi-Fi. Além disso, há um GPS integrado para rastreio da localização em tempo real, aumentando as capacidades antirroubo do robô. Pode rastrear a sua localização em qualquer momento e em qualquer lugar, e receber notificações se sair da área designada no mapa.

O serviço Link entra em vigor a partir do momento da ativação, de acordo com a configuração do produto que você comprou.* Para prolongar o serviço ao expirar, entre em contacto com a equipa de assistência pós-venda da Dreame através do e-mail aftersales@dreame.tech.

*Verifique no aplicativo o período gratuito restante do serviço Link ou entre em contato com a equipe de pós-venda da Dreame para mais detalhes.

2.5 Sensores

Nome	Descrição
LiDAR	Obtém informações do ambiente, facilita o posicionamento do robô, evita obstáculos e deteta água e sujidade. Alcance de deteção (a 100 klx): 40 m com 10% de refletividade; 70 m com 80% de refletividade Campo de visão: 360° (horizontal) × 59° (vertical).
Câmara frontal	Deteta obstáculos, limites do relvado e presença humana. Ângulo de visão: 89° (horizontal), 58° (vertical), 97° (diagonal) Resolução: 2 MP
GPS	O robô possui uma função GPS integrada. Pode acompanhar a localização em tempo real do robô no Google Maps através da aplicação.

3 Instalação

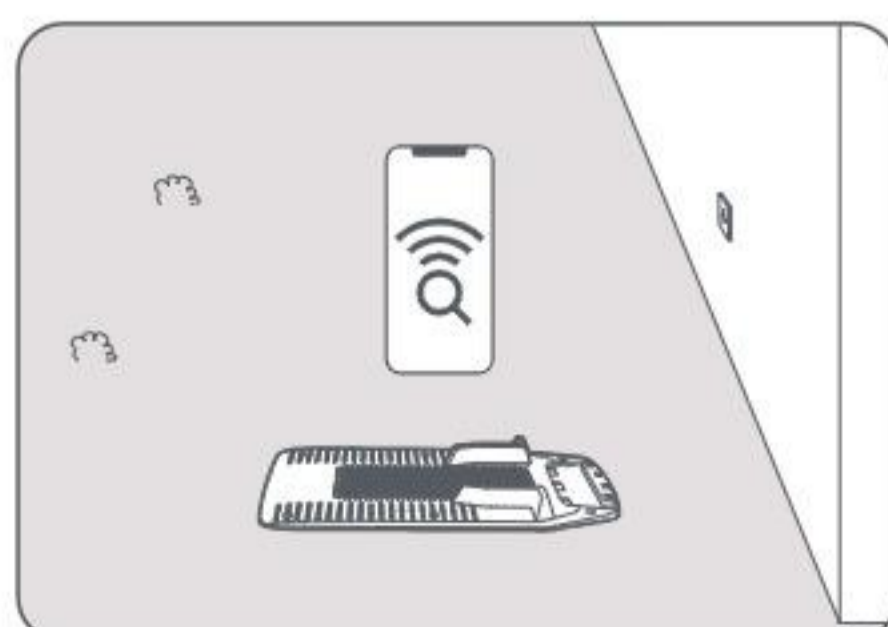
3.1 Seleção de um local adequado

- Coloque a placa base numa superfície plana perto dos bordos do relvado e de uma tomada elétrica. Coloque-a numa área com um sinal Wi-Fi forte.

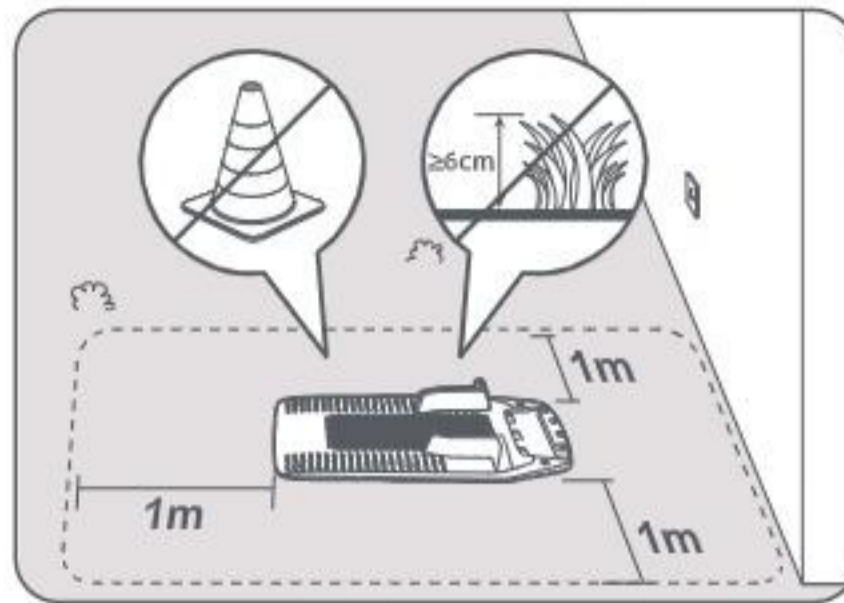
Nota: Use o seu dispositivo móvel para ajudar a verificar a intensidade do sinal Wi-Fi do local. Uma intensidade do sinal Wi-Fi potente garante uma ligação estável entre o robô e a aplicação.

Importante: o solo tem de ser suficientemente macio para permitir a instalação dos parafusos.

Importante: se a estação de carregamento estiver em plano inclinado, a inclinação não pode ser demasiado acentuada para evitar que o robô descaia e não se consiga acoplar.

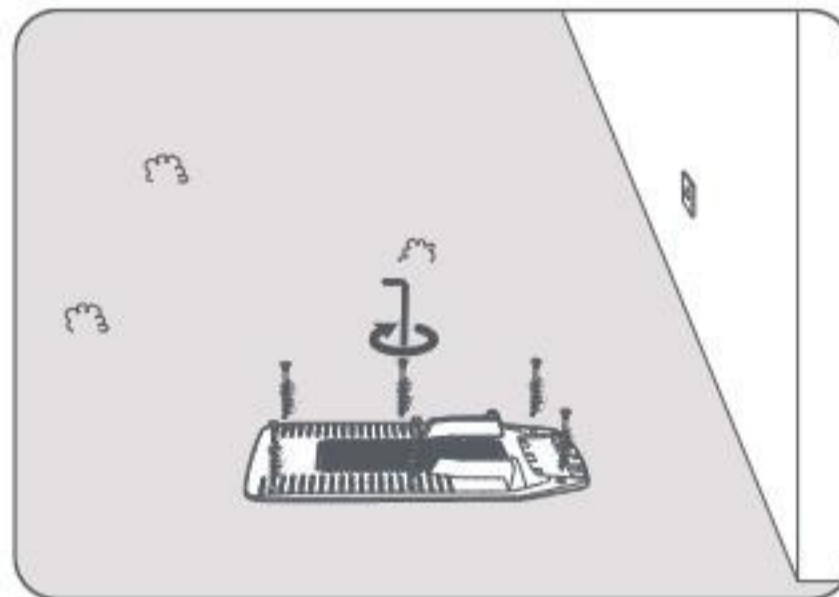


- Mantenha pelo menos **1 m** de espaço livre sem obstáculos à esquerda, à direita e à frente da placa base. A relva à volta do local tem de ter uma altura inferior a **6 cm**. Se a relva estiver mais alta, corte-a primeiro com um corta-relva manual. A relva alta pode dificultar o regresso do robô à estação de carregamento.

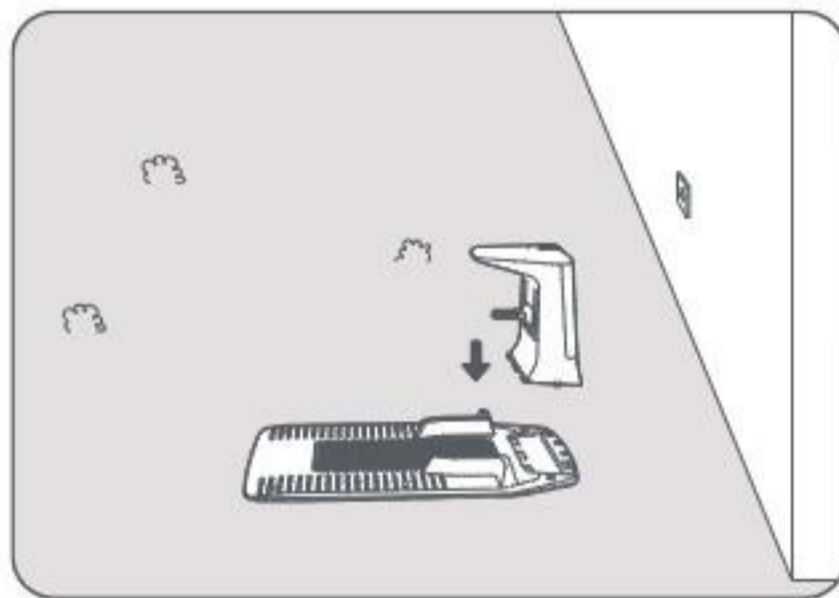


3.2 Instalar a estação de carregamento

- 1 Prenda a placa base ao solo com os parafusos e a chave sextavada fornecidos.

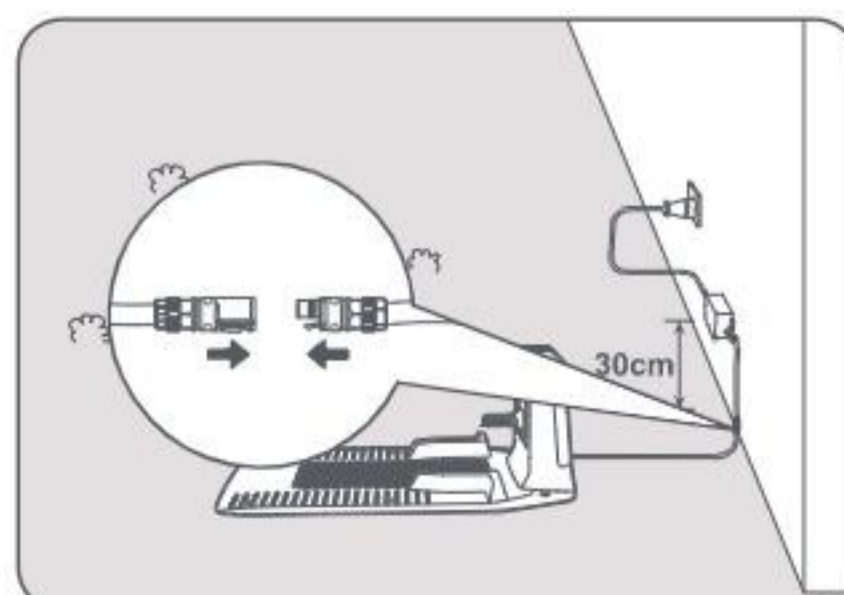


- 2 Insira a torre de carregamento na placa base até ouvir um clique.

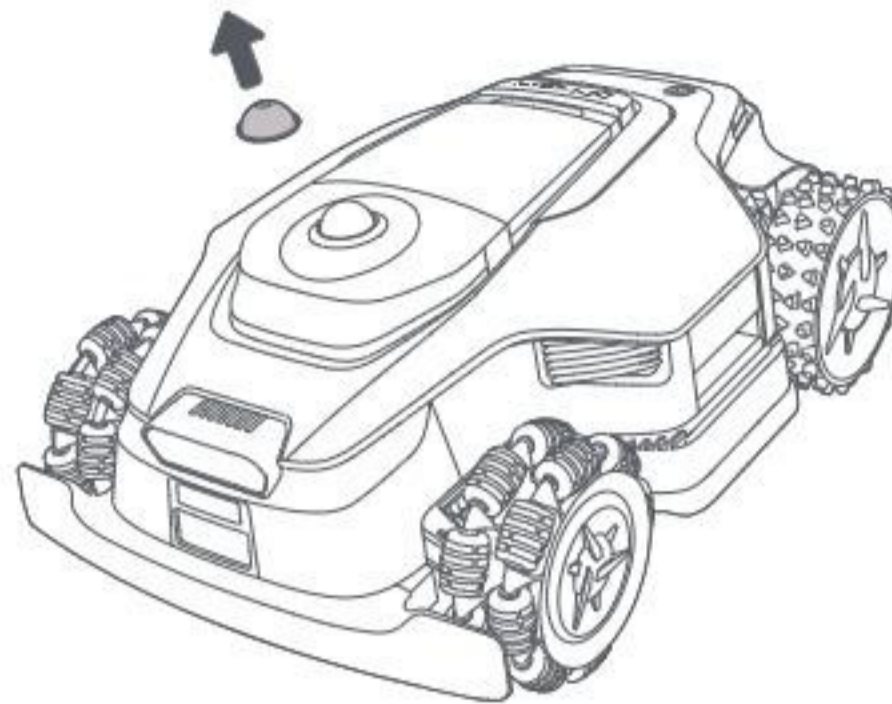


- 3 Ligue a fonte de alimentação ao cabo de extensão e, em seguida, a uma tomada elétrica. Mantenha a fonte de alimentação, pelo menos, **30 cm** acima do solo.

Nota: O indicador LED na estação de carregamento fica **azul estável** enquanto estiver sob tensão.



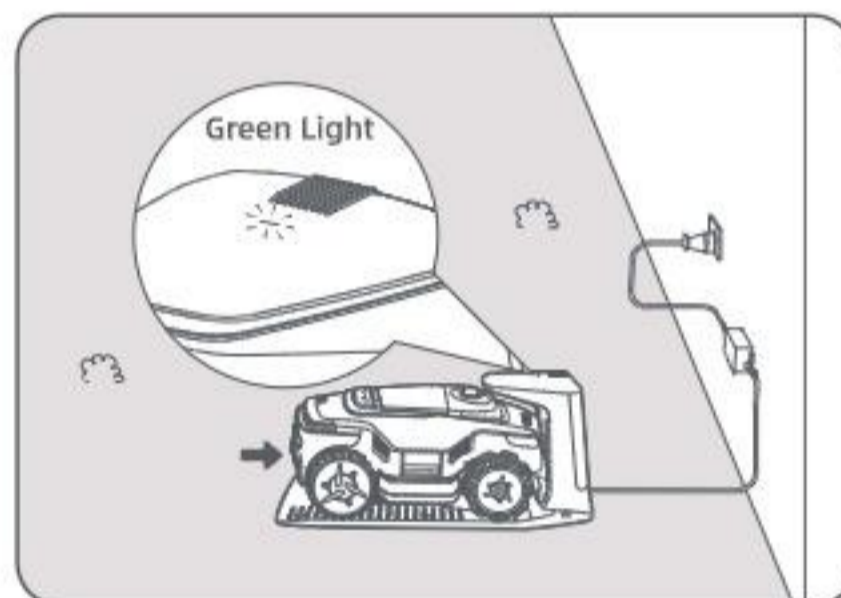
4 Remova a cobertura protetora do LiDAR.



5 Acople o robô à estação de carregamento para carregar. Veja se os contactos de carregamento no robô e na estação de carregamento estão ligados corretamente.

Nota: A luz indicadora fica **verde intermitente** com o robô a carregar corretamente na estação de carregamento.

Nota: Se pretender adicionar uma garagem para proteção extra, utilize a garagem Dreame correspondente, disponível em lojas locais ou online. A utilização de uma garagem que não seja Dreame pode causar problemas durante o carregamento.



Indicador LED na estação de carregamento

Cor da luz do indicador LED	Significado
Vermelho intermitente/constante	1. Há um problema na estação de carregamento (como um problema com a corrente ou tensão de carregamento).
	2. O robô acopla na estação de carregamento, mas o carregamento está anormal (por exemplo, curto-circuito nos contactos de carregamento).
Azul constante	Estação de carregamento sob tensão. Robô fora da estação de carregamento.
Verde intermitente	Robô a carregar na estação de carregamento.
Verde constante	O robô está totalmente carregado na estação/fora do horário de carregamento.

4 Preparação para a primeira utilização

4.1 Familiarize-se com o painel de comando



Visor

Ícone	Estado
	Nível da bateria (Mostra o nível atual da bateria.)
	Carregamento (O robô acopla-se com sucesso na estação de carregamento.)
	Bluetooth (O robô está conectado à aplicação via Bluetooth.)
	Wi-Fi (O robô está ligado à aplicação via uma rede Wi-Fi.)
	Serviço de ligação (O serviço de ligação está ativado.)
	Agendamento (Uma tarefa está agendada para hoje e ainda não começou.)

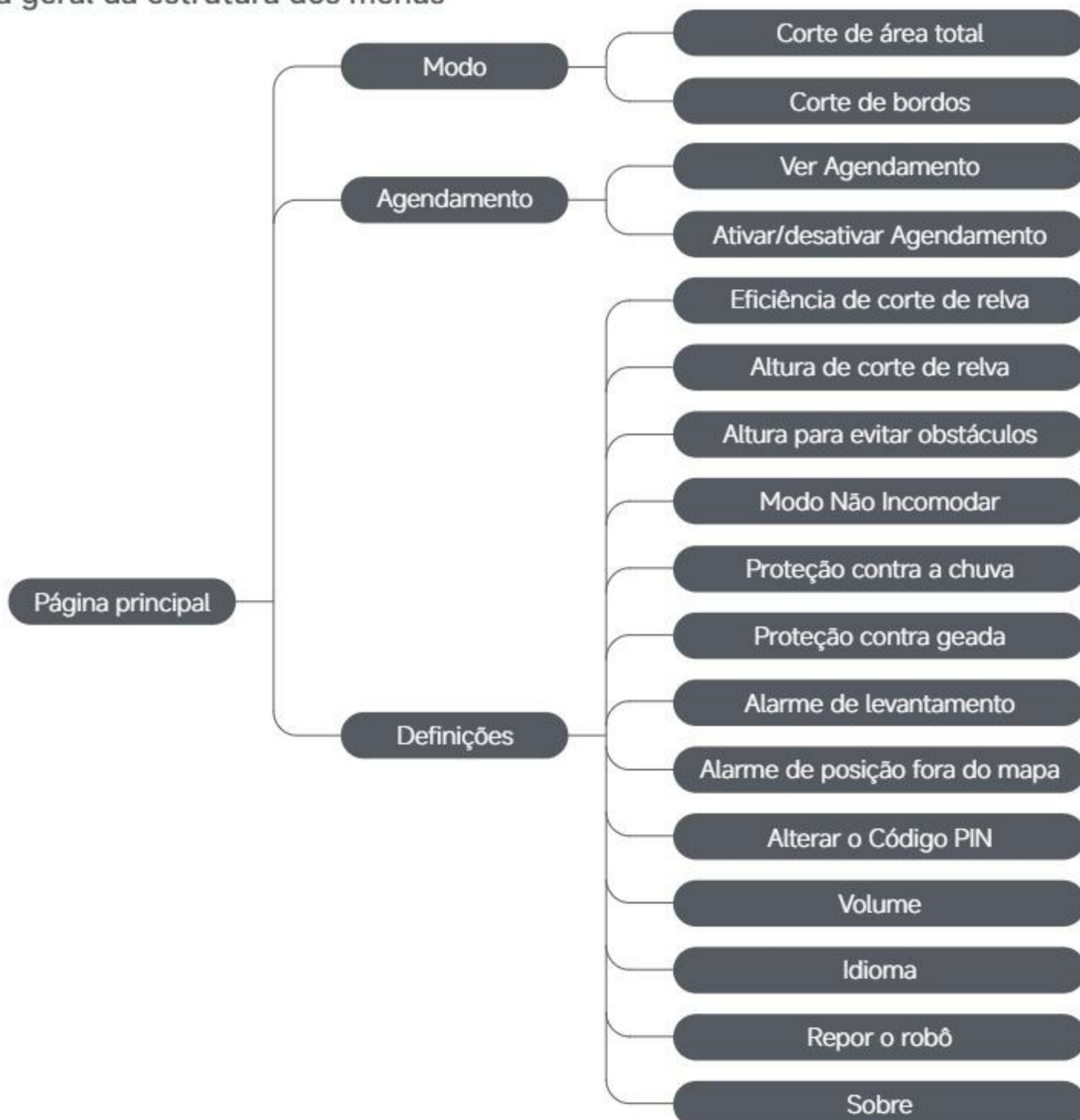
Comandos

Botão	Função
Botão de ligar/desligar	Para ligar/desligar o robô, mantenha premido o botão por 2 segundos. Certifique-se de que está fora da estação de carregamento.
Iniciar	Para iniciar o corte de área total ou retomar tarefas pausadas, prima o botão e feche a tampa num prazo de 5 segundos. A tarefa é cancelada se a tampa não for fechada num prazo de 5 segundos.
Home	Para devolver o robô à estação de carregamento para carregar, prima o botão e feche a tampa num prazo de 5 segundos. A tarefa é cancelada se a tampa não for fechada num prazo de 5 segundos.
Voltar	Para navegar um nível acima no menu, prima o botão .

Comandos

Manípulo	Para confirmar a seleção nos menus, prima o manípulo.
	Para ativar o modo de emparelhamento Bluetooth, mantenha premido o manípulo durante 3 segundos.
	Para navegar pelo menu, gire o manípulo no sentido dos ponteiros do relógio/no sentido contrário aos ponteiros do relógio.
Iniciar + Voltar	Para repor o robô para as definições de fábrica, mantenha premidos ao mesmo tempo o botão ▶ e o botão ↻ durante 3 segundos. O código PIN não se apaga.
Home + Voltar	Mantenha premidos os botões 🏠 e ↻ em simultâneo durante 3 segundos para aceder à página Sobre em Definições. A página Sobre desaparecerá em 5 segundos.
Manípulo + Voltar	Para repor o código PIN, mantenha premidos simultaneamente o manípulo e o botão ↻ por 3 segundos.
Parar	Prima o botão de paragem Stop para abrir a tampa superior e parar o robô. O código PIN deve ser introduzido no painel de comando para retomar a operação.

Vista geral da estrutura dos menus



*Pode ser atualizado dependendo da versão do software.

Luz de estado no robô

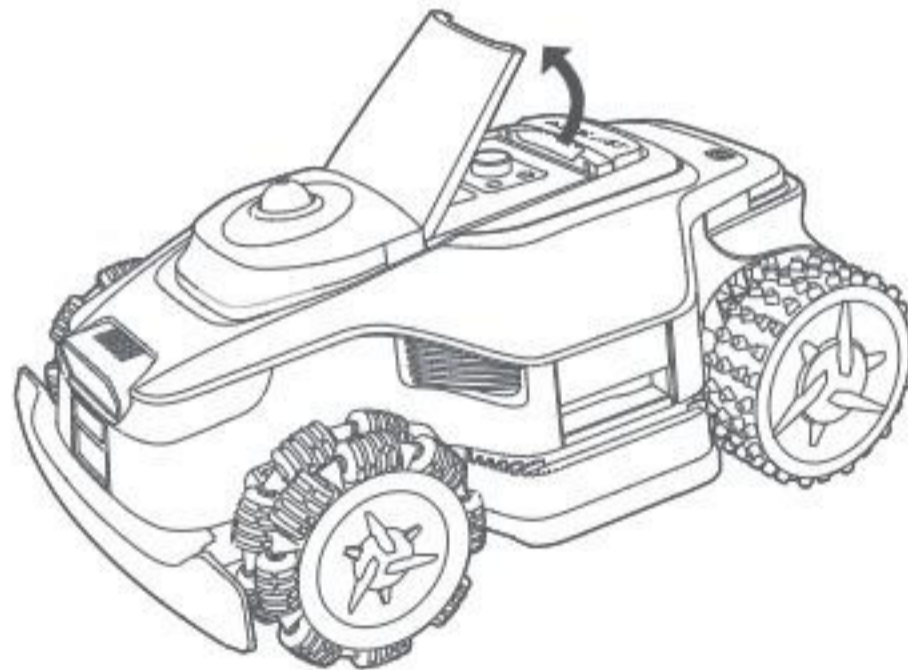
Cor	Significado
Vermelho constante	1. O robô está em standby.
	2. O robô está a realizar uma tarefa ou está em pausa.
	3. A bateria está totalmente carregada (o brilho é menor do que quando totalmente carregada).
	4. O robô está acoplado à estação de carregamento e está a carregar.
Deslizante	O robô acoplou-se à estação de carregamento.
Vermelho pulsante	1. Robô em patrulha.
	2. O vídeo em tempo real da câmara frontal é mostrado através da aplicação.
	3. O robô está a avançar em direção ao local designado.
Vermelho intermitente	O robô apresentou uma avaria durante a tarefa.
Onda a partir do centro	O robô está a inicializar.

Nota: Pode personalizar o período de ativação e os cenários da luz do robô em **Definições > Luz**.

4.2 Definições iniciais

Antes de ligar o robô pela primeira vez, são necessárias algumas definições básicas para que o robô fique operacional.

- 1 Levante a tampa superior.



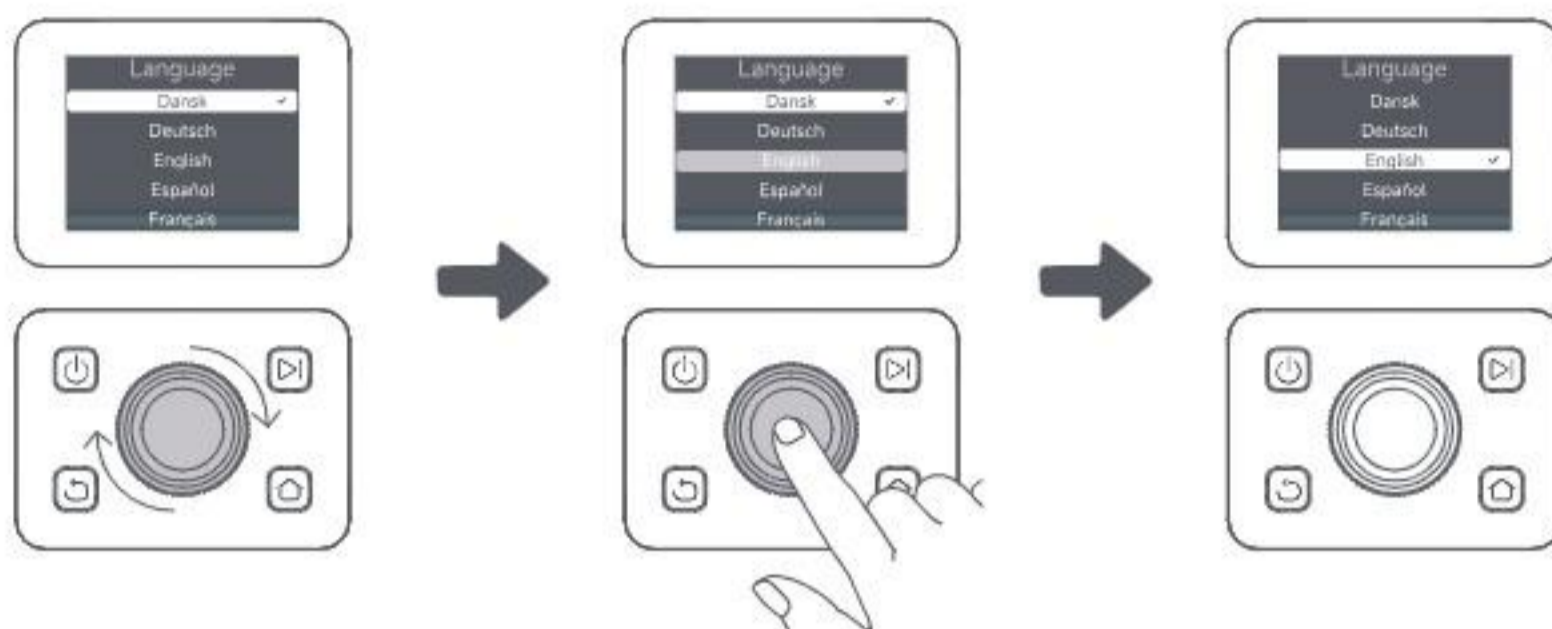
- 2 Mantenha premido o botão  no painel de comando durante 2 segundos para ligar o robô.

Nota: O robô liga-se automaticamente quando se acopla à estação de carregamento.



3 Seleccione o idioma preferido

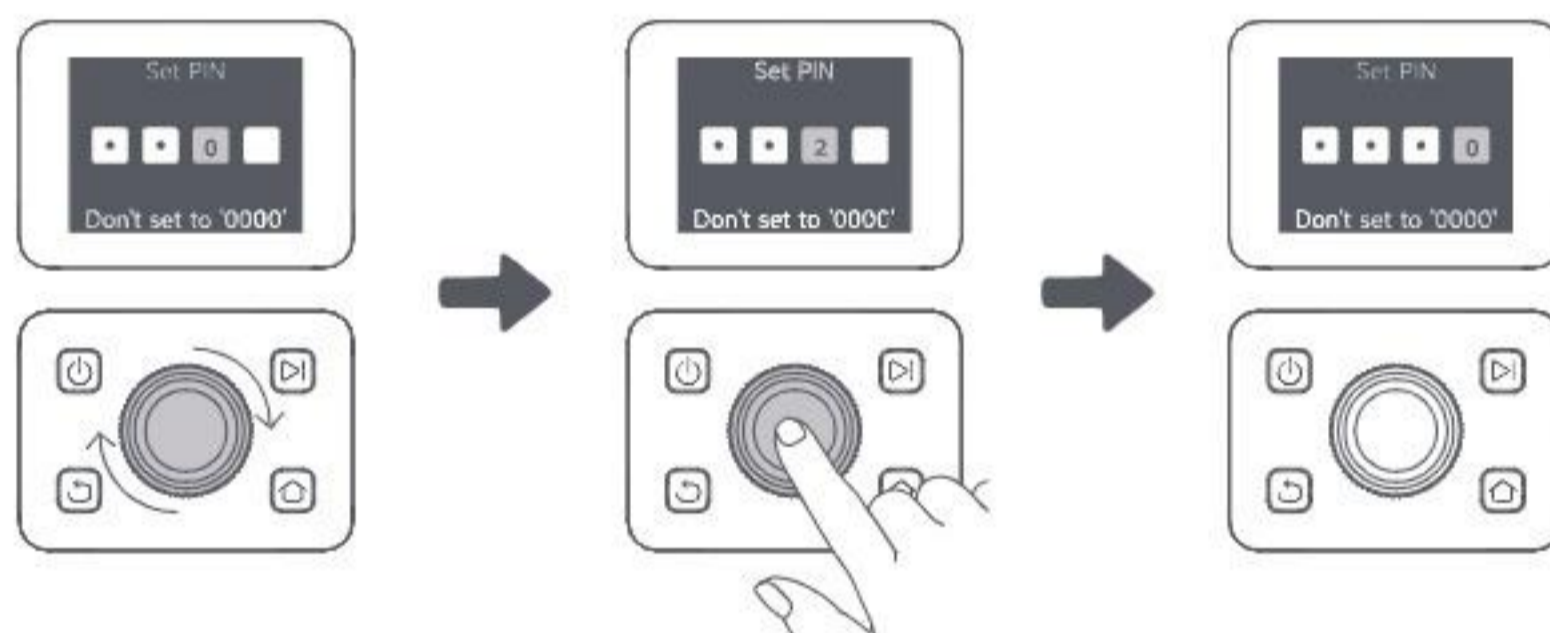
Gire o manípulo no sentido dos ponteiros do relógio para descer e no sentido contrário para subir, a fim de seleccionar o seu idioma. Prima o manípulo para confirmar.



4 Defina o código PIN

1. Gire o manípulo para seleccionar um número de 0 a 9. Gire no sentido dos ponteiros do relógio para aumentar o número e no sentido contrário para diminuí-lo. Prima o manípulo para confirmar e definir o próximo dígito. Para modificar o dígito anterior, rode o manípulo para a esquerda até 0 e continue a rodar.

Importante: Não defina o código PIN como "0000".



2. Introduza novamente o código PIN para concluir a definição do código PIN.

Nota: Se as duas palavras-passe não corresponderem, defina novamente a nova palavra-passe.

5 Ligue o robô à Internet

Digitalize o código QR para descarregar a aplicação Dreamehome para o seu dispositivo móvel. Depois da instalação, crie uma conta e inicie a sessão.



Também pode descarregar a aplicação Dreamehome da App Store ou do Google Play.





O robô suporta conectividade 4G e tem GPS integrado. No entanto, para um desempenho ideal, recomendamos configurar uma ligação Wi-Fi.

Antes da configuração da rede:

- O robô e o seu dispositivo móvel têm de estar na mesma rede Wi-Fi.
- O dispositivo móvel não pode estar a mais de **10 m** do robô.
- Ative a função Bluetooth no seu dispositivo móvel.

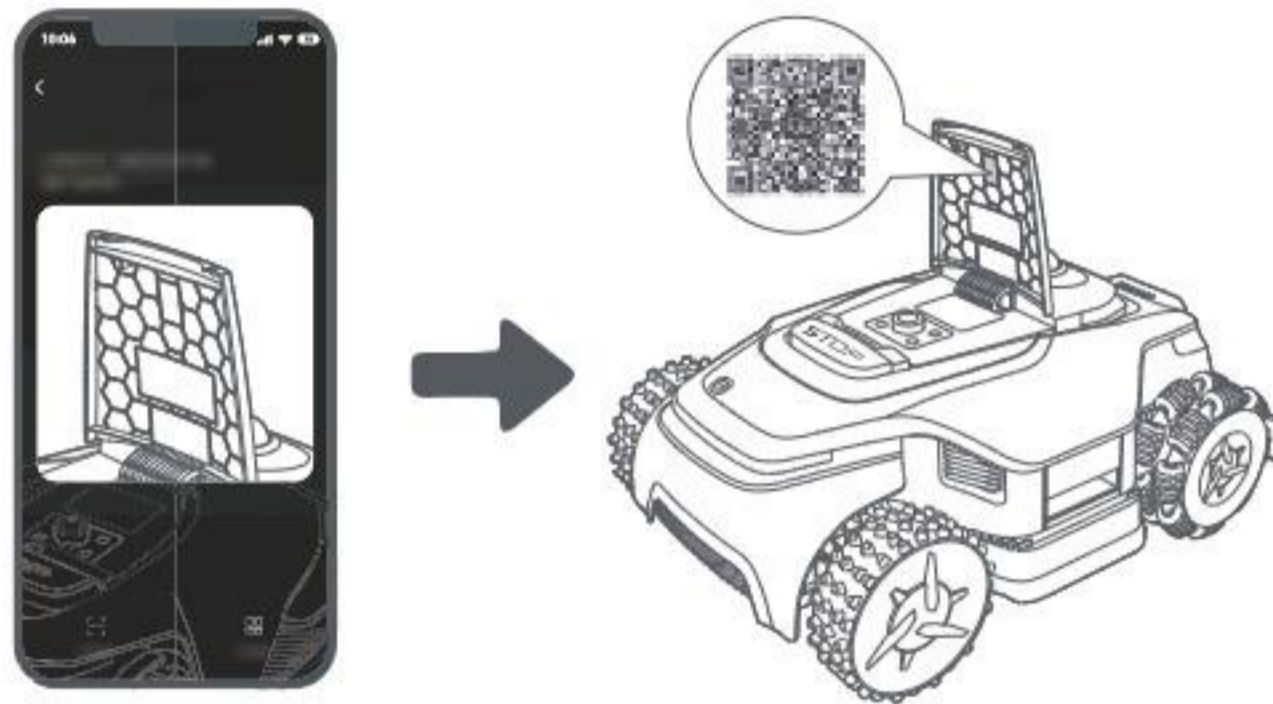
1. Abra a aplicação Dreamehome.

2. Pode ligar-se através de um dos seguintes métodos:

a. Digitalizar o código QR: aceda a  **Dispositivo** e toque em  **Digitalizar código QR para ligar**. Leia o código QR no interior da tampa superior do robô para se ligar.

b. Adicionar manualmente: Aceda a  **Dispositivo** e toque em  **Adicionar**. Selecione o modelo do seu robô para se ligar.

c. Reconhecimento automático: o robô pesquisa dispositivos próximos. Toque no seu robô na lista de dispositivos encontrados para se ligar.

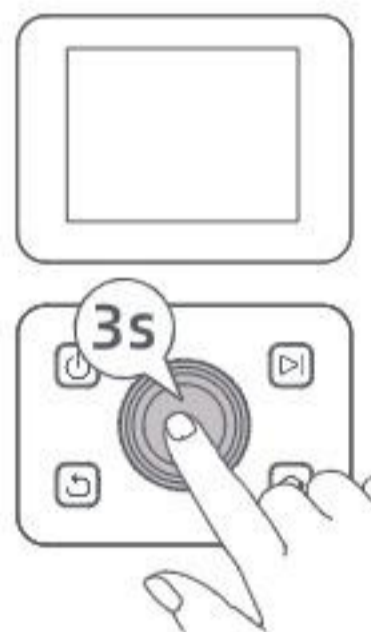


3. Siga as instruções na aplicação para concluir a ligação à rede Wi-Fi.

Importante: utilize uma rede de banda única com uma frequência de 2,4 GHz ou uma rede de banda dupla com uma frequência de 2,4/5 GHz.

Importante: certifique-se de que a sua rede Wi-Fi não tem firewall e não está encriptada. Caso contrário, a configuração da rede pode não ser bem-sucedida.

4. Mantenha premido o manípulo no painel de comando durante 3 segundos. O robô entra em modo de emparelhamento Bluetooth.



5. Siga as instruções na aplicação para concluir o emparelhamento.

Como desvincular o robô?

O robô é automaticamente vinculado à conta Dreamehome assim que o emparelhamento for bem-sucedido. Cada dispositivo só pode ser associado a uma conta. Não pode ser vinculado a outra conta ao mesmo tempo.

Para emparelhar o robô a outra conta, este tem de ser primeiro desvinculado. Para o desvincular:

1. Abra a aplicação Dreamehome. Aceda a  **Dispositivo**.
2. Se tiver vários robôs associados à sua conta Dreamehome, arraste para a esquerda ou para a direita para aceder à página do robô que deseja editar.
3. Toque em  no canto superior direito.
4. Selecione  **Apagar**.

Como partilhar o seu robô?

1. Toque em  no canto superior direito.
2. Selecione  **Partilha de dispositivos**.

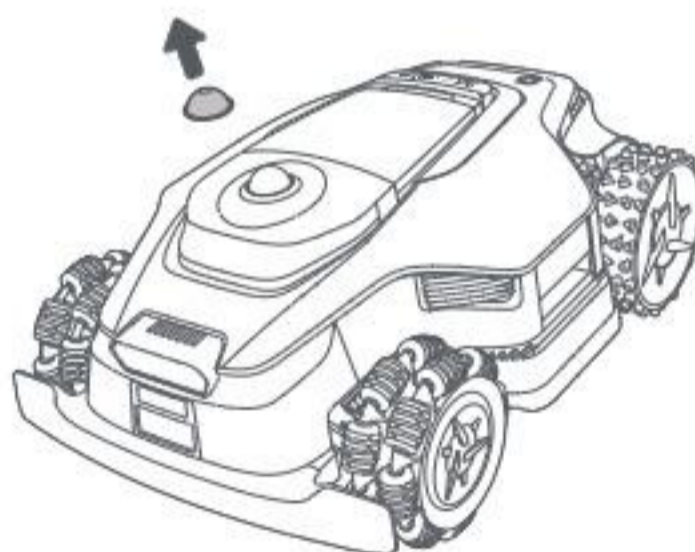
Como sair ou apagar a sua conta Dreamehome?

1. Aceda a  **A minha** >  **Conta**.
2. Selecione **Sair** ou **Apagar conta**.

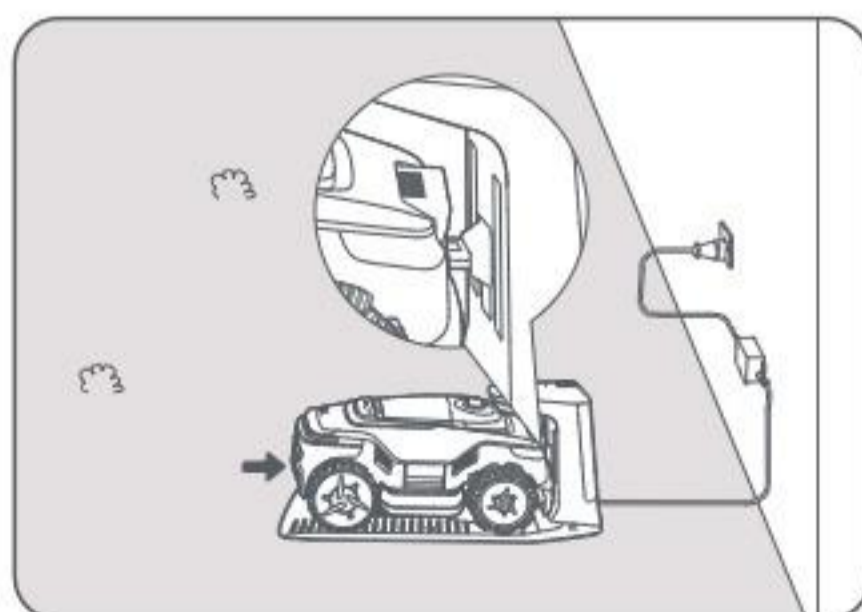
5 Mapear o jardim

Antes do mapeamento, verifique se:

- O nível da bateria do robô é superior a 50%.
- A cobertura protetora do LiDAR foi removida.



- A tampa superior está fechada.
- Robô corretamente acoplado à estação de carregamento.



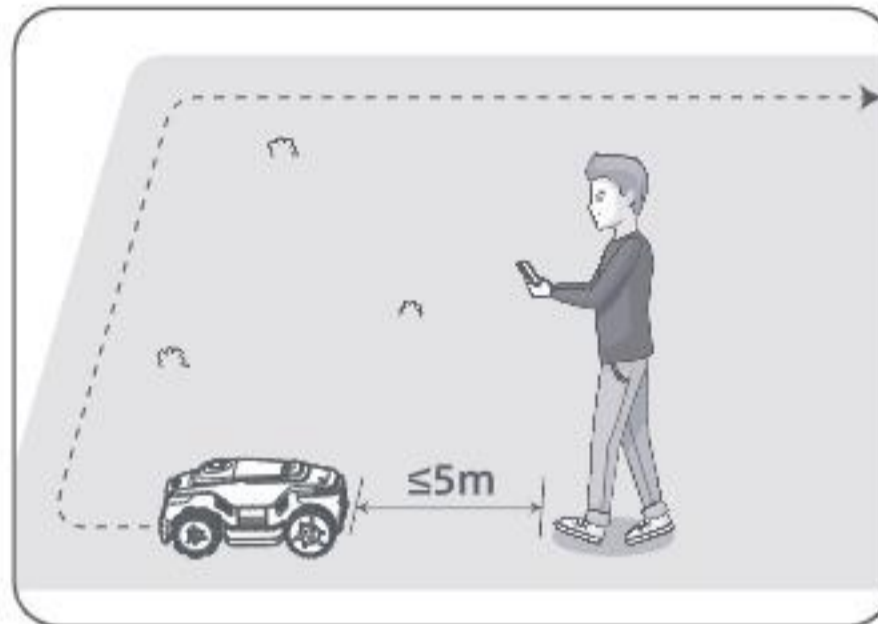
5.1 Criar o limite virtual

Antes de iniciar o processo de mapeamento, tenha em mente o seguinte:

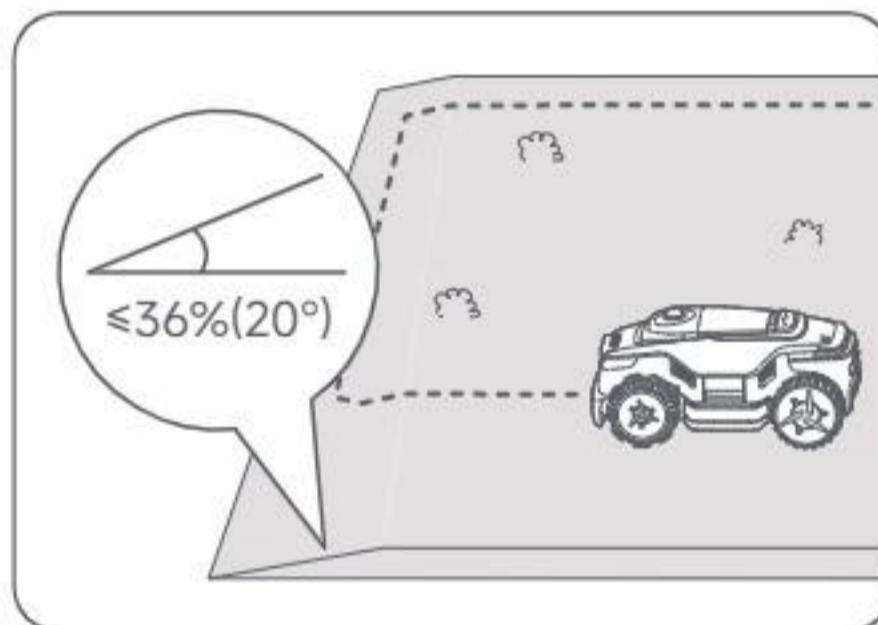
Importante: Não desloque manualmente o robô ao criar o limite, pois isso pode causar a falha do mapeamento.

Importante: quando o mapeamento começar, não acople remotamente o robô à estação de carregamento até que o mapeamento esteja concluído. Caso contrário, o LiDAR pode ficar bloqueado e causar a falha do mapeamento.

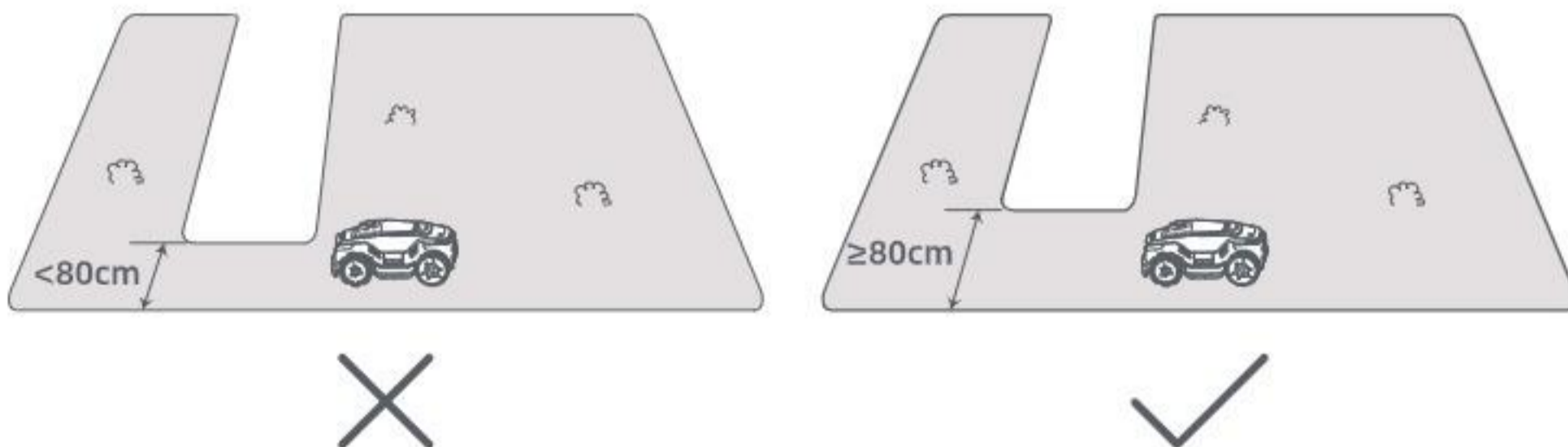
- Caminhe dentro de uma distância de **5 m** atrás do robô durante o processo de mapeamento.



- O robô pode navegar em plano inclinado de até **80% (38°)**. No entanto, para melhores resultados de corte, recomenda-se a manutenção de uma área de trabalho inferior a **36% (20°)**.

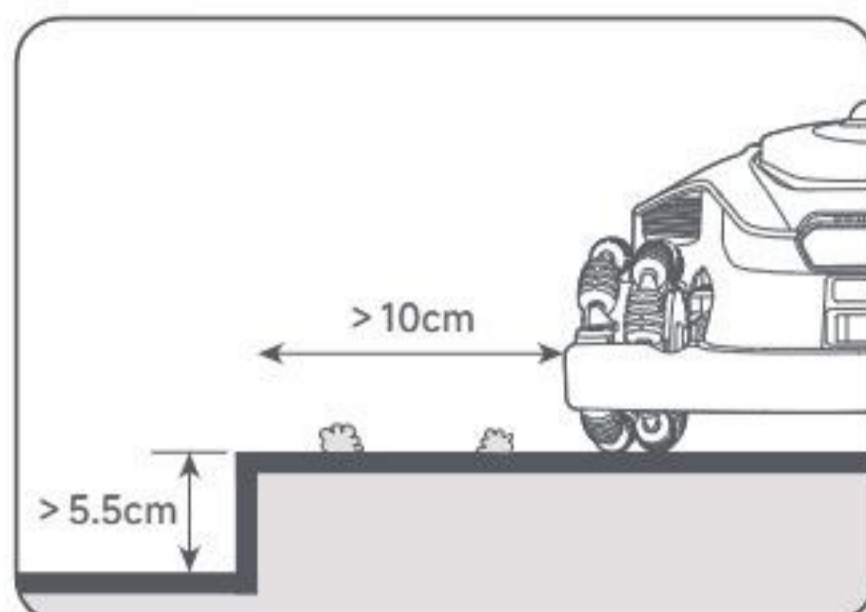


- As áreas com uma largura inferior a **80 cm** devem ser definidas como caminhos para permitir a passagem do robô (consulte a secção 5.4: **Definir caminho**).

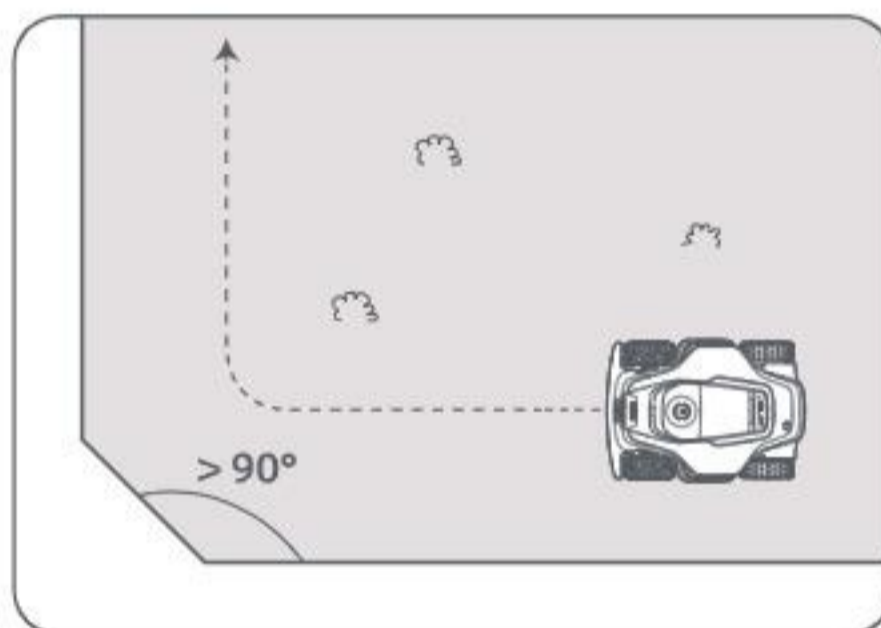


DREAME

- Se o relvado tiver mais de **5,5 cm** de altura do que o solo adjacente, mantenha o robô a, pelo menos, **10 cm** de distância do bordo. Se o relvado estiver nivelado com o terreno adjacente, o robô consegue atravessar o perímetro para obter resultados de corte ideais ao longo dos bordos.

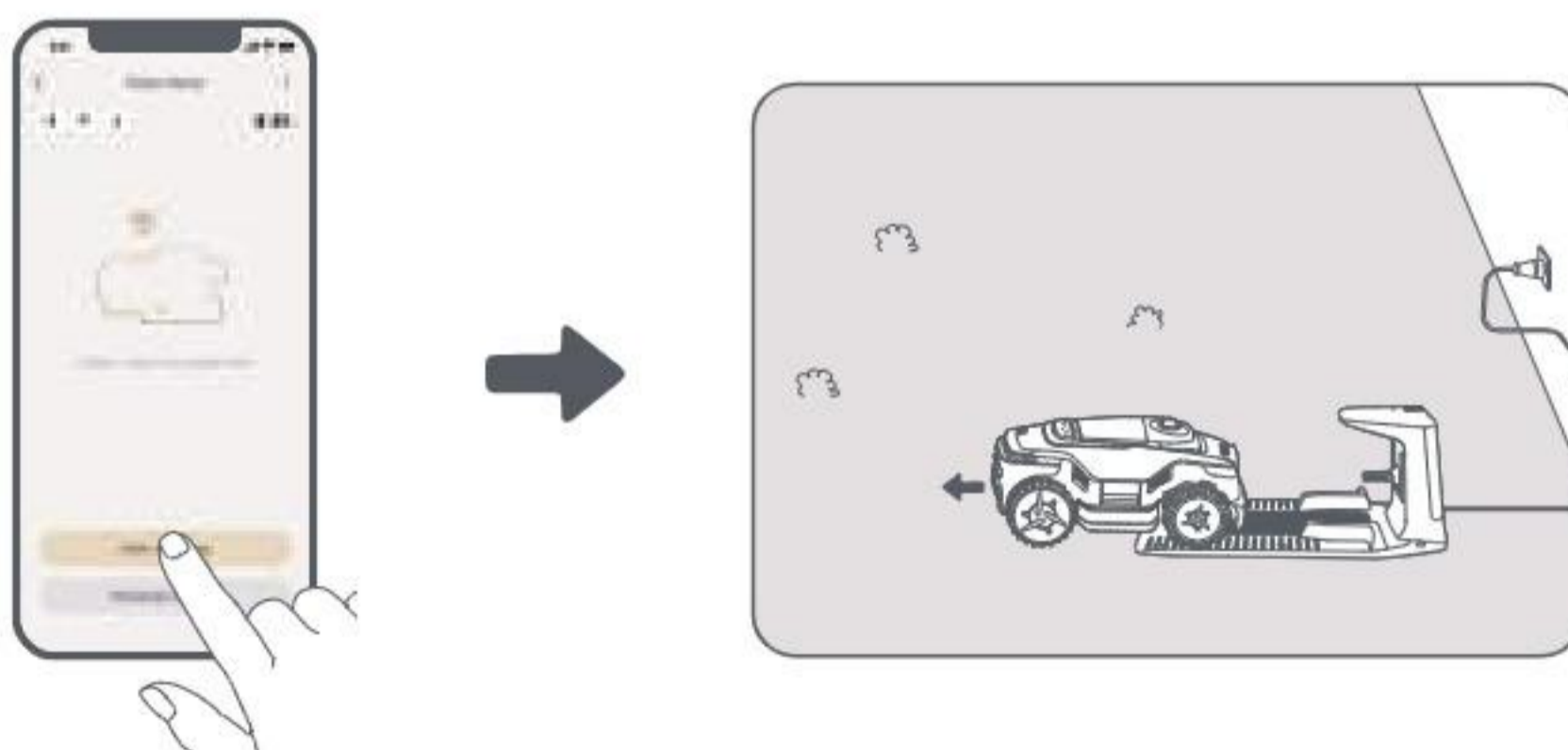


- Os ângulos de viragem têm de ser superiores a **90°**. Ângulos inferiores a 90° podem dificultar o corte limpo do robô.

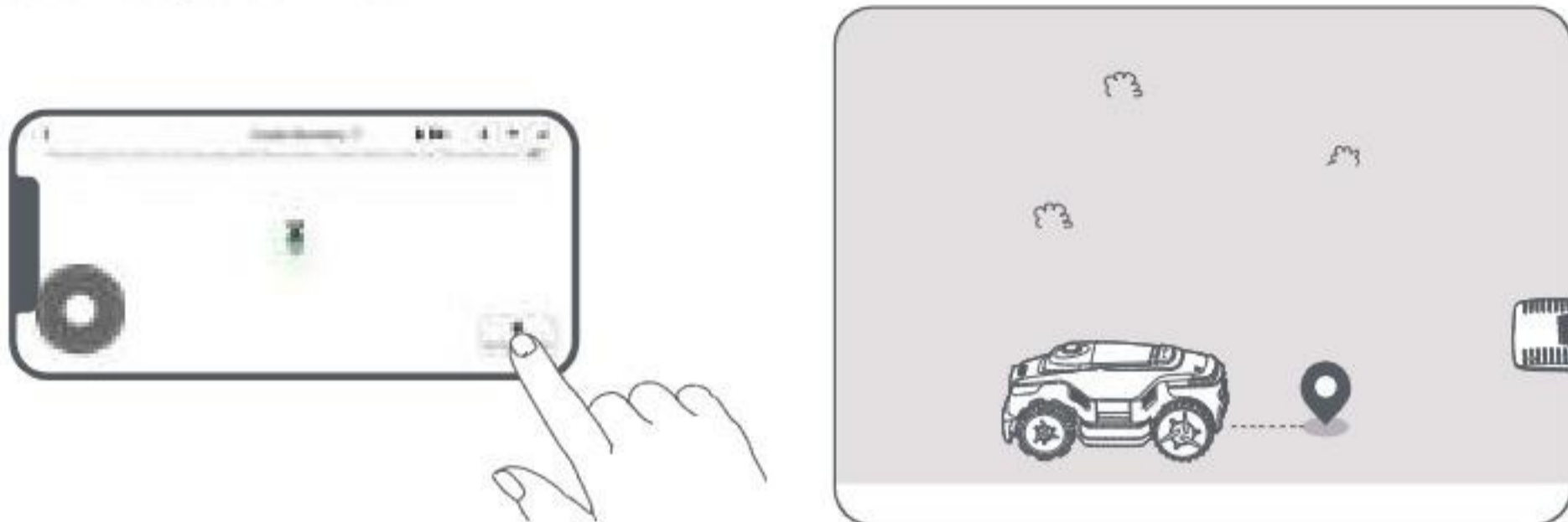


Iniciar mapeamento:

1. Toque em **Iniciar criação** através da aplicação. O robô verifica o respetivo estado e é calibrado. Sai automaticamente da estação de carregamento para a calibração. Cuidado.



2. Guie o robô remotamente até ao bordo do relvado e toque em **Definir ponto de início** para estabelecer o ponto de início para o limite.



3. Telecomande o robô para que se desloque ao longo do perímetro do relvado para mapear a área de trabalho.

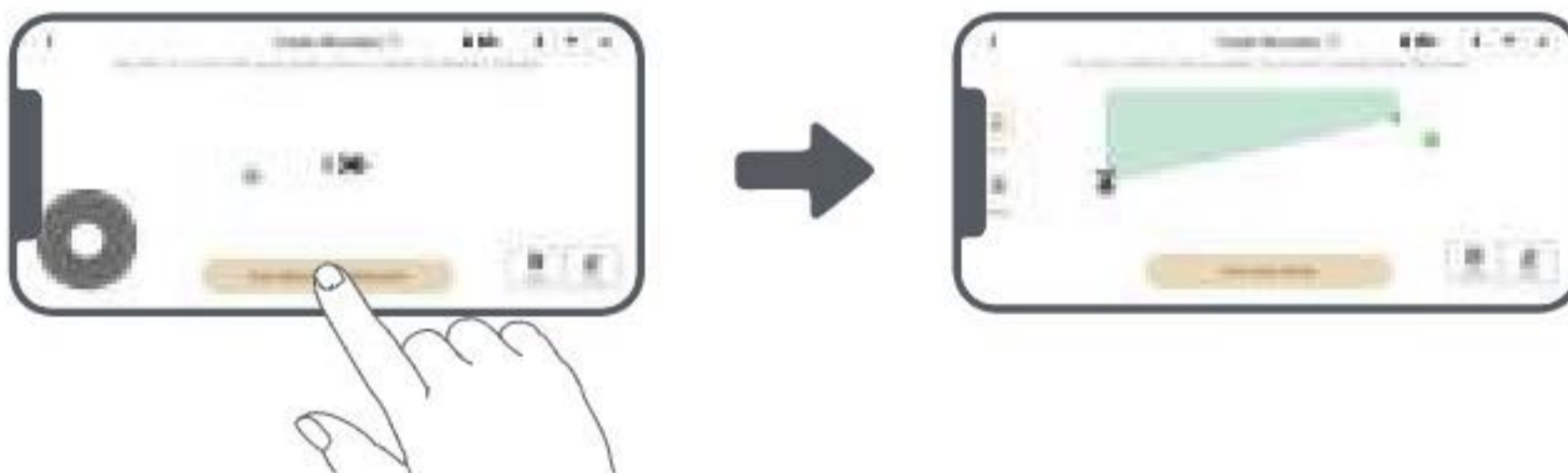
Deteção automática de limites

Desenvolvido por um algoritmo de IA avançada, o robô utiliza a sua câmara frontal para detetar áreas com relva e sem relva, permitindo-lhe a identificação de limites sem necessidade de orientação manual.

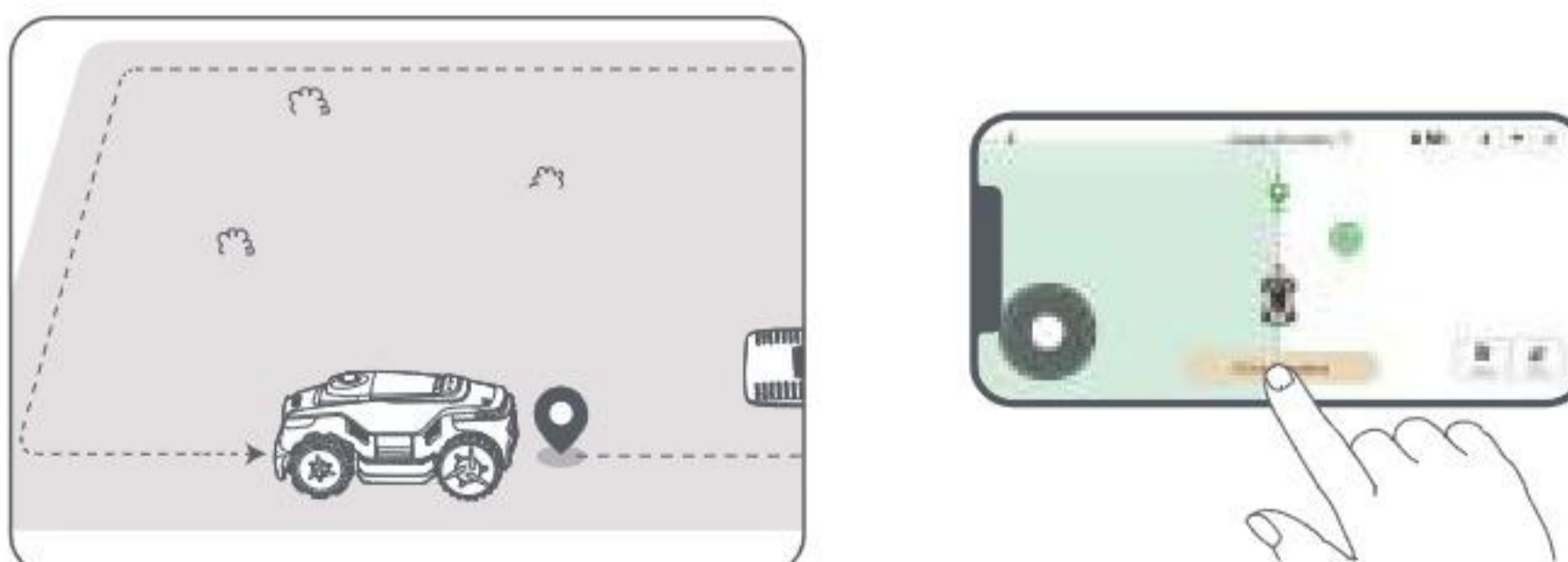
Depois de orientar o robô remotamente até ao bordo do relvado e de definir o ponto de partida, pode utilizar o modo **Deteção automática de limites**. Pode escolher se o robô deve atravessar o perímetro para obter resultados de corte dos bordos mais precisos ou ficar perto dele para evitar que fique encravado. Recomendamos que siga o robô durante este processo. Se o robô não conseguir detetar com precisão os limites, pode sair do modo Deteção automática de limites e mudar para o telecomando em qualquer momento.

Importante: O modo Deteção automática de limites deve ser utilizado à luz do dia para garantir uma visibilidade adequada. Evite utilizar esta funcionalidade em condições de pouca luz ou chuva.


Importante: Certifique-se de que a câmara frontal do robô está limpa e desobstruída.

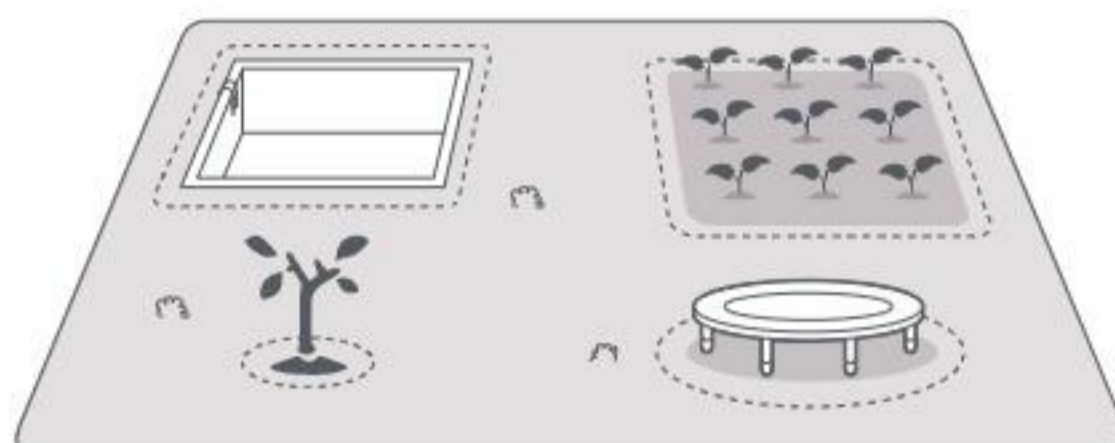


4. Quando o robô regressa dentro de uma distância de 1 m do ponto de partida, pode tocar em **Fechar Limite** para concluir automaticamente o limite.




5.2 Definir zona de exclusão

Embora o robô consiga evitar obstáculos automaticamente, ainda é necessário definir áreas com risco de queda, como piscinas e caixas de areia, como zonas de exclusão. Defina os objetos a proteger como zonas de exclusão (como um canteiro de flores, um trampolim, uma horta ou uma raiz de árvore exposta). Pode tocar em **Zona de Exclusão** na aplicação para continuar a criar zonas de exclusão. Em alternativa, pode aceder a  > **Edição de mapas** para criar ou apagar as zonas de exclusão depois da conclusão do mapa.




5.3 Criar mais zonas e expandir as existentes

- **Para criar mais zonas**


Se o relvado estiver separado por estradas ou se houver vários relvados isolados, toque em **Definir zona** na aplicação para continuar a criar áreas de trabalho. Também pode adicionar, apagar ou modificar as zonas em  > **Edição de mapas** quando o mapa estiver concluído.



- **Para expandir zonas existentes**

Para expandir uma zona existente, toque em **Definir zona** na aplicação para criar a área a incluir. Se as duas áreas se sobrepuserem, serão automaticamente combinadas. Em alternativa, pode aceder a  > **Edição de mapas** > **Definir zona** depois de concluir o mapeamento para expandir uma zona existente.

- **Para separar e combinar zonas**

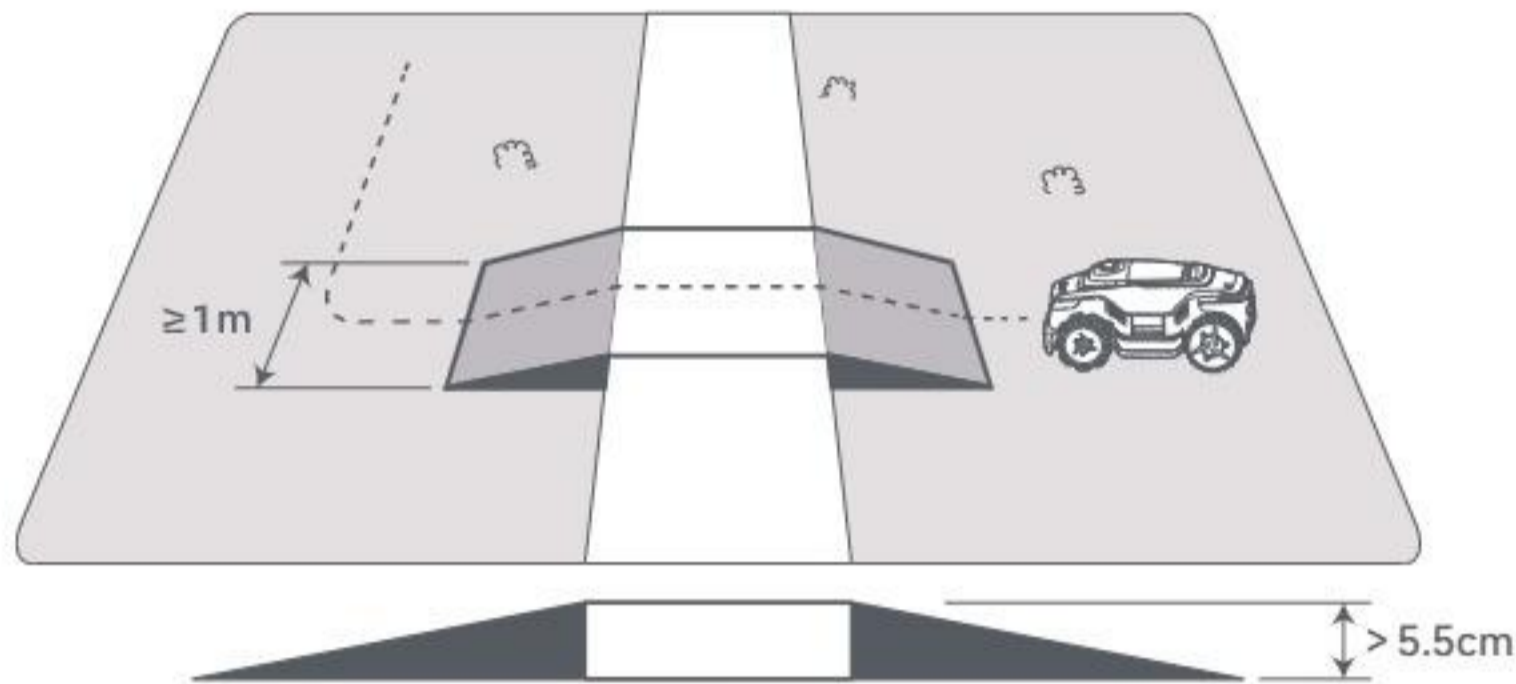
Para dividir uma zona em zonas mais pequenas ou para combinar zonas divididas com a aplicação numa zona maior, aceda a  > **Edição de mapas** > **Definições da zona** e toque em **Dividir zona** ou **Unir** na aplicação.

5.4 Definir caminho

Para zonas isoladas, crie um caminho para as ligar. Zonas isoladas sem um caminho são inacessíveis para o robô.

Nota: Por predefinição, o robô apenas se move ao longo do caminho sem cortar a relva.

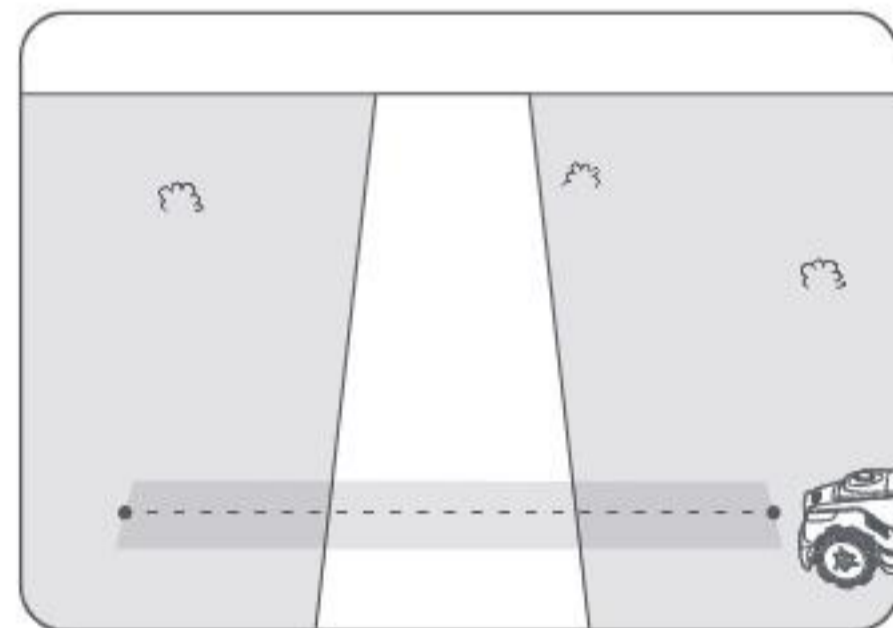
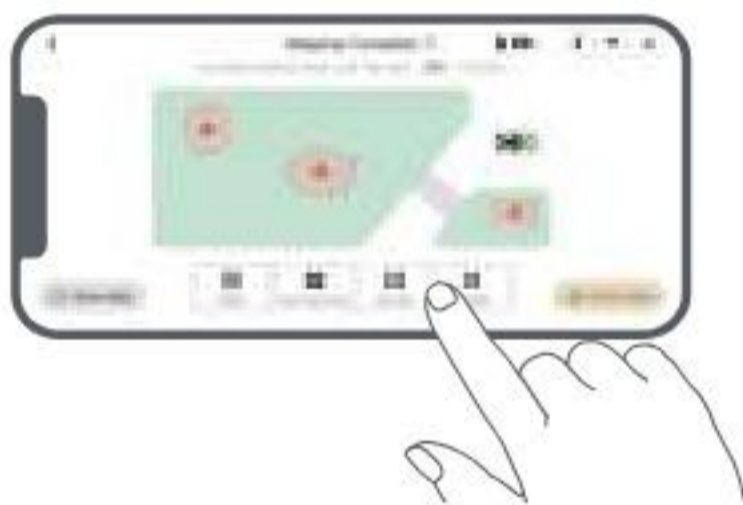
Importante: Se o relvado estiver dividido por passagens com mais de **5,5 cm**, coloque um objeto com uma inclinação igual à altura da passagem (como uma rampa).



- **Para ligar duas zonas de trabalho isoladas**

Para áreas isoladas, crie caminhos para as ligar, caso contrário, ficam inacessíveis para o robô. Toque em **Definir caminho** para criar um caminho.

Importante: o início e o fim do caminho têm de estar na área de trabalho.

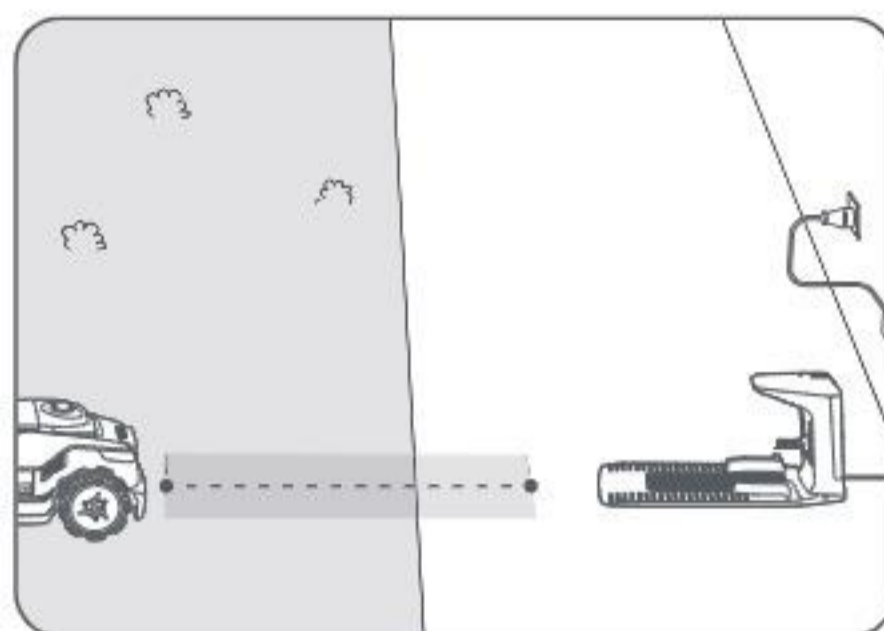
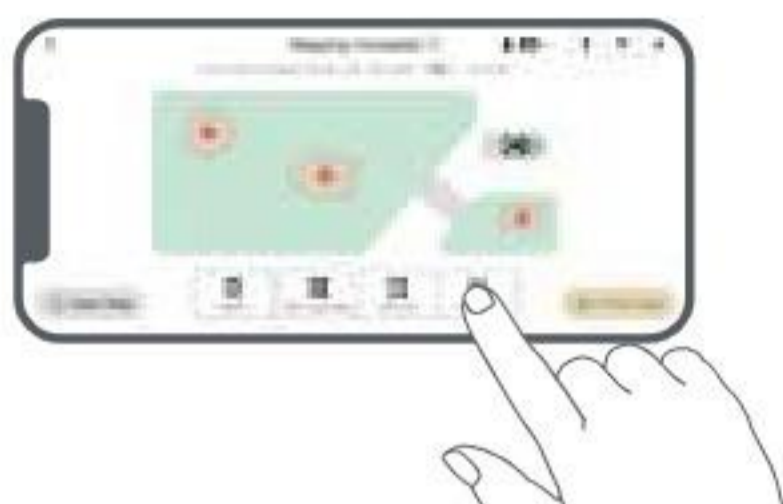


- **Para ligar a área de trabalho e a estação de carregamento**

Se a sua estação de carregamento não estiver na área de trabalho, deve ser criado um caminho para a ligar à área de trabalho. Toque em **Definir caminho** para criar um caminho que permita ao robô regressar à estação de carregamento.

Importante: tem de haver uma extremidade dentro da área de trabalho e a outra mesmo à frente da estação de carregamento. Recomenda-se o alinhamento do caminho com a estação de carregamento.

Importante: ao criar caminhos para ligar a área de trabalho à estação de carregamento, não acople remotamente o robô à estação de carregamento. Caso contrário, o LiDAR pode ficar bloqueado e causar a falha do mapeamento.



5.5 Finalizar o mapa

Toque em **Finalizar o Mapa** quando as áreas de trabalho, os caminhos e zonas de exclusão estiverem concluídos.



5.6 Adicionar um segundo mapa

Se não houver um caminho entre o jardim da frente e o jardim dos fundos, pode criar um segundo mapa. Depois de concluir o primeiro mapa, toque em **Adicionar mapa** para continuar a criar o segundo. Em alternativa, pode navegar até > **Edição de mapas** e toque em **Adicionar mapa** depois de concluir o mapeamento. Ao terminar o segundo mapa, pode alternar entre mapas com > **Edição de mapas**.

Nota: Ao mudar de mapa, são aplicados os agendamentos e as definições de corte da relva atuais.

Nota: Pode adquirir uma estação de carregamento adicional para instalar no segundo mapa, para maior comodidade. Com uma estação de carregamento em separado instalada no segundo mapa, basta mover o robô manualmente entre os dois mapas.

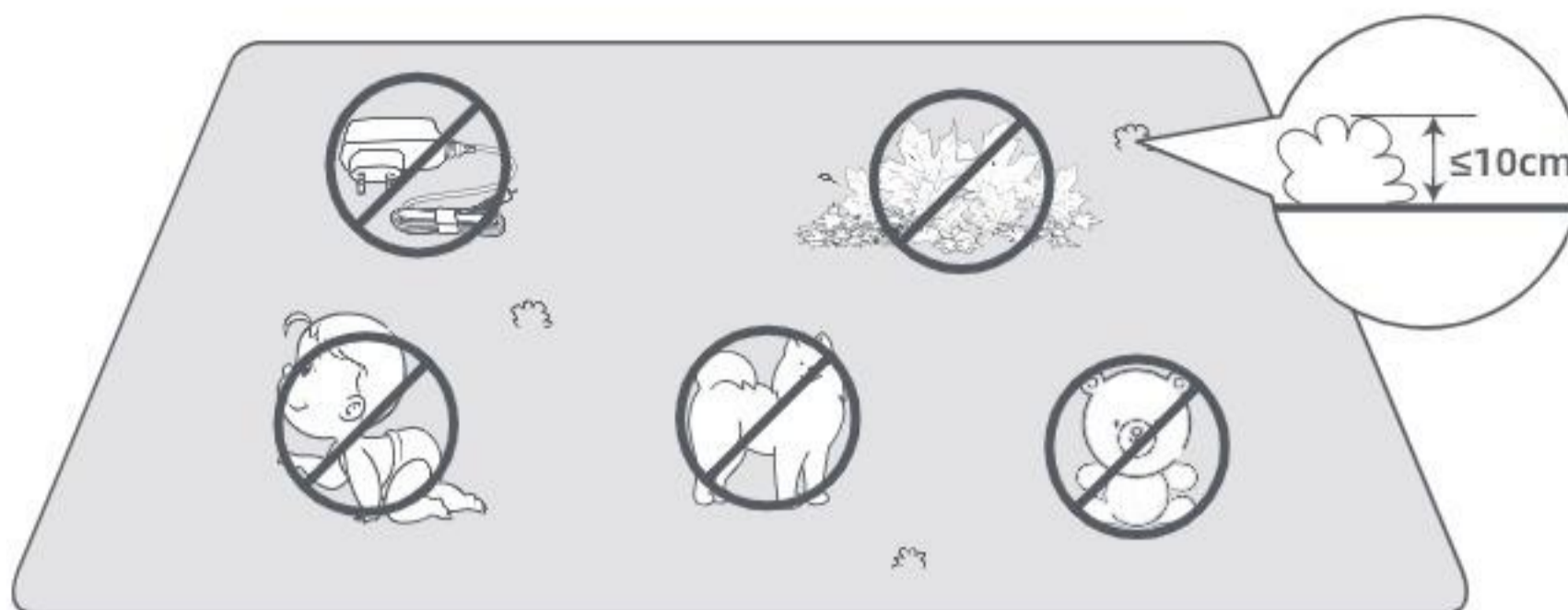


6 Funcionamento

6.1 Iniciar Corte pela Primeira Vez

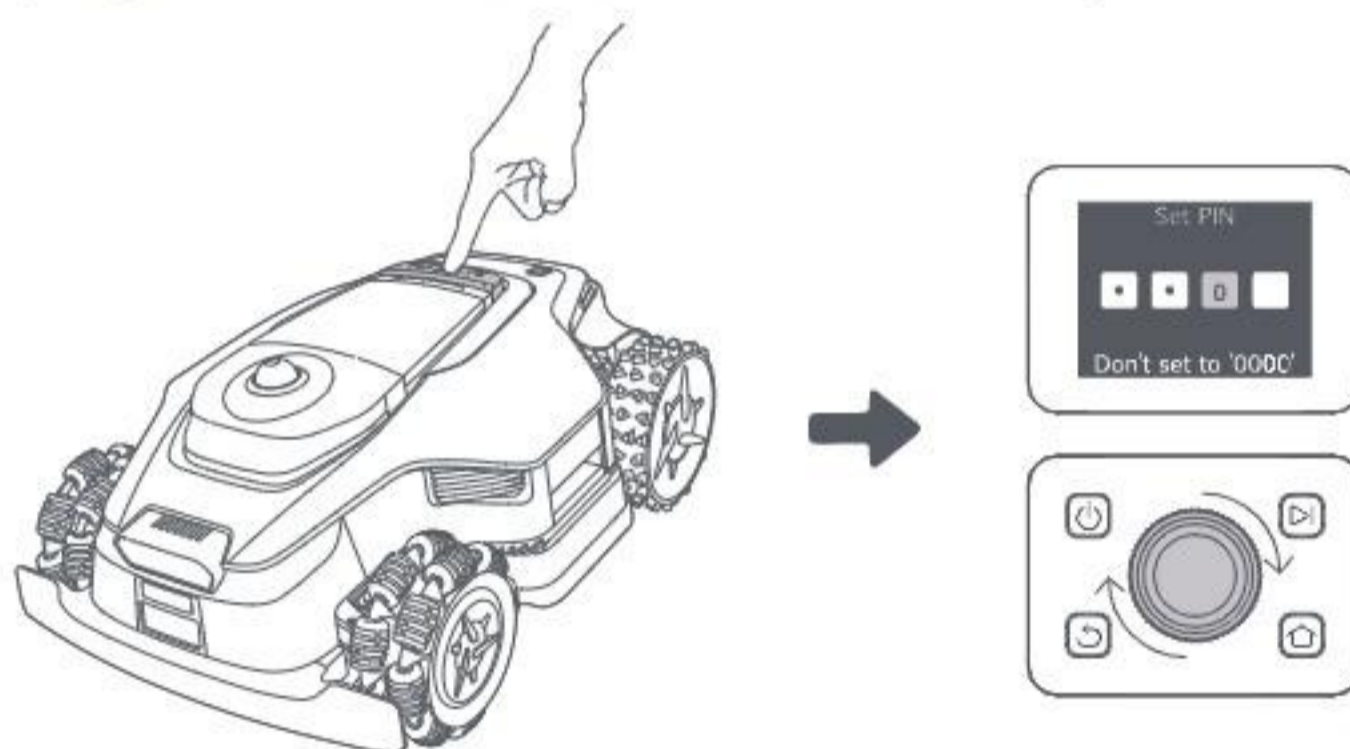
Antes de cortar a relva, observe estas dicas:

- Utilize um corta-relva manual para cortar a relva a uma altura não superior a 10 cm.
- Remova os obstáculos, incluindo detritos, pilhas de folhas, brinquedos, fios e pedras do relvado. Certifique-se de que não há crianças ou animais no relvado enquanto o robô estiver a cortar a relva.
- Preencha os buracos no relvado.
- Defina antecipadamente as suas preferências de corte na aplicação (como Eficiência de corte de relva, Altura de corte de relva e Sentido de corte).
- Mapear o jardim.



a) Inicie através do painel de comando

1. Prima o **botão de paragem**, levante a tampa superior e introduza o código PIN.




2. Selecione "Modos" no visor e prima o manípulo.



3. Gire o manípulo para selecionar o modo de corte de relva.



4. Prima o botão  e feche a tampa superior num prazo de 5 segundos. O robô sai da estação de carregamento e inicia o corte de área total. Também pode tocar no botão **Iniciar** na aplicação para iniciar o corte.



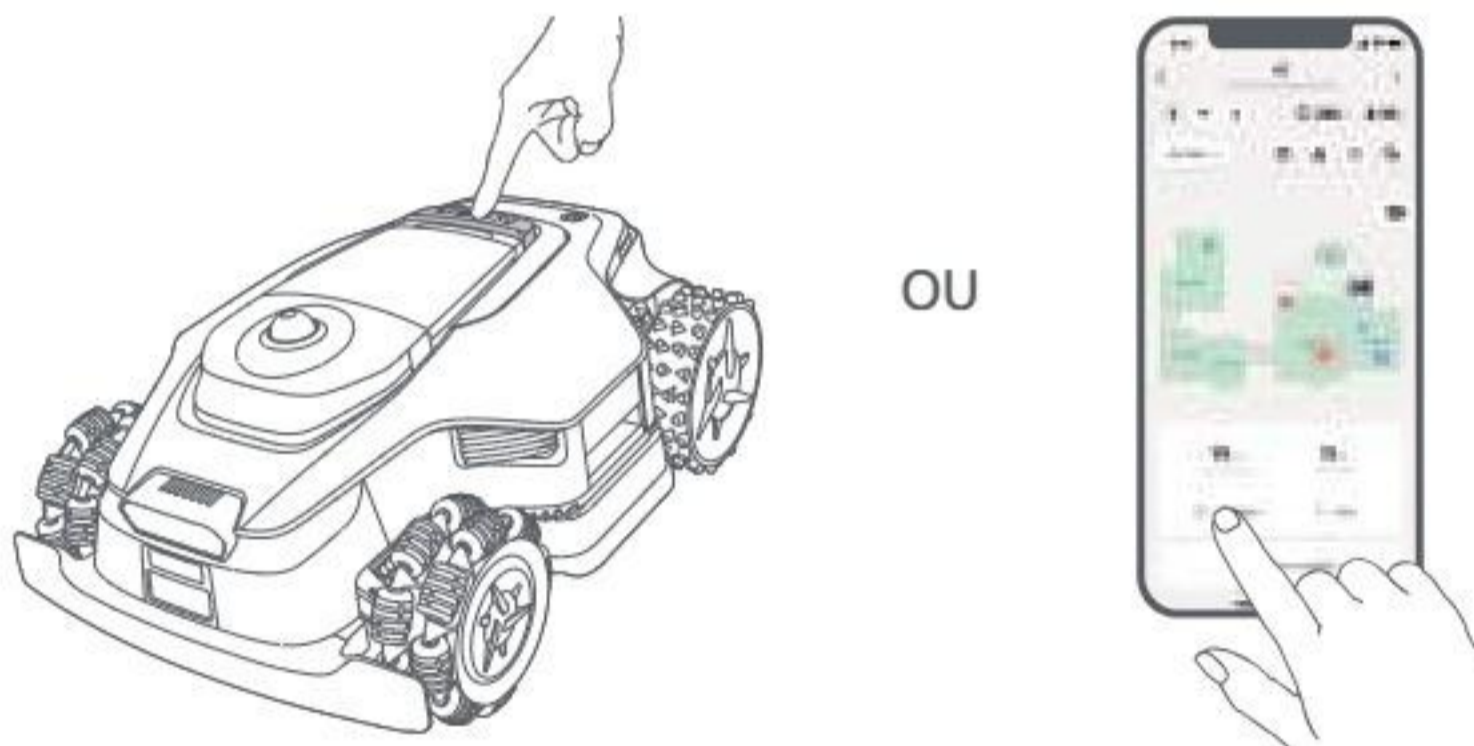
b) Inicie através da aplicação

1. Abra a aplicação.
2. Selecione um modo de corte de relva e toque em **Iniciar** para iniciar o corte.


6.2 Pausa

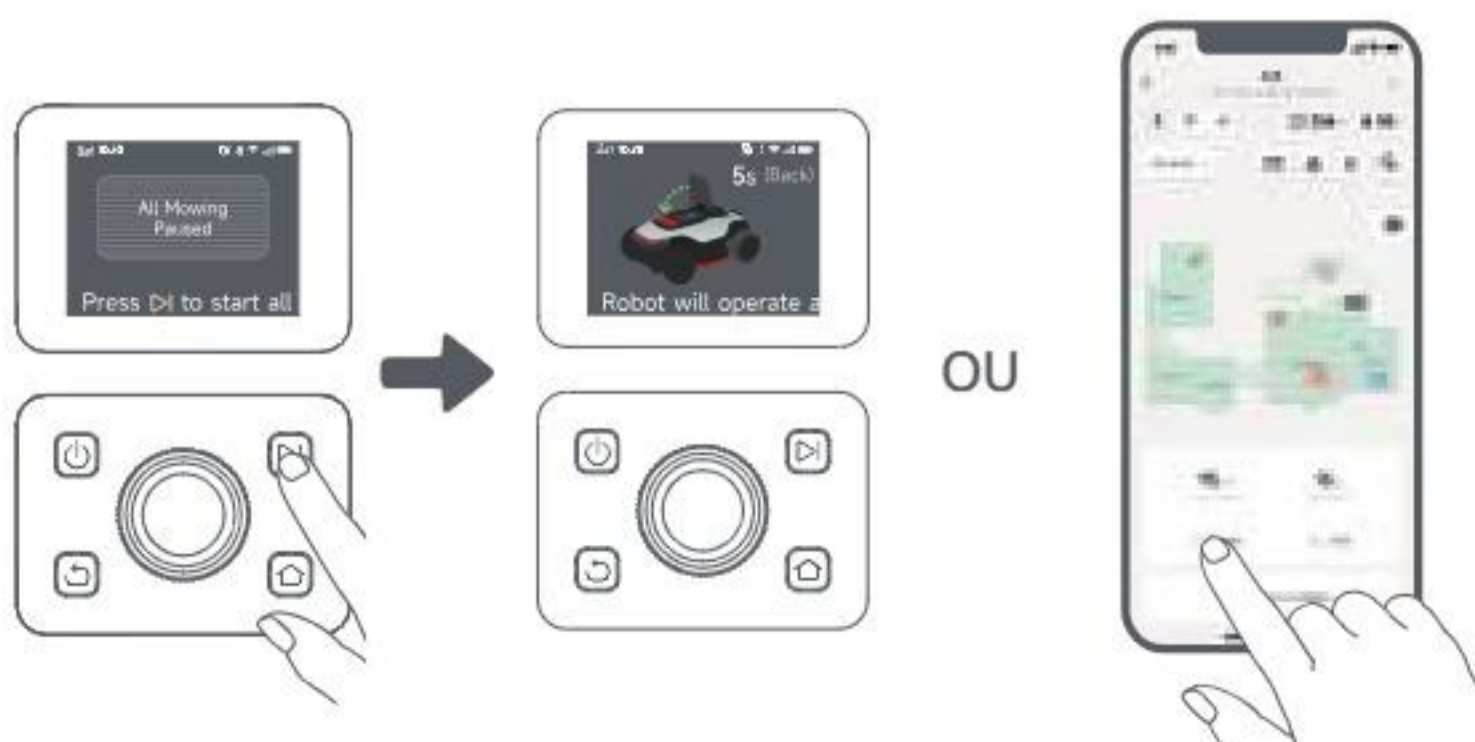
Para pausar a tarefa de corte atual, pode premir o botão de paragem **Stop** no robô ou tocar em **Pausa** na aplicação.

Nota: O robô não pode ser iniciado diretamente através da aplicação depois de premido o botão de paragem **Stop**. Para continuar a operação, introduza o seu código PIN no painel de comando.




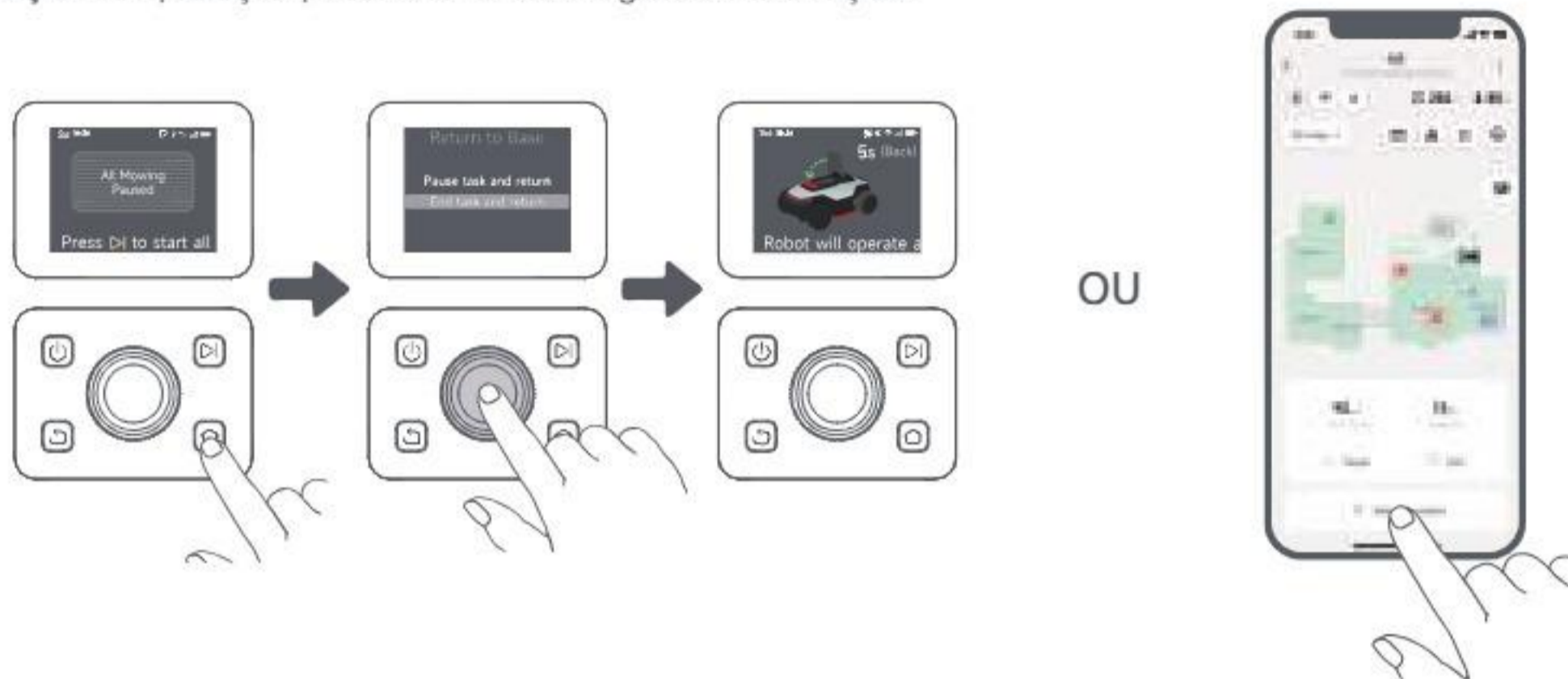
6.3 Retomar

Para retomar a tarefa quando o robô estiver em pausa, prima o botão  e feche a tampa superior num prazo de 5 segundos. O robô retoma a tarefa de corte anterior. Em alternativa, também pode tocar no botão **Continuar** na aplicação para retomar a tarefa de corte.



6.4 Regresso à estação de carregamento

Para devolver o robô à estação de carregamento, prima  no painel de comando. Confirme para pausar ou cancelar a tarefa atual e **feche a tampa superior** num prazo de 5 segundos. O robô volta automaticamente à estação de carregamento para recarregar. Em alternativa, pode seleccionar **Iniciar o retorno à estação** na aplicação para fazer o robô regressar à estação.



7 Aplicação Dreamehome

Onde pode explorar mais


A aplicação Dreamehome é mais do que um telecomando. Há muitas coisas que pode fazer através da aplicação: concluir várias definições remotamente, experimentar diferentes modos de corte de relva, editar o mapa livremente e ajustar os agendamentos de corte.

7.1 Modos de corte de relva

O robô oferece vários modos de corte de relva. Pode alternar entre os modos através da aplicação, incluindo Corte de área total, Corte de zona, Corte de bordos, Corte localizado e modo Manual.




7.2 Formas de corte de relva

Personalize o seu relvado adicionando formas através de  > **Edição de mapas** > **Formas** na aplicação. As formas definidas serão excluídas do corte em todos os modos de corte de relva. Pode modificar a sua posição, tamanho ou removê-las em **Formas**.




7.3 Sistema de corte EdgeMaster™ 2.0

Com a tecnologia EdgeMaster™ 2.0, os discos podem estender-se para fora enquanto corta a relva nos bordos, garantindo uma distância inferior a 3 cm entre o disco e o bordo para um corte preciso e completo. Esta funcionalidade maximiza a cobertura de corte e realça a beleza do seu relvado. Aceda a  > **Definições de corte de bordos** > **EdgeMaster™** na aplicação.



7.4 Agendamento

Após a conclusão do primeiro mapa, o robô cria automaticamente dois agendamentos do corte de relva semanais de acordo com o tamanho do relvado, que são **"Agendamento de Prim & Ver"** e **"Agendamento de Out & Inv"**. Pode tocar em  na aplicação para definições de agendamento detalhadas. Com a função de agendamento, pode confiar inteiramente o trabalho diário de cortar a relva ao robô. Só precisa de fazer a manutenção regular do robô.

Nota: Se estiver preocupado que o robô possa incomodá-lo ou aos seus vizinhos ao funcionar de forma autónoma a determinadas horas, pode aceder a **Definições > Não Incomodar** e definir o período de **Não Incomodar** na aplicação.



7.5 Bloqueio de crianças

Se estiver preocupado com a possibilidade de crianças operarem o robô, vá a **Definições** e ative a função **Bloqueio de crianças** na aplicação. Com esta função ativada, o robô fica bloqueado passados 5 minutos de inatividade com a tampa aberta.



7.6 Proteção contra a chuva

Se estiver preocupado que condições meteorológicas adversas possam afetar o trabalho de corte, pode ativar a função **Proteção contra a chuva**

em **Definições** no painel de comando ou na aplicação. Quando esta função está ativada, o robô interrompe automaticamente o corte e regressa à estação de carregamento quando chove. Pode definir o período de proteção contra a chuva na aplicação.

Nota: Cortar relva molhada pode danificar o relvado. É aconselhável prolongar o tempo de proteção para deixar a relva secar antes de a voltar a cortar.



7.7 Proteção contra geada

Se a temperatura cair abaixo de **6 °C**, cortar a relva pode danificá-la permanentemente. A bateria não carregará como medida de segurança. Para o evitar, pode ativar a funcionalidade **Proteção contra geada** em **Definições** através do painel de comando ou da aplicação. Isto irá pausar automaticamente o corte e enviar o robô de volta para a estação de carregamento quando a temperatura cair abaixo de **6 °C**. O robô retomará o corte assim que a temperatura subir acima de **11 °C**.



7.8 Funcionalidades de segurança

O robô vem com várias funcionalidades antirroubo, otimizadas pelo GPS integrado para maior segurança. Além disso, a câmara frontal consegue detetar a presença humana, tornando o robô um eficaz guardião do jardim.



7.8.1 Alarme de levantamento

Com esta função ativada, é disparado imediatamente um alarme se o robô for levantado, e o robô será bloqueado. Para continuar a operação, introduza primeiro o código PIN no robô.



7.8.2 Alarme de posição fora do mapa

Com esta função ativada, o robô fica bloqueado e o alarme dispara imediatamente se estiver afastado do mapa.



7.8.3 Localização em tempo real

Com esta função ativada, pode ver a localização atual do robô no Google Maps.




7.8.4 Alerta de presença humana

Quando esta funcionalidade está ativada, o robô irá notificá-lo ao detetar uma presença humana.




7.8.5 Vídeo em tempo real

Toque em  para visualizar uma transmissão de vídeo ao vivo da câmara frontal do robô, permitindo-lhe monitorizar o seu jardim a qualquer hora e em qualquer lugar.



7.8.6 Patrulha

Enquanto o robô estiver em modo de espera, pode enviá-lo para patrulhar limites ou pontos específicos do seu jardim através da aplicação. Para aceder a esta funcionalidade, vá a  > Patrulha.



7.9 Período de carregamento personalizado

Para personalizar o período de carregamento do robô para determinadas horas, pode ativar a função **Período de carregamento personalizado** através de **Definições > Carregamento** na aplicação. Quando ativada, o robô carregará a si próprio até 20% quando o nível da bateria estiver baixo, desde que não haja tarefas de corte. O carregamento completo só é concluído durante o período de carregamento designado. Também pode personalizar **Nível de bateria para autorrecarregar** e **Nível de bateria para retomar tarefas** para definir os níveis de bateria com os quais o robô regressa automaticamente à estação de carregamento ou retoma as tarefas de corte não concluídas.



Nota: A equipa de desenvolvimento da Dreame realiza continuamente atualizações **OTA (Over-the-Air)** e manutenção no firmware e na aplicação. Veja se há notificações de atualização ou ative a função **Atualização automática** para manter o firmware e a aplicação atualizados e tirar partido de mais funcionalidades.

8 Manutenção

Para aumentar o desempenho e a vida útil do robô, limpe-o regularmente e substitua as peças desgastadas de acordo com a frequência abaixo:

Peça	Frequência de substituição
Lâminas	Pelo menos, a cada 6-8 semanas

Nota: Pode verificar o tempo restante das lâminas navegando até **Definições > Consumíveis & manutenção** na aplicação. Depois de substituir os consumíveis como pedido, vá à página de detalhes e toque em **Substituí** para repor o temporizador.

Nota: Se tiver áreas designadas no seu jardim para limpeza e manutenção de rotina do robô, pode definir Pontos de manutenção no mapa indo a **Definições > Ir para o ponto de manutenção > Editar ponto**. Depois de definir os pontos de manutenção, basta tocar em Ir e direcionar o robô para os locais designados para facilitar a manutenção.

8.1 Limpeza

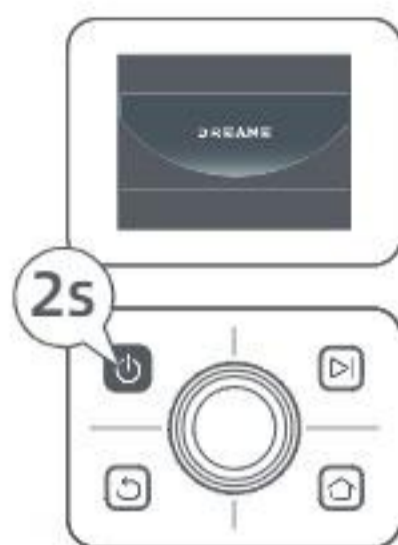
Limpe regularmente o robô para evitar que resíduos de relva e sujidade se acumulem e obstruam o disco das lâminas e as rodas motrizes, o que pode afetar o desempenho de corte, o acoplamento e o movimento. Recomendamos a utilização de um kit de limpeza, disponível em lojas locais ou online.

⚠️ Aviso: antes de limpar, desligue o robô e retire da tomada a ficha da estação de carregamento.

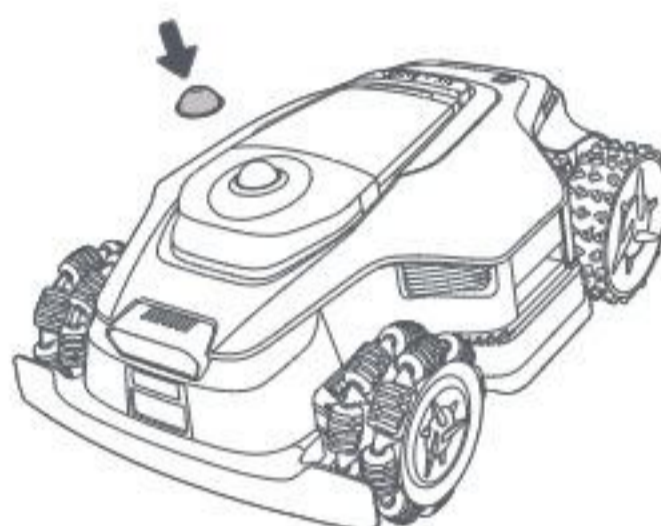
Atenção: para evitar danos ao LiDAR, a cobertura protetora do LiDAR tem de estar colocada no LiDAR antes de virar o robô ao contrário.

- Carcaça, chassis e disco das lâminas:

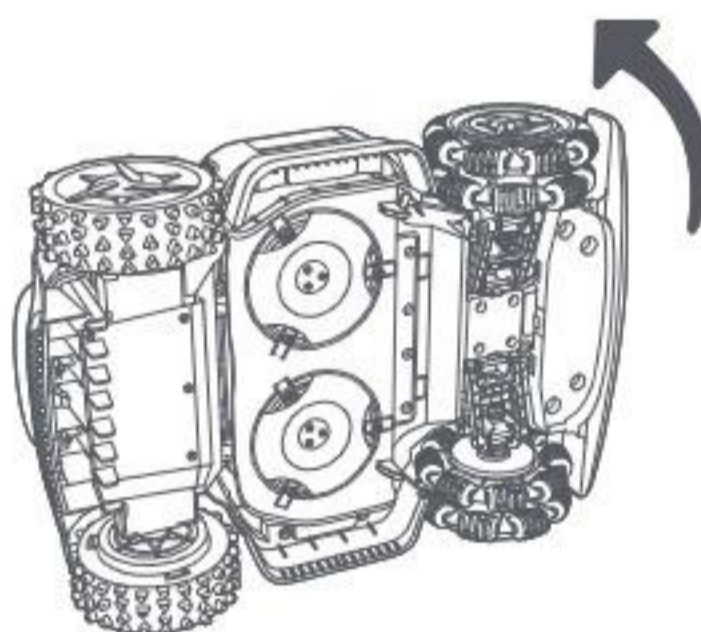
1. Desligue o robô.



2. Cubra o LiDAR com a cobertura protetora.



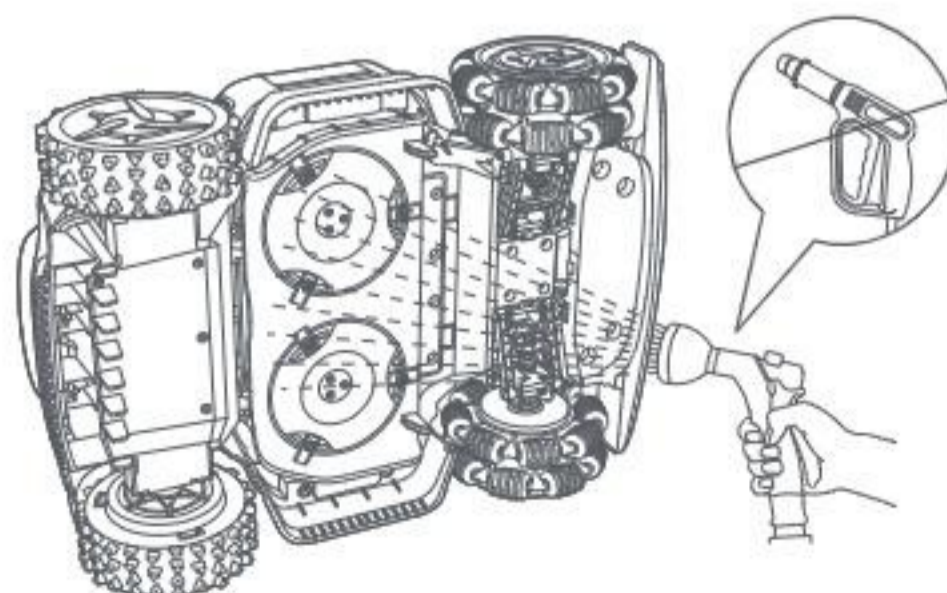
3. Coloque o robô de lado.



4. Limpe a carcaça, o disco das lâminas e o chassis com uma mangueira.

⚠Aviso: não toque nas lâminas ao limpar o chassis. Use luvas durante a limpeza.

Atenção: não utilize uma máquina de lavar de alta pressão para a limpeza. Não utilize detergentes para a limpeza.

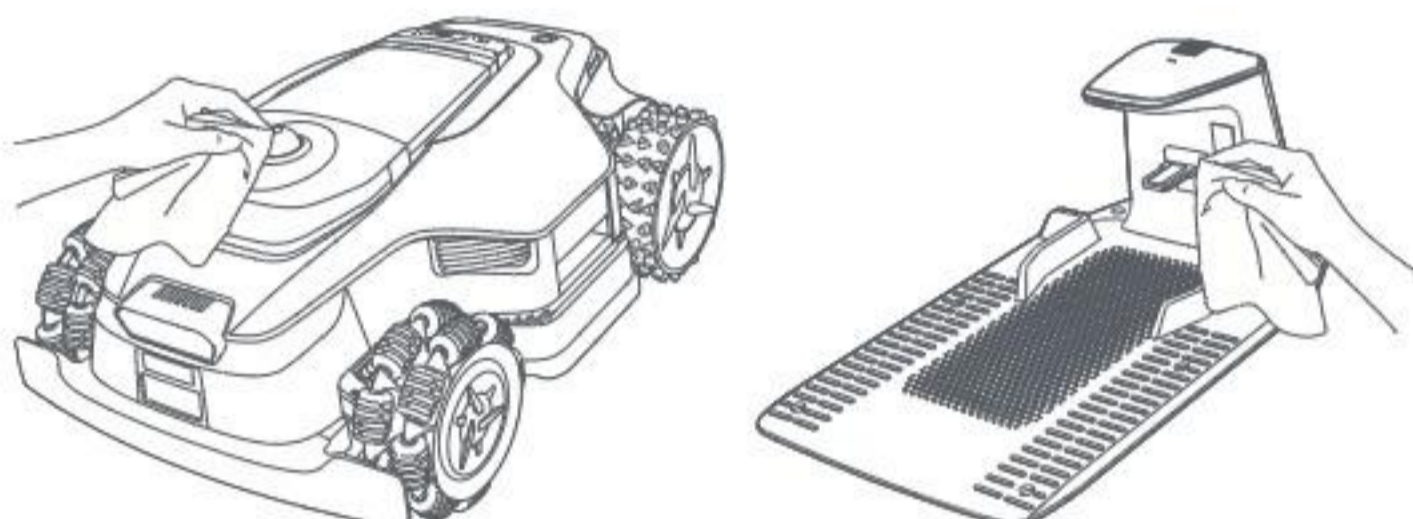


5. Use um pano sem pelos para limpar cuidadosamente o sensor LiDAR.



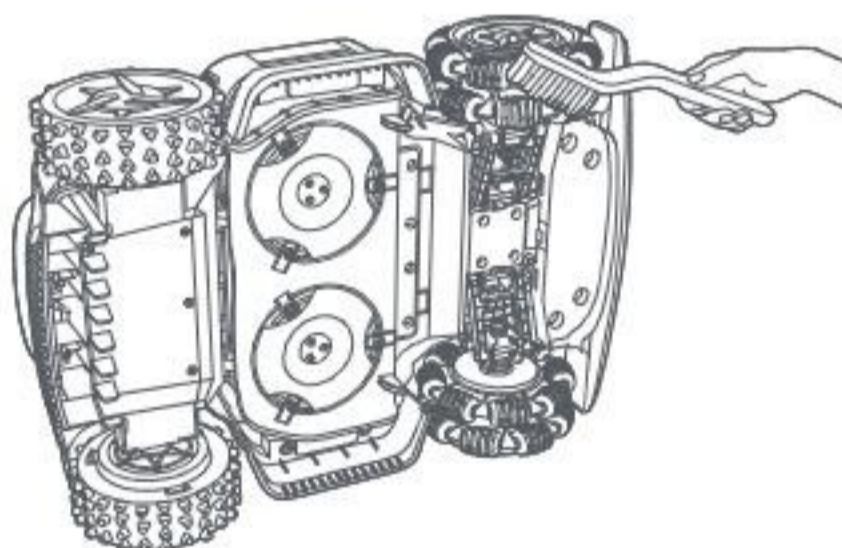
- **Contactos de carregamento e câmara frontal:**

Use um pano limpo para limpar os contactos de carregamento no robô e na estação de carregamento e limpe também a câmara frontal. Mantenha os contactos de carregamento e a câmara frontal secos após a limpeza.



- **Rodas motrizes:**

Use uma escova para eliminar a lama das rodas e garantir uma boa aderência.



8.2 Substituição dos componentes

- **Substituição das lâminas**

Para manter as lâminas afiadas, substitua-as regularmente. Recomenda-se a substituição das lâminas, pelo menos, a cada **6-8 semanas** ou mais cedo. Utilize apenas lâminas genuínas da Dreame (MBKA10/MQBA10).

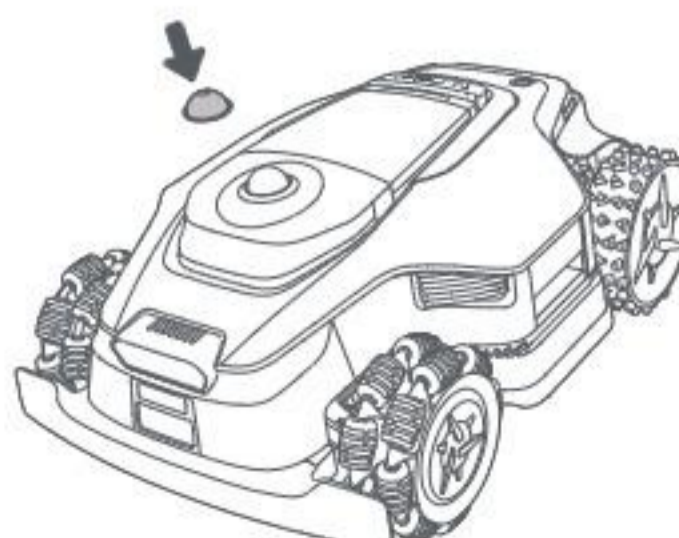
⚠Aviso: desligue o robô. Use luvas de proteção antes de substituir as lâminas.

Nota: Substitua as três lâminas ao mesmo tempo para garantir um sistema de corte equilibrado.

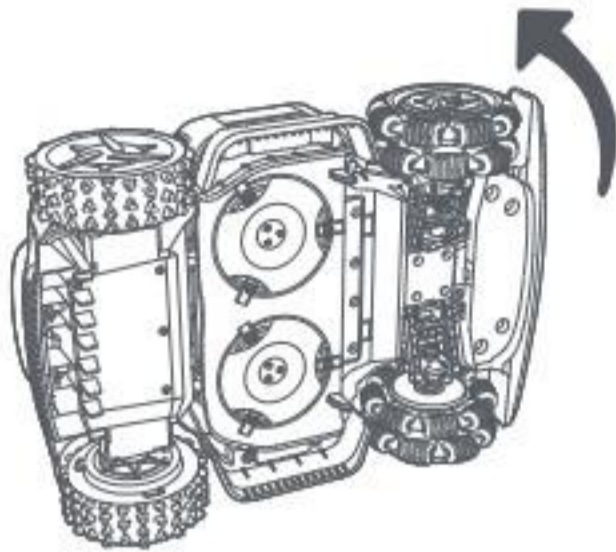
1. Desligue o robô.



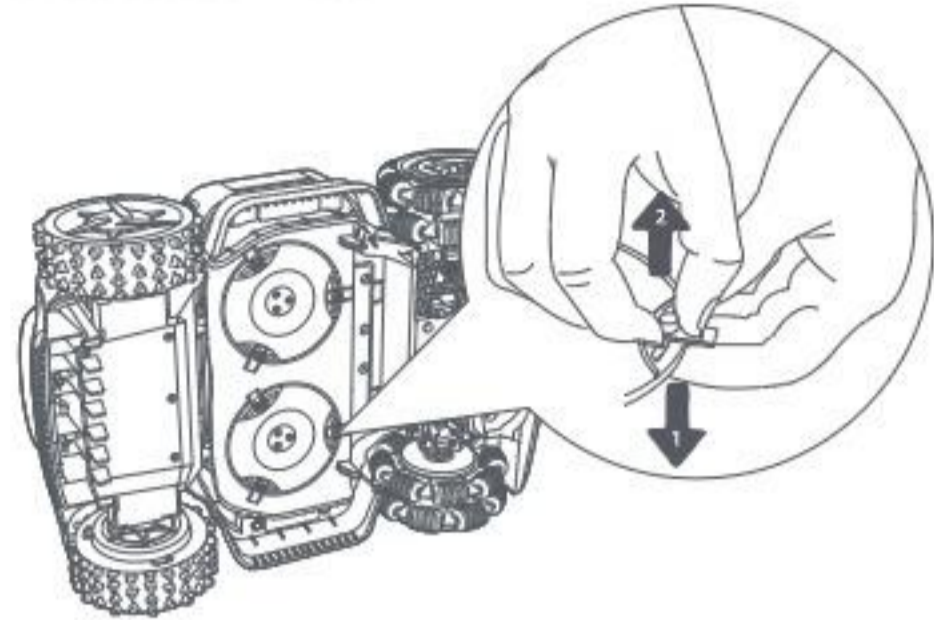
2. Cubra o LiDAR com a cobertura protetora.



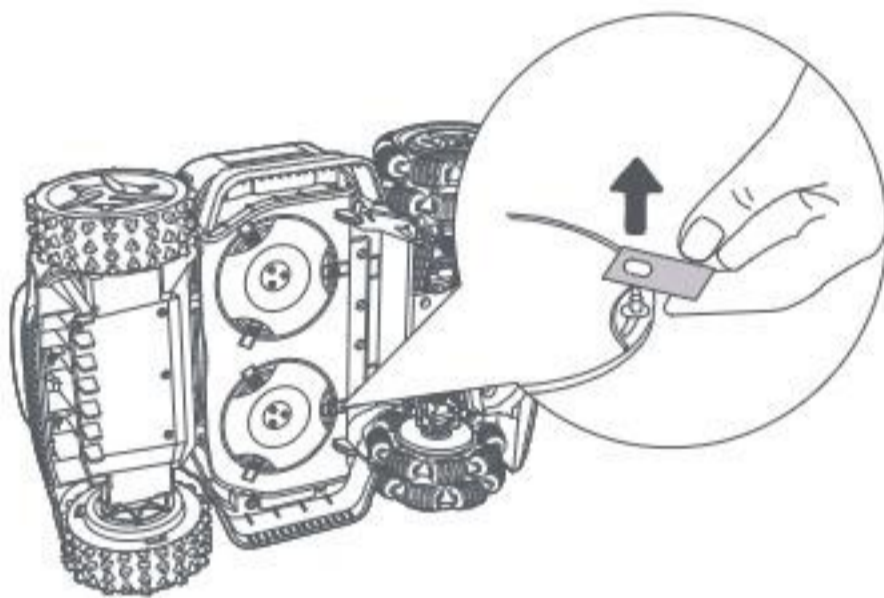
3. Coloque o robô sobre uma superfície macia e vire-o de lado.



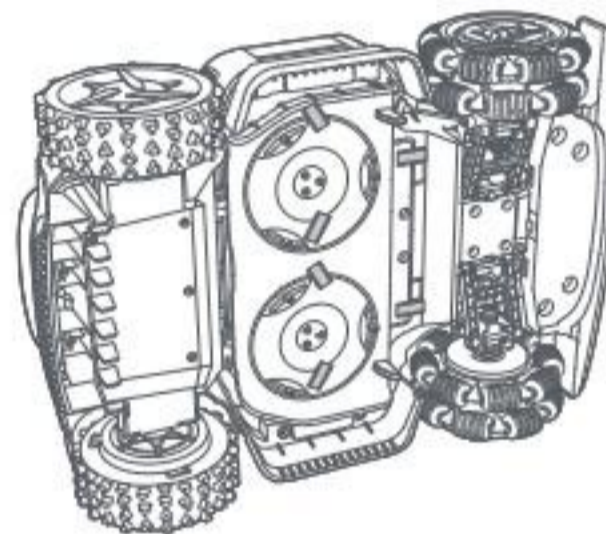
4. Remova o suporte premindo o botão sob o disco das lâminas.



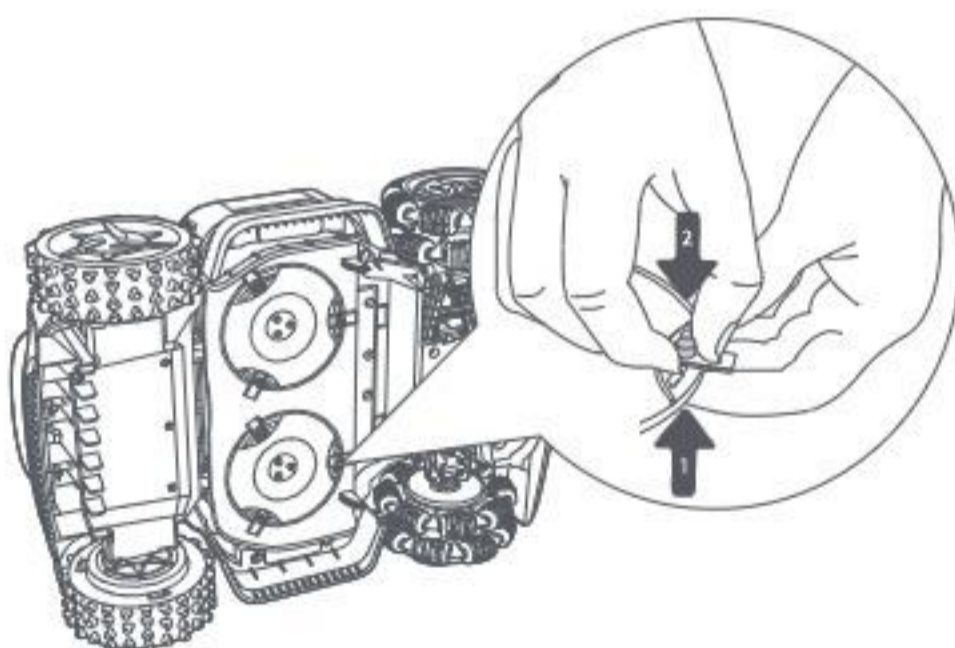
5. Remova a lâmina alinhando o furo da lâmina com o veio.



6. Remova 3 lâminas e os suportes.



7. Prima o botão sob o disco das lâminas e alinhe o furo do suporte com o veio para fixar os suportes e as lâminas.



8. Certifique-se de que as lâminas rodam livremente.





9 Bateria

Para armazenamento de longa duração, carregue o robô a cada **6 meses** para proteger a bateria. Os danos na bateria causados por descarga profunda não são cobertos pela garantia limitada. Não carregue a bateria a uma temperatura ambiente **superior a 45 °C** ou **inferior a 6 °C**. A temperatura de armazenamento de longa duração da bateria deve ser **entre -10 e 35 °C**. Para minimizar os danos, a temperatura de armazenamento recomendada para a bateria é **entre 0 e 25 °C**.

Nota: A vida útil da bateria do robô depende da frequência de utilização e das horas de operação. Se a bateria estiver danificada ou não puder ser carregada, não descarte a bateria obsoleta ou com defeito de forma arbitrária. Respeite os regulamentos locais de reciclagem.

Modo de carregamento de baixa potência:

Quando o modo de carregamento de baixa potência estiver ativado, as funções não relacionadas com o carregamento são desativadas (o visor e a rede desligam-se).

- Para ativar o modo de carregamento de baixa potência, mantenha premidos em simultâneo os botões  e  e prima o botão  5 vezes rapidamente ao mesmo tempo. Ouve-se um pedido de voz: o modo de carregamento de baixa potência está ligado.
- Para desativar o modo de carregamento de baixa potência, reinicie o robô ou prima o botão  5 vezes rapidamente.

10 Armazenamento no inverno

- **O robô**
 1. Carregue totalmente a bateria antes de desligar o robô.
 2. Limpe bem o robô antes do armazenamento no inverno.
 3. Coloque a cobertura protetora do LiDAR.
 4. Armazene o robô num local seco, a uma temperatura **superior a 0 °C**.


- **Estação de carregamento**

Desligue a estação de carregamento e guarde-a num local seco e fresco, ao abrigo da luz solar direta.

Nota: Depois do armazenamento no inverno, reinstale a estação de carregamento e coloque o robô nela para carregar. Se reinstalar a estação de carregamento num local diferente, o robô atualiza-o automaticamente assim que carregar e sair da estação. Se encontrar erros de posicionamento devido a grandes alterações no seu jardim, é recomendável remapear a área.

11 Transporte

Para transporte de longa distância, certifique-se de que o robô está desligado. Recomenda-se a utilização da embalagem original. Coloque a cobertura protetora do LiDAR.

 **Aviso:** Desligue o robô antes de o transportar.

 **Aviso:** levante o robô pela pega traseira, mantendo o disco das lâminas afastado do corpo.

12 Detecção e resolução de falhas

Problema	Causa	Solução
O robô não está ligado à aplicação.	<ol style="list-style-type: none"> 1. O robô não está dentro da cobertura do sinal Wi-Fi ou do alcance do Bluetooth. 2. O robô está desligado ou está a reiniciar. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Verifique se o processo de arranque do robô foi concluído. 2. Verifique se o router está a funcionar corretamente. 3. Aproxime-se do robô para estabelecer uma ligação Bluetooth.
O robô foi levantado.	A roda não está no solo.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Coloque o robô novamente em solo plano. 2. Introduza o código PIN no robô e confirme. 3. O robô não consegue atravessar objetos com mais de 5,5 cm de altura. Mantenha regular o solo em que o robô trabalha.
Robô inclinado.	Inclinação do robô superior a 37°.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Coloque o robô novamente em solo plano. 2. Introduza o código PIN no robô e confirme. 3. O robô não consegue subir inclinações superiores a 80% (38°).
Robô preso.	O robô fica preso e não consegue sair.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Remova os obstáculos circundantes e tente novamente. 2. Mova manualmente o robô para uma superfície plana e aberta dentro do mapa, e tente iniciar a tarefa novamente. Se o problema persistir, tente novamente com o robô na estação de carregamento. 3. Verifique se existem buracos no chão. Tape os buracos antes de cortar a relva para evitar que o robô fique preso. 4. Verifique se a relva circundante tem mais de 10 cm de altura. Pode ajustar a altura para evitar obstáculos ou utilizar um corta-relva manual de empurrar para cortar a relva primeiro e evitar que o robô fique preso. 5. Se o robô ficar frequentemente preso neste local, pode defini-lo como zona de exclusão.
As rodas dianteiras esquerda e direita, bem como as rodas traseiras esquerda e direita, apresentam um mau funcionamento.	A roda não consegue girar ou o motor da roda tem um problema.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Limpe as rodas traseiras e tente novamente. 2. Se este erro persistir, experimente reiniciar o robô. 3. Se o problema persistir, contacte o serviço pós-venda.
O disco das lâminas não roda.	O disco das lâminas não roda normalmente ou o motor de corte tem um problema.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Limpe o disco das lâminas e tente novamente. 2. Verifique se a relva circundante tem mais de 10 cm de altura. Pode utilizar um corta-relva manual para cortar a relva primeiro e evitar que o disco das lâminas fique preso na relva alta. 3. Verifique se há água debaixo do disco das lâminas. Se houver, mova o robô para um local seco e tente novamente. 4. Se este erro persistir, experimente reiniciar o robô. 5. Se o problema persistir, contacte o serviço pós-venda.

Problema	Causa	Solução
O disco das lâminas falha ao mover para cima ou para baixo.	O disco das lâminas falha ao mover para cima ou para baixo.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Limpe o disco das lâminas e tente novamente. 2. Se este erro persistir, experimente reiniciar o robô. 3. Se o problema persistir, contacte o serviço pós-venda.
O disco das lâminas não consegue mover-se para o lado.	O disco das lâminas não consegue mover-se para o lado.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Limpe o sistema de corte e remova eventuais detritos ou corpos estranhos. 2. Se o erro persistir, pode desativar primeiro a função EdgeMaster™. 3. Se o problema persistir, contacte o serviço pós-venda.
Erro no para-choques.	O sensor do para-choques dianteiro dispara constantemente.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Verifique se o robô está preso em algum lugar. 2. Toque cuidadosamente no para-choques e veja se regressa à posição inicial. 3. Se este erro persistir, experimente reiniciar o robô. 4. Se o problema persistir, contacte o serviço pós-venda.
Erro de carregamento.	O robô acopla-se à estação de carregamento, mas há um problema na corrente ou na tensão de carregamento.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Verifique se a estação de carregamento está bem ligada à tomada. 2. Verifique se os contactos de carregamento do robô e da estação de carregamento estão limpos. 3. Uma vez concluída a verificação, tente acoplar novamente o robô à estação de carregamento. 4. Se o problema persistir, contacte o serviço pós-venda.
A temperatura da bateria é demasiado elevada.	A temperatura da bateria é ≥ 60 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Use o robô quando a temperatura ambiente for inferior a 40 °C. Pode esperar que a temperatura da bateria baixe automaticamente. 2. Pode desligar o robô e reiniciá-lo pouco depois. 3. Se o problema persistir, contacte o serviço pós-venda.
A temperatura da bateria é alta.	A temperatura da bateria é ≥ 45 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. O carregamento pode falhar se a temperatura da bateria for superior a 45 °C. 2. Use o robô quando a temperatura ambiente for inferior a 40 °C.
A temperatura da bateria é baixa.	A temperatura da bateria é ≤ 6 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. O carregamento pode falhar se a temperatura da bateria for inferior a 6 °C. 2. Use o robô quando a temperatura ambiente for superior a 6 °C.
LiDAR bloqueado.	O LiDAR está bloqueado (por exemplo, a cobertura protetora do LiDAR não foi removida).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Remova a cobertura protetora do LiDAR e tente novamente. 2. Se o LiDAR no topo do robô estiver muito sujo, limpe-o com um pano sem pelos e tente novamente.

Problema	Causa	Solução
Falha de funcionamento do LiDAR.	O LiDAR está muito sujo ou há um erro no sensor.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Verifique se o LiDAR está sujo. Limpe-o se necessário e tente novamente. 2. Se este erro persistir, experimente reiniciar o robô. 3. Se o problema persistir, contacte o serviço pós-venda.
O LiDAR está sujo.	O LiDAR está sujo.	Limpe o sensor LiDAR na parte superior do robô com um pano limpo. Mantenha o LiDAR seco depois da limpeza.
A temperatura do LiDAR é alta.	A temperatura do LiDAR é ≥ 80 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. O robô tentará voltar automaticamente à estação de carregamento para arrefecer. 2. O robô tem de funcionar a uma temperatura ambiente inferior a 40 °C. 3. Leve o robô para um local fresco, com sombra e bem ventilado. O alarme para quando a temperatura voltar ao intervalo normal. 4. O robô retoma automaticamente o funcionamento assim que o alarme parar. 5. Se o problema persistir, contacte o serviço pós-venda.
A temperatura do LiDAR é muito alta.	A temperatura do LiDAR é ≥ 90 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. O LiDAR desligou-se devido à temperatura elevada. 2. O robô tem de funcionar a uma temperatura ambiente inferior a 40 °C. 3. Leve o robô para um local fresco, com sombra e bem ventilado. O alarme para quando a temperatura voltar ao intervalo normal. 4. Se o problema persistir, contacte o serviço pós-venda.
O robô perdeu-se.	O posicionamento perdeu-se.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Verifique se o LiDAR no topo do robô está sujo. A sujidade afeta o posicionamento. 2. Mova manualmente o robô para um espaço aberto dentro do mapa e tente iniciar novamente a tarefa. 3. Se o posicionamento não for recuperado, telecomande o robô para o fazer voltar à estação de carregamento através da aplicação e inicie a tarefa de corte de relva.
Erro no sensor.	Erro no sensor.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Reinicie o robô e tente novamente. 2. Se o problema persistir, contacte o serviço pós-venda.
O robô está numa zona de exclusão.	O robô está numa zona de exclusão.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Mova manualmente o robô para fora da zona de exclusão e tente novamente. 2. Telecomande o robô através da aplicação para o fazer sair da zona de exclusão, e tente novamente.
O robô está fora do mapa.	O robô está fora do mapa.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Mova manualmente o robô para dentro do mapa e tente novamente. 2. Telecomande o robô para o fazer voltar para dentro do mapa através da aplicação e tente novamente.

Problema	Causa	Solução
Paragem de emergência ativada.	O botão de paragem, Stop, no robô está premido.	Insira o código PIN no robô e confirme.
Bateria fraca. O robô vai ser desligado em breve.	O nível da bateria é $\leq 10\%$.	Acople o robô à estação de carregamento para carregar.
O robô está fora do mapa. Risco de ser roubado.	O robô está fora do mapa.	1. Introduza o código PIN no robô e confirme. 2. Pode desativar o Alarme de posição fora do mapa em Definições, na aplicação.
Falha no regresso à estação de carregamento.	O robô não consegue encontrar a estação de carregamento ao regressar para ela.	1. Verifique se há obstáculos a bloquear o robô. Remova os obstáculos e tente novamente. 2. Telecomande o robô de volta à estação de carregamento através da aplicação.
Falha no acoplamento à estação de carregamento.	O robô encontra a estação de carregamento, mas não se consegue acoplar.	1. Verifique se as películas refletoras da estação estão sujas ou bloqueadas. 2. Verifique se há obstáculos à frente da estação. 3. Verifique se a estação foi movida. 4. Verifique se a placa base está coberta com lama espessa. 5. Verifique se a estação está em plano inclinado. 6. Verifique se a estação está ligada à tomada. 7. Ajude o robô a acoplar-se à estação de carregamento através do telecomando ou manualmente.
Falha no posicionamento.	O posicionamento falha quando o robô tenta iniciar uma tarefa de corte.	1. O LiDAR pode estar obstruído. Mova manualmente o robô para uma superfície plana e aberta dentro do mapa, e tente iniciar a tarefa novamente. 2. Se o erro persistir, tente novamente com o robô acoplado à estação de carregamento.
Espaço insuficiente para virar na frente da estação.	Espaço insuficiente para virar na frente da estação.	1. Se a estação estiver na margem do mapa ou dentro dele, veja se há, pelo menos, 1 m de espaço livre entre a área frontal da placa base da estação e o limite do mapa; caso contrário, o robô pode não ser capaz de fazer curvas. 2. Mude o local da estação ou altere o mapa em Edição de mapas.
Caminho obstruído.	Caminho obstruído.	1. Verifique se foi definida uma zona de exclusão no caminho. 2. Verifique se há obstáculos a bloquear o robô. 3. Se mesmo assim o robô não conseguir passar, apague o caminho em Edição de mapas e defina outro.

Problema	Causa	Solução
A câmara frontal está suja.	A câmara frontal está suja.	Limpe a câmara frontal com um pano limpo.
Há um problema com a câmara frontal.	Há um problema com a câmara frontal.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Limpe a câmara frontal com um pano limpo. 2. Experimente reiniciar o robô. 3. Se o problema persistir, contacte o serviço pós-venda.
Câmara frontal bloqueada.	Câmara frontal bloqueada.	Limpe a câmara frontal com um pano limpo.
Ocorre um erro de deteção de limites durante o mapeamento automático.	Ocorre um erro de deteção de limites durante o mapeamento automático.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Certifique-se de que as condições de iluminação são adequadas, nem demasiado brilhantes nem demasiado escuras. 2. Confirme se está bom tempo, evitando nevoeiro ou chuva. 3. Certifique-se de que a câmara frontal está limpa e sem obstruções. 4. Certifique-se de que a superfície do solo está nivelada, pois os desníveis podem afetar a deteção. 5. Se a deteção de limites continuar a falhar, mude para o modo de telecomando para o mapeamento.
Vibrações anormais.	Vibrações anormais.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Inspeccione o disco das lâminas para verificar se está intacto e determinar se está danificado. Se forem encontrados danos, substitua o disco. 2. Se o disco estiver intacto, contacte o serviço de apoio pós-venda.

13 Especificações

		A3 3500
Informações básicas	Nome do produto	Cortador de Relva Robótico Dreame A3 AWD Pro
	Marca	Dreame
	Modelo	MXXA9300
	Dimensões	740×532×325 mm
	Peso (bateria incluída)	24,3 kg
Corte de relva	Capacidade de trabalho recomendada	3500 m ²
	Eficiência de corte de relva (norma EGMF)	Padrão: 2500 m ² /24 horas Eficiente: 3500 m ² /24 horas Rápido: 5000 m ² /24 horas
	Altura de corte de relva	3-10 cm (em incrementos de 5 mm)
	Largura de corte de relva	40 cm
	Tempo de carregamento ^[2]	85 min
Emissões sonoras	Nível de potência sonora (LWA)	65 dB(A)
	Incertezas da potência sonora (KWA)	3 dB(A)
	Nível de pressão sonora (LpA)	54 dB(A)
	Incertezas da pressão sonora (KpA)	3 dB(A)
Condições de trabalho	Temperatura de serviço	0~50 °C Recomendado: 10~35 °C
	Temperatura de armazenamento de longa duração	-10~35 °C Recomendado: 0~25 °C
	Classificação IP	Robô: IPX6 Estação de carregamento: IPX4 Fonte de alimentação: IP67
	Inclinação máxima para a área de corte de relva	80%
Conectividade	Intervalo de frequências Bluetooth	2,4 GHz~2,4835 GHz
	Potência máxima de RF	802.11b: 16±2 dBm(a 11 Mbps) 802.11g: 14±2 dBm(a 54 Mbps) 802.11n: 13±2 dBm(a HT20,HT40) Bluetooth: 7,49 dBm
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400-2483.5M)
	Serviço de ligação ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS

		A3 3500
Motor de acionamento	Velocidade de condução por telecomando	0,45 m/s–0,8 m/s
	Velocidade de condução durante o corte de relva	Standard: 0,35 m/s Eficiente: 0,6 m/s Rápido: 0,8 m/s
	Tipo de motor	Motor de cubo
Motor de corte	Velocidade	2800 rpm
Bateria (robô)	Modelo da bateria	MBPA30
	Tipo de bateria	Bateria de lítio
	Capacidade nominal	7500 mAh
	Tensão nominal	Máx. 36 V
Fonte de alimentação	Modelo do carregador	MPAA30
	Tensão de entrada	100~240 V CA
	Tensão de saída	42 V
	Corrente de saída	5 A
Estação de carregamento	Modelo da estação de carregamento	MCA20
	Tensão de entrada	42 V
	Tensão de saída	42 V
	Corrente de entrada	5 A
	Corrente de saída	5 A

Normas	Ban-da	Ligação ascenden-te (MHz)	Ligação descen-dente (MHz)	Potência máxima de saída RF	GNSS	Banda de frequência
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/GLO-NASS/BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2		
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2		
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2		
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2		
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2		
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
WCDMA	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		

[2] O tempo de carregamento aplica-se quando o robô regressa automaticamente à estação de carregamento com a bateria fraca.

[3] Países/regiões abrangidos: Albânia, Andorra, Áustria, Bélgica, Bósnia e Herzegovina, Bulgária, Croácia, Chipre, República Checa, Dinamarca, Estónia, Finlândia, França, Alemanha, Grécia, Guernsey, Hungria, Islândia, Irlanda, Itália, Kosovo, Letónia, Liechtenstein, Lituânia, Luxemburgo, Macedónia, Malta, Moldávia, Mónaco, Montenegro, Países Baixos, Noruega, Polónia, Portugal, Roménia, Sérvia, Eslováquia, Eslovénia, Espanha, Suécia, Suíça, Reino Unido, Ucrânia.

Nota: As especificações estão sujeitas a alterações visando o melhoramento contínuo do produto. Para as informações mais recentes, visite o nosso site em <https://global.dreametech.com>.

Μετάφραση του πρωτοτύπου των οδηγιών

Πίνακας περιεχομένων

1 Οδηγίες ασφαλείας	P 284
2 Εισαγωγή στο προϊόν	P 288
3 Εγκατάσταση	P 290
4 Προετοιμασία για την πρώτη χρήση	P 293
5 Χαρτογράφηση του κήπου σας	P 298
6 Λειτουργία	P 304
7 Εφαρμογή Dreamehome	P 307
8 Συντήρηση	P 310
9 Μπαταρία	P 314
10 Χειμερινή αποθήκευση	P 314
11 Μεταφορά	P 314
12 Αντιμετώπιση προβλημάτων	P 315
13 Προδιαγραφές	P 320

1 Οδηγίες ασφαλείας

1.1 Γενικές οδηγίες ασφαλείας

- Αποφεύγετε τη χρήση του μηχανήματος και των περιφερειακών του σε κακές καιρικές συνθήκες, ειδικά όταν υπάρχει κίνδυνος κεραυνού.
- Διαβάστε προσεκτικά και κατανοήστε το εγχειρίδιο χρήσης πριν χρησιμοποιήσετε το προϊόν.
- Χρησιμοποιείτε με το προϊόν μόνο τον εξοπλισμό που συνιστά η Dreame. Οποιαδήποτε άλλη χρήση είναι λανθασμένη.
- Μην επιτρέπετε σε παιδιά να βρίσκονται κοντά στο μηχάνημα ή να παίζουν με αυτό όταν είναι σε λειτουργία.
- Μη χρησιμοποιείτε το προϊόν σε χώρους όπου οι άνθρωποι δεν γνωρίζουν την παρουσία του.
- Όταν χειρίζεστε χειροκίνητα το προϊόν με την εφαρμογή Dreamehome, μην τρέχετε. Πάντα περπατάτε, προσέχετε τα βήματά σας σε εδάφη με κλίση και διατηρείτε πάντα την ισορροπία σας.
- Αποφεύγετε τη χρήση του προϊόντος όταν στην περιοχή εργασίας υπάρχουν άτομα, ειδικά παιδιά, ή όταν υπάρχουν ζώα.
- Εάν χρησιμοποιείτε το προϊόν σε δημόσιους χώρους, τοποθετήστε προειδοποιητικές πινακίδες γύρω από την περιοχή εργασίας με το ακόλουθο κείμενο: «Προειδοποίηση! Αυτόματη χλοοκοπτική μηχανή! Μην πλησιάζετε τη μηχανή! Προσέχετε τα παιδιά!»
- Φοράτε ανθεκτικά υποδήματα και μακρύ παντελόνι όταν χειρίζεστε το προϊόν.
- Για να αποφύγετε ζημιές στο προϊόν και ατυχήματα που αφορούν οχήματα και άτομα, μην ορίζετε επιφάνειες εργασίας ή μονοπάτια μετακίνησης που διασχίζουν δημόσιους δρόμους.
- Μην αγγίζετε επικίνδυνα κινούμενα μέρη, όπως τον δίσκο λεπίδων, πριν τα μέρη αυτά σταματήσουν εντελώς.
- Ζητήστε ιατρική βοήθεια σε περίπτωση τραυματισμού ή ατυχήματος.
- Πάντα **ΑΠΕΝΕΡΓΟΠΟΙΕΙΤΕ** το προϊόν πριν καθαρίσετε μπλοκαρίσματα, πραγματοποιήσετε συντήρηση ή εξετάσετε το προϊόν. Εάν το προϊόν δονείται ασυνήθιστα, ελέγξτε το για ζημιές πριν το θέσετε πάλι σε λειτουργία. Μη χρησιμοποιείτε το προϊόν εάν κάποιο εξάρτημά του παρουσιάζει βλάβη.
- Μην εγκαθιστάτε το κύριο καλώδιο σε περιοχές όπου θα πραγματοποιήσει κοπή το προϊόν. Για την εγκατάσταση του καλωδίου ακολουθήστε τις παρεχόμενες οδηγίες.
- Για τη φόρτιση του προϊόντος χρησιμοποιείτε μόνο τον σταθμό φόρτισης που περιλαμβάνεται στη συσκευασία. Η λανθασμένη χρήση μπορεί να προκαλέσει ηλεκτροπληξία, υπερθέρμανση ή διαρροή διαβρωτικού υγρού από την μπαταρία. Σε περίπτωση διαρροής ηλεκτρολύτη, ξεπλύνετε με νερό/διάλυμα εξουδετέρωσης και ζητήστε ιατρική βοήθεια εάν το διαβρωτικό υγρό έρθει σε επαφή με τα μάτια σας.
- Όταν συνδέετε το κύριο καλώδιο στην πρίζα, χρησιμοποιείτε μια διάταξη προστασίας από ρεύμα διαρροής (RCD) με μέγιστη ένταση ρεύματος ενεργοποίησης 30 mA.
- Χρησιμοποιείτε μόνο γνήσιες μπαταρίες που συνιστά η Dreame. Η ασφάλεια του προϊόντος δεν μπορεί να εξασφαλιστεί με μη γνήσιες μπαταρίες. Μη χρησιμοποιείτε μη επαναφορτιζόμενες μπαταρίες.
- Διατηρείτε τα καλώδια τροφοδοσίας και/ή καλώδια επέκτασης μακριά από την περιοχή εργασίας, για να αποφύγετε ζημιά στα καλώδια που μπορεί να οδηγήσει σε επαφή με εξαρτήματα υπό τάση.
- Οι εικόνες που χρησιμοποιούνται σε αυτό το έγγραφο είναι μόνο ενδεικτικές. Πάντα ανατρέχετε στο ίδιο το προϊόν που κατέχετε.
- Μην επιτρέψετε ποτέ να χρησιμοποιήσουν το μηχάνημα παιδιά, άτομα με μειωμένες σωματικές, αισθητηριακές ή διανοητικές ικανότητες ή με έλλειψη πείρας και γνώσεων ή άτομα που δεν είναι εξοικειωμένα με αυτές τις οδηγίες. Οι τοπικοί κανονισμοί ενδέχεται να θέτουν όρια στην ηλικία του χειριστή.
- Μη συνδέετε ή αγγίζετε ένα καλώδιο που έχει υποστεί ζημιά πριν αυτό αποσυνδεθεί από την πρίζα. Εάν το καλώδιο υποστεί ζημιά κατά τη λειτουργία, αποσυνδέστε το φως από την πρίζα. Ένα καλώδιο που έχει φθαρεί ή υποστεί ζημιά αυξάνει τον κίνδυνο ηλεκτροπληξίας και πρέπει να αντικατασταθεί από προσωπικό σέρβις.
- Μην πιέζετε το προϊόν με δύναμη ή γρήγορα, γιατί μπορεί να προκαλέσετε ζημιά στο προϊόν.
- Για να διατηρηθεί η συμμόρφωση με τις απαιτήσεις έκθεσης σε ραδιοσυχνότητες, πρέπει να διατηρείται απόσταση 35 cm μεταξύ της συσκευής και του ανθρώπου.
- ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ: Για την επαναφόρτιση της μπαταρίας, χρησιμοποιείτε μόνο το αποσπώμενο τροφοδοτικό που παρέχεται με αυτή τη συσκευή.

1.2 Οδηγίες ασφαλείας για την εγκατάσταση

- Αποφεύγετε την εγκατάσταση του σταθμού φόρτισης σε περιοχές όπου ενδέχεται να σκοντάψουν πάνω του άνθρωποι.
- Μην εγκαταστήσετε τον σταθμό φόρτισης σε περιοχές όπου υπάρχει κίνδυνος από νερό που λιμνάζει.
- Μην εγκαθιστάτε τον σταθμό φόρτισης, συμπεριλαμβανομένων τυχόν αξεσουάρ, σε απόσταση μικρότερη των 60 cm από οποιοδήποτε καύσιμο υλικό. Η δυσλειτουργία ή η υπερθέρμανση του σταθμού φόρτισης και του τροφοδοτικού μπορεί να αποτελέσει κίνδυνο πυρκαγιάς.

1.3 Οδηγίες ασφαλείας για τη λειτουργία

- Κρατάτε τα χέρια και τα πόδια σας μακριά από τις περιστρεφόμενες λεπίδες. Μην τοποθετείτε τα χέρια ή τα πόδια σας κοντά ή κάτω από το προϊόν όταν είναι ενεργοποιημένο.
- Μην ανυψώνετε ή μετακινείτε το προϊόν όταν είναι ενεργοποιημένο.
- Χρησιμοποιείτε τη λειτουργία στάθμευσης ή **ΑΠΕΝΕΡΓΟΠΟΙΕΙΤΕ** το προϊόν όταν στην περιοχή υπάρχουν άτομα, ειδικά παιδιά, ή και ζώα.
- Βεβαιωθείτε ότι πάνω στο γκαζόν δεν υπάρχουν αντικείμενα όπως πέτρες, κλαδιά, εργαλεία ή παιχνίδια. Διαφορετικά, οι λεπίδες ενδέχεται να υποστούν ζημιά αν έρθουν σε επαφή με κάποιο αντικείμενο.
- Μην τοποθετείτε αντικείμενα πάνω στο προϊόν ή στον σταθμό φόρτισης.
- Μην χρησιμοποιείτε το προϊόν εάν δεν λειτουργεί το κουμπί ΣΤΟΠ.
- Αποφεύγετε συγκρούσεις μεταξύ του προϊόντος και ανθρώπων ή ζώων. Εάν ένα άτομο ή ζώο βρεθεί στη διαδρομή του προϊόντος, σταματήστε αμέσως τη λειτουργία του προϊόντος.
- Πάντα **ΑΠΕΝΕΡΓΟΠΟΙΕΙΤΕ** το προϊόν όταν δεν το χρησιμοποιείτε.
- Μην χρησιμοποιείτε το προϊόν ταυτόχρονα με αναδυόμενο ψεκαστήρα. Χρησιμοποιήστε τη λειτουργία Πρόγραμμα για να βεβαιωθείτε ότι το προϊόν και ο αναδυόμενος ψεκαστήρας δεν θα λειτουργούν ταυτόχρονα.
- Αποφύγετε την τοποθέτηση καναλιού σύνδεσης σε σημεία όπου υπάρχουν εγκατεστημένοι αναδυόμενοι ψεκαστήρες.
- Μην χρησιμοποιείτε το προϊόν όταν λιμνάζει νερό στην περιοχή εργασίας, όπως κατά τη διάρκεια ισχυρής βροχής ή άλλης συσσώρευσης νερού.

1.4 Οδηγίες ασφαλείας για τη συντήρηση

- Πάντα **ΑΠΕΝΕΡΓΟΠΟΙΕΙΤΕ** το προϊόν όταν πραγματοποιείτε συντήρηση.
- Μετά το πλύσιμο, βεβαιωθείτε ότι το προϊόν έχει τοποθετηθεί πάνω στο έδαφος με την κανονική του θέση, και όχι ανάποδα.
- Μην γυρίζετε ανάποδα το προϊόν για να καθαρίσετε το πλαίσιο. Εάν το γυρίσετε ανάποδα για λόγους καθαρισμού, φροντίστε μετά να το επαναφέρετε στη σωστή του θέση. Αυτή η προφύλαξη είναι απαραίτητη για να αποτραπεί η είσοδος νερού στον κινητήρα και η πιθανή επίδραση στην κανονική λειτουργία.
- Αποσυνδέστε το βύσμα από τον σταθμό φόρτισης ή χρησιμοποιήστε τη διάταξη απενεργοποίησης πριν από τον καθαρισμό ή τη συντήρηση του σταθμού φόρτισης.
- Μην χρησιμοποιείτε πλυστικό μηχάνημα υψηλής πίεσης ούτε διαλύτες για τον καθαρισμό του προϊόντος.

1.5 Ασφάλεια μπαταρίας

Οι μπαταρίες ιόντων λιθίου μπορούν να εκραγούν ή να προκαλέσουν πυρκαγιά εάν αποσυναρμολογηθούν, βραχυκυκλωθούν, εκτεθούν σε νερό, φωτιά ή υψηλές θερμοκρασίες. Χειρίζεστε την μπαταρία με προσοχή, μην την αποσυναρμολογήσετε ή ανοίξετε και αποφύγετε κάθε μορφή ηλεκτρικής/μηχανικής κακομεταχείρισης. Φυλάσσετε τις μπαταρίες μακριά από άμεση ηλιακή ακτινοβολία.






1. Χρησιμοποιείτε μόνο τον φορτιστή μπαταρίας και το τροφοδοτικό που παρέχονται από τον κατασκευαστή. Η χρήση ακατάλληλου φορτιστή και τροφοδοτικού μπορεί να προκαλέσει ηλεκτροπληξία και/ή υπερθέρμανση.
2. ΜΗΝ ΠΡΟΣΠΑΘΗΣΕΤΕ ΝΑ ΕΠΙΣΚΕΥΑΣΕΤΕ Ή ΝΑ ΤΡΟΠΟΠΟΙΗΣΕΤΕ ΜΠΑΤΑΡΙΕΣ! Οι προσπάθειες επισκευής ενδέχεται να έχουν σαν συνέπεια σοβαρούς τραυματισμούς, λόγω έκρηξης ή ηλεκτροπληξίας. Σε περίπτωση που προκύψει διαρροή, οι ηλεκτρολύτες που απελευθερώνονται είναι διαβρωτικοί και τοξικοί.
3. Αυτή η συσκευή περιέχει μπαταρίες που μπορούν να αντικατασταθούν μόνο από εξειδικευμένα άτομα.

1.6 Υπολειπόμενοι κίνδυνοι

Για την αποφυγή τραυματισμών, φοράτε προστατευτικά γάντια όταν αντικαθιστάτε τις λεπίδες.

1.7 Σύμβολα και αυτοκόλλητα

	<p>ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ - Διαβάστε τις οδηγίες χρήσης πριν χρησιμοποιήσετε το μηχάνημα.</p>
	<p>ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ - Διατηρείτε ασφαλή απόσταση από το μηχάνημα κατά τη λειτουργία του.</p>
	<p>ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ - Χρησιμοποιήστε τη διάταξη απενεργοποίησης πριν εργαστείτε στο μηχάνημα ή το ανυψώσετε από το έδαφος.</p>
	<p>ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ - Μην ανεβαίνετε πάνω στο μηχάνημα. Μην αγγίζετε την περιστρεφόμενη λεπίδα.</p>
	<p>ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ - Δεν επιτρέπεται η απόρριψη αυτού του προϊόντος στα κανονικά οικιακά απορρίμματα. Βεβαιωθείτε ότι το προϊόν θα ανακυκλωθεί σύμφωνα με τις τοπικές νομικές απαιτήσεις.</p>

	Το προϊόν αυτό συμμορφώνεται με τις ισχύουσες Οδηγίες ΕΚ.
	Κατηγορία III
	Πριν από τη φόρτιση, διαβάστε τις οδηγίες.
	Συνεχές ρεύμα
	Κατηγορία II

ΠΡΟΒΛΕΠΟΜΕΝΗ ΧΡΗΣΗ

Αυτό το προϊόν κήπου προορίζεται για οικιακό κούρεμα γκαζόν. Έχει σχεδιαστεί για να κουρεύει το γκαζόν συχνά, διατηρώντας ένα γκαζόν υγιέστερο και ομορφότερο από ποτέ. Ανάλογα με το μέγεθος του γκαζόν σας, η χλοοκοπτική μηχανή μπορεί να προγραμματιστεί ώστε να λειτουργεί οποιαδήποτε στιγμή ή με οποιαδήποτε συχνότητα. Δεν επιτρέπεται η χρήση της μηχανής για σκάψιμο, σκούπισμα ή καθαρισμό χιονιού.



Με την παρούσα, η TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. δηλώνει ότι ο ραδιοεξοπλισμός μοντέλο Dreame MXXA9300 συμμορφώνεται με την Οδηγία 2014/53/ΕΕ. Το πλήρες κείμενο της δήλωσης συμμόρφωσης ΕΕ είναι διαθέσιμο στην ακόλουθη διαδικτυακή διεύθυνση: <https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity>.

Το προϊόν συμμορφώνεται με τους κανονισμούς PSTI του Ηνωμένου Βασιλείου. Το πλήρες κείμενο της δήλωσης συμμόρφωσης είναι διαθέσιμο στην ακόλουθη διεύθυνση: <https://global.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

Μπορείτε να βρείτε το λεπτομερές ηλεκτρονικό εγχειρίδιο στη διεύθυνση <https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Ειδοποίηση για την ασφάλεια του δικτύου

Για να εξασφαλιστεί η ασφαλής λειτουργία αυτής της συσκευής σε περιβάλλοντα δικτύων, παρέχονται οι ακόλουθες πληροφορίες:

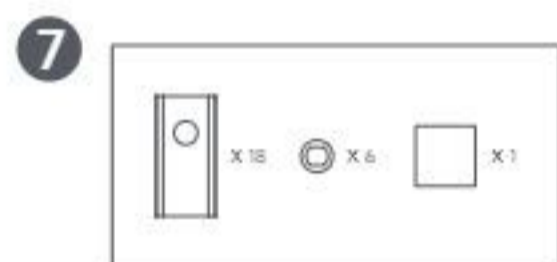
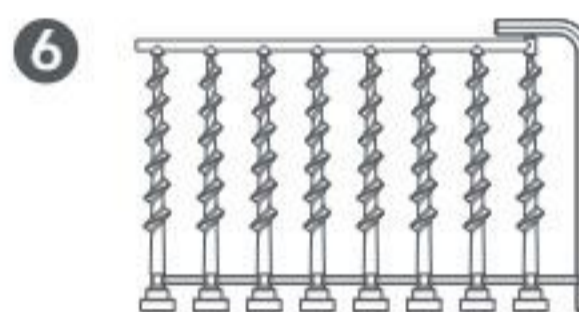
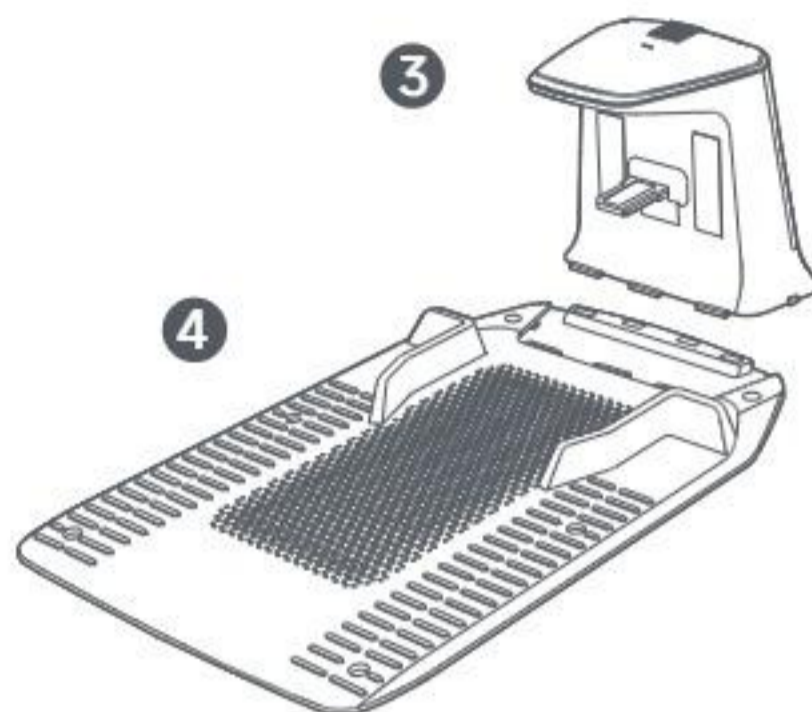
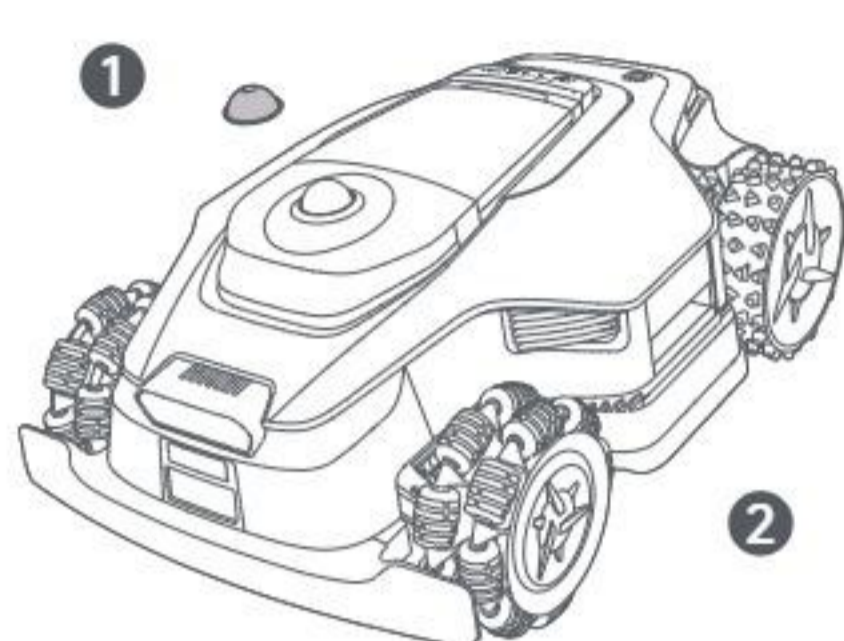
Αυτή η συσκευή διαθέτει πολλαπλές δυνατότητες επικοινωνίας μέσω δικτύων, συμπεριλαμβανομένης μιας θύρας Ethernet (RJ-45), μιας μονάδας ασύρματης επικοινωνίας Wi-Fi και μιας διεπαφής USB για εργασίες εκοφαλμάτωσης. Κατά την εκκίνηση, οι ακόλουθες υπηρεσίες δικτύου είναι ενεργοποιημένες από προεπιλογή:

- **Υπηρεσία διαδικτυακής διαμόρφωσης (HTTP/HTTPS):** Ακρόαση στη θύρα 80 (HTTP) και στη θύρα 443 (HTTPS) για τοπική διαμόρφωση και παρακολούθηση κατάστασης. Για να αποτρέψετε τη διαρροή πληροφοριών, συνιστάται να απενεργοποιείτε την υπηρεσία HTTP αμέσως μετά την εγκατάσταση, να ενεργοποιείτε μόνο το HTTPS και να εφαρμόσετε ένα αξιόπιστο πιστοποιητικό TLS.
- **Εκπομπή συσκευής (mDNS/SSDP):** Χρησιμοποιείται για την αυτόματη ανίχνευση μέσω της μετάδοσης πληροφοριών συσκευής εντός του τοπικού δικτύου (LAN). Εάν δεν είναι απαραίτητες αυτές οι υπηρεσίες, συνιστάται να τις απενεργοποιήσετε για μείωση του κινδύνου σάρωσής τους.
- **Διεπαφή USB:** Χρησιμοποιείται για τοπικές αναβαθμίσεις υλικολογισμικού και εξαγωγή αρχείων καταγραφής. Όταν είναι ενεργοποιημένη η λειτουργία εκοφαλμάτωσης, ενδέχεται να εκθέσει τα δικαιώματα πρόσβασης στα αρχεία του συστήματος. Συνιστάται να περιορίζετε τη χρήση μόνο σε εξουσιοδοτημένο προσωπικό και να απενεργοποιείτε αυτή τη διεπαφή όταν η συσκευή δεν βρίσκεται υπό συντήρηση.

Για λεπτομερείς διαδικασίες διαμόρφωσης, ανατρέξτε στην ενότητα *Προετοιμασία για την πρώτη χρήση*.

2 Εισαγωγή στο προϊόν

2.1 Περιεχόμενα της συσκευασίας



1 Προστατευτικό κάλυμμα LiDAR

2 Ρομποτική χλοοκοπτική μηχανή

3 Πύργος φόρτισης
(με καλώδιο επέκτασης 10 m)

4 Πλάκα βάσης

5 Τροφοδοτικό

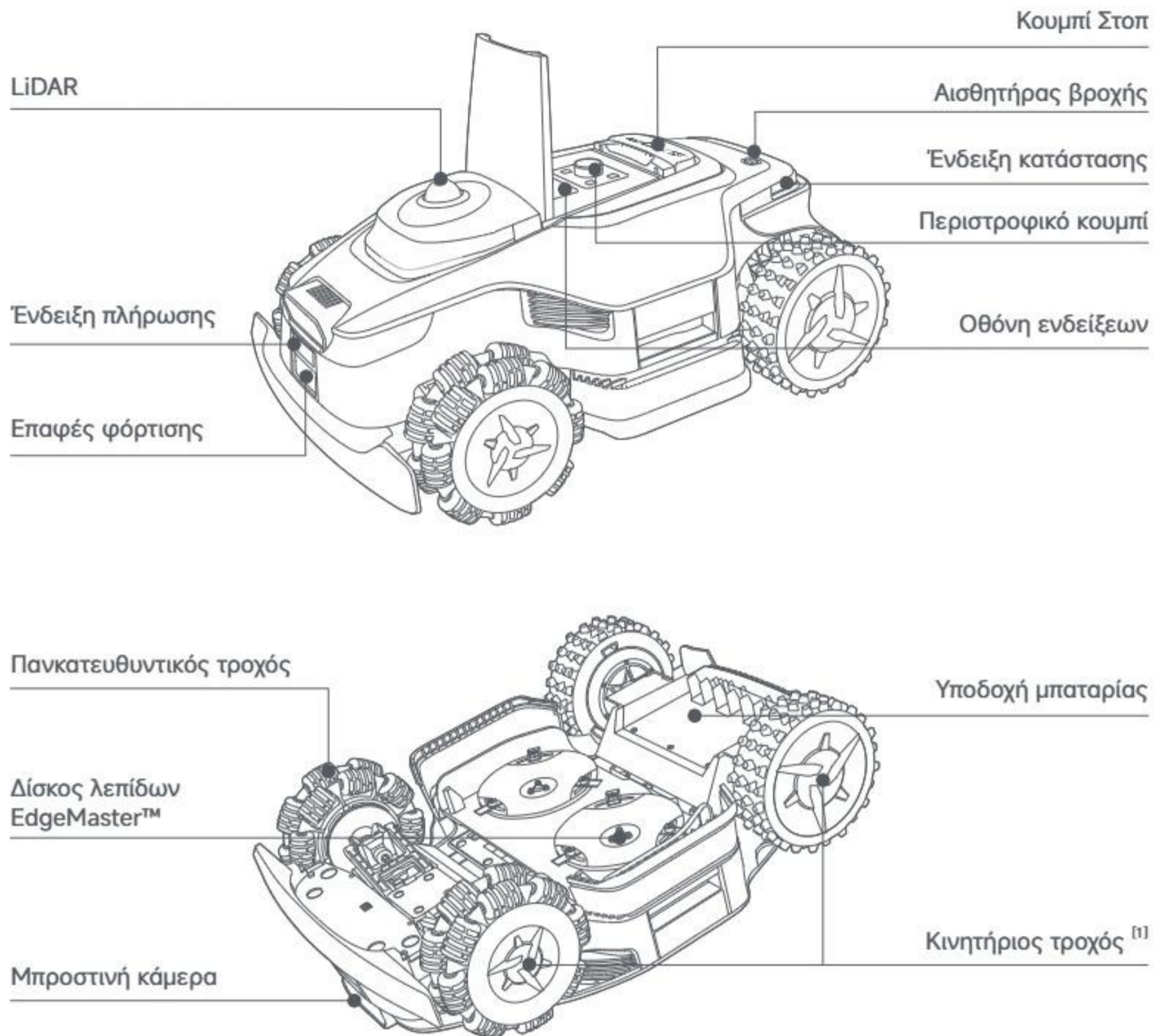
6 Βίδες × 8, κλειδί Άλεν

7 Ανταλλακτικές λεπίδες × 18,
υποδοχές × 6, πανί που δεν αφήνει χνούδι

8 Εγχειρίδιο χρήσης

9 Οδηγός γρήγορης έναρξης

2.2 Γενική άποψη του προϊόντος



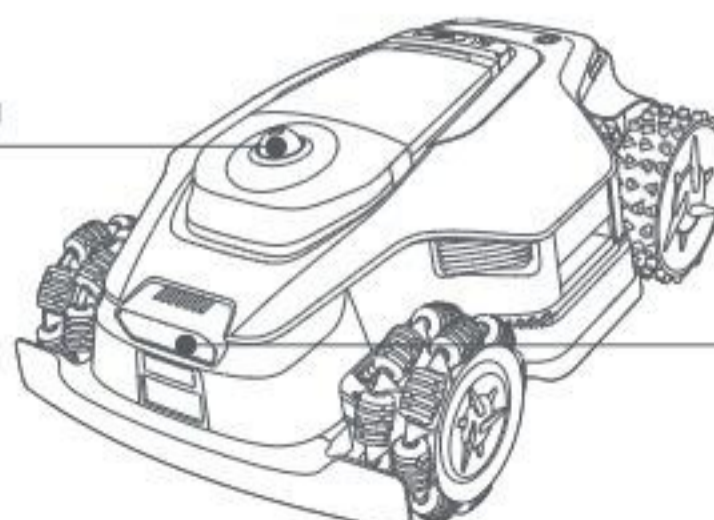
[1] Συσκευή εξοπλισμένη με κινητήρες πλήμνης.

2.3 OmniSense™ 3.0: Σύστημα 3D Ultra-Sensing με κάμερες AI

Αναβαθμίστε τη φροντίδα του γκαζόν σας με το OmniSense™ 3.0, ένα πρωτοποριακό σύστημα 3D Ultra-Sensing εξοπλισμένο με δύο κάμερες HDR με αλγοριθμική υποστήριξη, που παρέχουν μια πιο ολοκληρωμένη και λεπτομερή αντίληψη του 3D περιβάλλοντος του κήπου.



OmniSense™ 3.0
Σύστημα 3D Ultra-Sensing



3D Πανκατευθυντική αποφυγή εμποδίων ενισχυμένη με τεχνητή νοημοσύνη



2.4 Υπηρεσία Link με GPS και συνδεσιμότητα 4G

Το ρομπότ είναι εξοπλισμένο με την υπηρεσία Link, η οποία προσφέρει συνδεσιμότητα μέσω δικτύου κινητής τηλεφωνίας 4G.

Ενεργοποίηση της υπηρεσίας Link

Ενεργοποιήστε το ρομπότ και η υπηρεσία Link θα ενεργοποιηθεί αυτόματα. Στην οθόνη ενδείξεων του ρομπότ και στην εφαρμογή θα ανάψει η ένδειξη  που υποδεικνύει ότι η ενεργοποίηση ήταν επιτυχής. Μπορείτε να δείτε την κατάσταση χρήσης της υπηρεσίας Link στην ενότητα **Συνδέσεις** στην εφαρμογή.

Με την υπηρεσία Link ενεργοποιημένη, μπορείτε να παρακολουθείτε εξ αποστάσεως την κατάσταση του ρομπότ σας και να ξεκινάτε εργασίες χλοοκοπής χωρίς σύνδεση Wi-Fi. Επιπλέον, υπάρχει ενσωματωμένο GPS για παρακολούθηση της θέσης σε πραγματικό χρόνο, ενισχύοντας τις αντικλεπτικές δυνατότητες του ρομπότ. Μπορείτε να παρακολουθείτε τη θέση του κάθε στιγμή, από οπουδήποτε, και να λαμβάνετε ειδοποιήσεις εάν μετακινηθεί εκτός της καθορισμένης περιοχής του χάρτη.

Η υπηρεσία Link τίθεται σε ισχύ από τη στιγμή της ενεργοποίησης, σύμφωνα με τη διαμόρφωση του προϊόντος που αγοράσατε.*Για να ανανεώσετε την υπηρεσία μετά τη λήξη της, επικοινωνήστε με την ομάδα εξυπηρέτησης πελατών της Dreame μέσω της διεύθυνσης ηλεκτρονικού ταχυδρομείου aftersales@dreame.tech.

*Ελέγξτε στην εφαρμογή την υπολειπόμενη δωρεάν περίοδο της υπηρεσίας Link ή επικοινωνήστε με την ομάδα εξυπηρέτησης μετά την πώληση της Dreame για περισσότερες λεπτομέρειες.

2.5 Αισθητήρες

Όνομα	Περιγραφή
LiDAR	Συλλέγει πληροφορίες από το περιβάλλον και διευκολύνει τον εντοπισμό θέσης του ρομπότ, την αποφυγή εμποδίων και την ανίχνευση νερού και ακαθαρσιών. Εμβέλεια ανίχνευσης (σε 100 κlx): 40 m με ανακλαστικότητα 10%, 70 m με ανακλαστικότητα 80% Οπτικό πεδίο: 360° (οριζόντια) × 59° (κάθετα)
Μπροστινή κάμερα	Ανιχνεύει εμπόδια, όρια γκαζόν και παρουσία ανθρώπων. Γωνία θέασης: 89° (οριζόντια), 58° (κάθετα), 97° (διαγώνια) Ανάλυση: 2 MP
GPS	Το ρομπότ διαθέτει ενσωματωμένη λειτουργία GPS. Μπορείτε να παρακολουθείτε τη θέση του ρομπότ σε πραγματικό χρόνο στο Google Maps μέσω της εφαρμογής.

3 Εγκατάσταση

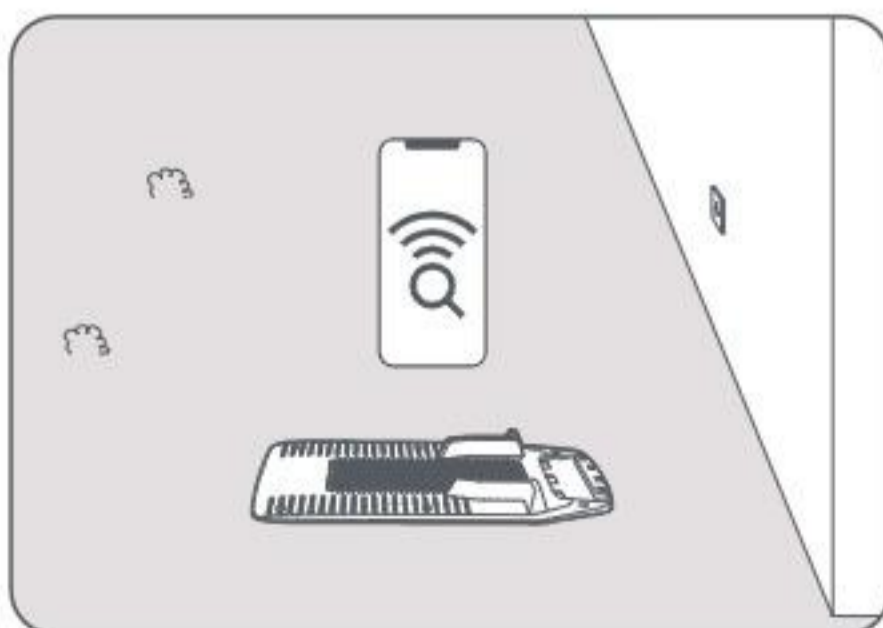
3.1 Επιλέξτε μια κατάλληλη θέση

- Τοποθετήστε την πλάκα βάσης πάνω σε μια επίπεδη επιφάνεια κοντά στην άκρη του γκαζόν και επίσης κοντά σε μια πρίζα. Τοποθετήστε την σε περιοχή με ισχυρό σήμα Wi-Fi.

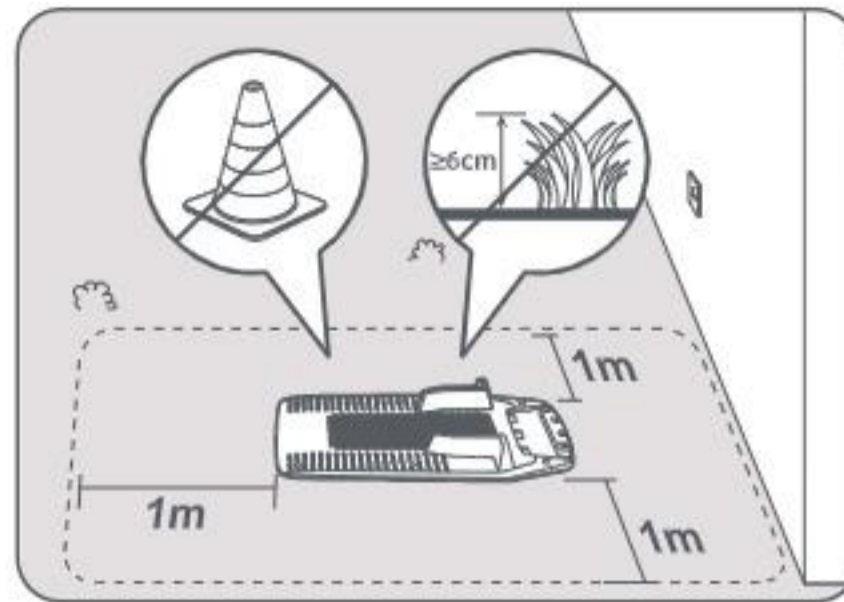
Σημείωση: Χρησιμοποιήστε την κινητή σας συσκευή για να ελέγξετε την ισχύ του σήματος Wi-Fi της τοποθεσίας. Ένα ισχυρό σήμα Wi-Fi εξασφαλίζει μια σταθερή σύνδεση μεταξύ του ρομπότ και της εφαρμογής.

Σημαντικό: Βεβαιωθείτε ότι το έδαφος είναι αρκετά μαλακό ώστε να επιτρέπει την εγκατάσταση βιδών.

Σημαντικό: Εάν ο σταθμός φόρτισης βρίσκεται σε έδαφος με κλίση, βεβαιωθείτε ότι η κλίση δεν είναι πολύ απότομη, διαφορετικά ενδέχεται το ρομπότ να γλιστρά προς τα πίσω και να μην μπορεί να συνδεθεί.

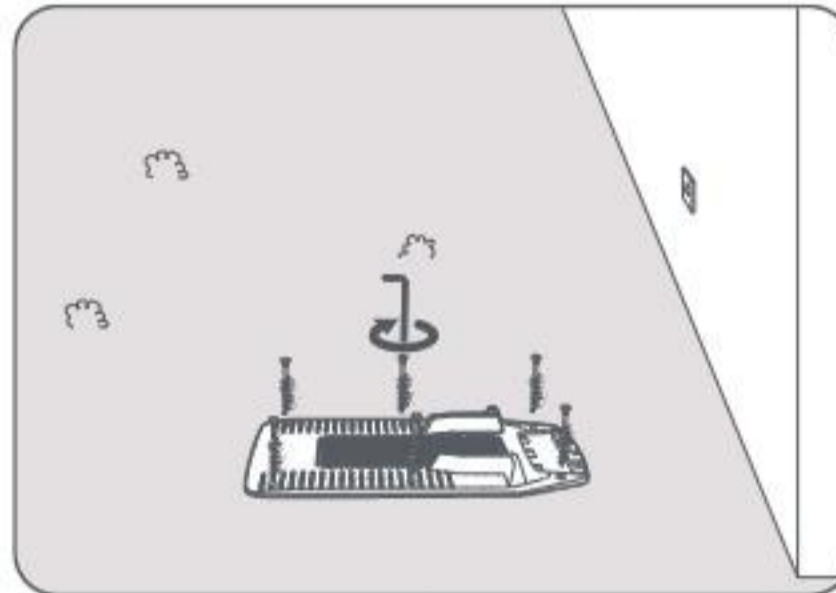


- Διατηρείτε τουλάχιστον **1 m** ελεύθερου χώρου χωρίς εμπόδια αριστερά, δεξιά και μπροστά από την πλάκα βάσης. Βεβαιωθείτε ότι το γρασίδι γύρω από την τοποθεσία έχει ύψος μικρότερο από **6 cm**. Εάν το γρασίδι είναι ψηλότερο, κόψτε το πρώτα με μια χειροκίνητη χλοοκοπτική μηχανή. Το ψηλό γρασίδι μπορεί να δυσκολεύει την επιστροφή του ρομπότ στον σταθμό φόρτισης.

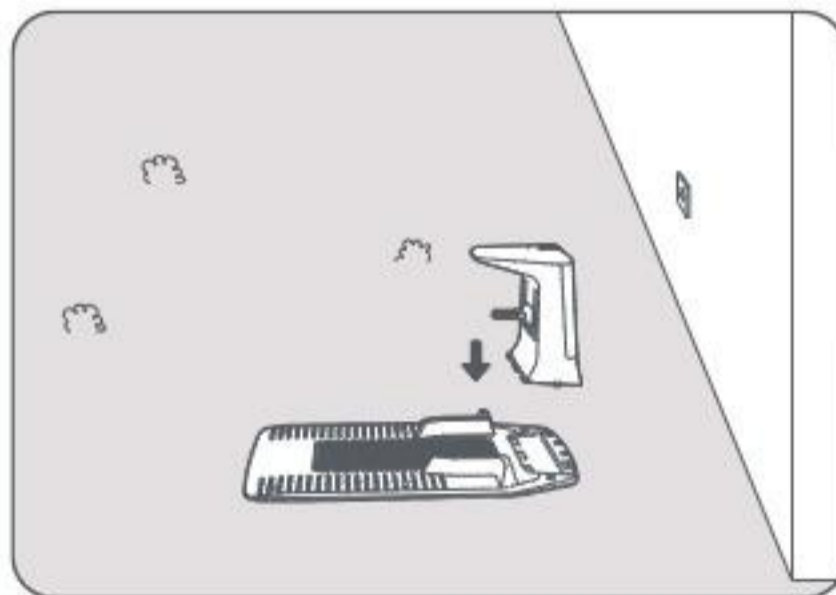


3.2 Εγκατάσταση του σταθμού φόρτισης

- 1 Στερεώστε την πλάκα βάσης στο έδαφος με τις βίδες και το κλειδί Άλεν που παρέχονται.

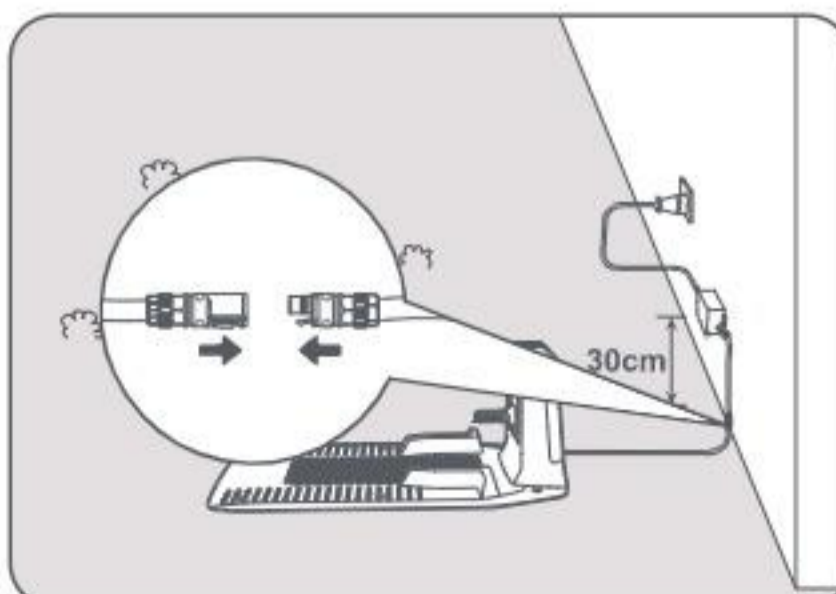


- 2 Περάστε τον πύργο φόρτισης μέσα στην πλάκα βάσης μέχρι να ακούσετε ένα κλικ.

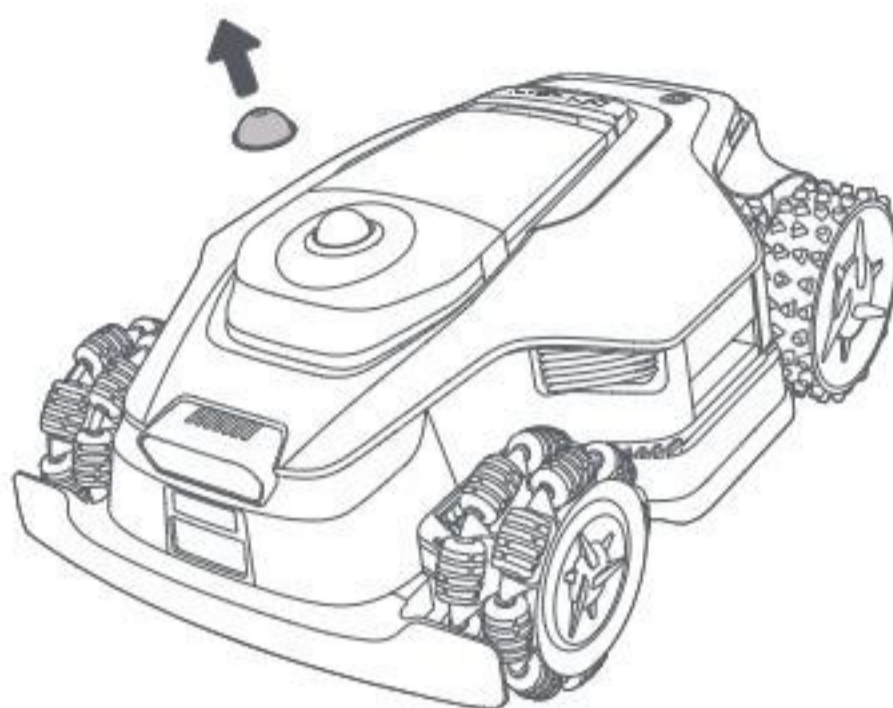


- 3 Συνδέστε το τροφοδοτικό στο καλώδιο επέκτασης και, στη συνέχεια, συνδέστε το σε μια πρίζα. Είναι σημαντικό να διατηρείτε το τροφοδοτικό τουλάχιστον **30 cm** πάνω από το έδαφος.

Σημείωση: Η ενδεικτική λυχνία LED στον σταθμό φόρτισης θα είναι **σταθερά μπλε** όταν υπάρχει τροφοδοσία ρεύματος.



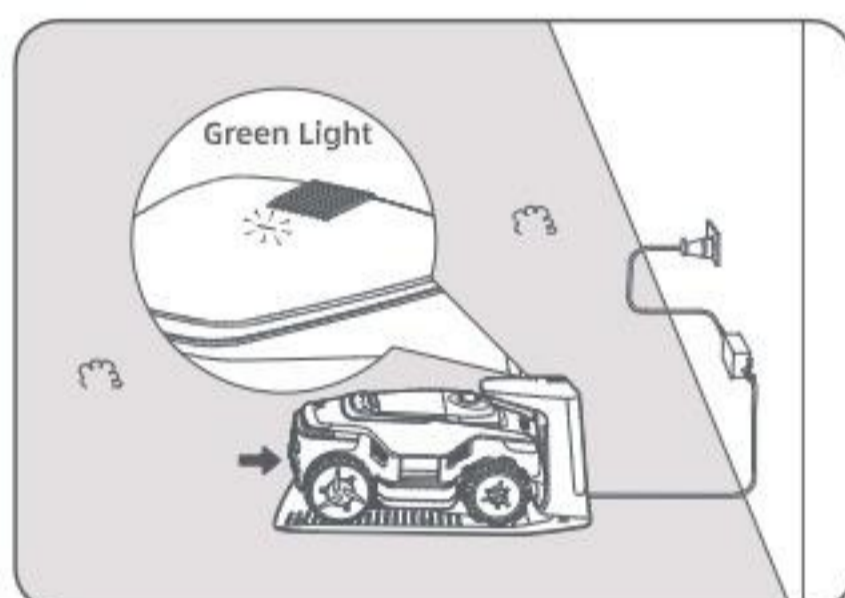
4 Αφαιρέστε το προστατευτικό κάλυμμα LiDAR.



5 Τοποθετήστε το ρομπότ στον σταθμό φόρτισης για να φορτιστεί. Βεβαιωθείτε ότι οι επαφές φόρτισης στο ρομπότ και στον σταθμό φόρτισης είναι σωστά συνδεδεμένες.

Σημείωση: Η ενδεικτική λυχνία θα αναβοσβήνει με πράσινο χρώμα όταν το ρομπότ φορτίζεται με επιτυχία στον σταθμό φόρτισης.

Σημείωση: Αν θέλετε να προσθέσετε ένα γκαράζ για επιπλέον προστασία, χρησιμοποιήστε το αντίστοιχο Γκαράζ Dreame που διατίθεται σε τοπικά καταστήματα ή μέσω του διαδικτύου. Η χρήση ενός γκαράζ που δεν είναι της Dreame μπορεί να προκαλέσει προβλήματα κατά την επαναφόρτιση.

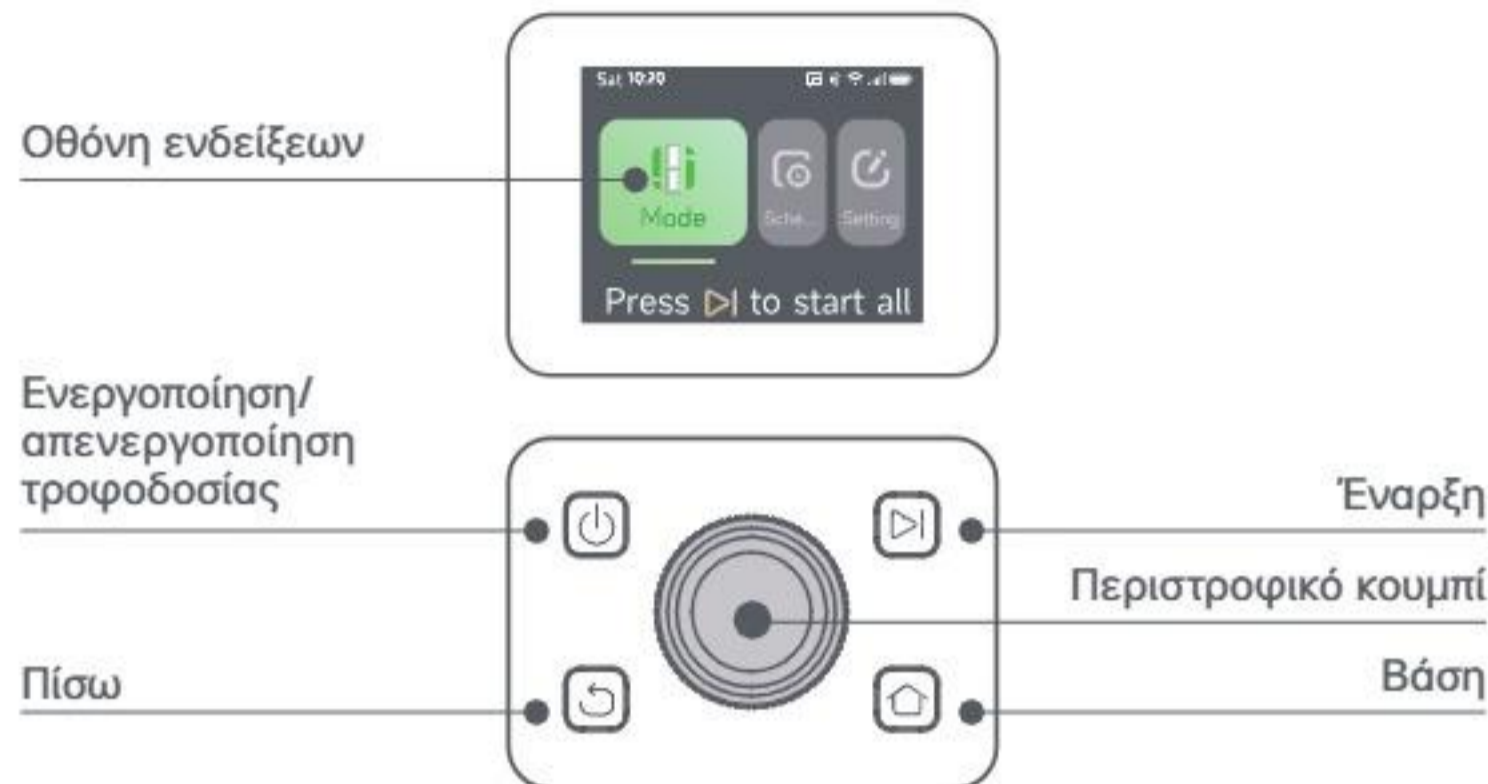


Ενδεικτική λυχνία LED στον σταθμό φόρτισης

Χρώμα ενδεικτικής λυχνίας LED	Σημασία
Αναβοσβήνει/σταθερά κόκκινο	1. Υπάρχει πρόβλημα με τον σταθμό φόρτισης (π.χ. πρόβλημα με το ρεύμα ή την τάση φόρτισης). 2. Το ρομπότ συνδέεται στον σταθμό φόρτισης, αλλά η φόρτιση δεν λειτουργεί κανονικά (για παράδειγμα, οι επαφές φόρτισης έχουν βραχυκύκλωμα).
Σταθερό μπλε	Ο σταθμός φόρτισης έχει ρεύμα. Το ρομπότ δεν βρίσκεται στον σταθμό φόρτισης.
Αναβοσβήνει πράσινο	Το ρομπότ φορτίζεται στον σταθμό φόρτισης.
Σταθερό πράσινο	Το ρομπότ είναι πλήρως φορτισμένο στον σταθμό / εκτός των ωρών φόρτισης.

4 Προετοιμασία για την πρώτη χρήση

4.1 Εξοικείωση με τον πίνακα ελέγχου








Οθόνη ενδείξεων

Εικονίδιο	Κατάσταση
	Επίπεδο φόρτισης μπαταρίας (Δείχνει το τρέχον επίπεδο φόρτισης της μπαταρίας.)
	Φόρτιση (Το ρομπότ έχει συνδεθεί με επιτυχία στον σταθμό φόρτισης.)
	Bluetooth (Το ρομπότ έχει συνδεθεί με την εφαρμογή μέσω Bluetooth.)
	Wi-Fi (Το ρομπότ έχει συνδεθεί με την εφαρμογή μέσω δικτύου Wi-Fi.)
	Υπηρεσία Link (Η υπηρεσία Link έχει ενεργοποιηθεί.)
	Πρόγραμμα (Μια εργασία έχει προγραμματιστεί για σήμερα και δεν έχει ξεκινήσει ακόμα.)

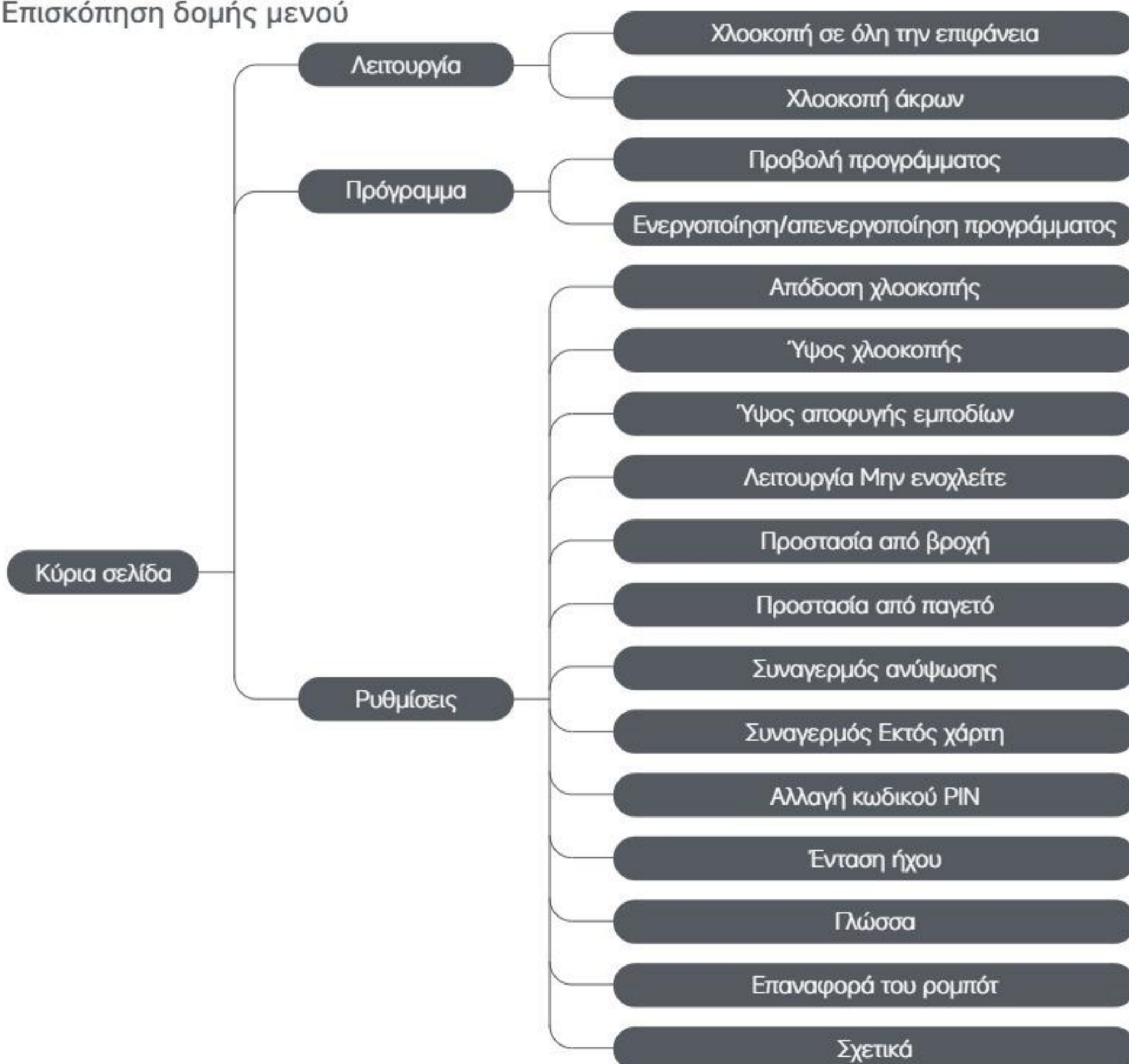
Χειριστήρια

Κουμπί	Λειτουργία
Τροφοδοσία	Για να ενεργοποιήσετε/απενεργοποιήσετε το ρομπότ, πατήστε και κρατήστε πατημένο το κουμπί για 2 δευτερόλεπτα. Βεβαιωθείτε ότι βρίσκεται έξω από τον σταθμό φόρτισης.
Έναρξη	Για να ξεκινήσετε τη γκλοκοπή σε όλη την επιφάνεια ή να συνεχίσετε τις εργασίες που έχουν τεθεί σε παύση, πατήστε το κουμπί και κλείστε το κάλυμμα μέσα σε 5 δευτερόλεπτα. Η εργασία θα ακυρωθεί εάν το κάλυμμα δεν κλείσει μέσα σε 5 δευτερόλεπτα.
Βάση	Για να στείλετε το ρομπότ πίσω στον σταθμό φόρτισης για να φορτιστεί, πατήστε το κουμπί και κλείστε το κάλυμμα μέσα σε 5 δευτερόλεπτα. Η εργασία θα ακυρωθεί εάν το κάλυμμα δεν κλείσει μέσα σε 5 δευτερόλεπτα.
Πίσω	Για μετάβαση στο αμέσως ανώτερο επίπεδο του μενού, πατήστε το κουμπί .

Χειριστήρια

Περιστροφικό κουμπί	Για επιβεβαίωση της επιλογής στα μενού, πατήστε το περιστροφικό κουμπί.
	Για ενεργοποίηση της λειτουργίας σύζευξης Bluetooth, πατήστε και κρατήστε πατημένο το περιστροφικό κουμπί για 3 δευτερόλεπτα.
	Για περιήγηση στο μενού, γυρίστε το περιστροφικό κουμπί δεξιόστροφα/αριστερόστροφα.
Έναρξη + Πίσω	Για να πραγματοποιήσετε εργοστασιακή επαναφορά του ρομπότ, πατήστε ταυτόχρονα και κρατήστε πατημένα για 3 δευτερόλεπτα το κουμπί  και το κουμπί  . Ο κωδικός PIN δεν θα διαγραφεί.
Βάση + Πίσω	Πατήστε ταυτόχρονα και κρατήστε πατημένα για 3 δευτερόλεπτα το κουμπί  και το κουμπί  για να εισέλθετε στη σελίδα Σχετικά στις Ρυθμίσεις. Η σελίδα Σχετικά θα πάψει να εμφανίζεται σε 5 δευτερόλεπτα.
Περιστροφικό κουμπί + Πίσω	Για να πραγματοποιήσετε επαναφορά στον κωδικό PIN, πατήστε ταυτόχρονα και κρατήστε πατημένα για 3 δευτερόλεπτα το περιστροφικό κουμπί και το κουμπί  .
Στοπ	Πατήστε το κουμπί Στοπ για να ανοίξετε το πάνω κάλυμμα και να σταματήσετε το ρομπότ. Για να συνεχίσετε τη λειτουργία, πρέπει να καταχωρίσετε τον κωδικό PIN στον πίνακα ελέγχου.

Επισκόπηση δομής μενού



*Ενδέχεται να ενημερωθεί ανάλογα με την έκδοση του λογισμικού.

Ένδειξη κατάστασης στο ρομπότ

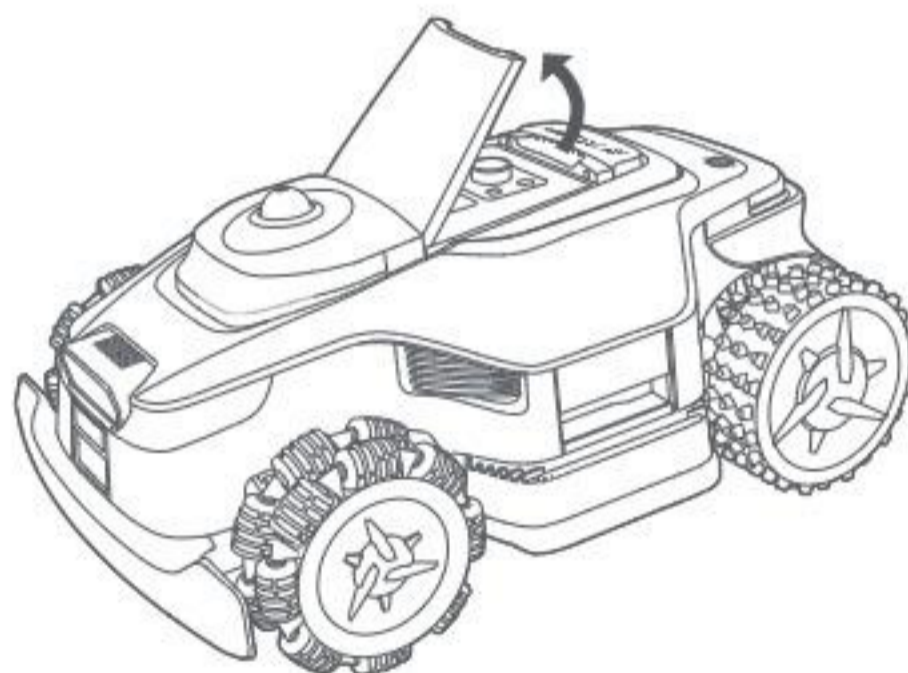
Χρώμα	Σημασία
Σταθερά κόκκινο	1. Το ρομπότ βρίσκεται σε κατάσταση αναμονής.
	2. Το ρομπότ εκτελεί μια εργασία ή βρίσκεται σε παύση.
	3. Η μπαταρία είναι πλήρως φορτισμένη (η φωτεινότητα είναι χαμηλότερη από όταν είναι πλήρως φορτισμένη).
	4. Το ρομπότ είναι συνδεδεμένο με τον σταθμό φόρτισης και πραγματοποιείται η φόρτιση.
Κύλιση	Το ρομπότ έχει συνδεθεί με τον σταθμό φόρτισης.
Αναπνέει κόκκινο	1. Το ρομπότ βρίσκεται σε περιπολία.
	2. Το βίντεο σε πραγματικό χρόνο από την μπροστινή κάμερα εμφανίζεται μέσω της εφαρμογής.
	3. Το ρομπότ προχωρά προς την καθορισμένη θέση.
Αναβοσβήνει κόκκινο	Το ρομπότ αντιμετώπισε δυσλειτουργία κατά τη διάρκεια της εργασίας.
Κέντρο-έξω κύμα	Το ρομπότ ενεργοποιείται.

Σημείωση: Μπορείτε να προσαρμόσετε την περίοδο ενεργοποίησης και τα σενάρια του φωτισμού του ρομπότ στις **Ρυθμίσεις > Φωτισμός**.

4.2 Αρχικές ρυθμίσεις

Πριν ενεργοποιήσετε για πρώτη φορά το ρομπότ, πρέπει να πραγματοποιήσετε ορισμένες βασικές ρυθμίσεις για να είναι έτοιμο να λειτουργήσει.

1 Σηκώστε το πάνω κάλυμμα.



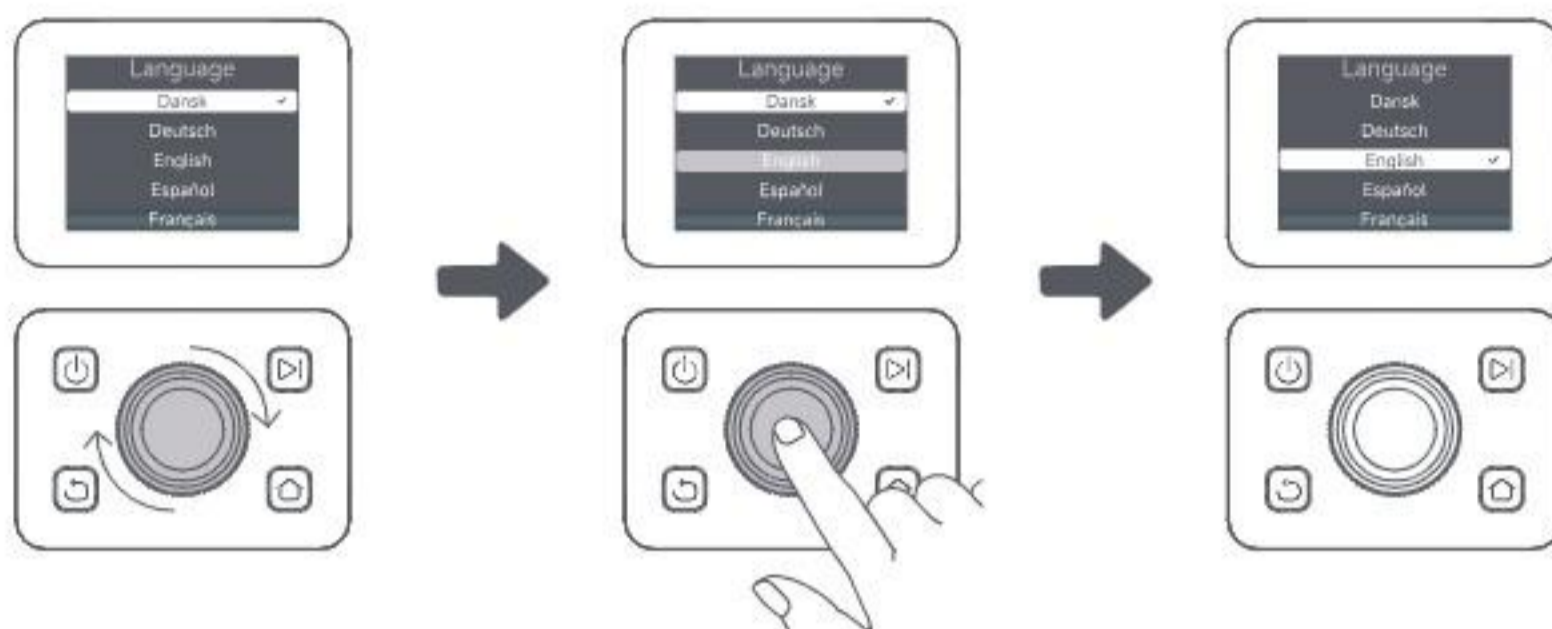
2 Πατήστε και κρατήστε πατημένο για 2 δευτερόλεπτα το κουμπί  στον πίνακα ελέγχου, για να ενεργοποιήσετε το ρομπότ.

Σημείωση: Το ρομπότ θα ενεργοποιηθεί αυτόματα όταν συνδεθεί στον σταθμό φόρτισης.



3 Επιλέξτε τη γλώσσα που προτιμάτε

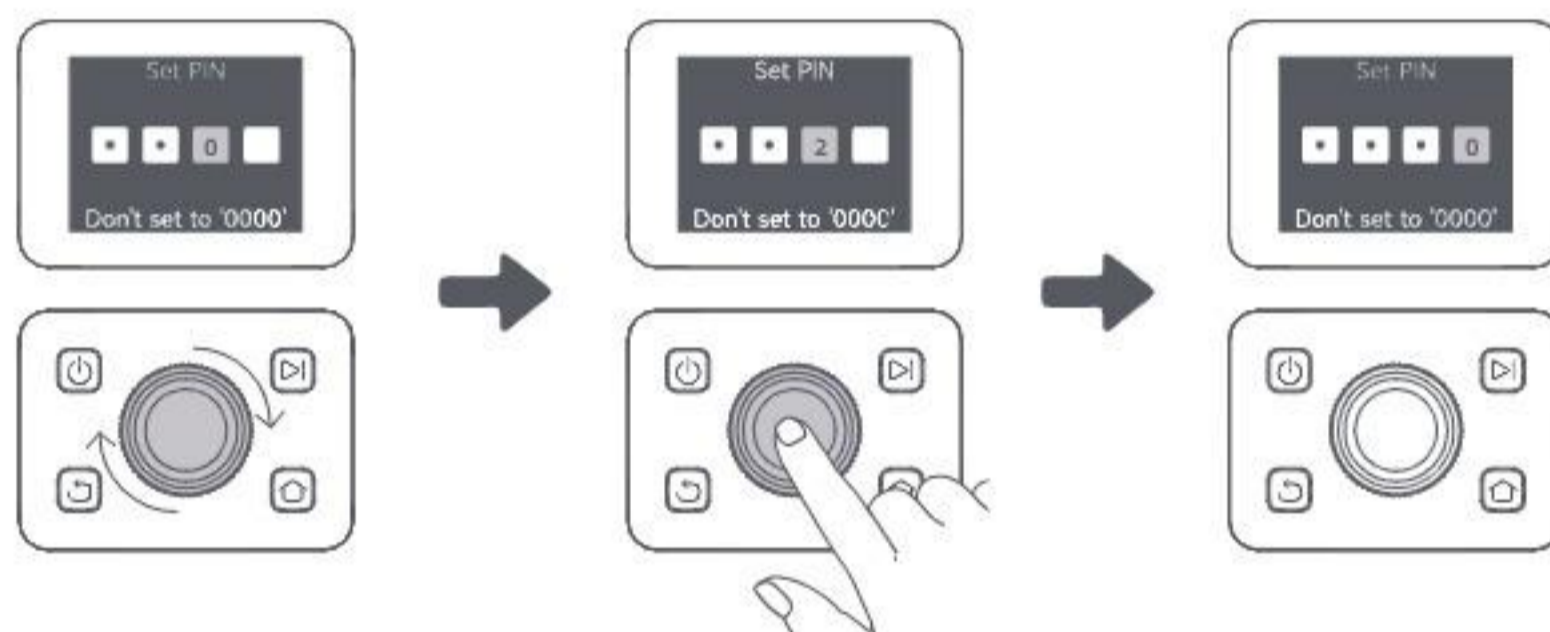
Γυρίστε το περιστροφικό κουμπί δεξιόστροφα για κίνηση κάτω και αριστερόστροφα για κίνηση πάνω, ώστε να επιλέξετε τη γλώσσα που επιθυμείτε. Πατήστε το περιστροφικό κουμπί για επιβεβαίωση.



4 Ορισμός κωδικού PIN

1. Γυρίστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε έναν αριθμό από 0 έως 9. Γυρίστε το δεξιόστροφα για να αυξήσετε τον αριθμό και αριστερόστροφα για να τον μειώσετε. Πατήστε το περιστροφικό κουμπί για επιβεβαίωση και ρύθμιση του επόμενου ψηφίου. Για να τροποποιήσετε τον προηγούμενο αριθμό, γυρίστε το περιστροφικό κουμπί αριστερόστροφα μέχρι ο αριθμός να γίνει 0 και περιστρέψτε το άλλη μία φορά.

Σημαντικό: Μην ορίσετε τον κωδικό PIN ως «0000».



2. Καταχωρίστε πάλι τον κωδικό PIN για να ολοκληρώσετε τη ρύθμιση του κωδικού PIN.

Σημείωση: Εάν οι δύο κωδικοί πρόσβασης που καταχωρίσατε δεν συμφωνούν, ορίστε πάλι τον νέο κωδικό πρόσβασης.

5 Συνδέστε το ρομπότ στο Ίντερνετ

Σαρώστε τον κωδικό QR για να κατεβάσετε την εφαρμογή Dreamehome στην κινητή συσκευή σας. Μετά την εγκατάσταση, δημιουργήστε έναν λογαριασμό και συνδεθείτε.



Μπορείτε να κατεβάσετε την εφαρμογή Dreamehome και από το App Store ή το Google Play.



Το ρομπότ υποστηρίζει συνδεσιμότητα 4G και περιλαμβάνει ενσωματωμένο GPS. Ωστόσο, για βέλτιστη απόδοση, συνιστούμε τη δημιουργία μιας σύνδεσης Wi-Fi.

Πριν από τη ρύθμιση του δικτύου:

- Βεβαιωθείτε ότι το ρομπότ και η κινητή συσκευή σας είναι συνδεδεμένα στο ίδιο δίκτυο Wi-Fi.
- Βεβαιωθείτε ότι η κινητή συσκευή σας βρίσκεται εντός απόστασης **10 m** από το ρομπότ.
- Ενεργοποιήστε τη λειτουργία Bluetooth στη φορητή συσκευή σας.

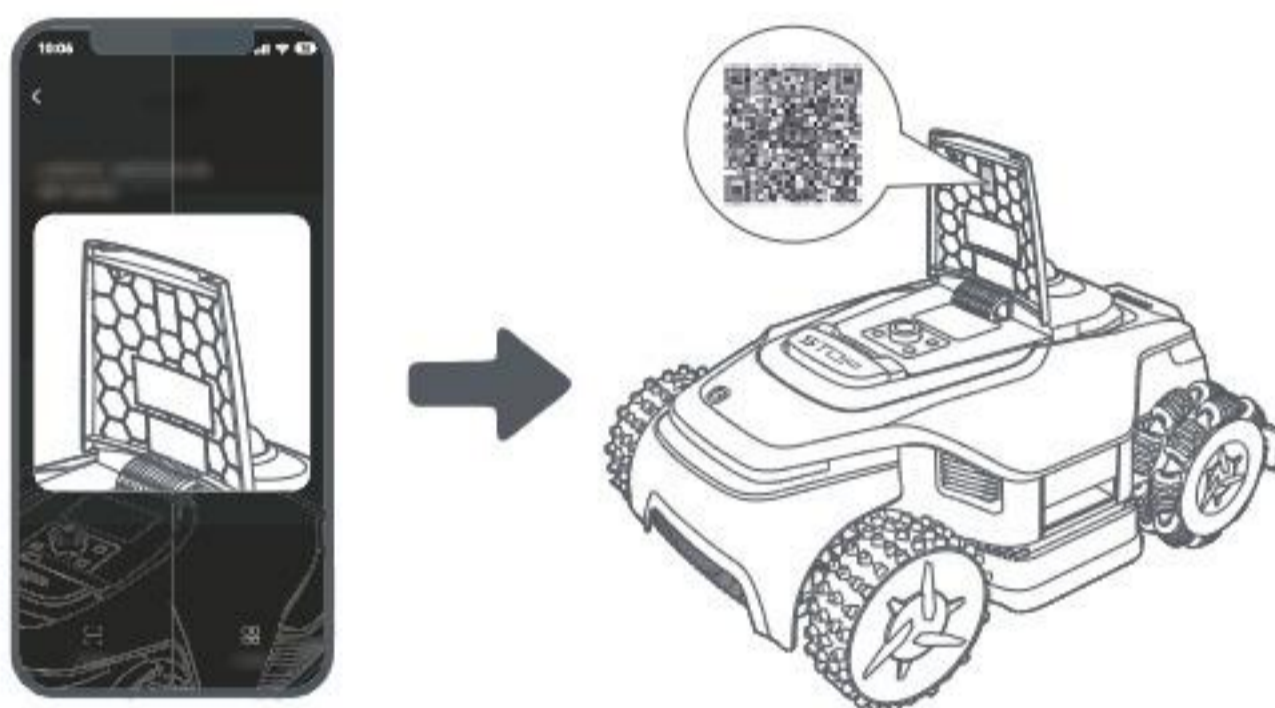
1. Ανοίξτε την εφαρμογή Dreamehome.

2. Μπορείτε να συνδεθείτε με έναν από τους ακόλουθους τρόπους:

α. Σαρώστε τον κωδικό QR: Μεταβείτε στη θέση  **Συσκευή** και πατήστε  **Σαρώστε τον κωδικό QR για να συνδεθείτε**. Σαρώστε τον κωδικό QR που βρίσκεται στο εσωτερικό του πάνω καλύμματος του ρομπότ, για να συνδεθείτε.

β. Χειροκίνητη προσθήκη: Μεταβείτε στη θέση  **Συσκευή** και πατήστε  **Προσθήκη**. Στη συνέχεια, επιλέξτε το μοντέλο του ρομπότ που θέλετε να συνδέσετε.

γ. Αυτόματη ανίχνευση: Το ρομπότ θα αναζητήσει κοντινές συσκευές. Στη λίστα ονομάτων των συσκευών που ανιχνεύθηκαν, πατήστε αυτό για ρομπότ σας για να συνδεθείτε.

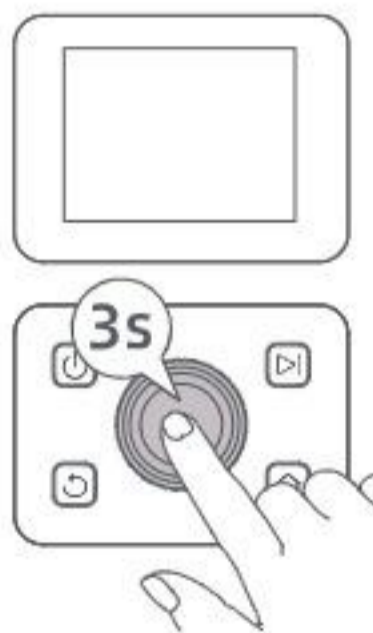


3. Ακολουθήστε τις οδηγίες εντός της εφαρμογής για να ολοκληρώσετε τη σύνδεση στο δίκτυο Wi-Fi.

Σημαντικό: Χρησιμοποιήστε δίκτυο μονής ζώνης συχνότητας 2,4 GHz ή δίκτυο διπλής ζώνης συχνότητας 2,4/5 GHz.

Σημαντικό: Βεβαιωθείτε ότι το δίκτυο Wi-Fi στον χώρο σας δεν διαθέτει τείχος προστασίας και δεν είναι κρυπτογραφημένο. Διαφορετικά, η ρύθμιση δικτύου ενδέχεται να αποτύχει.

4. Πατήστε και κρατήστε πατημένο το περιστροφικό κουμπί στον πίνακα ελέγχου για 3 δευτερόλεπτα. Το ρομπότ θα εισέλθει σε λειτουργία σύζευξης Bluetooth.




5. Ακολουθήστε τις οδηγίες εντός της εφαρμογής για να ολοκληρώσετε τη σύζευξη.



Πώς μπορείτε να αποσυνδέσετε το ρομπότ;

Το ρομπότ συνδέεται αυτόματα με τον λογαριασμό Dreamehome μόλις ολοκληρωθεί η σύζευξη. Κάθε συσκευή μπορεί να είναι συνδεδεμένη μόνο με έναν λογαριασμό. Δεν μπορεί να συνδεθεί ταυτόχρονα με άλλο λογαριασμό.

Για να συνδέσετε το ρομπότ με ένα νέο λογαριασμό, πρέπει πρώτα να το αποσυνδέσετε. Για να το αποσυνδέσετε:

1. Ανοίξτε την εφαρμογή Dreamehome. Μεταβείτε στη θέση  **Συσκευή**.
2. Εάν έχετε συνδέσει περισσότερα από ένα ρομπότ στον Dreamehome λογαριασμό σας, σύρετε την οθόνη προς τα αριστερά ή προς τα δεξιά για να μεταβείτε στη σελίδα του ρομπότ που θέλετε να επεξεργαστείτε.
3. Πατήστε  στην επάνω δεξιά γωνία.
4. Επιλέξτε  **Διαγραφή**.

Πώς μπορείτε να μοιραστείτε το ρομπότ σας;

1. Πατήστε  στην επάνω δεξιά γωνία.
2. Επιλέξτε  **Κοινή χρήση συσκευής**.

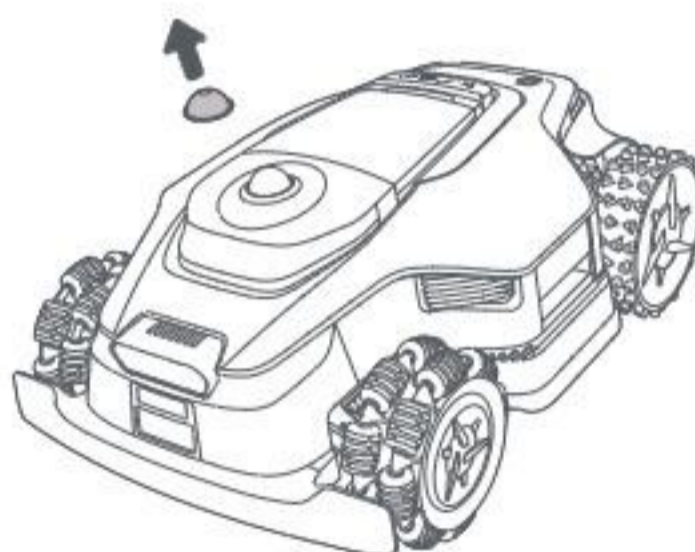
Πώς μπορείτε να αποσυνδεθείτε από τον λογαριασμό σας στο Dreamehome ή να τον διαγράψετε;

1. Μεταβείτε στη διεύθυνση  **Εγώ** >  **Λογαριασμός**.
2. Επιλέξτε **Αποσύνδεση** ή **Διαγραφή λογαριασμού**.

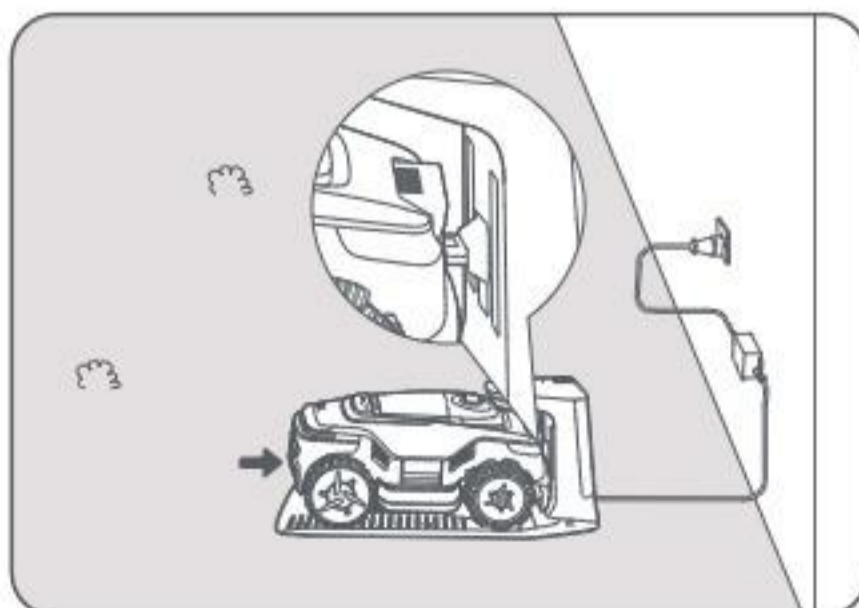
5 Χαρτογράφηση του κήπου σας

Πριν από τη χαρτογράφηση, ελέγξτε τα εξής:

- Το επίπεδο φόρτισης της μπαταρίας του ρομπότ είναι πάνω από 50%.
- Το προστατευτικό κάλυμμα του LiDAR έχει αφαιρεθεί.



- Το πάνω κάλυμμα είναι κλειστό.
- Το ρομπότ έχει συνδεθεί με επιτυχία στον σταθμό φόρτισης.



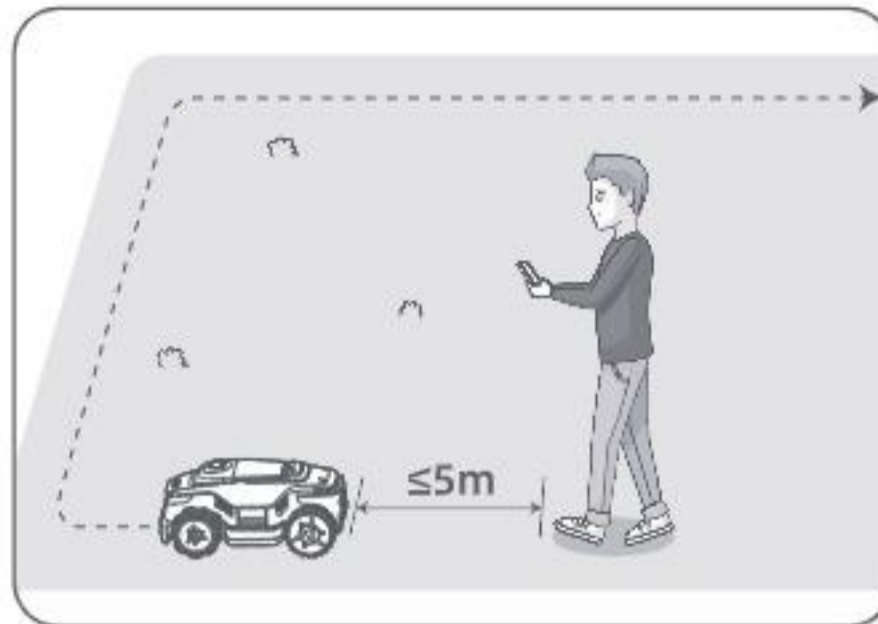
5.1 Δημιουργία του εικονικού ορίου

Πριν ξεκινήσετε τη διαδικασία χαρτογράφησης, λάβετε υπόψη τα εξής:

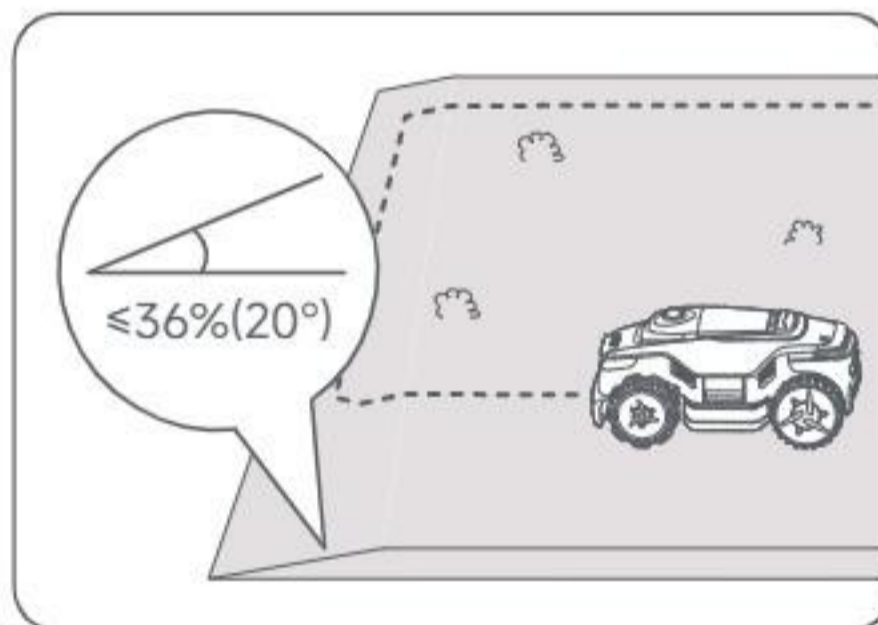
Σημαντικό: Μη μετακινείτε χειροκίνητα το ρομπότ κατά τη δημιουργία του ορίου, καθώς αυτό μπορεί να προκαλέσει αποτυχία της διαδικασίας χαρτογράφησης.

Σημαντικό: Όταν ξεκινήσει η χαρτογράφηση, μη συνδέσετε το ρομπότ στον σταθμό φόρτισης με τηλεχειρισμό, μέχρι να ολοκληρωθεί η διαδικασία χαρτογράφησης. Διαφορετικά, το LiDAR ενδέχεται να μπλοκαριστεί, γεγονός που μπορεί να προκαλέσει αποτυχία της χαρτογράφησης.

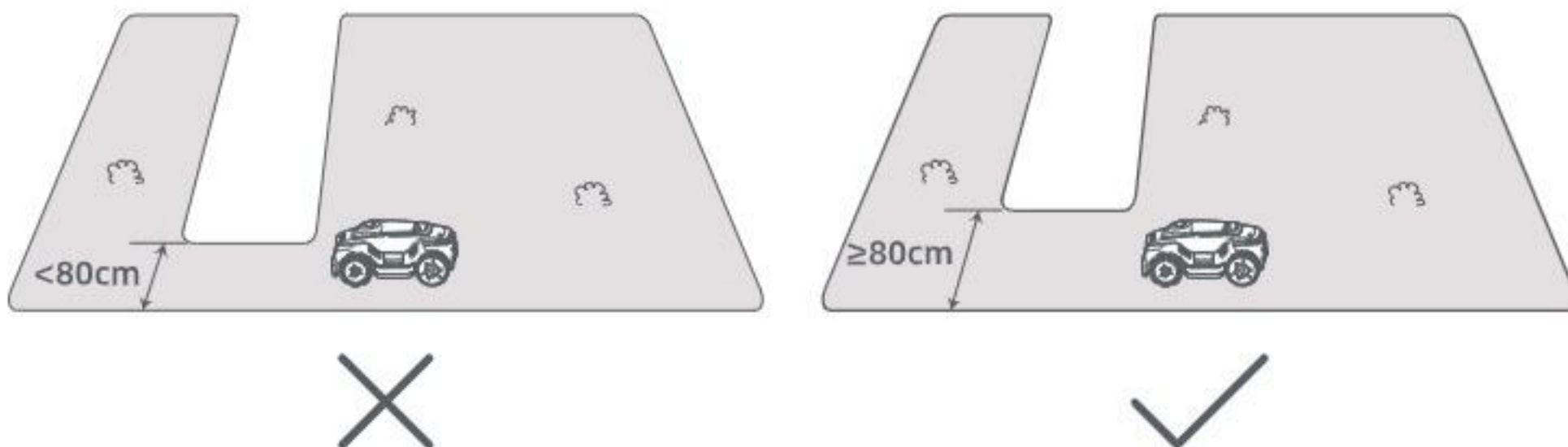
- Κατά τη διαδικασία χαρτογράφησης, περπατάτε σε απόσταση έως το πολύ **5 m** πίσω από το ρομπότ.



- Το ρομπότ μπορεί να κινηθεί σε εδάφη με κλίση έως και **80% (38°)**. Ωστόσο, για καλύτερα αποτελέσματα χλοοκοπής, συνιστάται να διατηρείτε τις κλίσεις των επιφανειών εργασίας μικρότερες από **36% (20°)**.

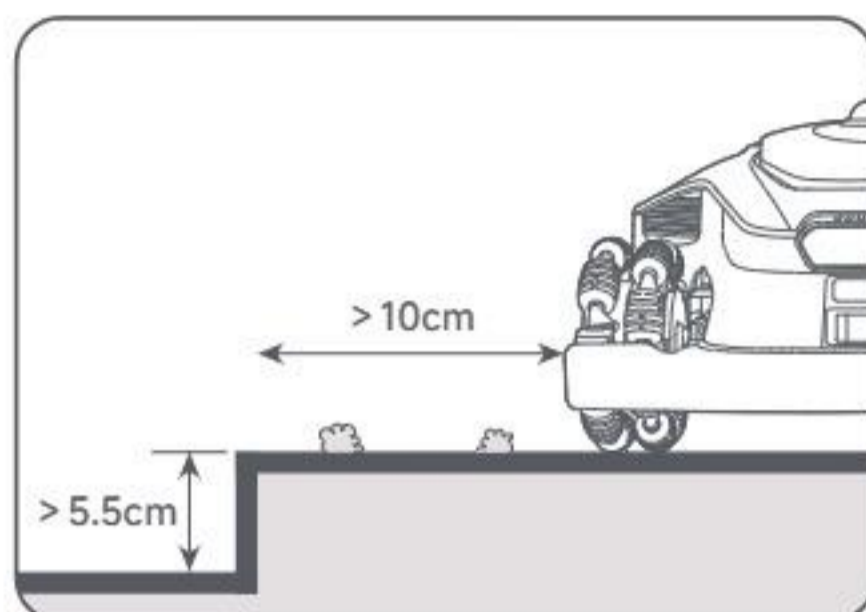


- Επιφάνειες στενότερες από **80 cm**, ορίστε τις ως μονοπάτια για να επιτρέψετε στο ρομπότ να περάσει (βλ. ενότητα 5.4: Ορισμός μονοπατιού).

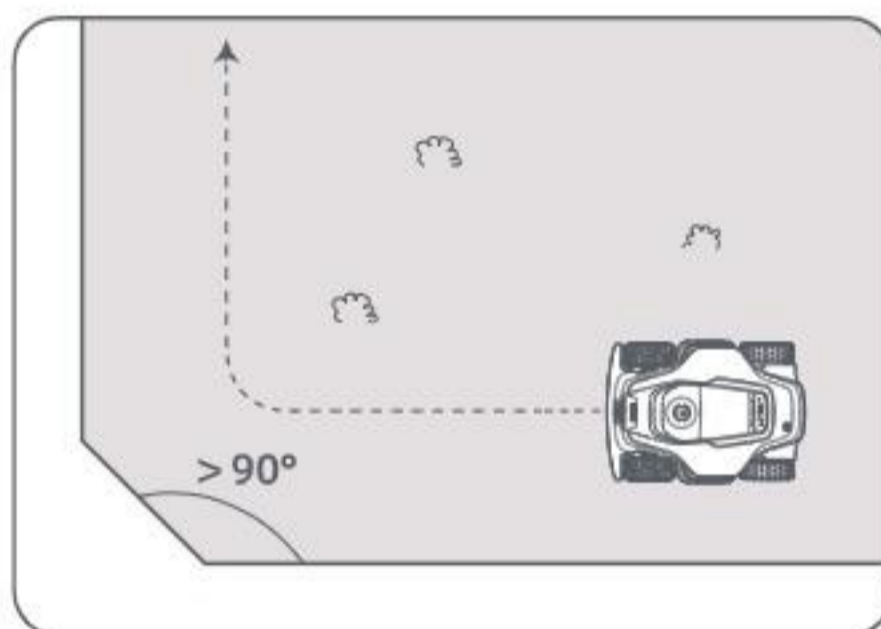


DREAME

- Εάν το γκαζόν σας είναι υψηλότερο από **5,5 cm** σε σχέση με το παρακείμενο έδαφος, διατηρείτε το ρομπότ σε απόσταση τουλάχιστον **10 cm** από το άκρο. Εάν το γκαζόν είναι στο ίδιο επίπεδο με το παρακείμενο έδαφος, το ρομπότ μπορεί να διασχίσει την περίμετρο για βέλτιστα αποτελέσματα χλοοκοπής κατά μήκος των άκρων.

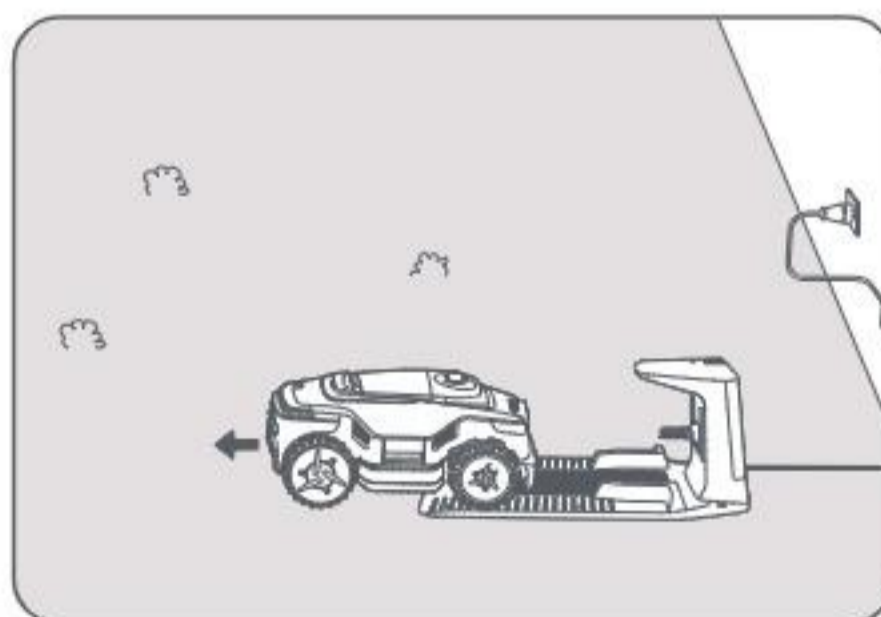


- Βεβαιωθείτε ότι οι γωνίες στροφής είναι μεγαλύτερες από **90°**. Γωνίες μικρότερες από 90° μπορεί να δυσκολέψουν μια καθαρή κοπή με το ρομπότ.

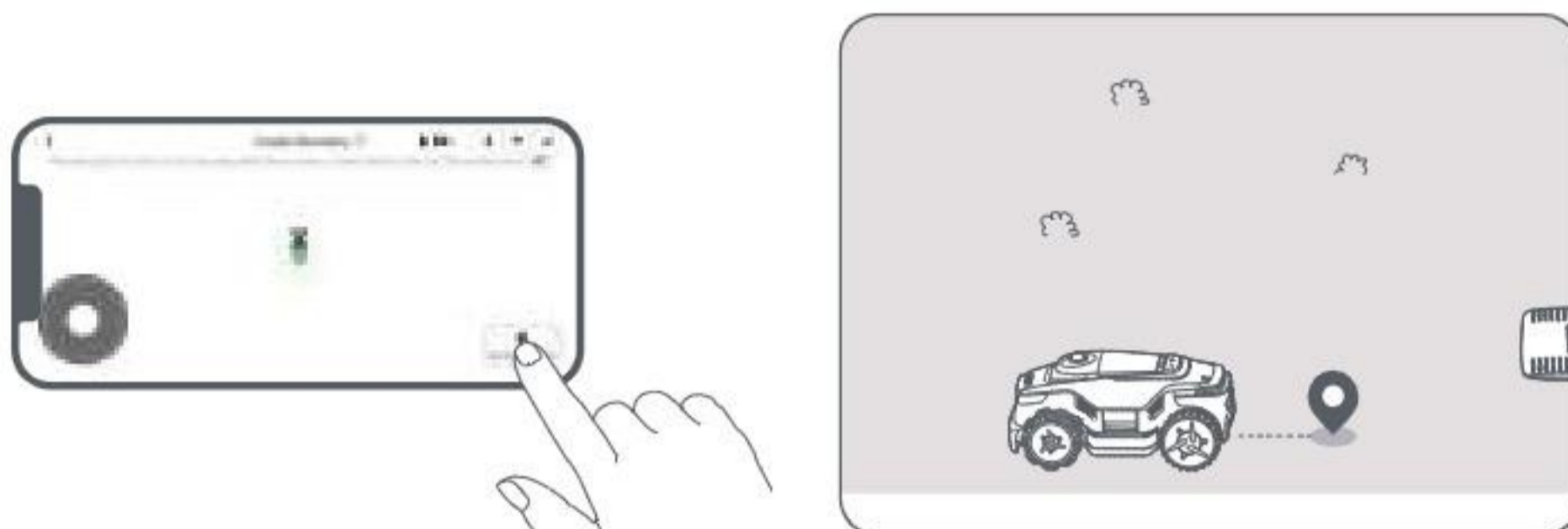


Έναρξη χαρτογράφησης:

1. Πατήστε **Έναρξη δημιουργίας** μέσω της εφαρμογής, και το ρομπότ θα ελέγξει την κατάστασή του και θα πραγματοποιήσει βαθμονόμηση. Θα φύγει αυτόματα από τον σταθμό φόρτισης για να πραγματοποιήσει τη βαθμονόμηση. Προσέχετε.



2. Οδηγήστε το ρομπότ εξ αποστάσεως ως την άκρη του γκαζόν σας και πατήστε **Ορισμός σημείου έναρξης** για να ορίσετε το σημείο έναρξης του ορίου.



3. Χρησιμοποιήστε το τηλεχειριστήριο για να μετακινήσετε το ρομπότ κατά μήκος της περιμέτρου του γκαζόν σας, ώστε να χαρτογραφήσετε την περιοχή εργασίας.

Αυτόματη ανίχνευση ορίων

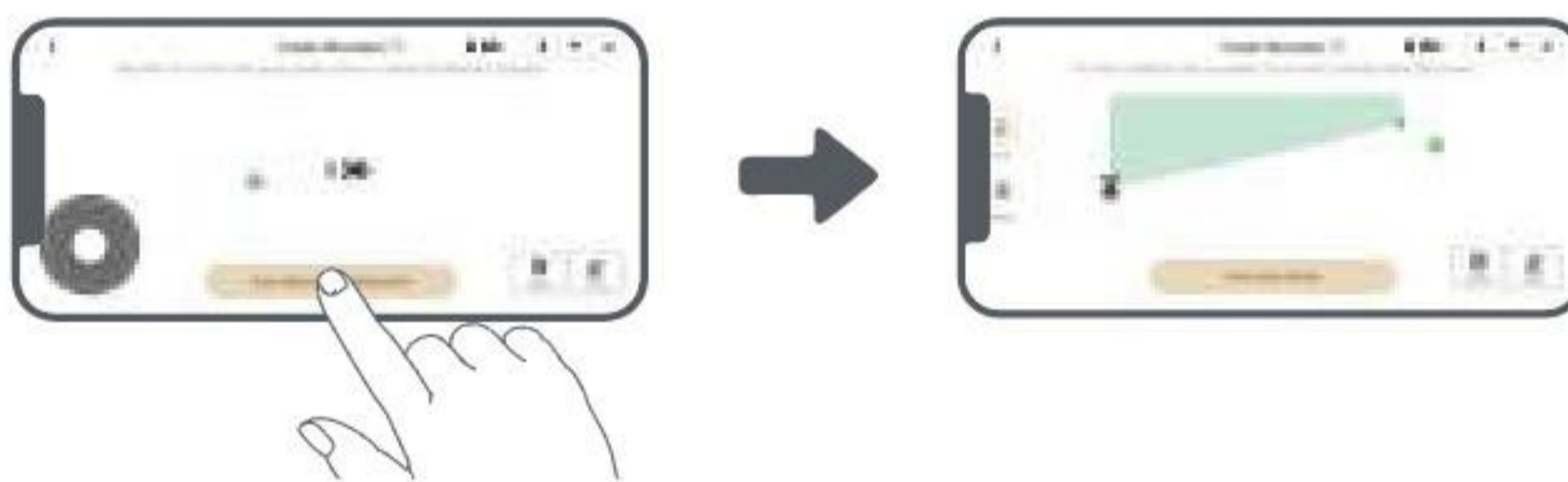
Με την υποστήριξη ενός προηγμένου αλγορίθμου τεχνητής νοημοσύνης (AI), το ρομπότ χρησιμοποιεί την μπροστινή κάμερά του για να ανιχνεύει περιοχές με γρασίδι και χωρίς γρασίδι, επιτρέποντάς του να αναγνωρίζει τα όρια χωρίς να χρειάζεται χειροκίνητη καθοδήγηση.

Αφού καθοδηγήσετε το ρομπότ εξ αποστάσεως στο άκρο του γκαζόν και ορίσετε το σημείο εκκίνησης, μπορείτε να χρησιμοποιήσετε τη λειτουργία **Αυτόματη ανίχνευση ορίων**. Μπορείτε να επιλέξετε αν το ρομπότ θα πρέπει να διασχίσει την περίμετρο για καθαρότερα αποτελέσματα κοπής των άκρων ή να παραμείνει κοντά σε αυτήν για να αποφύγει τυχόν μπλοκάρισμα.

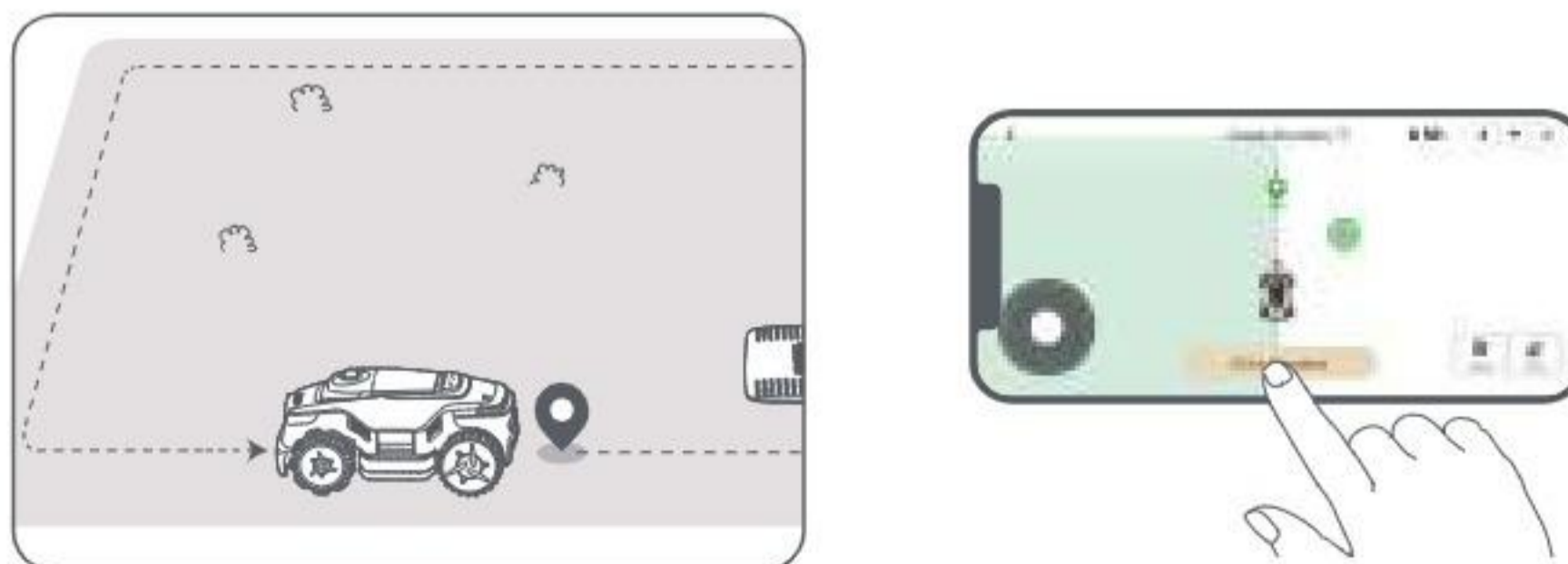
Συνιστούμε να ακολουθείτε το ρομπότ κατά τη διάρκεια αυτής της διαδικασίας. Εάν το ρομπότ δεν καταφέρει να ανιχνεύσει με ακρίβεια τα όρια, μπορείτε οποιαδήποτε στιγμή να κλείσετε τη λειτουργία Αυτόματη ανίχνευση ορίων και να επιλέξετε τον τηλεχειρισμό.

Σημαντικό: Η λειτουργία Αυτόματη ανίχνευση ορίων πρέπει να χρησιμοποιείται σε συνθήκες φωτισμού ημέρας, ώστε να εξασφαλίζεται η σωστή ορατότητα. Αποφεύγετε τη χρήση αυτής της λειτουργίας σε συνθήκες χαμηλού φωτισμού ή βροχής.


Σημαντικό: Βεβαιωθείτε ότι η μπροστινή κάμερα του ρομπότ είναι καθαρή και δεν εμποδίζεται.

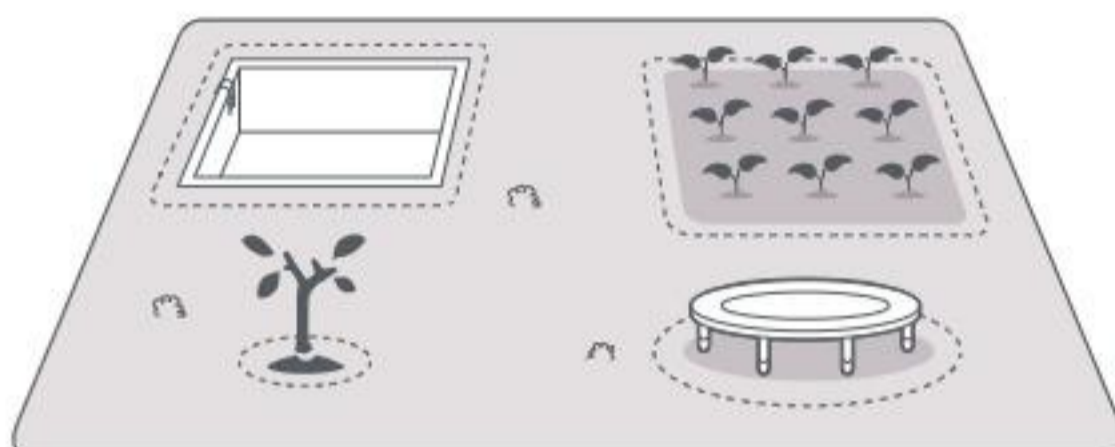


4. Όταν το ρομπότ επιστρέψει σε απόσταση εντός **1 m** από το σημείο έναρξης, μπορείτε να πατήσετε **Κλείσιμο ορίου** και το όριο θα ολοκληρωθεί αυτόματα.




5.2 Ορισμός απαγορευμένης ζώνης

Αν και το ρομπότ μπορεί να αποφεύγει αυτόματα τα εμπόδια, εξακολουθεί να είναι απαραίτητο να ορίζονται ως απαγορευμένες ζώνες περιοχές με κίνδυνο πτώσης, όπως πισίνες και σκάμματα με άμμο. Αντικείμενα που θέλετε να προστατεύσετε (όπως παρτέρια, ένα τραμπολινό, ένα λαχανόκηπο ή μια εκτεθειμένη ρίζα δέντρου), ορίστε τα ως απαγορευμένες ζώνες. Μπορείτε να πατήσετε **Απαγορευμένη ζώνη** στην εφαρμογή για να συνεχίσετε τη δημιουργία απαγορευμένων ζωνών. Εναλλακτικά, μπορείτε να μεταβείτε στη θέση  > **Επεξεργασία χάρτη** για να δημιουργήσετε ή να διαγράψετε τις απαγορευμένες ζώνες μετά την ολοκλήρωση του χάρτη.




5.3 Δημιουργία περισσότερων ζωνών και επέκταση υφιστάμενων ζωνών

- Για να δημιουργήσετε περισσότερες ζώνες


Εάν το γκαζόν σας διασχίζεται από δρόμους ή έχετε αρκετά απομονωμένα κομμάτια γκαζόν, μπορείτε να πατήσετε **Ορισμός ζώνης** στην εφαρμογή για να συνεχίσετε τη δημιουργία επιφανειών εργασίας. Μπορείτε επίσης να προσθέσετε, να διαγράψετε ή να τροποποιήσετε τις ζώνες στη θέση  > **Επεξεργασία χάρτη** όταν ο χάρτης είναι έτοιμος.



- Για επέκταση υφιστάμενων ζωνών

Για να επεκτείνετε μια υφιστάμενη ζώνη, πατήστε **Ορισμός ζώνης** στην εφαρμογή για να δημιουργήσετε την επιφάνεια που θέλετε να συμπεριλάβετε. Εάν οι δύο περιοχές επικαλύπτονται, θα συγχωνευθούν αυτόματα. Εναλλακτικά, μπορείτε να μεταβείτε στη θέση  > **Επεξεργασία χάρτη** > **Ορισμός ζώνης** μετά την ολοκλήρωση της χαρτογράφησης, για την επέκταση μιας υπάρχουσας ζώνης.

- Για να χωρίσετε και να συνδυάσετε ζώνες

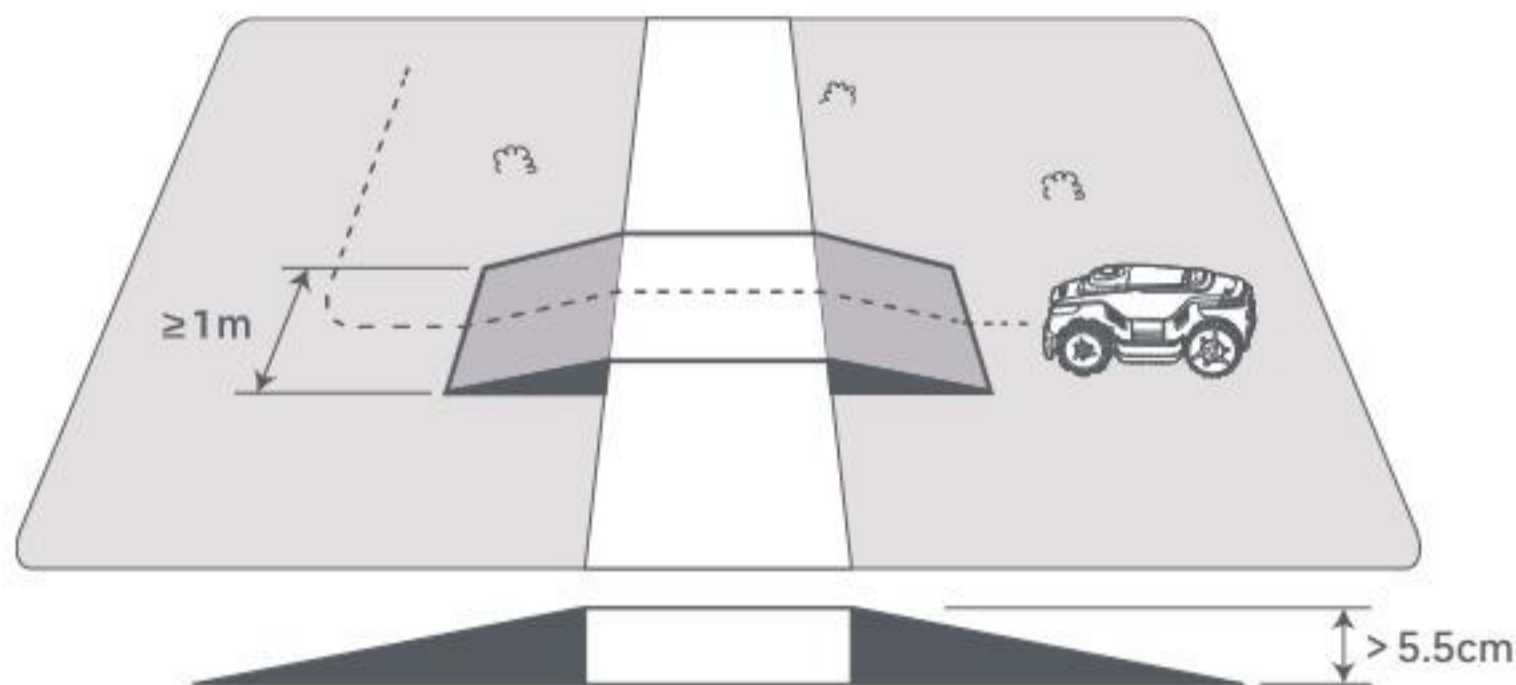
Για να χωρίσετε μια ζώνη σε μικρότερες ή να συγχωνεύσετε σε μια μεγαλύτερη ζώνες που χωρίστηκαν χρησιμοποιώντας την εφαρμογή, μεταβείτε στην εφαρμογή στη θέση  > **Επεξεργασία χάρτη** > **Ρυθμίσεις ζώνης** και πατήστε **Διαίρεση ζώνης** ή **Συγχώνευση**.

5.4 Ορισμός μονοπατιού

Για απομονωμένες ζώνες, δημιουργήστε ένα μονοπάτι για να τις συνδέσετε. Οι απομονωμένες ζώνες χωρίς μονοπάτι θα είναι απρόσιτες για το ρομπότ.

Σημείωση: Από προεπιλογή, το ρομπότ ακολουθεί το μονοπάτι μόνο για να μετακινείται, χωρίς να κόβει το γρασίδι.

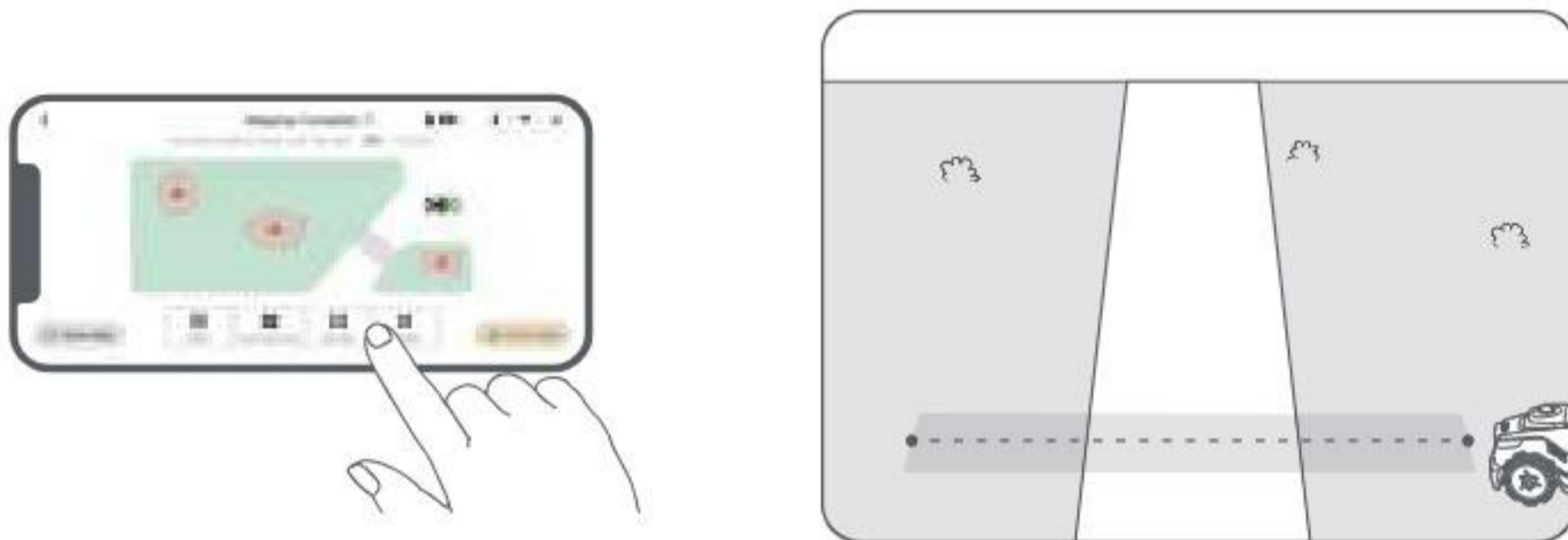
Σημαντικό: Εάν το γκαζόν σας χωρίζεται από περάσματα με ύψος μεγαλύτερο από **5,5 cm**, τοποθετήστε ένα αντικείμενο με κλίση και ύψος ίσο με το ύψος του περάσματος (όπως μια ράμπα).



- Για τη σύνδεση δύο απομονωμένων ζωνών εργασίας

Για απομονωμένες περιοχές, δημιουργήστε μονοπάτια για να τις συνδέσετε, διαφορετικά θα είναι απρόσιτες για το ρομπότ. Πατήστε **Ορισμός μονοπατιού** για να δημιουργήσετε ένα μονοπάτι.

Σημαντικό: Βεβαιωθείτε ότι η αρχή και το τέλος του μονοπατιού βρίσκονται εντός της περιοχής εργασίας.

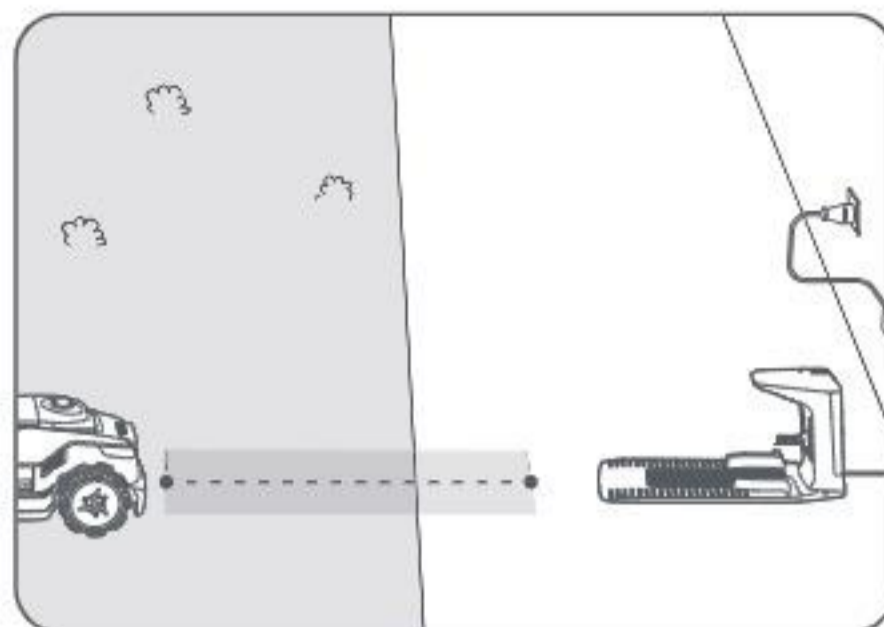
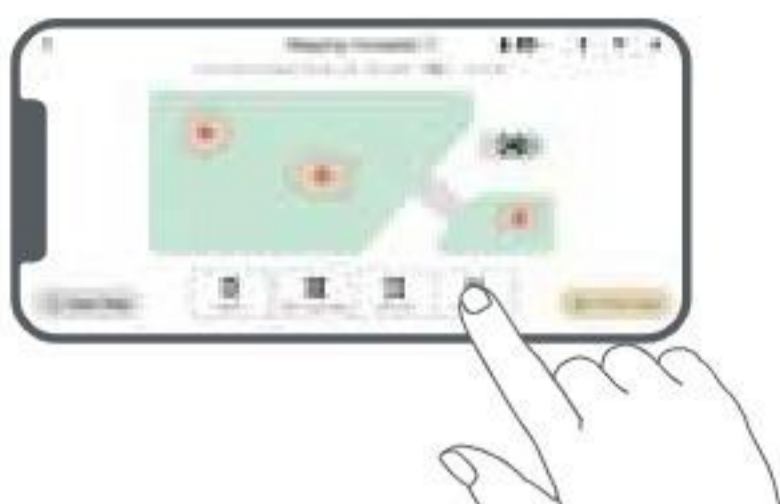


- Για να συνδέσετε την περιοχή εργασίας και τον σταθμό φόρτισης

Εάν ο σταθμός φόρτισης δεν βρίσκεται μέσα στον χώρο εργασίας, θα πρέπει να δημιουργηθεί ένα μονοπάτι για τη σύνδεσή του με τον χώρο εργασίας. Πατήστε **Ορισμός μονοπατιού** για να δημιουργήσετε ένα μονοπάτι που επιτρέπει στο ρομπότ να επιστρέφει στον σταθμό φόρτισης.

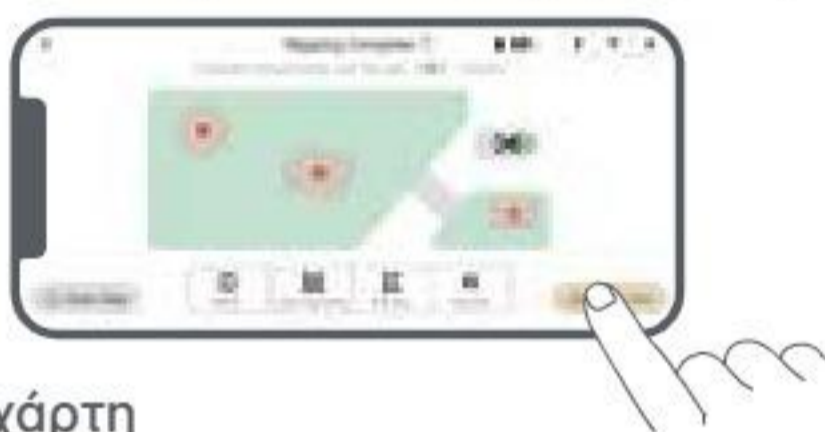
Σημαντικό: Βεβαιωθείτε ότι το ένα άκρο βρίσκεται εντός της περιοχής εργασίας και το άλλο άκρο είναι ακριβώς μπροστά από τον σταθμό φόρτισης. Συνιστάται να ευθυγραμμίσετε το μονοπάτι με τον σταθμό φόρτισης.

Σημαντικό: Κατά τη δημιουργία μονοπατιών για τη σύνδεση της περιοχής εργασίας με τον σταθμό φόρτισης, μην συνδέετε το ρομπότ με τηλεχειρισμό στον σταθμό φόρτισης. Διαφορετικά, το LiDAR ενδέχεται να μπλοκαρισθεί, γεγονός που μπορεί να προκαλέσει αποτυχία της χαρτογράφησης.



5.5 Ολοκλήρωση χάρτη

Πατήστε **Ολοκλήρωση χάρτη** όταν ολοκληρωθούν οι περιοχές εργασίας, τα μονοπάτια και οι απαγορευμένες ζώνες.



5.6 Προσθήκη δεύτερου χάρτη

Εάν δεν υπάρχει μονοπάτι μεταξύ του μπροστινού και του πίσω κήπου σας, μπορείτε να δημιουργήσετε έναν δεύτερο χάρτη. Αφού ολοκληρώσετε τον πρώτο χάρτη, πατήστε **Προσθήκη χάρτη** για να συνεχίσετε με τη δημιουργία του δεύτερου χάρτη. Εναλλακτικά, μπορείτε να μεταβείτε στη θέση > **Επεξεργασία χάρτη** και να πατήσετε **Προσθήκη χάρτη** μετά την ολοκλήρωση της χαρτογράφησης. Μόλις ολοκληρώσετε τον δεύτερο χάρτη, μπορείτε να εναλλάσσετε μεταξύ των χαρτών από τη θέση > **Επεξεργασία χάρτη**. **Σημείωση:** Μετά την αλλαγή του χάρτη, θα εφαρμοστούν τα προγράμματα και οι ρυθμίσεις κοπής του νέου χάρτη.

Σημείωση: Μπορείτε να αγοράσετε έναν επιπλέον σταθμό φόρτισης για να τον εγκαταστήσετε στον δεύτερο χάρτη, για μεγαλύτερη ευκολία. Με έναν ξεχωριστό σταθμό φόρτισης εγκατεστημένο στον δεύτερο χάρτη, το μόνο που χρειάζεται να κάνετε είναι να μετακινήσετε το ρομπότ χειροκίνητα μεταξύ των δύο χαρτών.

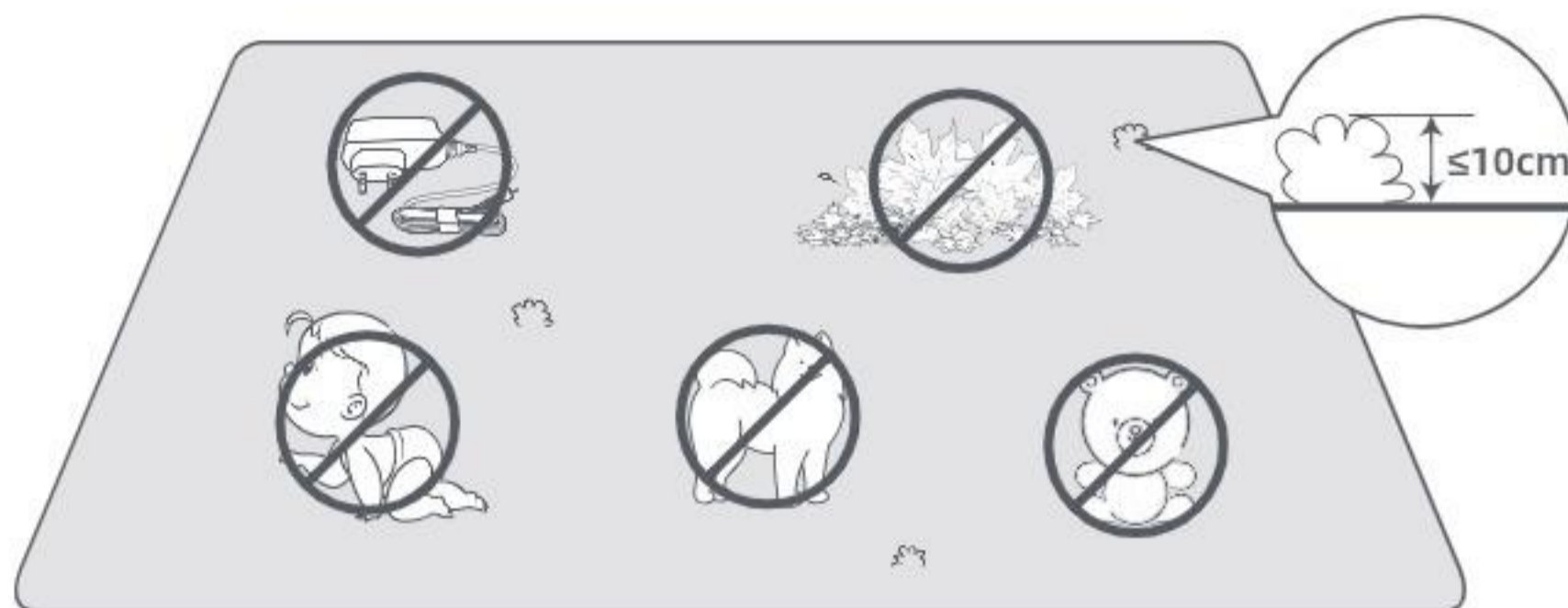


6 Λειτουργία

6.1 Έναρξη χλοοκοπής για πρώτη φορά

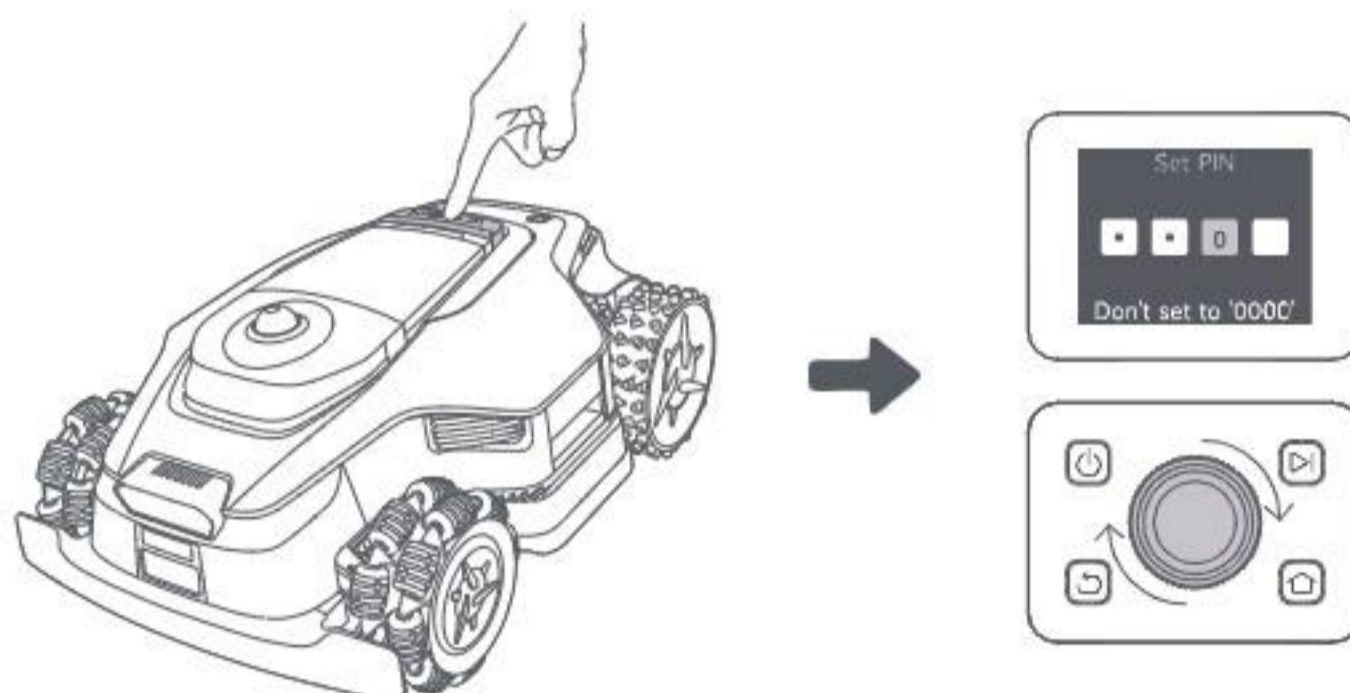
Συμβουλές πριν τη χλοοκοπή:

- Χρησιμοποιήστε ένα χλοοκοπτικό για να κόψετε το γρασίδι σε ύψος που δεν υπερβαίνει τα 10 cm.
- Απομακρύνετε από το γκαζόν τα εμπόδια, όπως σκουπίδια, σωρούς φύλλων, παιχνίδια, σύρματα και πέτρες. Βεβαιωθείτε ότι δεν υπάρχουν παιδιά ή κατοικίδια ζώα πάνω στο γκαζόν όταν το ρομπότ κουρεύει το γρασίδι.
- Γεμίστε τυχόν τρύπες στο γκαζόν.
- Ρυθμίστε εκ των προτέρων με την εφαρμογή τις προτιμήσεις σας για τη χλοοκοπή (όπως απόδοση χλοοκοπής, ύψος χλοοκοπής και κατεύθυνση χλοοκοπής).
- Χαρτογράφηση του κήπου σας.



α) Έναρξη μέσω του πίνακα ελέγχου

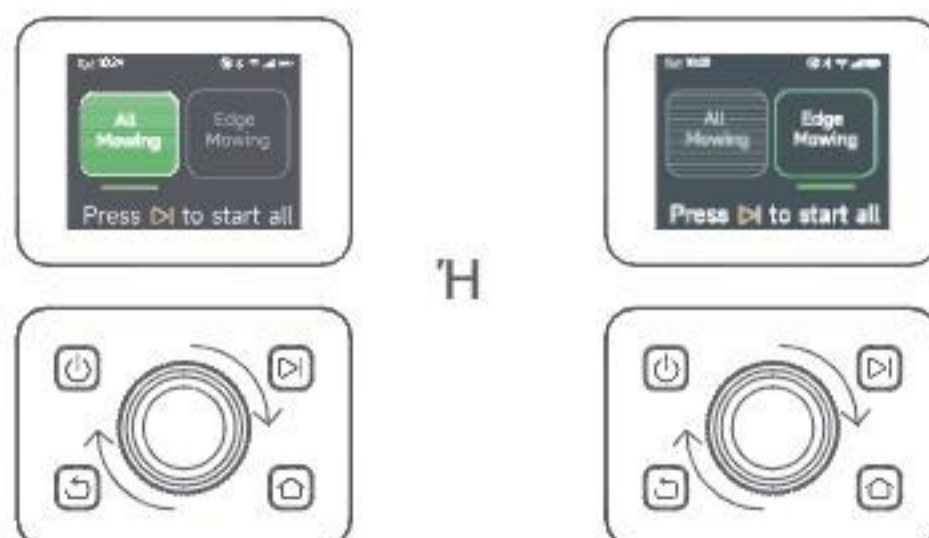
1. Πατήστε το κουμπί **Στοπ**, σηκώστε το πάνω κάλυμμα και καταχωρίστε τον κωδικό PIN.



2. Επιλέξτε "Τρόποι λειτουργίας" στην οθόνη ενδείξεων και πατήστε το περιστροφικό κουμπί.



3. Γυρίστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε τη λειτουργία χλοοκοπής.



4. Πατήστε το κουμπί **▶** και κατόπιν **κλείστε το πάνω κάλυμμα** μέσα σε 5 δευτερόλεπτα. Το ρομπότ θα φύγει από τον σταθμό φόρτισης και θα ξεκινήσει χλοοκοπή σε όλη την επιφάνεια. Μπορείτε επίσης να πατήσετε **Έναρξη** στην εφαρμογή για έναρξη χλοοκοπής.



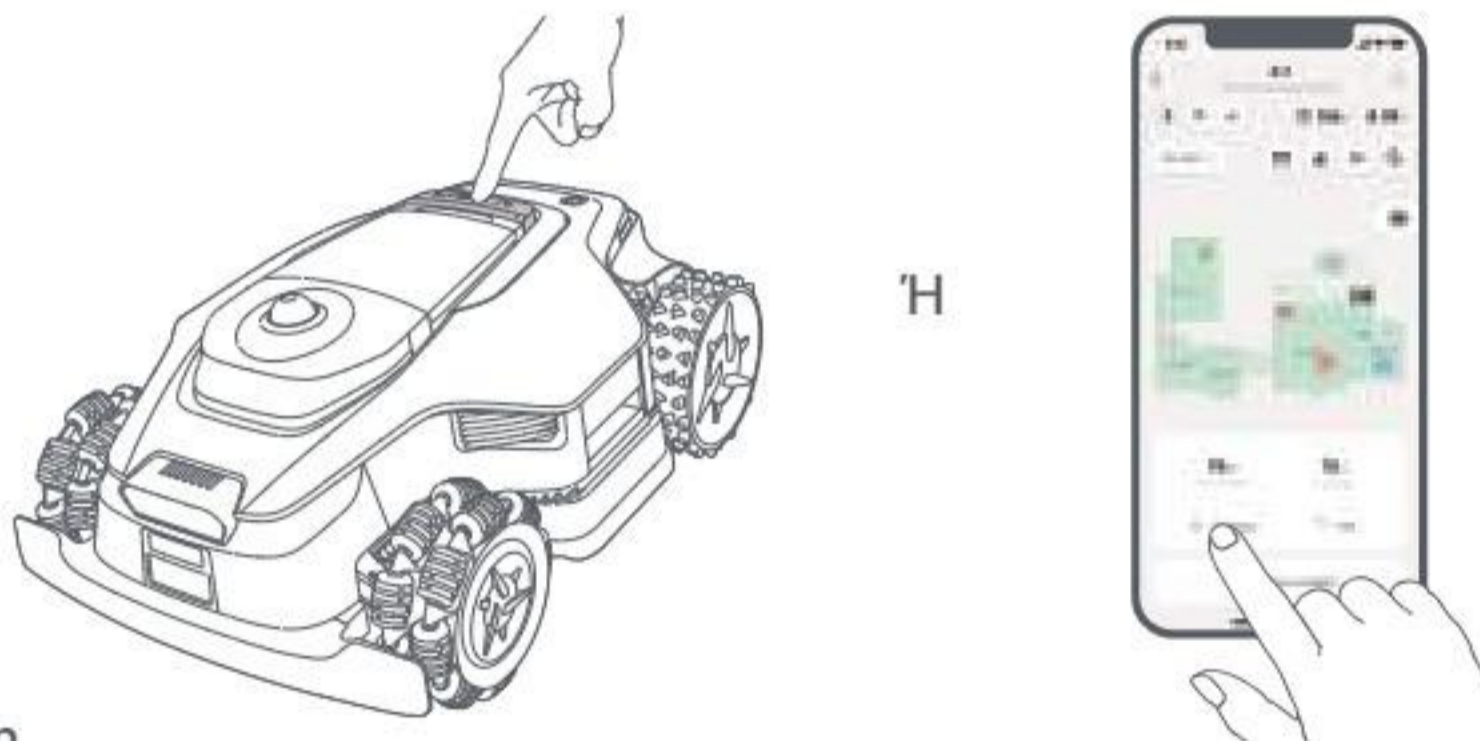
β) Έναρξη μέσω της εφαρμογής

1. Ανοίξτε την εφαρμογή.
2. Επιλέξτε μια λειτουργία χλοοκοπής και πατήστε **Έναρξη** για έναρξη χλοοκοπής.

6.2 Παύση

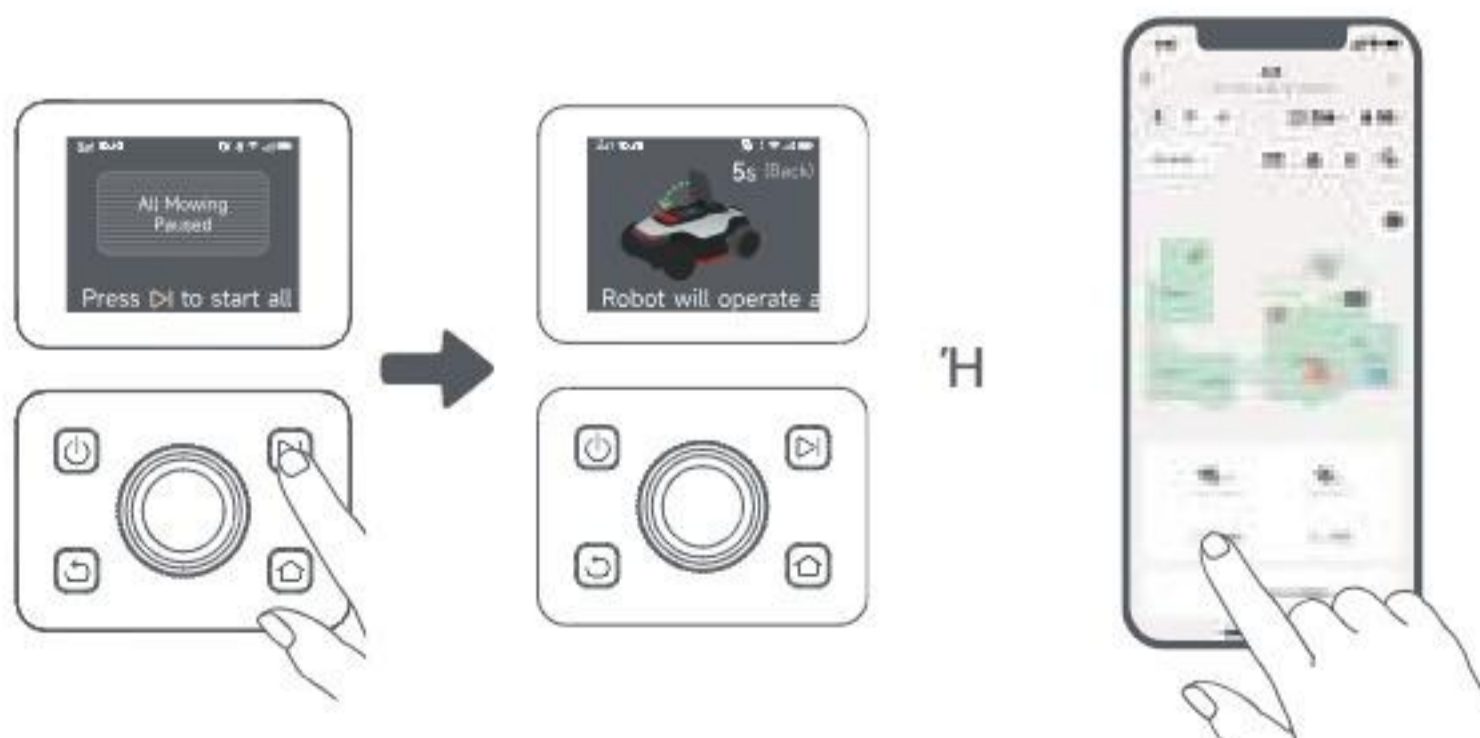
Για παύση της τρέχουσας εργασίας χλοοκοπής, μπορείτε να πατήσετε το κουμπί **Στοπ** στο ρομπότ ή να πατήσετε **Παύση** στην εφαρμογή.

Σημείωση: Το ρομπότ δεν μπορεί να τεθεί σε λειτουργία απευθείας μέσω της εφαρμογής μετά το πάτημα του κουμπιού **Στοπ**. Για να συνεχίσετε τη λειτουργία, καταχωρίστε τον κωδικό PIN στον πίνακα ελέγχου.




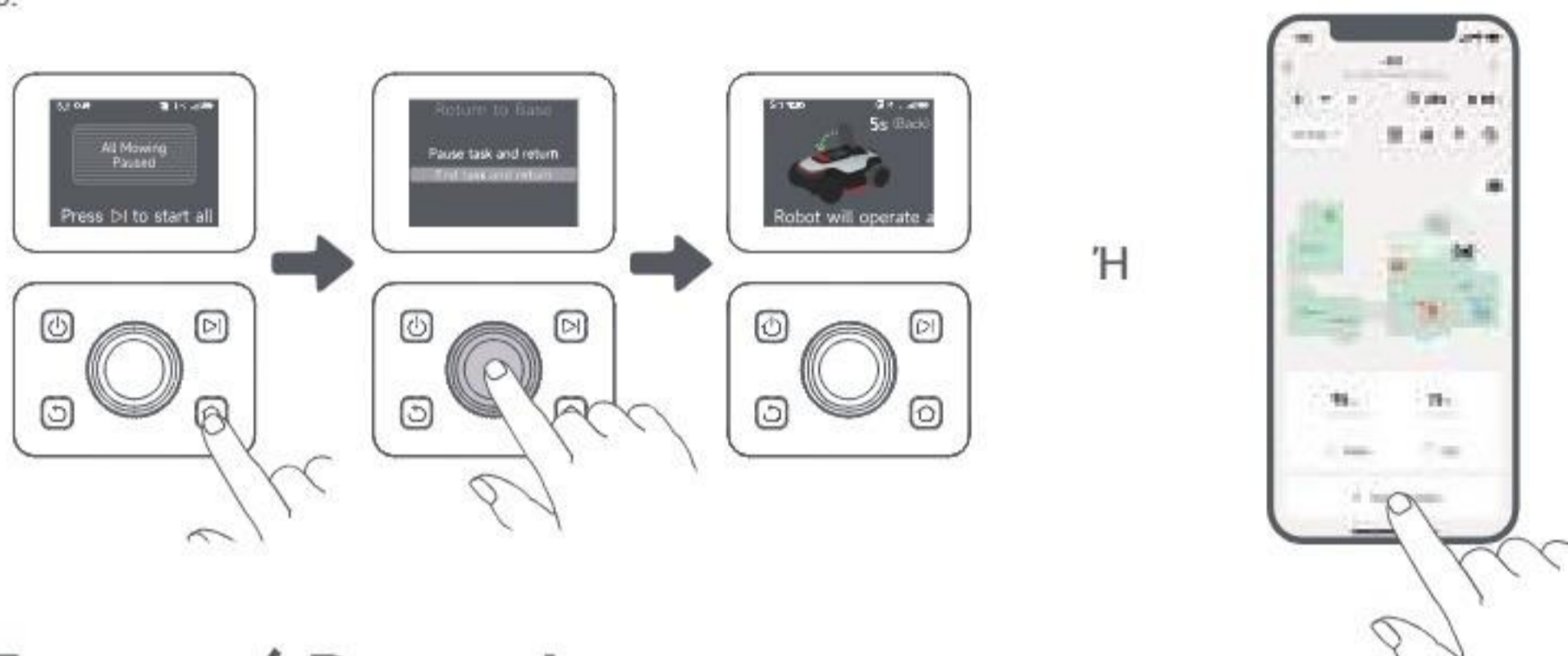
6.3 Συνέχιση

Για να συνεχίσετε την εργασία όταν το ρομπότ έχει τεθεί σε παύση, πατήστε το κουμπί **▶** και κατόπιν **κλείστε το πάνω κάλυμμα** μέσα σε 5 δευτερόλεπτα. Το ρομπότ θα συνεχίσει την προηγούμενη εργασία χλοοκοπής. Εναλλακτικά, μπορείτε να πατήσετε **Συνέχεια** στην εφαρμογή για να συνεχίσετε την εργασία χλοοκοπής.



6.4 Επιστροφή στον σταθμό φόρτισης

Για να στείλετε το ρομπότ πίσω στον σταθμό φόρτισης, πατήστε το  στον πίνακα ελέγχου. Επιβεβαιώστε για παύση ή ακύρωση της τρέχουσας εργασίας και, στη συνέχεια, κλείστε το πάνω κάλυμμα μέσα σε 5 δευτερόλεπτα. Το ρομπότ θα επιστρέψει αυτόματα στον σταθμό φόρτισης για να επαναφορτιστεί. Εναλλακτικά, μπορείτε να επιλέξετε Έναρξη επιστροφής στον σταθμό στην εφαρμογή, για να στείλετε το ρομπότ πίσω.



7 Εφαρμογή Dreamehome

Πού μπορείτε να εξερευνήσετε άλλες δυνατότητες


Η εφαρμογή Dreamehome είναι κάτι περισσότερο από ένα τηλεχειριστήριο. Μέσω της εφαρμογής μπορείτε να κάνετε πολλά πράγματα: να πραγματοποιείτε διάφορες ρυθμίσεις εξ αποστάσεως, να δοκιμάζετε διαφορετικές λειτουργίες χλοοκοπής, να επεξεργάζεστε ελεύθερα τον χάρτη και να προσαρμόζετε τα προγράμματα χλοοκοπής.

7.1 Λειτουργίες χλοοκοπής

Το ρομπότ προσφέρει διάφορες λειτουργίες χλοοκοπής. Μπορείτε να εναλλάσσετε μεταξύ των τρόπων λειτουργίας μέσω της εφαρμογής, συμπεριλαμβανομένων των λειτουργιών Χλοοκοπή όλης της επιφάνειας, Χλοοκοπή ζώνης, Χλοοκοπή άκρων, Χλοοκοπή σημείου και Μη αυτόματη λειτουργία.




7.2 Σχήματα χλοοκοπής

Μπορείτε να διαμορφώσετε όπως επιθυμείτε το γκαζόν σας προσθέτοντας σχήματα από την εφαρμογή στη θέση  > Επεξεργασία χάρτη > Σχήματα. Τα καθορισμένα σχήματα θα εξαιρούνται από τη χλοοκοπή σε όλες τις λειτουργίες χλοοκοπής. Μπορείτε να τροποποιήσετε τη θέση και το μέγεθός τους ή να τα καταργήσετε, από τη θέση Σχήματα.




7.3 Σύστημα κοπής EdgeMaster™ 2.0

Με την τεχνολογία EdgeMaster™ 2.0, οι δίσκοι μπορούν να εκταθούν προς τα έξω κατά τη χλοοκοπή των άκρων του γκαζόν σας, εξασφαλίζοντας απόσταση μεταξύ δίσκου και άκρου μικρότερη από 3 cm, για λεπτομερές και ακριβές κούρεμα των άκρων. Αυτή η λειτουργία μεγιστοποιεί την κάλυψη κοπής και βελτιώνει την εμφάνιση του γκαζόν σας. Μεταβείτε στην εφαρμογή στη θέση  > Ρυθμίσεις χλοοκοπής άκρων > EdgeMaster™.



7.4 Πρόγραμμα

Μετά την ολοκλήρωση του πρώτου χάρτη, το ρομπότ δημιουργεί αυτόματα δύο εβδομαδιαία προγράμματα χλοοκοπής, ανάλογα με το μέγεθος του γκαζόν, τα οποία είναι «**Εαρ./Θερ. πρόγραμμα**» και «**Φθιν./Χειμ. πρόγραμμα**». Μπορείτε να πατήσετε  στην εφαρμογή για να πραγματοποιήσετε λεπτομερείς ρυθμίσεις προγράμματος. Με τη λειτουργία χρονικού προγραμματισμού, μπορείτε να αφήσετε όλη την καθημερινή εργασία χλοοκοπής στο ρομπότ. Απλά πρέπει να συντηρείτε το ρομπότ τακτικά.

Σημείωση: Εάν ανησυχείτε ότι το ρομπότ μπορεί να ενοχλήσει εσάς ή τους γείτονές σας όταν λειτουργεί αυτόνομα κατά τη διάρκεια ορισμένων ωρών, μπορείτε να μεταβείτε στη θέση **Ρυθμίσεις > Μην ενοχλείτε** και να ορίσετε στην εφαρμογή την ώρα **Μην ενοχλείτε**.



7.5 Κλείδωμα για παιδιά

Εάν ανησυχείτε ότι τα παιδιά μπορεί να επέμβουν στον χειρισμό του ρομπότ, μεταβείτε στην εφαρμογή στις **Ρυθμίσεις** και ενεργοποιήστε τη λειτουργία **Κλείδωμα για παιδιά**. Όταν είναι ενεργοποιημένη αυτή η λειτουργία, το ρομπότ θα κλειδωθεί εάν δεν εκτελεστεί καμία ενέργεια για 5 λεπτά ενώ το κάλυμμα είναι ανοιχτό.



7.6 Προστασία από βροχή

Εάν ανησυχείτε ότι οι δυσμενείς καιρικές συνθήκες ενδέχεται να επηρεάσουν την εργασία χλοοκοπής, μπορείτε να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία **Προστασία από βροχή** στις **Ρυθμίσεις** στον πίνακα ελέγχου ή στην εφαρμογή. Όταν είναι ενεργοποιημένη αυτή η λειτουργία, το ρομπότ αυτόματα κάνει παύση στη χλοοκοπή και επιστρέφει στον σταθμό φόρτισης όταν βρέχει. Μπορείτε να ρυθμίσετε το χρόνο προστασίας από τη βροχή στην εφαρμογή.

Σημείωση: Η χλοοκοπή με βρεγμένο γρασίδι μπορεί να προκαλέσει ζημιά στο γκαζόν σας. Συνιστάται να παρατείνετε τη διάρκεια προστασίας, ώστε το γρασίδι να στεγνώσει πριν από νέα χλοοκοπή.



7.7 Προστασία από παγετό

Εάν η θερμοκρασία πέσει κάτω από **6 °C**, η χλοοκοπή μπορεί να προκαλέσει μόνιμη ζημιά στο γκαζόν. Η μπαταρία δεν θα φορτίζεται, ως μέτρο ασφαλείας. Για να το αποτρέψετε αυτό, μπορείτε να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία **Προστασία από παγετό** από τις **Ρυθμίσεις**, είτε μέσω του πίνακα ελέγχου είτε μέσω της εφαρμογής. Αυτό θα προκαλέσει παύση της χλοοκοπής και θα στείλει το ρομπότ πίσω στον σταθμό φόρτισης όταν η θερμοκρασία πέσει κάτω από **6° C**. Το ρομπότ θα συνεχίσει τη χλοοκοπή μόλις η θερμοκρασία ανέβει πάνω από **11° C**.



7.8 Λειτουργίες ασφαλείας

Το ρομπότ διαθέτει πολλαπλά αντικλεπτικά χαρακτηριστικά, τα οποία γίνονται εφικτά χάρη στο ενσωματωμένο GPS, για πρόσθετη ασφάλεια. Επιπλέον, η μπροστινή κάμερα μπορεί να ανιχνεύσει την παρουσία ανθρώπων, καθιστώντας το ρομπότ έναν αποτελεσματικό φύλακα του κήπου.



7.8.1 Συναγερμός ανύψωσης

Όταν είναι ενεργοποιημένη αυτή η λειτουργία, θα ηχήσει αμέσως συναγερμός όταν το ρομπότ ανυψωθεί από το έδαφος και το ρομπότ θα κλειδωθεί. Για να συνεχιστεί η λειτουργία, πρέπει να καταχωρίσετε πρώτα τον κωδικό PIN στο ρομπότ.



7.8.2 Συναγερμός Εκτός χάρτη

Με ενεργοποιημένη αυτή τη λειτουργία, το ρομπότ θα κλειδωθεί και θα ηχήσει αμέσως ο συναγερμός εάν το ρομπότ απομακρυνθεί από τον χάρτη.



7.8.3 Θέση σε πραγματικό χρόνο

Με ενεργοποιημένη αυτή τη λειτουργία, μπορείτε να βλέπετε την τρέχουσα θέση του ρομπότ στο Google Maps.



7.8.4 Ειδοποίηση ανίχνευσης ανθρώπινης παρουσίας

Όταν είναι ενεργοποιημένη αυτή η λειτουργία, το ρομπότ θα σας ειδοποιεί όταν ανιχνεύει ανθρώπινη παρουσία.




7.8.5 Βίντεο σε πραγματικό χρόνο

Πατήστε  για να δείτε ζωντανή ροή βίντεο από την μπροστινή κάμερα του ρομπότ, μια δυνατότητα που σας επιτρέπει να παρακολουθείτε τον κήπο σας οποιαδήποτε στιγμή και από οπουδήποτε.



7.8.6 Περιπολία

Όταν το ρομπότ βρίσκεται σε λειτουργία αναμονής, μπορείτε να το στείλετε να περιπολεί συγκεκριμένα όρια ή σημεία στον κήπο σας μέσω της εφαρμογής. Για να αποκτήσετε πρόσβαση σε αυτήν τη λειτουργία, μεταβείτε στη θέση  > Περιπολία.



7.9 Προσαρμοσμένο διάστημα φόρτισης

Για να προσαρμόσετε το διάστημα φόρτισης του ρομπότ σε συγκεκριμένες ώρες, μπορείτε στην εφαρμογή να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία **Προσαρμοσμένο διάστημα φόρτισης** από το σημείο **Ρυθμίσεις > Φόρτιση**. Όταν έχει ενεργοποιηθεί αυτή η λειτουργία, το ρομπότ θα φορτίζεται στο 20% όταν το επίπεδο φόρτισης της μπαταρίας είναι χαμηλό, υπό την προϋπόθεση ότι δεν υπάρχουν εργασίες χλοοκοπής. Θα ολοκληρώνει την πλήρη φόρτιση μόνο κατά τη διάρκεια του καθορισμένου διαστήματος φόρτισης. Μπορείτε επίσης να προσαρμόσετε τις παραμέτρους **Επίπεδο μπαταρίας για Αυτόματη επαναφόρτιση** και **Επίπεδο μπαταρίας για Συνέχιση εργασιών**, ώστε να ορίσετε τα επίπεδα φόρτισης μπαταρίας στα οποία το ρομπότ θα επιστρέφει αυτόματα στον σταθμό φόρτισης ή θα συνεχίζει τις ημιτελείς εργασίες χλοοκοπής.



Σημείωση: Η ομάδα ανάπτυξης της Dreame θα συνεχίσει να διενεργεί **OTA (ασύρματα)** ενημερώσεις και συντήρηση του υλικολογισμικού και της εφαρμογής. Παρακαλούμε να ελέγχετε για ειδοποιήσεις ενημέρωσης ή να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία **Αυτόματες ενημερώσεις** για να διατηρείτε το υλικολογισμικό και την εφαρμογή ενημερωμένα και να απολαμβάνετε περισσότερες και ενημερωμένες λειτουργίες.

8 Συντήρηση

Για καλύτερη απόδοση και διάρκεια ζωής του ρομπότ, καθαρίζετε το τακτικά και αντικαθιστάτε τα φθαρμένα εξαρτήματα σύμφωνα με την παρακάτω συχνότητα:

Εξάρτημα	Συχνότητα αντικατάστασης
Λεπίδες	Κάθε 6-8 εβδομάδες ή νωρίτερα

Σημείωση: Μπορείτε να ελέγχετε τον υπολειπόμενο χρόνο ζωής των λεπίδων μεταβαίνοντας στη θέση **Ρυθμίσεις > Αναλώσιμα & Συντήρηση** εντός της εφαρμογής. Αφού αντικαταστήσετε τυχόν αναλώσιμα σύμφωνα με τις οδηγίες, μεταβείτε στη σελίδα λεπτομερειών για το αναλώσιμο και πατήστε **Αντικατέστησα το αναλώσιμο** για να πραγματοποιήσετε επαναφορά στο χρονόμετρο.

Σημείωση: Εάν έχετε ορίσει περιοχές στον κήπο σας για τον τακτικό καθαρισμό και σέρβις του ρομπότ, μπορείτε να ορίσετε στον χάρτη **Σημεία συντήρησης** μεταβαίνοντας στη θέση **Ρυθμίσεις > Μετάβαση σε σημείο συντήρησης > Επεξεργασία σημείου**. Μόλις ορίσετε τα σημεία συντήρησης, μπορείτε απλά να πατήσετε το κουμπί **Μετάβαση** και να κατευθύνετε το ρομπότ στις καθορισμένες θέσεις για εύκολη συντήρηση.

8.1 Καθαρισμός

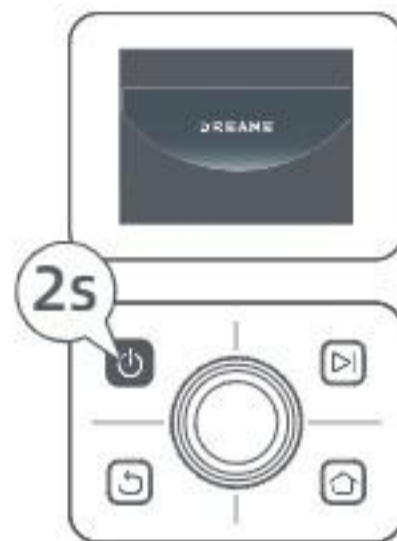
Καθαρίζετε τακτικά το ρομπότ σας για να αποτρέψετε τη συσσώρευση κομμένου γρασιδιού και χώματος που μπορούν να φράξουν τον δίσκο λεπίδων και τους κινητήριους τροχούς κάτι που μπορεί να έχει δυσμενείς επιπτώσεις στη χλοοκοπή, στην στάθμευση στον σταθμό φόρτισης και γενικά στην κίνηση του ρομπότ. Συνιστούμε τη χρήση ενός κιτ καθαρισμού, το οποίο διατίθεται σε τοπικά καταστήματα ή μέσω του διαδικτύου.

⚠ Προειδοποίηση: Πριν τον καθαρισμό, απενεργοποιήστε το ρομπότ και αποσυνδέστε τον σταθμό φόρτισης από την πρίζα.

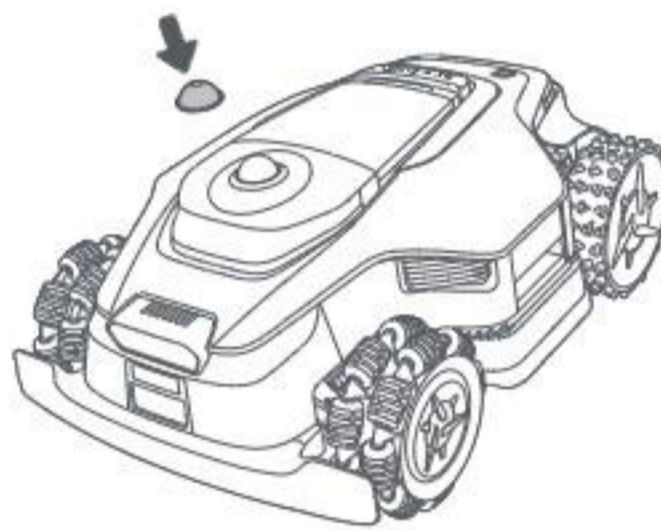
Προσοχή: Βεβαιωθείτε ότι το προστατευτικό κάλυμμα LiDAR είναι τοποθετημένο στο LiDAR πριν αναποδογυρίσετε το ρομπότ, ώστε να αποφύγετε ζημιές στο LiDAR.

- **Περίβλημα, σασί και δίσκος λεπίδων:**

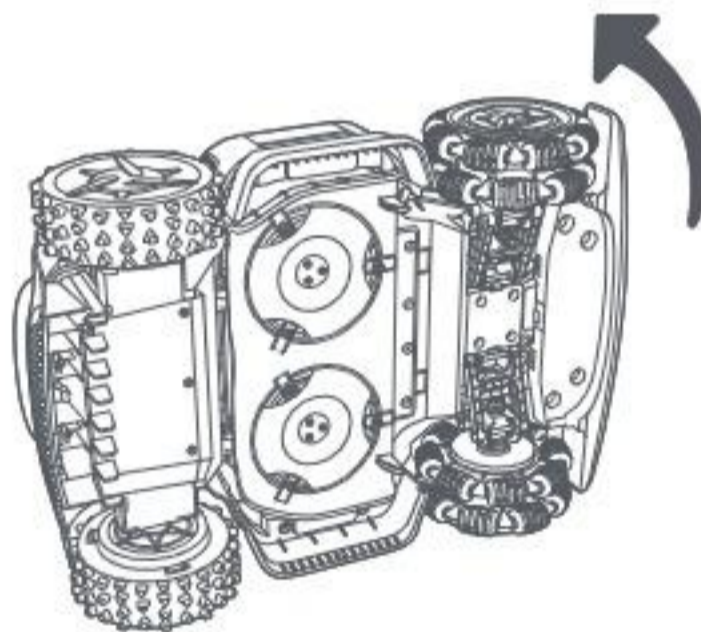
1. Απενεργοποιήστε το ρομπότ.



2. Καλύψτε το LiDAR με το προστατευτικό του κάλυμμα.



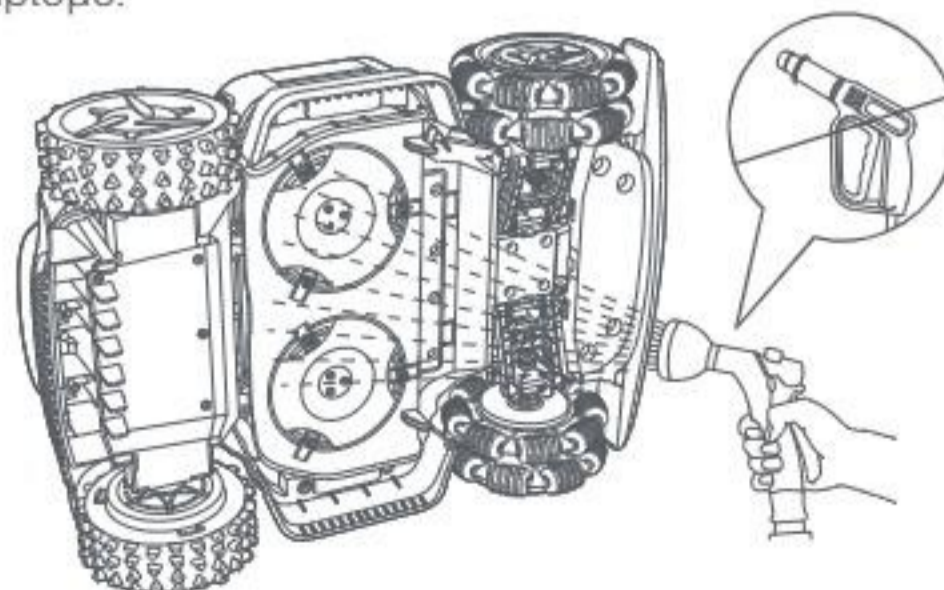
3. Τοποθετήστε το ρομπότ στο πλάι του.



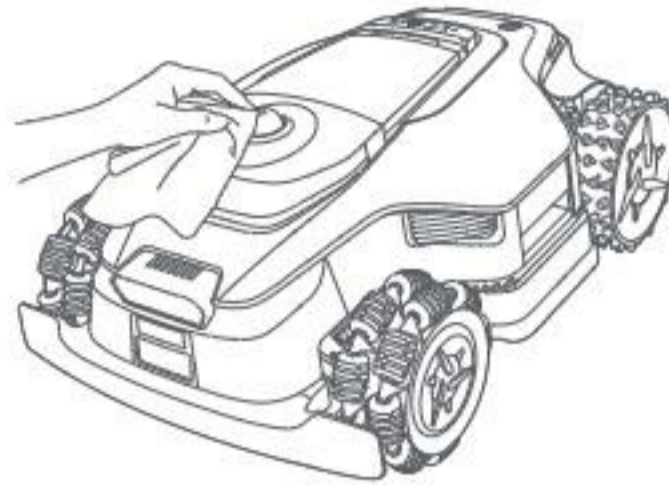
4. Καθαρίστε το περίβλημα, τον δίσκο λεπίδων και το σασί με ένα λάστιχο κήπου.

⚠ Προειδοποίηση: Μην αγγίζετε τις λεπίδες κατά τον καθαρισμό του σασί. Φοράτε γάντια κατά τον καθαρισμό.

Προσοχή: Μη χρησιμοποιήσετε πλυστικό μηχάνημα υψηλής πίεσης για τον καθαρισμό. Μη χρησιμοποιείτε απορρυπαντικά για τον καθαρισμό.

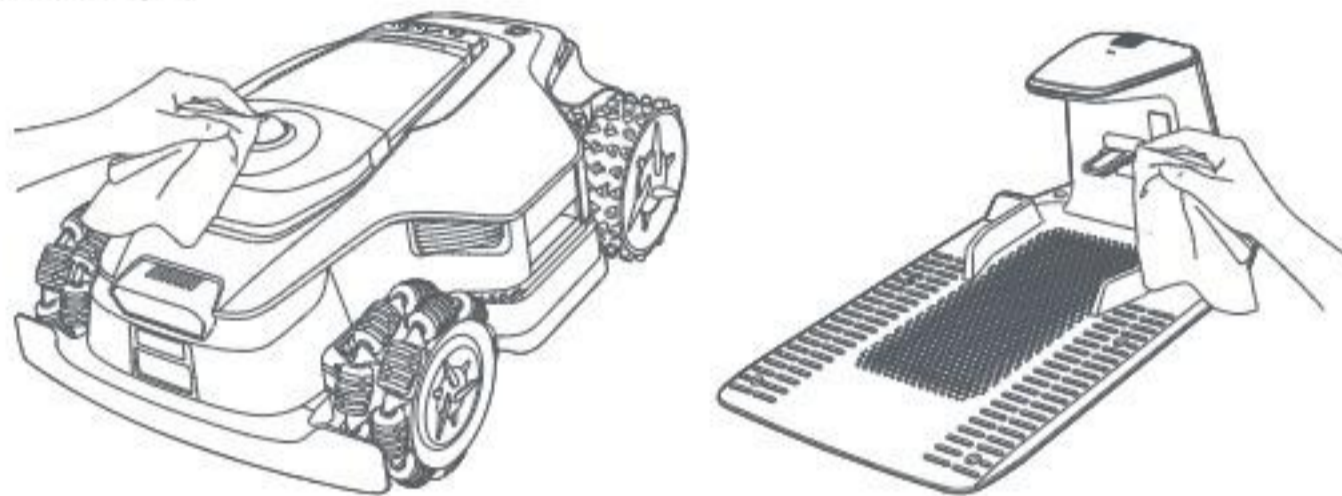


5. Χρησιμοποιήστε ένα πανί που δεν αφήνει χνούδι για να καθαρίσετε προσεκτικά τον αισθητήρα LiDAR.



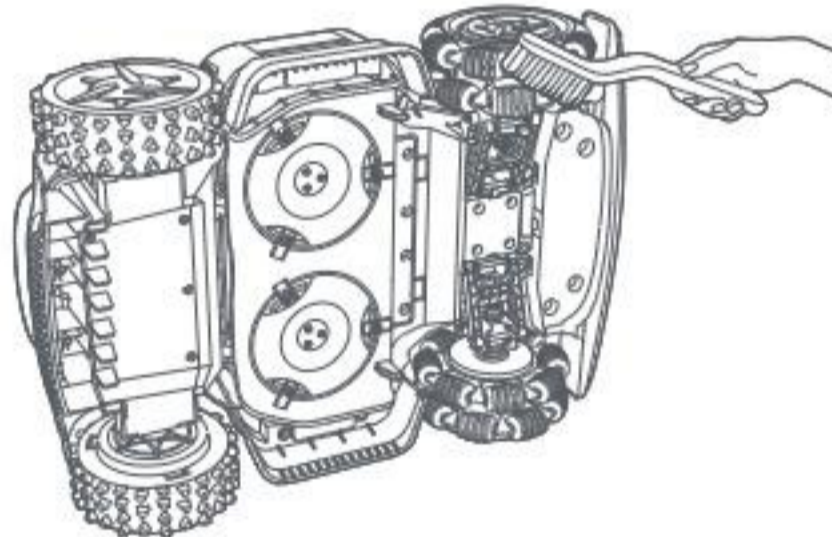
• **Επαφές φόρτισης και μπροστινή κάμερα:**

Χρησιμοποιήστε ένα καθαρό πανί για να σκουπίσετε τις επαφές φόρτισης στο ρομπότ και στον σταθμό φόρτισης, καθώς και την μπροστινή κάμερα. Διατηρείτε στεγνές τις επαφές φόρτισης και την μπροστινή κάμερα μετά τον καθαρισμό.



• **Κινητήριοι τροχοί:**

Χρησιμοποιήστε μια βούρτσα για να αφαιρέσετε τυχόν λάσπη από τους τροχούς, ώστε να εξασφαλίσετε καλή πρόσφυση.



8.2 Αντικατάσταση βασικών εξαρτημάτων

• **Αντικατάσταση των λεπίδων**

Για να είναι πάντα οι λεπίδες κοφτερές, αντικαθιστάτε τις τακτικά. Συνιστάται να αντικαθιστάτε τις λεπίδες κάθε **6-8 εβδομάδες** ή νωρίτερα. Χρησιμοποιείτε μόνο γνήσιες λεπίδες Dreame (MBKA10/MQBA10).

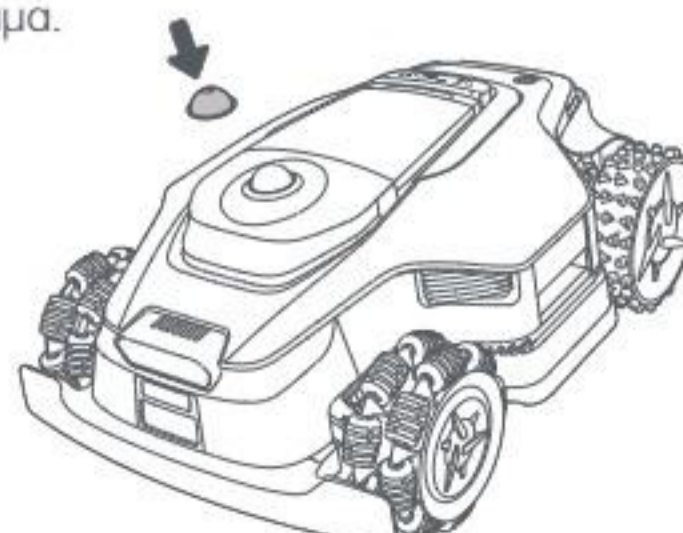
⚠ Προειδοποίηση: Απενεργοποιήστε το ρομπότ. Φορέστε προστατευτικά γάντια πριν αντικαταστήσετε τις λεπίδες.

Σημείωση: Αντικαθιστάτε και τις τρεις λεπίδες ταυτόχρονα για να εξασφαλίσετε ένα ζυγοσταθμισμένο σύστημα κοπής.

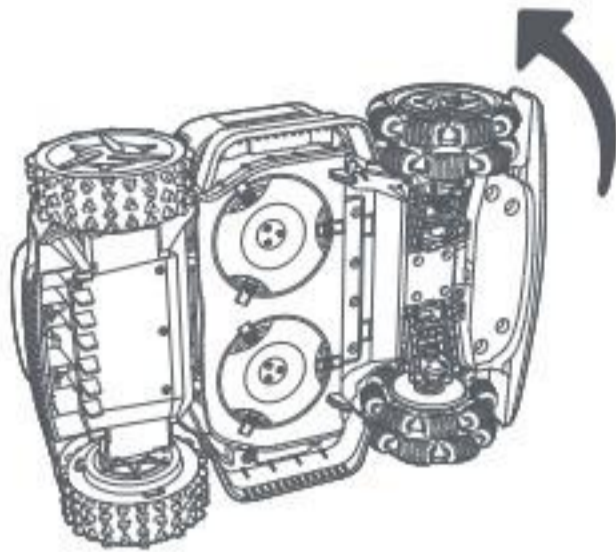
1. Απενεργοποιήστε το ρομπότ.



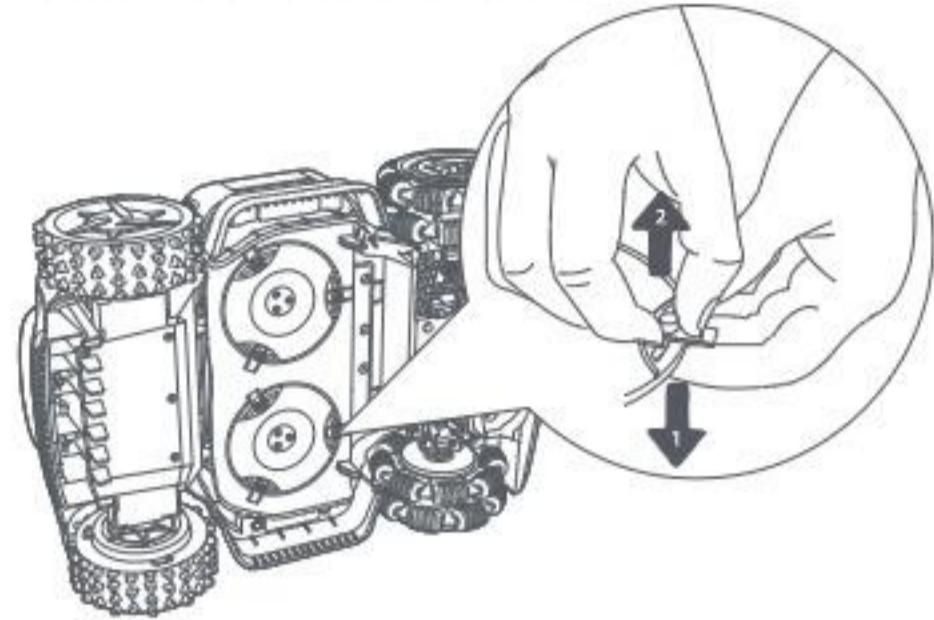
2. Καλύψτε το LiDAR με το προστατευτικό του κάλυμμα.



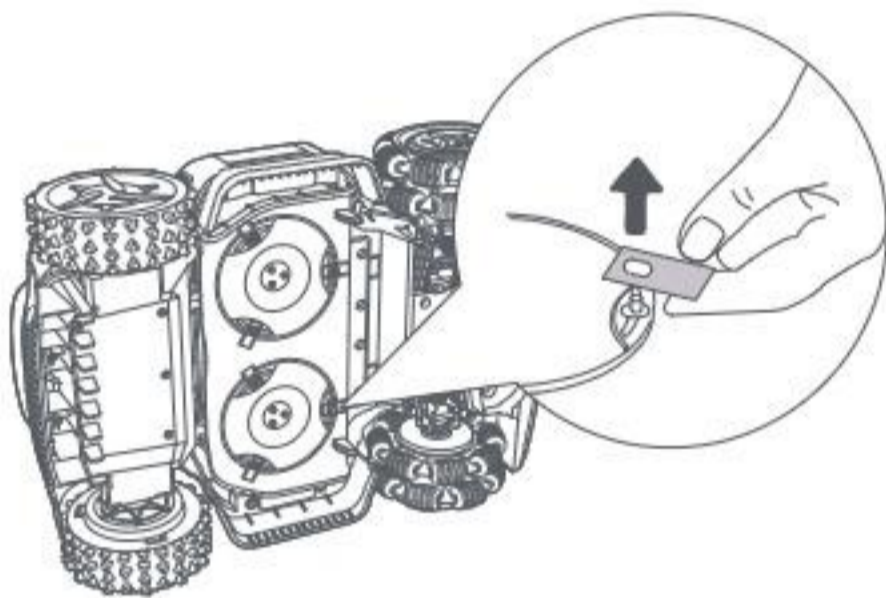
3. Τοποθετήστε το ρομπότ σε μια μαλακή επιφάνεια και τοποθετήστε το στο πλάι.



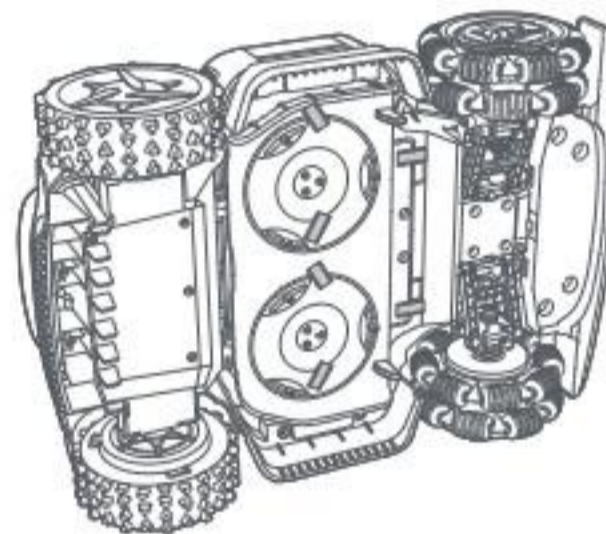
4. Αφαιρέστε τη βάση πατώντας το κουμπί κάτω από τον δίσκο λεπίδων.



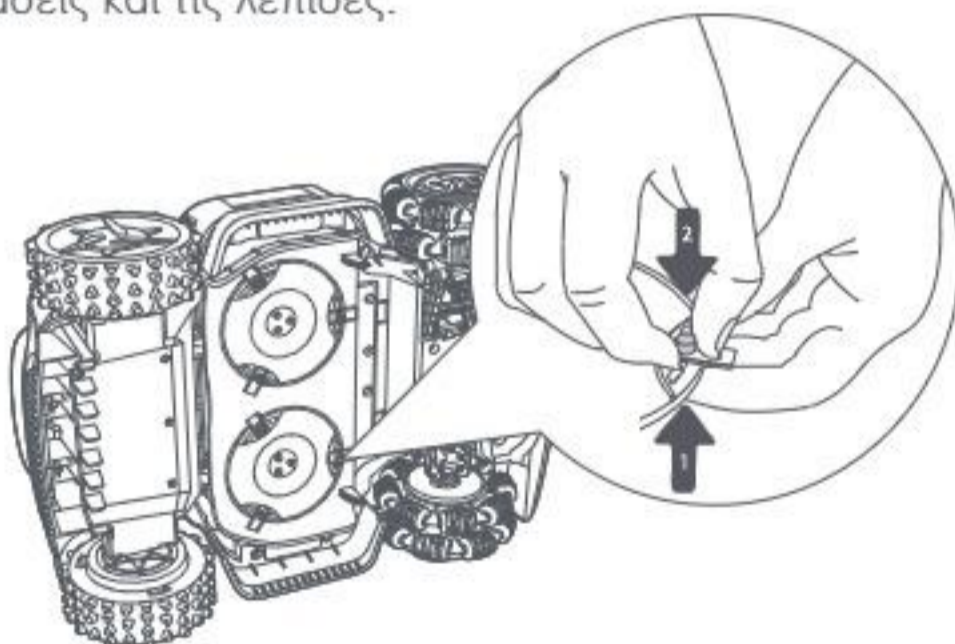
5. Αφαιρέστε τη λεπίδα ευθυγραμμίζοντας την οπή της λεπίδας με τον άξονα.



6. Αφαιρέστε τις 3 λεπίδες και τις βάσεις τους.



7. Πατήστε το κουμπί κάτω από τον δίσκο λεπίδων και ευθυγραμμίστε την οπή της βάσης με τον άξονα για να σφίξετε στη θέση τους τις βάσεις και τις λεπίδες.







8. Βεβαιωθείτε ότι οι λεπίδες μπορούν να περιστρέφονται ελεύθερα.

9 Μπαταρία

Για μακροχρόνια αποθήκευση, φορτίζετε το ρομπότ κάθε **6 μήνες** για να προστατεύσετε την μπαταρία. Ζημιά στην μπαταρία που προκαλείται από υπερβολική αποφόρτιση δεν καλύπτεται από την περιορισμένη εγγύηση. Μη φορτίζετε την μπαταρία σε θερμοκρασία περιβάλλοντος **άνω των 45 °C** ή **κάτω των 6 °C**. Η θερμοκρασία μακροχρόνιας αποθήκευσης της μπαταρίας πρέπει να είναι **μεταξύ -10 και 35 °C**. Για να ελαχιστοποιήσετε τη ζημιά, η συνιστώμενη θερμοκρασία αποθήκευσης της μπαταρίας είναι **μεταξύ 0 και 25 °C**. **Σημείωση:** Η διάρκεια ζωής της μπαταρίας του ρομπότ εξαρτάται από τη συχνότητα χρήσης και τις ώρες λειτουργίας. Εάν η μπαταρία έχει υποστεί ζημιά ή δεν μπορεί να φορτιστεί, μην την πετάξετε χωρίς πρόνοια για το περιβάλλον. Παρακαλούμε να τηρείτε τους τοπικούς κανονισμούς ανακύκλωσης.

Λειτουργία φόρτισης χαμηλής ισχύος:

Όταν έχει ενεργοποιηθεί η λειτουργία φόρτισης χαμηλής ισχύος, οι λειτουργίες που δεν σχετίζονται με τη φόρτιση θα είναι απενεργοποιημένες (η οθόνη ενδείξεων και το δίκτυο θα απενεργοποιηθούν).

- Για να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία φόρτισης χαμηλής ισχύος, πατήστε ταυτόχρονα και κρατήστε πατημένα το κουμπί  και το κουμπί  ταυτόχρονα και πατήστε το κουμπί  5 φορές γρήγορα. Θα ακούσετε μια φωνητική ειδοποίηση: Λειτουργία φόρτισης χαμηλής ισχύος ενεργοποιημένη.
- Για να απενεργοποιήσετε τη λειτουργία φόρτισης χαμηλής ισχύος, επανεκκινήστε το ρομπότ ή πατήστε 5 φορές γρήγορα το κουμπί .

10 Χειμερινή αποθήκευση

• Το Ρομπότ

1. Φορτίστε πλήρως την μπαταρία πριν απενεργοποιήσετε το ρομπότ.
2. Καθαρίστε καλά το ρομπότ πριν το αποθηκεύσετε για τον χειμώνα.
3. Τοποθετήστε το προστατευτικό κάλυμμα LiDAR.
4. Αποθηκεύστε το ρομπότ σε ξηρό μέρος, σε θερμοκρασία **πάνω από 0 °C**.

• Σταθμός φόρτισης

Αποσυνδέστε τον σταθμό φόρτισης και αποθηκεύστε τον σε μέρος ξηρό και δροσερό, μακριά από άμεση ηλιακή ακτινοβολία.

Σημείωση: Μετά τη χειμερινή αποθήκευση, επανεγκαταστήστε τον σταθμό φόρτισης και τοποθετήστε στον σταθμό το ρομπότ για φόρτιση. Εάν επανεγκαταστήσετε τον σταθμό φόρτισης σε διαφορετική θέση, το ρομπότ θα ενημερώσει αυτόματα τη θέση του σταθμού μόλις φορτίσει και απομακρυνθεί από τον σταθμό. Εάν αντιμετωπίσετε σφάλματα εντοπισμού θέσης λόγω σημαντικών αλλαγών στον κήπο σας, συνιστάται να πραγματοποιήσετε μια νέα χαρτογράφηση της επιφάνειας.

11 Μεταφορά

Για μεταφορά σε μεγάλες αποστάσεις, βεβαιωθείτε ότι το ρομπότ είναι απενεργοποιημένο. Συνιστάται η χρήση της αρχικής συσκευασίας. Τοποθετήστε το προστατευτικό κάλυμμα LiDAR.

⚠ Προειδοποίηση: Απενεργοποιείτε το ρομπότ πριν το μεταφέρετε.

⚠ Προειδοποίηση: Σηκώστε το ρομπότ από την πίσω λαβή, κρατώντας τον δίσκο λεπίδων μακριά από το σώμα σας.

12 Αντιμετώπιση προβλημάτων

Πρόβλημα	Αιτία	Λύση
Το ρομπότ δεν είναι συνδεδεμένο στην εφαρμογή.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Το ρομπότ δεν βρίσκεται εντός της εμβέλειας του σήματος Wi-Fi ή Bluetooth. 2. Το ρομπότ είναι απενεργοποιημένο ή σε φάση επανεκκίνησης. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ελέγξτε αν το ρομπότ έχει ολοκληρώσει τη διαδικασία ενεργοποίησης. 2. Ελέγξτε αν ο δρομολογητής λειτουργεί σωστά. 3. Μετακινηθείτε πιο κοντά στο ρομπότ για να δημιουργήσετε μια σύνδεση Bluetooth.
Το ρομπότ ανυψώθηκε από το έδαφος.	Ο τροχός δεν είναι στο έδαφος.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Τοποθετήστε το ρομπότ πάλι πάνω σε επίπεδο έδαφος. 2. Καταχωρίστε τον κωδικό PIN στο ρομπότ και επιβεβαιώστε. 3. Το ρομπότ δεν μπορεί να περάσει αντικείμενα με ύψος μεγαλύτερο από 5,5 cm. Διατηρείτε ομαλό το έδαφος όπου εργάζεται το ρομπότ.
Το ρομπότ πήρε κλίση.	Το ρομπότ γέρνει περισσότερο από 37°.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Τοποθετήστε το ρομπότ πάλι πάνω σε επίπεδο έδαφος. 2. Καταχωρίστε τον κωδικό PIN στο ρομπότ και επιβεβαιώστε. 3. Το ρομπότ δεν μπορεί να αναρριχηθεί σε κλίσεις μεγαλύτερες από 80% (38°).
Ρομπότ παγιδευμένο.	Το ρομπότ είναι παγιδευμένο και δεν μπορεί να ελευθερωθεί.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Αφαιρέστε τα εμπόδια που βρίσκονται γύρω του και δοκιμάστε ξανά. 2. Μετακινήστε χειροκίνητα το ρομπότ σε ένα επίπεδο και ανοιχτό μέρος μέσα στον χάρτη και δοκιμάστε να ξεκινήσετε ξανά την εργασία. Εάν το πρόβλημα συνεχίσει να εμφανίζεται, δοκιμάστε ξανά αφού το ρομπότ έχει τοποθετηθεί στον σταθμό φόρτισης. 3. Ελέγξτε αν υπάρχουν τρύπες στο έδαφος. Γεμίστε τις τρύπες πριν τη χλοοκοπή για να αποτρέψετε την παγίδευση του ρομπότ. 4. Ελέγξτε αν το γρασίδι γύρω από το ρομπότ είναι ψηλότερο από 10 cm. Μπορείτε να ρυθμίσετε το ύψος αποφυγής εμποδίων ή να χρησιμοποιήσετε μια χειροκίνητη χλοοκοπτική μηχανή για να κόψετε το γρασίδι εκ των προτέρων, ώστε να αποτρέψετε την παγίδευση του ρομπότ. 5. Εάν το ρομπότ παγιδεύεται συχνά σε αυτή τη θέση, μπορείτε να την ορίσετε ως απαγορευμένη ζώνη.
Δυσλειτουργία αριστερών και δεξιών μπροστινών τροχών, αριστερών και δεξιών πίσω τροχών.	Ο τροχός δεν μπορεί να περιστραφεί ή ο κινητήρας του τροχού έχει πρόβλημα.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Καθαρίστε τους πίσω τροχούς και δοκιμάστε ξανά. 2. Εάν το σφάλμα συνεχίζει να εμφανίζεται, δοκιμάστε να επανεκκινήσετε το ρομπότ. 3. Εάν το πρόβλημα παραμένει, επικοινωνήστε με το τμήμα εξυπηρέτησης πελατών.

Πρόβλημα	Αιτία	Λύση
Ο δίσκος λεπίδων δεν μπορεί να περιστραφεί.	Ο δίσκος λεπίδων δεν μπορεί να περιστραφεί κανονικά ή υπάρχει πρόβλημα με τον κινητήρα κοπής.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Καθαρίστε τον δίσκο λεπίδων και δοκιμάστε πάλι. 2. Ελέγξτε αν το γρασίδι γύρω από το ρομπότ είναι ψηλότερο από 10 cm. Μπορείτε να χρησιμοποιήσετε μια χειροκίνητη χλοοκοπτική μηχανή για να κόψετε το γρασίδι εκ των προτέρων, ώστε να αποτρέψετε το μπλοκάρισμα του δίσκου λεπίδων σε ψηλό γρασίδι. 3. Ελέγξτε αν υπάρχει νερό κάτω από τον δίσκο λεπίδων. Εάν υπάρχει, μετακινήστε το ρομπότ σε ένα στεγνό μέρος και δοκιμάστε ξανά. 4. Εάν το σφάλμα συνεχίζει να εμφανίζεται, δοκιμάστε να επανεκκινήσετε το ρομπότ. 5. Εάν το πρόβλημα παραμένει, επικοινωνήστε με το τμήμα εξυπηρέτησης πελατών.
Ο δίσκος λεπίδων δεν κινείται προς τα πάνω ή προς τα κάτω.	Ο δίσκος λεπίδων δεν κινείται προς τα πάνω ή προς τα κάτω.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Καθαρίστε τον δίσκο λεπίδων και δοκιμάστε πάλι. 2. Εάν το σφάλμα συνεχίζει να εμφανίζεται, δοκιμάστε να επανεκκινήσετε το ρομπότ. 3. Εάν το πρόβλημα παραμένει, επικοινωνήστε με το τμήμα εξυπηρέτησης πελατών.
Ο δίσκος λεπίδων δεν μπορεί να μετακινηθεί προς τα πλάγια.	Ο δίσκος λεπίδων δεν μπορεί να μετακινηθεί προς τα πλάγια.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Καθαρίστε το σύστημα κοπής και αφαιρέστε τυχόν υπολείμματα ή ξένα αντικείμενα. 2. Εάν συνεχίσετε να αντιμετωπίζετε αυτό το σφάλμα, μπορείτε πρώτα να απενεργοποιήσετε τη λειτουργία EdgeMaster™. 3. Εάν το πρόβλημα παραμένει, επικοινωνήστε με το τμήμα εξυπηρέτησης πελατών.
Σφάλμα προφυλακτήρα	Ο αισθητήρας του μπροστινού προφυλακτήρα ενεργοποιείται συνεχώς.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ελέγξτε αν το ρομπότ έχει παγιδευτεί κάπου. 2. Χτυπήστε ελαφρά τον προφυλακτήρα και βεβαιωθείτε ότι επιστρέφει στη θέση του. 3. Εάν το σφάλμα συνεχίζει να εμφανίζεται, δοκιμάστε να επανεκκινήσετε το ρομπότ. 4. Εάν το πρόβλημα παραμένει, επικοινωνήστε με το τμήμα εξυπηρέτησης πελατών.
Σφάλμα φόρτισης.	Το ρομπότ συνδέεται στον σταθμό φόρτισης, αλλά υπάρχει πρόβλημα με το ρεύμα ή την τάση φόρτισης.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ελέγξτε αν ο σταθμός φόρτισης είναι σωστά συνδεδεμένος στην τροφοδοσία. 2. Ελέγξτε αν είναι καθαρές οι επαφές φόρτισης στο ρομπότ και στον σταθμό φόρτισης. 3. Αφού ολοκληρωθεί ο έλεγχος, δοκιμάστε να συνδέσετε ξανά το ρομπότ στον σταθμό φόρτισης. 4. Εάν το πρόβλημα παραμένει, επικοινωνήστε με το τμήμα εξυπηρέτησης πελατών.
Η θερμοκρασία της μπαταρίας είναι πολύ υψηλή.	Η θερμοκρασία της μπαταρίας είναι ≥ 60 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Χρησιμοποιήστε το ρομπότ σε περιβάλλον με θερμοκρασία κάτω των 40 °C. Μπορείτε να περιμένετε μέχρι να μειωθεί από μόνη της η θερμοκρασία της μπαταρίας. 2. Μπορείτε να απενεργοποιήσετε το ρομπότ και να το επανεκκινήσετε μετά από λίγο. 3. Εάν το πρόβλημα παραμένει, επικοινωνήστε με το τμήμα εξυπηρέτησης πελατών.

Πρόβλημα	Αιτία	Λύση
Η θερμοκρασία της μπαταρίας είναι υψηλή.	Η θερμοκρασία της μπαταρίας είναι $\geq 45^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Η φόρτιση ενδέχεται να αποτύχει όταν η θερμοκρασία της μπαταρίας είναι πάνω από 45°C. 2. Χρησιμοποιήστε το ρομπότ σε περιβάλλον με θερμοκρασία κάτω των 40°C.
Η θερμοκρασία της μπαταρίας είναι χαμηλή.	Η θερμοκρασία της μπαταρίας είναι $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Η φόρτιση ενδέχεται να αποτύχει όταν η θερμοκρασία της μπαταρίας είναι κάτω από 6°C. 2. Χρησιμοποιήστε το ρομπότ σε περιβάλλον με θερμοκρασία πάνω από 6°C.
Το LiDAR εμποδίζεται.	Το LiDAR εμποδίζεται (για παράδειγμα, δεν έχει αφαιρεθεί το προστατευτικό κάλυμμα LiDAR).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Αφαιρέστε το προστατευτικό κάλυμμα LiDAR και δοκιμάστε πάλι. 2. Εάν το LiDAR στο πάνω μέρος του ρομπότ είναι πολύ ακάθατο, καθαρίστε το με ένα πανί που δεν αφήνει χνούδι και μετά δοκιμάστε ξανά.
Δυσλειτουργία LiDAR.	Το LiDAR είναι πολύ ακάθατο ή υπάρχει σφάλμα στον αισθητήρα.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ελέγξτε αν το LiDAR είναι ακάθατο. Καθαρίστε το αν χρειάζεται και δοκιμάστε ξανά. 2. Εάν το σφάλμα συνεχίζει να εμφανίζεται, δοκιμάστε να επανεκκινήσετε το ρομπότ. 3. Εάν το πρόβλημα παραμένει, επικοινωνήστε με το τμήμα εξυπηρέτησης πελατών.
Το LiDAR είναι ακάθατο.	Το LiDAR είναι ακάθατο.	Σκουπίστε με ένα καθαρό πανί τον αισθητήρα LiDAR στο πάνω μέρος του ρομπότ. Διατηρείτε το LiDAR στεγνό μετά τον καθαρισμό.
Η θερμοκρασία του LiDAR είναι υψηλή.	Η θερμοκρασία του LiDAR είναι $\geq 80^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Το ρομπότ θα προσπαθήσει αυτόματα να επανστρέψει στον σταθμό φόρτισης για να κρυώσει. 2. Βεβαιωθείτε ότι το ρομπότ λειτουργεί σε θερμοκρασία περιβάλλοντος κάτω των 40°C. 3. Τοποθετήστε το ρομπότ σε ένα σκιερό, δροσερό και καλά αεριζόμενο χώρο. Ο συναγερμός θα σταματήσει όταν η θερμοκρασία πέσει σε φυσιολογικά επίπεδα. 4. Το ρομπότ θα συνεχίσει αυτόματα τη λειτουργία του μόλις σταματήσει ο συναγερμός. 5. Εάν το πρόβλημα παραμένει, επικοινωνήστε με το τμήμα εξυπηρέτησης πελατών.
Η θερμοκρασία του LiDAR είναι πολύ υψηλή.	Η θερμοκρασία του LiDAR είναι $\geq 90^{\circ}\text{C}$.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Το LiDAR είναι απενεργοποιημένο λόγω υψηλών θερμοκρασιών. 2. Βεβαιωθείτε ότι το ρομπότ λειτουργεί σε θερμοκρασία περιβάλλοντος κάτω των 40°C. 3. Τοποθετήστε το ρομπότ σε ένα σκιερό, δροσερό και καλά αεριζόμενο χώρο. Ο συναγερμός θα σταματήσει όταν η θερμοκρασία πέσει σε φυσιολογικά επίπεδα. 4. Εάν το πρόβλημα παραμένει, επικοινωνήστε με το τμήμα εξυπηρέτησης πελατών.
Το ρομπότ χάθηκε.	Έχει χαθεί ο εντοπισμός θέσης.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ελέγξτε αν είναι ακάθατο το LiDAR στο πάνω μέρος του ρομπότ. Η ύπαρξη ακαθαρσιών θα επηρεάσει τη λειτουργία εντοπισμού θέσης. 2. Μετακινήστε χειροκίνητα το ρομπότ σε ένα ανοιχτό μέρος μέσα στον χάρτη και δοκιμάστε να ξεκινήσετε ξανά την εργασία. 3. Εάν δεν αποκατασταθεί η λειτουργία εντοπισμού θέσης, κινήστε το ρομπότ πίσω στον σταθμό φόρτισης με τηλεχειρισμό μέσω της εφαρμογής, και στη συνέχεια, ξεκινήστε την εργασία χλοοκοπής.

Πρόβλημα	Αιτία	Λύση
Σφάλμα αισθητήρα.	Σφάλμα αισθητήρα.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Επανεκκινήστε το ρομπότ και δοκιμάστε ξανά. 2. Εάν το πρόβλημα παραμένει, επικοινωνήστε με το τμήμα εξυπηρέτησης πελατών.
Το ρομπότ βρίσκεται στην απαγορευμένη ζώνη.	Το ρομπότ βρίσκεται στην απαγορευμένη ζώνη.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Μετακινήστε χειροκίνητα το ρομπότ έξω από την απαγορευμένη ζώνη και δοκιμάστε ξανά. 2. Χειριστείτε το ρομπότ εξ αποστάσεως μέσω της εφαρμογής για να το μετακινήσετε έξω από την απαγορευμένη ζώνη και, στη συνέχεια, δοκιμάστε ξανά.
Το ρομπότ βρίσκεται εκτός χάρτη.	Το ρομπότ βρίσκεται εκτός χάρτη.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Μετακινήστε χειροκίνητα το ρομπότ εντός χάρτη και, στη συνέχεια, δοκιμάστε ξανά. 2. Χρησιμοποιήστε το τηλεχειριστήριο για να επαναφέρετε το ρομπότ εντός χάρτη μέσω της εφαρμογής και, στη συνέχεια, δοκιμάστε ξανά.
Η διακοπή έκτακτης ανάγκης είναι ενεργοποιημένη.	Έχει πατηθεί το κουμπί Στοπ στο ρομπότ.	Καταχωρίστε τον κωδικό PIN στο ρομπότ και επιβεβαιώστε.
Χαμηλή φόρτιση μπαταρίας. Το ρομπότ θα απενεργοποιηθεί σύντομα.	Το επίπεδο φόρτισης της μπαταρίας είναι $\leq 10\%$.	Συνδέστε το ρομπότ στον σταθμό φόρτισης για να φορτιστεί.
Το ρομπότ βρίσκεται μακριά από τον χάρτη. Κίνδυνος να κλαπεί το ρομπότ.	Το ρομπότ βρίσκεται μακριά από τον χάρτη.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Καταχωρίστε τον κωδικό PIN στο ρομπότ και επιβεβαιώστε. 2. Μπορείτε να απενεργοποιήσετε τον Συναγερμό Εκτός χάρτη από τις Ρυθμίσεις στην εφαρμογή.
Απέτυχε η επιστροφή στον σταθμό φόρτισης.	Το ρομπότ δεν μπορεί να βρει τον σταθμό φόρτισης όταν επιστρέφει στον σταθμό φόρτισης.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ελέγξτε αν υπάρχουν εμπόδια που εμποδίζουν το ρομπότ. Αφαιρέστε τα εμπόδια και δοκιμάστε ξανά. 2. Χειριστείτε το ρομπότ εξ αποστάσεως μέσω της εφαρμογής για να το επαναφέρετε στον σταθμό φόρτισης.
Αποτυχία σύνδεσης στον σταθμό φόρτισης.	Το ρομπότ εντοπίζει τον σταθμό φόρτισης, αλλά δεν καταφέρνει να συνδεθεί.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ελέγξτε αν οι ανακλαστικές ταινίες του σταθμού φόρτισης είναι ακάθαρτες ή καλυμμένες. 2. Ελέγξτε αν υπάρχουν εμπόδια μπροστά από τον σταθμό φόρτισης. 3. Ελέγξτε αν ο σταθμός φόρτισης έχει μετακινηθεί. 4. Ελέγξτε αν η πλάκα βάσης είναι καλυμμένη με παχύ στρώμα λάσπης. 5. Ελέγξτε αν ο σταθμός φόρτισης βρίσκεται σε έδαφος με κλίση. 6. Ελέγξτε αν ο σταθμός φόρτισης τροφοδοτείται με ρεύμα. 7. Βοηθήστε το ρομπότ να συνδεθεί στον σταθμό φόρτισης χρησιμοποιώντας το τηλεχειριστήριο ή με τα χέρια σας.

Πρόβλημα	Αιτία	Λύση
Ο εντοπισμός θέσης απέτυχε.	Ο εντοπισμός θέσης αποτυγχάνει όταν το ρομπότ προσπαθεί να ξεκινήσει μια εργασία χλοοκοπής.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Το LiDAR ενδέχεται να εμποδίζεται. Μετακινήστε χειροκίνητα το ρομπότ σε ένα επίπεδο και ανοιχτό μέρος μέσα στον χάρτη και δοκιμάστε να ξεκινήσετε ξανά την εργασία. 2. Εάν το σφάλμα συνεχίσει να εμφανίζεται, δοκιμάστε ξανά αφού το ρομπότ έχει συνδεθεί στον σταθμό φόρτισης.
Ανεπαρκής χώρος για στροφή μπροστά από τον σταθμό φόρτισης.	Ανεπαρκής χώρος για στροφή μπροστά από τον σταθμό φόρτισης.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Εάν ο σταθμός φόρτισης βρίσκεται στην άκρη του χάρτη ή εντός αυτού, βεβαιωθείτε ότι υπάρχει τουλάχιστον 1 m ελεύθερου χώρου μεταξύ του μπροστινού μέρους της πλάκας βάσης του σταθμού και του ορίου του χάρτη. Διαφορετικά, το ρομπότ ενδέχεται να μην μπορεί να στρίψει. 2. Μετακινήστε τον σταθμό ή αλλάξτε τον χάρτη από την Επεξεργασία χάρτη.
Το μονοπάτι εμποδίζεται.	Το μονοπάτι εμποδίζεται.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ελέγξτε αν έχει οριστεί απαγορευμένη ζώνη μέσα στο μονοπάτι. 2. Ελέγξτε αν υπάρχουν εμπόδια που εμποδίζουν το ρομπότ. 3. Εάν το ρομπότ εξακολουθεί να μην μπορεί να περάσει, διαγράψτε το μονοπάτι στην Επεξεργασία χάρτη και ορίστε ένα νέο.
Η μπροστινή κάμερα είναι ακάθαρτη.	Η μπροστινή κάμερα είναι ακάθαρτη.	Σκουπίστε την μπροστινή κάμερα με ένα καθαρό πανί.
Υπάρχει πρόβλημα με την μπροστινή κάμερα.	Υπάρχει πρόβλημα με την μπροστινή κάμερα.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Σκουπίστε την μπροστινή κάμερα με ένα καθαρό πανί. 2. Δοκιμάστε να επανεκκινήσετε το ρομπότ. 3. Εάν το πρόβλημα παραμένει, επικοινωνήστε με το τμήμα εξυπηρέτησης πελατών.
Η μπροστινή κάμερα εμποδίζεται.	Η μπροστινή κάμερα εμποδίζεται.	Σκουπίστε την μπροστινή κάμερα με ένα καθαρό πανί.
Προκύπτει σφάλμα ανίχνευσης ορίων κατά την Αυτόματη χαρτογράφηση.	Προκύπτει σφάλμα ανίχνευσης ορίων κατά την Αυτόματη χαρτογράφηση.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Βεβαιωθείτε ότι οι συνθήκες φωτισμού είναι κατάλληλες, ούτε πολύ έντονες ούτε πολύ αμυδρές. 2. Βεβαιωθείτε ότι ο καιρός είναι αίθριος, χωρίς ομίχλη ή βροχή. 3. Βεβαιωθείτε ότι η μπροστινή κάμερα είναι καθαρή και δεν εμποδίζεται. 4. Βεβαιωθείτε ότι η επιφάνεια του εδάφους είναι επίπεδη, καθώς οι ανωμαλίες μπορεί να επηρεάσουν την ανίχνευση. 5. Εάν η ανίχνευση ορίων συνεχίζει να αποτυγχάνει, μεταβείτε στη λειτουργία τηλεχειρισμού για χαρτογράφηση.
Μη φυσιολογικοί κραδασμοί.	Μη φυσιολογικοί κραδασμοί.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ελέγξτε την ακεραιότητα του δίσκου λεπίδων για να διαπιστώσετε εάν έχει υποστεί ζημιά. Εάν διαπιστωθεί ζημιά, αντικαταστήστε τον δίσκο. 2. Εάν ο δίσκος είναι άθικτος, επικοινωνήστε με το τμήμα εξυπηρέτησης πελατών.

13 Προδιαγραφές

		A3 3500
Βασικές πληροφορίες	Όνομασία προϊόντος	Dreame Ρομποτική χλοοκοπτική μηχανή A3 AWD Pro
	Μάρκα	Dreame
	Μοντέλο	MXXA9300
	Διαστάσεις	740×532×325 mm
	Βάρος (με μπαταρία)	24,3 kg
Χλοοκοπή	Συνιστώμενη ικανότητα κάλυψης	3500 m ²
	Απόδοση χλοοκοπής (πρότυπο EGMF)	Τυπικό: 2500 m ² /24 ώρες Αποδοτικό: 3500 m ² /24 ώρες Έντονο: 5000 m ² /24 ώρες
	Ύψος χλοοκοπής	3-10 cm (σε βήματα των 5 mm)
	Πλάτος χλοοκοπής	40 cm
	Χρόνος φόρτισης ^[2]	85 min
Εκπομπές θορύβου	Στάθμη ηχητικής ισχύος LWA	65 dB(A)
	Αβεβαιότητες ηχητικής ισχύος KWA	3 dB(A)
	Στάθμη ηχητικής πίεσης LpA	54 dB(A)
	Αβεβαιότητες ηχητικής πίεσης KpA	3 dB(A)
Συνθήκες εργασίας	Θερμοκρασία λειτουργίας	0~50 °C Συνιστώμενη: 10~35 °C
	Θερμοκρασία μακροχρόνιας αποθήκευσης	-10~35 °C Συνιστώμενη: 0~25 °C
	Ταξινόμηση IP	Ρομπότ: IPX6 Σταθμός φόρτισης: IPX4 Τροφοδοτικό: IP67
	Μέγιστη κλίση για την περιοχή χλοοκοπής	80%
Συνδεσιμότητα	Εύρος συχνοτήτων Bluetooth	2,4 GHz~2,4835 GHz
	Μέγ. ισχύς RF	802.11b: 16±2 dBm (@11Mbps) 802.11g: 14±2 dBm (@54Mbps) 802.11n: 13±2 dBm (@HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400-2483,5 M)
	Υπηρεσία Link ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS

		A3 3500
Κινητήρας πορείας	Ταχύτητα πορείας με τηλεχειρισμό	0,45 m/s-0,8 m/s
	Ταχύτητα πορείας κατά τη χλοοκοπή	Κανονική: 0,35 m/s Αποδοτική: 0,6 m/s Έντονη: 0,8 m/s
	Τύπος κινητήρα	Κινητήρας πλήμνης
Κινητήρας κοπής	Ταχύτητα	2800/min
Μπαταρία (ρομπότ)	Μοντέλο μπαταρίας	MBPA30
	Τύπος μπαταρίας	Μπαταρία λιθίου
	Ονομαστική χωρητικότητα	7500 mAh
	Ονομαστική τάση	Μέγιστο 36V
Τροφοδοτικό	Μοντέλο φορτιστή	MPAA30
	Τάση εισόδου	100~240 V AC
	Τάση εξόδου	42 V
	Ρεύμα εξόδου	5 A
Σταθμός φόρτισης	Μοντέλο σταθμού φόρτισης	MCA20
	Τάση εισόδου	42 V
	Τάση εξόδου	42 V
	Ρεύμα εισόδου	5 A
	Ρεύμα εξόδου	5 A

Πρότυπα	Ζώνη	Ανερχόμε- νη ζεύξη (MHz)	Κατερχό- μενη ζεύξη (MHz)	Μέγιστη ισχύς εξόδου RF	GNSS	Ζώνη συχνο- τήτων		
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz		
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2				
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2				
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2				
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2				
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2				
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2				
	41	2496 - 2690	2496 - 2690	23 ± 2				
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
WCDMA	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2			GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				

[2] Ο χρόνος φόρτισης ισχύει όταν το ρομπότ επιστρέφει αυτόματα στον σταθμό φόρτισης λόγω χαμηλού επιπέδου φόρτισης μπαταρίας.

[3] Χώρες/περιοχές που καλύπτονται: Αλβανία, Ανδόρα, Αυστρία, Βέλγιο, Βοσνία-Ερζεγοβίνη, Βουλγαρία, Κροατία, Κύπρος, Τσεχική Δημοκρατία, Δανία, Εσθονία, Φινλανδία, Γαλλία, Γερμανία, Ελλάδα, Γκέρνσεϊ, Ουγγαρία, Ισλανδία, Ιρλανδία, Ιταλία, Κόσοβο, Λετονία, Λιχτενστάιν, Λιθουανία, Λουξεμβούργο, Μακεδονία, Μάλτα, Μολδαβία, Μονακό, Μαυροβούνιο, Ολλανδία, Νορβηγία, Πολωνία, Πορτογαλία, Ρουμανία, Σερβία, Σλοβακία, Σλοβενία, Ισπανία, Σουηδία, Ελβετία, Ηνωμένο Βασίλειο, Ουκρανία.

Σημείωση: Οι προδιαγραφές υπόκεινται σε αλλαγές, καθώς βελτιώνουμε συνεχώς το προϊόν μας. Για τις πιο πρόσφατες πληροφορίες, επισκεφθείτε τον ιστότοπό μας στη διεύθυνση <https://global.dreametech.com>.

MADE IN CHINA

