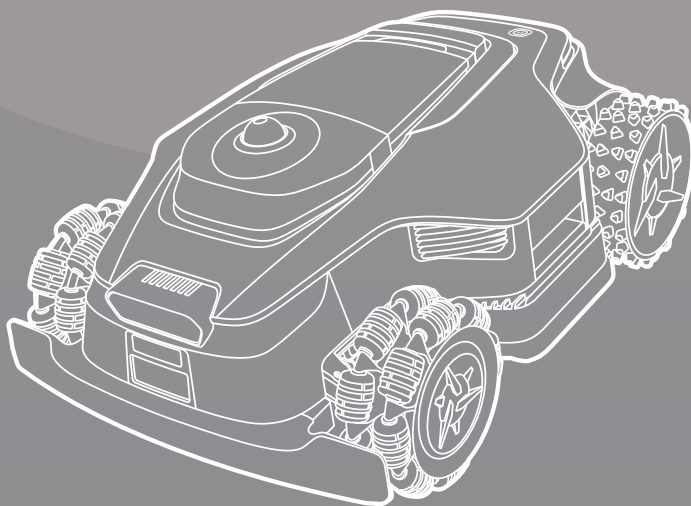


DREAME



Robot koszący DREAME A3 AWD Pro 2500

Instrukcja obsługi

Instrukcje oryginalne

Spis treści

1 Instrukcje bezpieczeństwa	P83
2 Prezentacja produktu	P87
3 Instalacja	P89
4 Przygotowanie do pierwszego użycia	P92
5 Mapowanie ogrodu	P97
6 Działanie	P103
7 Aplikacja Dreamehome	P106
8 Konserwacja	P109
9 Akumulator	P113
10 Przechowywanie przez zimę	P113
11 Transport	P113
12 Rozwiązywanie problemów	P114
13 Dane techniczne	P119

1 Instrukcje bezpieczeństwa

1.1 Ogólne instrukcje bezpieczeństwa

- Należy unikać korzystania z urządzenia i jego akcesoriów w złych warunkach pogodowych, zwłaszcza gdy istnieje ryzyko wystąpienia wyładowań atmosferycznych.
- Przed rozpoczęciem używania produktu należy uważnie przeczytać i zrozumieć niniejszą instrukcję użytkownika.
- Z produktem należy używać wyłącznie wyposażenia zalecanego przez firmę Dreame. Wykorzystanie w jakikolwiek inny sposób jest nieprawidłowe.
- Nie zezwalaj dzieciom na przebywanie w pobliżu urządzenia lub zabawę nim podczas jego pracy.
- Nie używaj produktu w miejscach, w których ludzie nie zdają sobie sprawy z jego obecności.
- W przypadku ręcznej obsługi produktu za pomocą aplikacji Dreamehome, nie należy biegać. Zawsze chodź ostrożnie stawiając kroki na nierównościach i cały czas utrzymując równowagę.
- Unikać używania produktu, gdy w obszarze roboczym znajdują się ludzie, zwłaszcza dzieci, albo zwierzęta.
- W przypadku użytkowania produktu w miejscach publicznych należy umieścić w pobliżu obszaru pracy znaki ostrzegawcze z następującym tekstem: „Ostrzeżenie! Automatyczna kosiarka! Trzymaj się z dala od maszyny! Nadzoruj dzieci!”
- Podczas obsługi produktu należy nosić solidne obuwie i długie spodnie.
- Aby zapobiec uszkodzeniu produktu oraz wypadkom z udziałem pojazdów i osób, nie należy wyznaczać obszarów roboczych ani tras przejazdowych na drogach publicznych.
- Nie wolno dotykać ruchomych, niebezpiecznych części, takich jak tarcza tnąca, przed ich całkowitym zatrzymaniem.
- W razie obrażeń lub wypadku należy zwrócić się o pomoc medyczną.
- Przed przystąpieniem do usuwania zatorów, konserwacji lub sprawdzania produktu należy go **wyłączyć**. Jeśli produkt drga w nietypowy sposób, przed ponownym uruchomieniem należy sprawdzić, czy nie jest uszkodzony. Nie używaj produktu, jeśli jakakolwiek jego część jest uszkodzona.
- Nie należy instalować głównego kabla w miejscach, w których produkt może go przeciąć. Postępuj zgodnie z dostarczonymi instrukcjami instalacji kabla.
- Do ładowania produktu należy używać wyłącznie stacji ładowania dołączonej do zestawu. Nieprawidłowe użytkowanie może spowodować porażenie prądem, przegrzanie lub wyciek żrącej cieczy z akumulatora. W przypadku wycieku elektrolitu przepłukać wodą/środkiem neutralizującym, a w razie kontaktu żrącej cieczy z oczami zwrócić się o pomoc medyczną.
- Przy podłączaniu głównego kabla do gniazda zasilania należy użyć wyłącznika różnicowoprądowego (RCD) o maksymalnym prądzie wyzwalającym 30 mA.
- Używaj wyłącznie oryginalnych akumulatorów zalecanych przez Dreame. W przypadku stosowania nieoryginalnych baterii nie można zagwarantować bezpieczeństwa produktu. Nie należy używać akumulatorów nienadających się do ponownego ładowania.
- Przewody zasilające i/lub przedłużające należy trzymać z dala od obszaru roboczego, aby uniknąć ich uszkodzenia, które może prowadzić do kontaktu z elementami pod napięciem.
- Ilustracje użyte w niniejszym dokumencie mają jedynie charakter poglądowy. Prosimy o zapoznanie się z rzeczywistymi produktami.
- Nigdy nie zezwalaj na korzystanie z urządzenia dzieciom, osobom o ograniczonych zdolnościach fizycznych, sensorycznych lub umysłowych albo nieposiadającym doświadczenia i wiedzy ani osobom niezaznajomionym z niniejszymi instrukcjami; lokalne przepisy mogą ograniczać dozwolony wiek operatora.
- Nie podłączaj ani nie dotykaj uszkodzonego kabla, dopóki nie zostanie on odłączony od gniazda zasilania. Jeśli kabel ulegnie uszkodzeniu podczas pracy, należy odłączyć wtyczkę od gniazda zasilania. Zużyty lub uszkodzony kabel zwiększa ryzyko porażenia prądem i powinien zostać wymieniony przez personel serwisowy.
- Nie należy mocno lub gwałtownie naciskać produktu, ponieważ może to spowodować jego uszkodzenie.
- Aby zachować zgodność z wymogami dotyczącymi ekspozycji na fale radiowe, należy zachować odległość 35 cm między urządzeniem a człowiekiem.
- **OSTRZEŻENIE:** Do ładowania baterii należy używać wyłącznie odłączanego zasilacza dostarczonego z urządzeniem.

1.2 Instrukcje bezpieczeństwa dotyczące instalacji

- Należy unikać instalowania stacji ładowania w miejscach, w których ludzie mogą się o nią potknąć.
- Nie należy instalować stacji ładowania w miejscach, w których istnieje ryzyko wystąpienia stojącej wody.
- Nie wolno instalować stacji ładowania, w tym żadnych akcesoriów, w odległości mniejszej niż 60 cm od materiałów łatwopalnych. Nieprawidłowe działanie lub przegrzanie stacji ładowania i źródła zasilania może stanowić zagrożenie pożarowe.

1.3 Instrukcje bezpieczeństwa dotyczące eksploatacji

- Nie zbliżaj dłoni ani stóp do obracających się ostrzy. Nie należy zbliżać dłoni ani stóp do produktu ani wsuwać ich pod niego, gdy jest on włączony.
- Nie wolno podnosić ani przenosić włączonego produktu.
- Gdy w obszarze pracy znajdują się ludzie, zwłaszcza dzieci, albo zwierzęta, należy przelączyć urządzenie w tryb postojowy lub je **wyłączyć**.
- Upewnij się, że na trawniku nie ma żadnych przedmiotów, takich jak kamienie, gałęzie, narzędzia lub zabawki. W przeciwnym razie ostrza mogą ulec uszkodzeniu w kontakcie z przedmiotem.
- Nie kłaść żadnych przedmiotów na produkcie ani na stacji ładowania.
- Nie używać produktu, jeśli przycisk STOP nie działa.
- Unikać kolizji produktu z ludźmi i zwierzętami. Jeśli na drodze produktu znajdzie się człowiek lub zwierzę, należy natychmiast przerwać jego działanie.
- Produkt należy zawsze **wyłączyć**, gdy nie jest używany.
- Nie używać produktu jednocześnie ze zraszaczem wynurzalnym. Użyj funkcji Plan, aby zapewnić, że produkt i zraszacz wynurzalny nie będą działały w tym samym czasie.
- Należy unikać umieszczania kanału połączeniowego w miejscu instalacji tryskaczy wynurzalnych.
- Nie używać produktu w przypadku obecności stojącej wody w obszarze roboczym, np. podczas ulewnego deszczu lub gromadzenia się wody.

1.4 Instrukcje bezpieczeństwa dotyczące konserwacji

- Na czas konserwacji należy **wyłączyć** urządzenie.
- Po umyciu należy upewnić się, że produkt został umieszczony na ziemi w normalnym ustawieniu, a nie do góry nogami.
- Nie należy odwracać produktu w celu wyczyszczenia podwozia. Jeśli odwrócisz go w celu wyczyszczenia, pamiętaj, aby po zakończeniu przywrócić go do właściwego położenia. Ten środek ostrożności jest konieczny, aby zapobiec przedostawianiu się wody do silnika, które mogłoby wpływać na jego normalne działanie.
- Przed przystąpieniem do czyszczenia lub konserwacji stacji ładowania należy odłączyć wtyczkę od stacji ładowania lub użyć urządzenia blokującego.
- Do czyszczenia produktu nie należy używać myjki wysokociśnieniowej ani rozpuszczalników.

1.5 Bezpieczeństwo akumulatora

Akumulatory litowo-jonowe mogą eksplodować lub spowodować pożar w przypadku ich rozebrania, zwarcia, wystawiania na działanie wody, ognia lub wysokich temperatur. Należy obchodzić się z nimi ostrożnie, nie rozbiierać ani nie otwierać akumulatora i unikać wszelkiego rodzaju niewłaściwych oddziaływań elektrycznych/mechanicznych. Przechowywać z dala od bezpośredniego światła słonecznego.

1. Należy używać wyłącznie ładowarki i źródła zasilania dostarczonych przez producenta. Użycie nieodpowiedniej ładowarki i źródła zasilania może spowodować porażenie prądem i / lub przegrzanie.

2. NIE NALEŻY PRÓBOWAĆ NAPRAWIAĆ ANI MODYFIKOWAĆ AKUMULATORÓW! Próby naprawy mogą spowodować poważne obrażenia ciała w wyniku wybuchu lub porażenia prądem elektrycznym! Jeśli dojdzie do wycieku, uwolnione elektrolity są żrące i toksyczne.

3. Urządzenie zawiera akumulatory, które mogą być wymieniane wyłącznie przez wykwalifikowane osoby.

1.6 Inne zagrożenia

Aby uniknąć obrażeń, podczas wymiany ostrzy należy nosić rękawice ochronne.

1.7 Symbole i naklejki

	OSTRZEŻENIE - Przed przystąpieniem do obsługi urządzenia należy przeczytać instrukcję obsługi.
	OSTRZEŻENIE - Podczas pracy należy zachować bezpieczną odległość od urządzenia.
	OSTRZEŻENIE - Przed rozpoczęciem pracy przy urządzeniu lub jego podnoszeniu należy włączyć blokadę.
	OSTRZEŻENIE - Nie wolno jeździć na urządzeniu. Nie wolno dotykać obracającego się ostrza.
	OSTRZEŻENIE - Nie wolno wyrzucać tego produktu jako zwykłego odpadu z gospodarstwa domowego. Upewnij się, że produkt został poddany recyklingowi zgodnie z lokalnymi wymogami prawnymi.

	Ten produkt jest zgodny z obowiązującymi dyrektywami WE.
	Klasa III
	Przed ładowaniem przeczytaj instrukcje.
	Prąd stały
	Klasa II

PRZEZNACZENIE PRODUKTU

Produkt ogrodowy przeznaczony do koszenia trawników przydomowych. Został on zaprojektowany z myślą o częstym koszeniu, dzięki czemu trawnik jest zdrowszy i wygląda lepiej niż kiedykolwiek wcześniej. W zależności od wielkości trawnika, kosiarkę można zaprogramować do pracy w dowolnym czasie lub z dowolną częstotliwością. Nie można jej używać do kopania, zmiatania ani odśnieżania.



Niniejszym firma TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. oświadcza, że model urządzenia radiowego Dreame MXXA8300/MXXA9300 jest zgodny z dyrektywą 2014/53/UE. Pełny tekst deklaracji zgodności UE jest dostępny pod następującym adresem internetowym: <https://global.dreame.tech.com/pages/declaration-of-conformity>.

Produkt jest zgodny z brytyjskimi przepisami PSTI; pełny tekst deklaracji zgodności jest dostępny pod następującym adresem internetowym: <https://global.dreame.tech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

Szczegółową instrukcję w postaci elektronicznej można znaleźć na stronie <https://global.dreame.tech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Informacja dotycząca bezpieczeństwa sieciowego

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

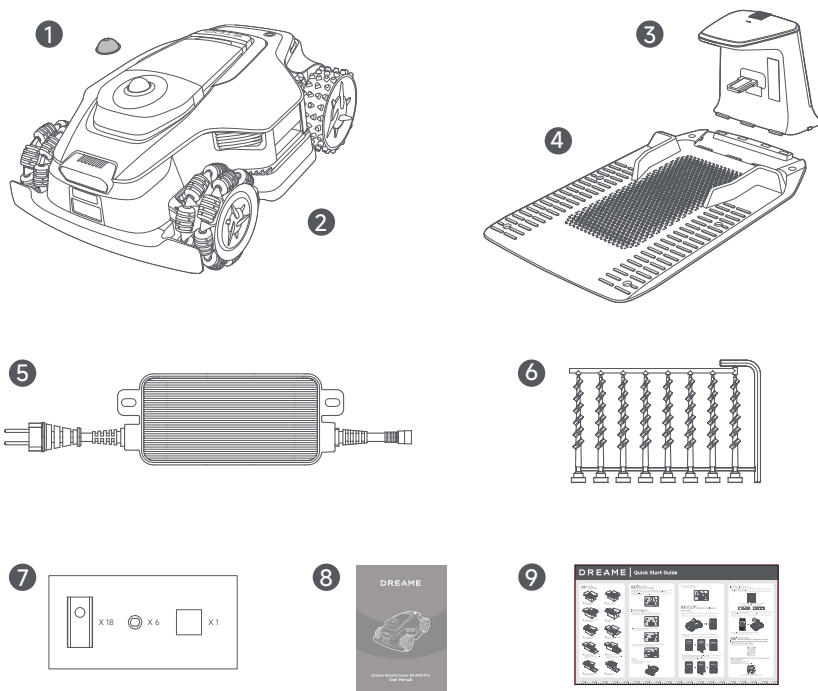
Urządzenie to jest wyposażone w wiele funkcji łączności sieciowej, w tym port Ethernet (RJ-45), moduł komunikacji bezprzewodowej Wi-Fi oraz interfejs debugowania USB. Po uruchomieniu domyślnie włączone są następujące usługi sieciowe:

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

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

2 Prezentacja produktu

2.1 Zawartość opakowania



1 Pokrywa lidar

2 Robot koszący

3 Wieża ładowania (z kablem o długości 10 m)

4 Płyta podstawowa

5 Źródło zasilania

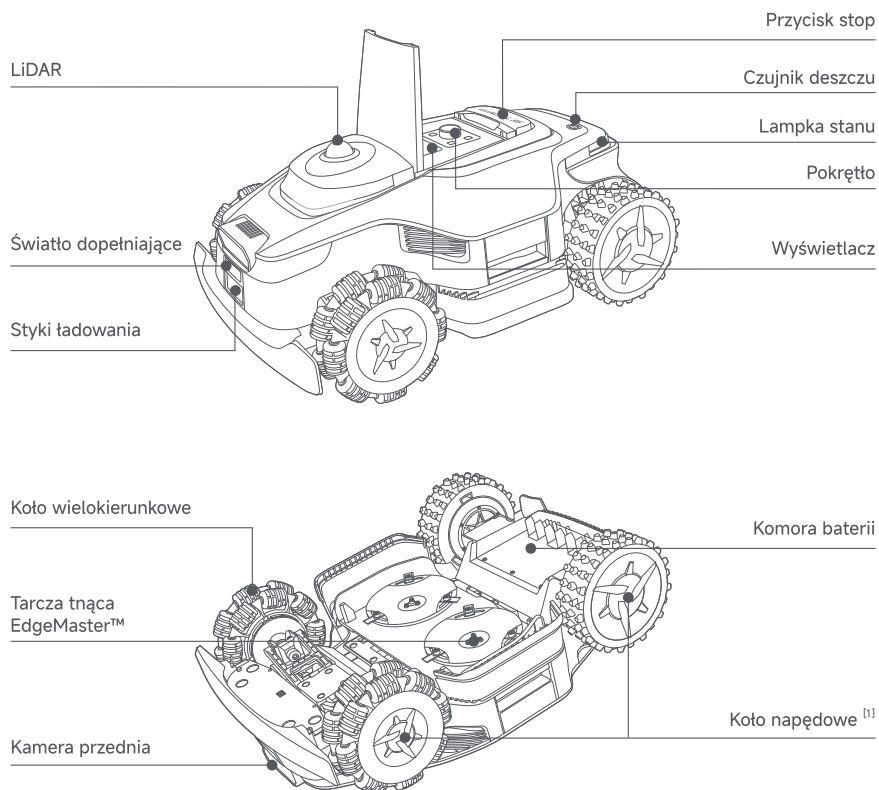
6 Śruby × 8, klucz imbusowy

7 Ostrza zapasowe × 18, uchwyty × 6, ściereczka bezwłóknista

8 Instrukcja użytkownika

9 Skrócona instrukcja użytkownika

2.2 Omówienie produktu



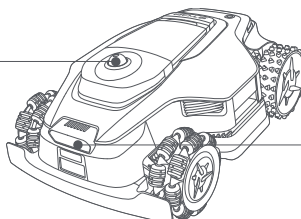
[1] Wyposażony w silniki w piastach.

2.3 OmniSense™ 3.0: system ultra-sensoryki 3D z kamerami AI

Podnieś pielęgnację trawnika na wyższy poziom dzięki OmniSense™ 3.0 – przetłomowemu systemowi ultra-sensoryki 3D wyposażonemu w dwie wspomagane algorytmami kamery HDR, zapewniające bardziej kompleksowe i szczegółowe postrzeganie 3D ogrodu.



OmniSense™ 3.0
System 3D Ultra-Sensing



Wielokierunkowe omijanie
przeszkód 3D wspierane
przez sztuczną inteligencję



2.4 Usługa Link z łącznością GPS i 4G

Robot jest wyposażony w Usługę Link, zapewniającą łączność z siecią komórkową 4G.

Włączanie usługi Link

Usługa Link uruchomi się automatycznie po włączeniu robota.  Na wyświetlaczu robota i w aplikacji zapali się ikona, sygnalizując pomyślne włączenie usługi. Status użytkowania usługi Link możesz sprawdzić w aplikacji, wybierając opcję **Połączenia**.

Dzięki aktywacji usługi Link można zdalnie śledzić stan robota i uruchamiać zadania koszenia bez połączenia Wi-Fi. Dodatkowo urządzenie posiada wbudowany moduł GPS do śledzenia lokalizacji w czasie rzeczywistym, wspomagający jego zabezpieczenia przed kradzieżą. Możesz śledzić jego lokalizację w dowolnym momencie i z dowolnego miejsca oraz otrzymywać powiadomienia, jeśli urządzenie znajdzie się poza wyznaczonym obszarem mapy.

Usługa Link jest oferowana bezpłatnie przez pierwszy rok od momentu aktywacji. Aby przedłużyć usługę po upływie terminu ważności, prosimy o kontakt z zespołem obsługi posprzedażowej Dreame pod adresem dreamesupport@dreame.tech.

2.5 Czujniki

Nazwa	Opis
LiDAR	Zbiera informacje o środowisku i ułatwia ustalanie położenia robota, unikanie przeszkód oraz wykrywanie wody i brudu. Zasięg wykrywania (przy 100 klx): 40 m przy współczynniku odbicia 10%; 70 m przy współczynniku odbicia 80% Pole widzenia: 360° (w poziomie) × 59° (w pionie)
Kamera przednia	Wykrywa przeszkody, granice trawnika i obecność ludzi. Kąt widzenia: 89° (w poziomie), 58° (w pionie), 97° (po przekątnej) Rozdzielczość: 2 MP
GPS	Robot posiada wbudowaną funkcję GPS. Za pomocą aplikacji można śledzić lokalizację robota w czasie rzeczywistym w Google Maps.

3 Instalacja

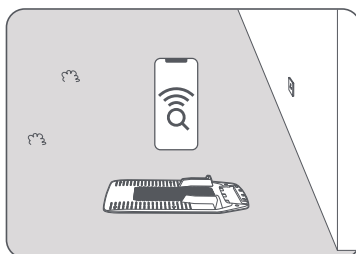
3.1 Wybór odpowiedniej lokalizacji

- Umieść płytę podstawową na równej powierzchni w pobliżu brzegu trawnika i gniazdka elektrycznego. Umieść ją w miejscu o silnym sygnale Wi-Fi.

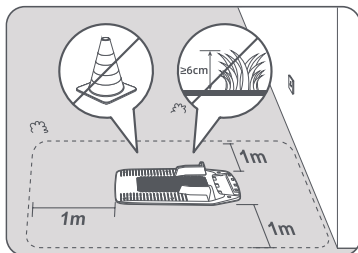
Uwaga: Użyj urządzenia mobilnego, aby sprawdzić siłę sygnału Wi-Fi w danej lokalizacji. Silny sygnał Wi-Fi zapewni stabilne połączenie między robotem a aplikacją.

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

Ważne: Jeśli stacja ładowania znajduje się na pochyłości, upewnij się, że nachylenie nie jest zbyt strome, aby zapobiec cofaniu się robota i problemom z dokowaniem.

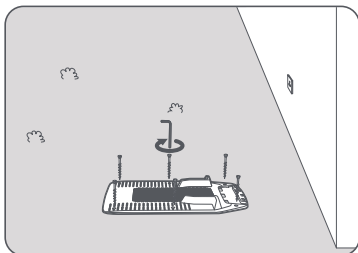


- Należy zachować co najmniej **1 m** wolnej przestrzeni bez przeszkód po lewej i prawej stronie oraz przed płytą podstawową. Zadbaj o to, aby trawa wokół miejsca instalacji była krótsza niż **6 cm**. Jeśli trawa jest wyższa, należy najpierw skosić ją tradycyjną kosiarką. Wysoka trawa może utrudnić robotowi powrót do stacji ładowania.

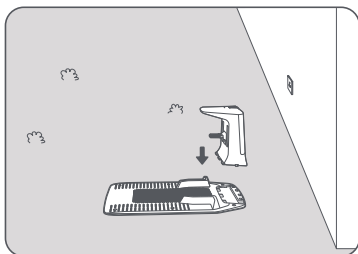


3.2 Instalacja stacji ładowania

1 Przymocuj płytę podstawową do podłoża za pomocą dostarczonych śrub i klucza imbusowego.

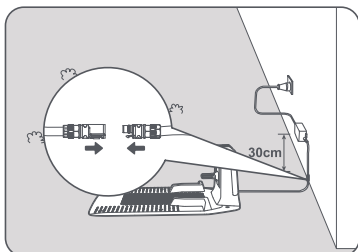


2 Włóż wieżę ładowania w płytę podstawową, aż usłyszysz kliknięcie.

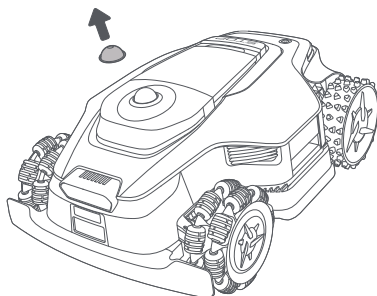


3 Podłącz zasilacz do przedłużacza, a następnie do gniazdka. Źródło zasilania powinno znajdować się co najmniej **30 cm** nad ziemią.

Uwaga: Gdy dostępne będzie zasilanie, dioda LED na stacji ładowania będzie świeciła światłem stałym niebieskim.



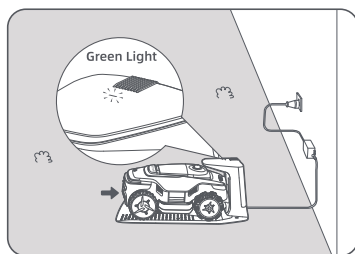
- 4 Zdejmij pokrywę lidar.



- 5 Umieść robota w stacji ładowania, aby naładować akumulator. Upewnij się, że styki ładowania na robocie i stacji ładowania są prawidłowo ze sobą połączone.

Uwaga: Lampka kontrolna **miga na zielono**, gdy robot z powodzeniem łączy się w stacji ładowania.

Uwaga: Jeśli chcesz zastosować garaż dla dodatkowej ochrony, skorzystaj z odpowiedniego garażu Dreame dostępnego w lokalnych sklepach lub w Internecie. Korzystanie z garażu innego niż Dreame może powodować problemy podczas ładowania.

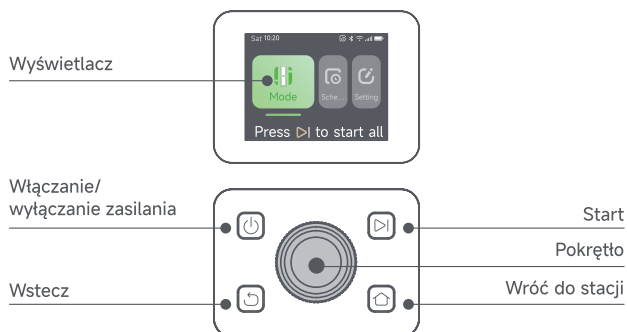


Dioda LED na stacji ładowania

Kolor światła diody LED	Znaczenie
Migający/stały czerwony	1. Wystąpił problem ze stacją ładowania (np. problem z natężeniem lub napięciem ładowania).
	2. Robot dokuje w stacji ładowania, ale ładowanie przebiega nieprawidłowo (na przykład na stykach ładowania wystąpiło zwarcie).
Niebieski ciągły	Stacja ładowania otrzymuje zasilanie. Robot nie znajduje się na stacji ładowania.
Zielony migający	Robot ładuje się na stacji ładowania.
Zielony ciągły	Robot jest w pełni naładowany na stacji / poza godzinami ładowania.

4 Przygotowanie do pierwszego użycia

4.1 Zapoznanie się z panelem sterowania



Wyświetlacz

Ikona	Stan
	Poziom naładowania akumulatora (Pokazuje aktualny poziom naładowania akumulatora).
	Ładowanie (robot pomyślnie dokuje się w stacji ładowania).
	Bluetooth (robot jest połączony z aplikacją przez Bluetooth).
	Wi-Fi (robot jest połączony z aplikacją za pośrednictwem sieci Wi-Fi).
	Usługa Link (jest aktywna).
	Plan (na dziś zaplanowane jest zadanie i nie zostało jeszcze rozpoczęte).

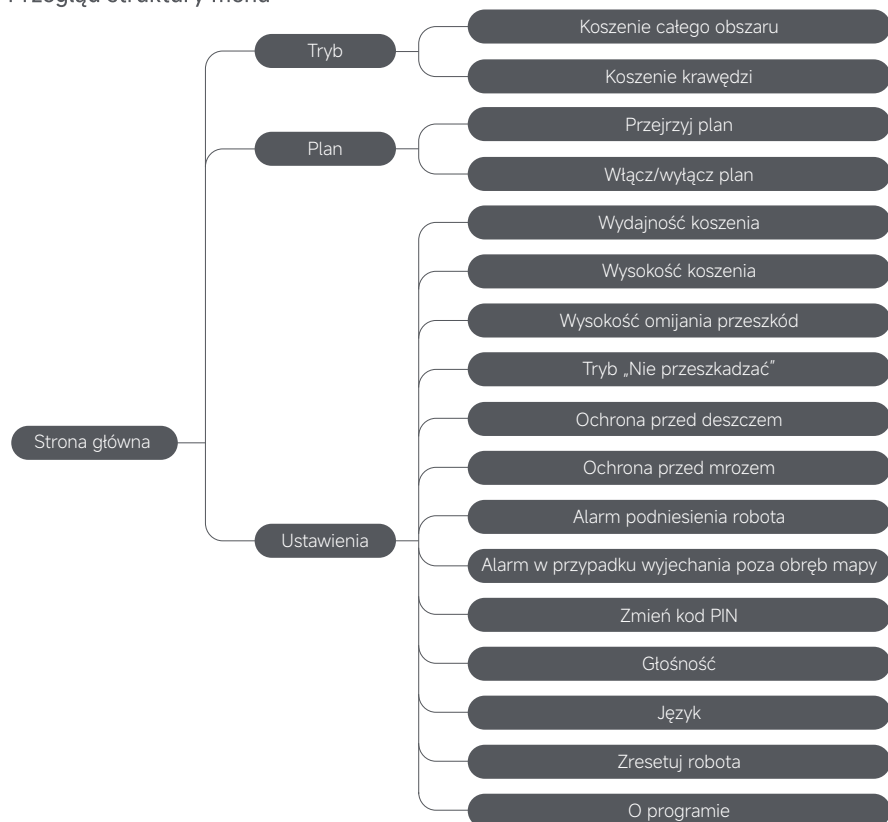
Elementy sterujące

Przycisk	Funkcja
Przycisk zasilania	Aby włączyć/wyłączyć robota, naciśnij i przytrzymaj przycisk przez 2 sekundy. Robot musi znajdować się poza stacją ładowania.
Start	Aby rozpocząć koszenie całego obszaru lub wznowić wstrzymane zadanie, naciśnij przycisk , a następnie w ciągu 5 sekund zamknij pokrywę. Jeśli pokrywa nie zostanie zamknięta w ciągu 5 sekund, zadanie zostanie anulowane.
Wróć do stacji	Aby wysłać robota z powrotem do stacji ładującej w celu naładowania, naciśnij przycisk , a następnie w ciągu 5 sekund zamknij pokrywę. Jeśli pokrywa nie zostanie zamknięta w ciągu 5 sekund, zadanie zostanie anulowane.
Wstecz	Aby przejść o jeden poziom wyżej w menu, naciśnij przycisk .

Elementy sterujące

Pokrętko	Aby potwierdzić wybór w menu, naciśnij pokrętko.
	Aby włączyć tryb parowania Bluetooth, naciśnij i przytrzymaj pokrętko przez 3 sekundy.
	Aby poruszać się po menu, obracaj pokrętko w prawo/w lewo.
Rozpocznij + Wstecz	Aby zresetować robota, naciśnij i przytrzymaj przez 3 sekundy przycisk  oraz przycisk  . Kod PIN nie zostanie skasowany.
Wróć do stacji + Wróć	Naciśnij i przytrzymaj przez 3 sekundy przycisk  i przycisk  , aby przejść do strony O w Ustawieniach. Strona „O” zniknie po 5 sekundach.
Pokrętko + Wróć	Aby zresetować kod PIN, naciśnij i przytrzymaj przez 3 sekundy pokrętko oraz przycisk  .
Stop	Naciśnij przycisk Stop , aby otworzyć górną pokrywę i zatrzymać robota. Aby wznowić działanie, na panelu sterowania należy wprowadzić kod PIN.

Przegląd struktury menu



*Może ulec aktualizacji w zależności od wersji oprogramowania.

Lampka stanu na robocie

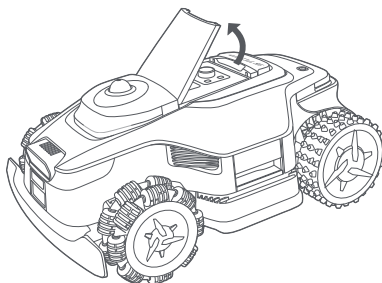
Kolor	Znaczenie
Czerwony ciągly	1. Robot jest w stanie gotowości.
	2. Robot wykonuje zadanie lub jest wstrzymany.
	3. Akumulator jest w pełni naładowany (jasność jest niższa niż w przypadku pełnego naładowania).
	4. Robot jest zadokowany w stacji ładowania i ładuje się.
Przewijanie	Robot zadokował w stacji ładowania.
Czerwony pulsujący	1. Robot jest w stanie patrolowania.
	2. Transmisja wideo z przedniej kamery w czasie rzeczywistym wyświetlana jest w aplikacji.
	3. Robot przemieszcza się w kierunku wyznaczonego miejsca.
Czerwony migający	Podczas wykonywania zadania w robocie wystąpiła usterka.
Fala od środka do zewnątrz	Robot się włącza.

Uwaga: Okres aktywacji i scenariusze działania lampki robota można dostosować na stronie **Ustawienia > Światła**.

4.2 Ustawienia początkowe

Przed pierwszym uruchomieniem robota należy dokonać kilku podstawowych ustawień, aby robot był gotowy do pracy.

- 1 Unieś górną pokrywę.



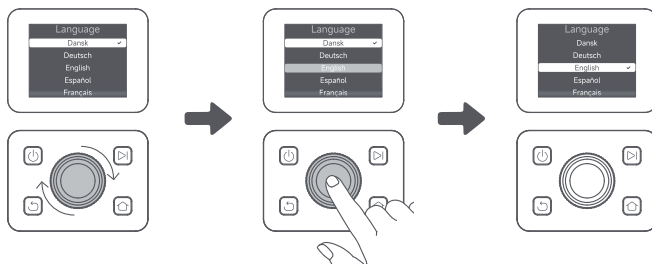
- 2 Naciśnij i przytrzymaj przez 2 sekundy przycisk  na panelu sterowania, aby włączyć robota.

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



3 Wybierz preferowany język

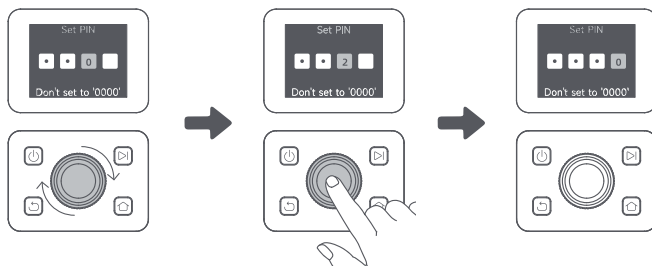
Wybierz język, obracając pokrętko zgodnie z ruchem wskazówek zegara, aby przejść w dół albo w kierunku przeciwnym, aby przejść w górę. Naciśnij pokrętko, aby potwierdzić.



4 Ustawianie kodu PIN

1. Obracając pokrętkiem, wybierz cyfrę od 0 do 9. Obróć zgodnie z ruchem wskazówek zegara, aby zwiększyć cyfrę albo w kierunku przeciwnym, aby ją zmniejszyć. Naciśnij pokrętko, aby potwierdzić i przejść do ustawiania następnej cyfry. Aby zmodyfikować poprzednią cyfrę, obróć pokrętko w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara, aż cyfra zmieni się na 0, a następnie obróć je jeszcze raz.

Ważne: Nie ustawiaj kodu PIN na „0000”.



2. Wprowadź ponownie kod PIN, aby zakończyć ustawianie kodu PIN.

Uwaga: Jeśli dwa hasła nie są ze sobą zgodne, należy ponownie ustawić nowe hasło.

5 Podłączenie robota do Internetu

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



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



Robot obsługuje łączność 4G i ma wbudowany GPS. Jednakże, aby uzyskać optymalną wydajność, zalecamy skonfigurowanie połączenia Wi-Fi.

Przed konfiguracją sieci:

- Upewnij się, że robot i urządzenie mobilne znajdują się w tej samej sieci Wi-Fi.
- Upewnij się, że urządzenie mobilne znajduje się w odległości do **10 m** od robota.
- Włącz funkcję Bluetooth w urządzeniu mobilnym.

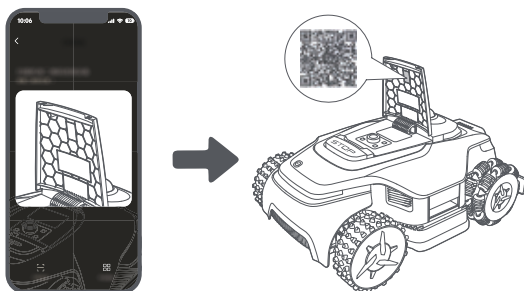
1. Otwórz aplikację Dreamehome.

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

a. Skanowanie kodu QR: Przejdź do  **Urządzenie** i stuknij  **Zeskanuj kod QR, aby nawiązać połączenie**. Zeskanuj kod QR znajdujący się wewnątrz górnej pokrywy robota, aby nawiązać połączenie.

b. Ręczne dodanie urządzenia: Przejdź do  **Urządzenie** i dotknij **+ Dodaj**. Następnie wybierz model robota, z którym chcesz się połączyć..

c. Automatyczne wykrywanie: robot wyszukuje urządzenia znajdujące się w pobliżu. Stuknij robota na liście wykrytych urządzeń, aby się z nim połączyć.

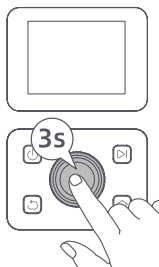


3. Aby dokończyć połączenie z siecią Wi-Fi, postępuj zgodnie z instrukcjami w aplikacji.

Ważne: Należy użyć jednokresowej sieci 2,4 GHz lub dwupasmowej 2,4/5 GHz.

Ważne: Upewnij się, że Twoja sieć Wi-Fi nie ma włączonej zapory sieciowej i nie jest szyfrowana (np. użyj otwartej sieci Wi-Fi). W przeciwnym razie konfiguracja sieci może się zakończyć niepowodzeniem.

4. Naciśnij i przytrzymaj pokrętko na panelu sterowania przez 3 sekundy. Robot przejdzie w tryb parowania Bluetooth.



5. Postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi w aplikacji, aby dokończyć parowanie.

Jak anulować powiązanie robota?

Po pomyślnym sparowaniu robot jest automatycznie powiązany z kontem Dreamehome. Każde urządzenie może być powiązane tylko z jednym kontem. Nie może być ono powiązane jednocześnie z innym kontem. Aby sparować robota z nowym kontem, najpierw musisz anulować istniejące powiązanie robota. Aby anulować powiązanie:

1. Otwórz aplikację Dreamehome. Przejdź do  **Urządzenie**.
2. Jeśli masz kilka robotów powiązanych z Twoim kontem Dreamehome, przesuń palcem w lewo lub w prawo, aby przejść do strony robota, którą chcesz edytować.
3. Dotknij  w prawym górnym rogu.
4. Wybierz  [icon] **Usuń**.

Jak udostępnić swojego robota?

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

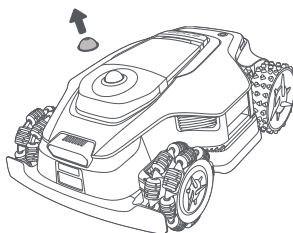
Jak wylogować się z konta Dreamehome lub je usunąć?

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

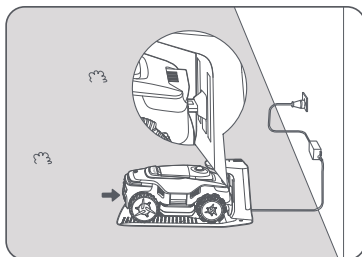
5 Mapowanie ogrodu

Przed mapowaniem należy sprawdzić, czy:

- Poziom naładowania baterii robota przekracza 50%.
- Osłona lidarów jest zdjęta.



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



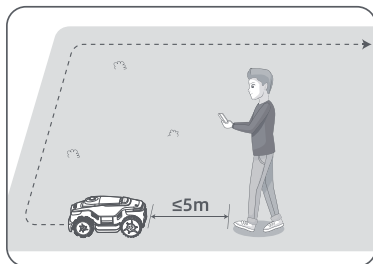
5.1 Tworzenie wirtualnej granicy

Przed rozpoczęciem przebiegu mapowania należy pamiętać o następujących kwestiach:

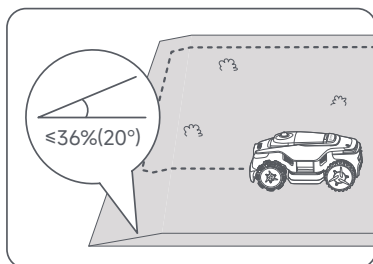
Ważne: Nie przesuwaj ręcznie robota podczas tworzenia granicy, ponieważ może to spowodować niepowodzenie mapowania.

Ważne: Po rozpoczęciu mapowania nie dokuj zdalnie robota w stacji ładowania, dopóki przebieg mapowania nie zostanie ukończony. W przeciwnym razie LiDAR może zostać zastonięty, co może spowodować niepowodzenie mapowania.

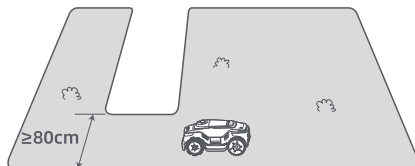
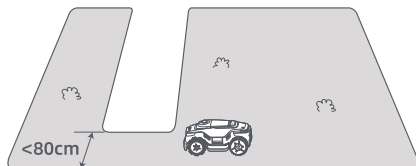
- Podczas przebiegu mapowania należy poruszać się w odległości **5 m** za robotem.



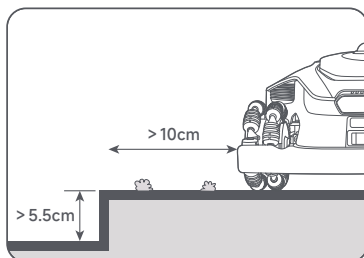
- Robot może poruszać się po zboczach o nachyleniu do **80% (38°)**. Jednakże, aby uzyskać lepsze wyniki koszenia, zaleca się utrzymywanie nachylenia obszarów roboczych poniżej **36% (20°)**.



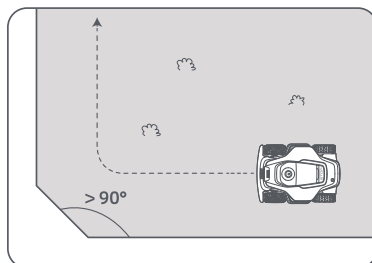
- W przypadku obszarów węższych niż **80 cm**, należy ustawić je jako ścieżki, aby umożliwić robotowi przejazd (zob. rozdział 5.4: **Wyznaczyć ścieżkę**).



- Jeśli trawnik znajduje się ponad **5,5 cm** wyżej niż sąsiednie podłoże, należy utrzymywać robota w odległości co najmniej **10 cm** od krawędzi. Jeśli trawnik jest zrównany z sąsiadującym podłożem, robot może przekroczyć jego obwód w celu uzyskania optymalnych rezultatów koszenia wzdłuż krawędzi.

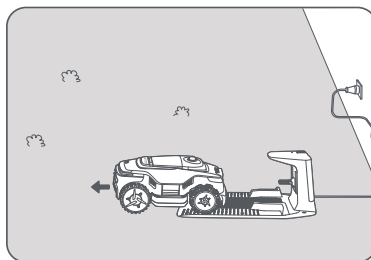
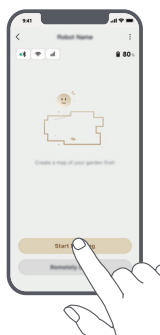


- Upewnij się, że kąty skreutu są większe niż **90°**. Kąty mniejsze niż **90°** mogą utrudniać robotowi wykonanie estetycznego koszenia.

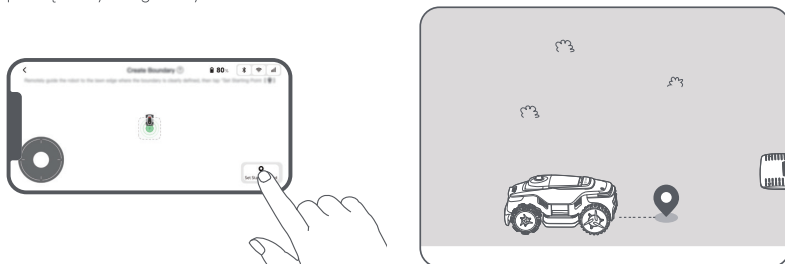


Rozpocznij mapowanie:

1. Dotknij opcji **Rozpocznij tworzenie** w aplikacji, a robot sprawdzi swój status i przeprowadzi kalibrację. Urządzenie automatycznie opuści stację ładowania w celu przeprowadzenia kalibracji. Zachowaj ostrożność.



2. Poprowadź robota zdalnie do krawędzi trawnika i dotknij opcji **Ustaw punkt początkowy**, aby ustalić punkt początkowy dla granicy.



3. Zdalnie sterując robotem prowadź go po obwodzie trawnika, wyznaczając obszar roboczy.

Automatyczne wykrywanie granic

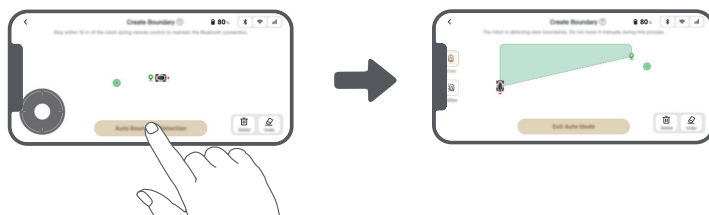
Dzięki zaawansowanemu algorytmowi sztucznej inteligencji robot wykorzystuje przednią kamerę do wykrywania obszarów trawiastych i nietrawiastych, co pozwala mu ustalać granice bez konieczności ręcznego sterowania.

Po zdalnym skierowaniu robota na krawędź trawnika i ustawieniu punktu początkowego można użyć trybu **automatycznego wykrywania granic**. Możesz wybrać, czy robot powinien wykraczać poza granicę, aby uzyskać czystsze wyniki cięcia krawędzi, czy pozostać blisko niego, aby uniknąć utknięcia.

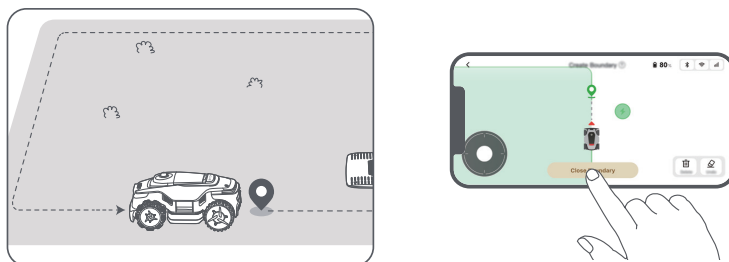
Zalecamy śledzenie jazdy robota podczas tego procesu. Jeśli robot nie wykryje prawidłowo granic, można wyjść z trybu automatycznego wykrywania granic i w dowolnym momencie przełączyć się na zdalne sterowanie.

Ważne: Tryb automatycznego wykrywania granic należy stosować w świetle dziennym, aby zapewnić odpowiednią widoczność. Należy unikać korzystania z tej funkcji w warunkach słabego oświetlenia lub w deszczu.

Ważne: Sprawdź, czy kamera przednia robota jest czysta i czy nie jest zastonięta.

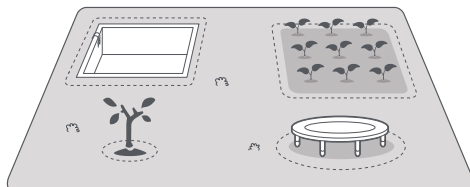


4. Gdy robot znajdzie się w odległości **1 m** od punktu początkowego, możesz dotknąć **Domknij granicę** i generowanie granicy zostanie automatycznie zakończone.



5.2 Ustaw strefę wyłączoną

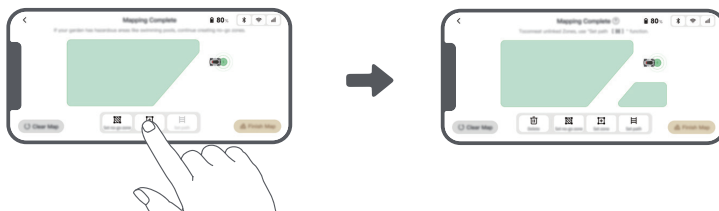
Chociaż robot może automatycznie omijać przeszkody, nadal konieczne jest ustawienie obszarów ryzyka upadku, takich jak baseny i piaskownice, jako stref wyłączonych. Obiekty, które chcesz chronić (takie jak kwiatnik, trampolina, grządka warzywna lub odstonięty korzeń drzewa) ustaw jako strefy wyłączone. Aby kontynuować tworzenie stref wyłączonych, możesz kliknąć **Strefa wyłączona** w aplikacji. Możesz też przejść do  > **Edycja mapy**, aby utworzyć lub usunąć strefy wyłączone po ukończeniu tworzenia mapy.



5.3 Tworzenie nowych stref i rozszerzanie stref istniejących

• Aby utworzyć więcej stref

Jeśli trawnik jest przedzielony drogami lub masz kilka oddzielnych trawników, możesz wybrać opcję **Ustaw strefę** w aplikacji, aby kontynuować tworzenie obszarów roboczych. Możesz również dodawać, usuwać lub modyfikować strefy w  > **Edycja mapy** po ukończeniu tworzenia mapy.



• Rozszerzanie istniejących stref

Aby rozszerzyć istniejącą strefę, dotknij opcji **Ustaw strefę** w aplikacji, aby utworzyć obszar, który chcesz uwzględnić. Jeśli oba obszary nakładają się na siebie, zostaną automatycznie połączone. Możesz również przejść do  > **Edycja mapy** > **Ustawienia strefy** po zakończeniu mapowania, aby rozszerzyć istniejącą strefę.

• Rozdzielanie i scalanie stref

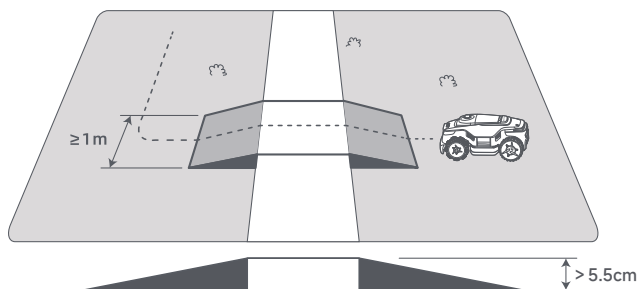
Aby podzielić strefę na mniejsze lub połączyć strefy, które zostały podzielone za pomocą aplikacji, w jedną większą strefę, przejdź do  > **Edycja mapy** > **Ustawienia strefy** i dotknij **Podziel strefę** lub **Połącz** w aplikacji.

5.4 Wyznacz ścieżkę

W przypadku oddzielonych stref należy utworzyć łączącą je ścieżkę. Oddzielne strefy bez ścieżki będą dla robota niedostępne.

Uwaga: Domyślnie robot porusza się tylko po ścieżce, nie kosząc przy tym trawy.

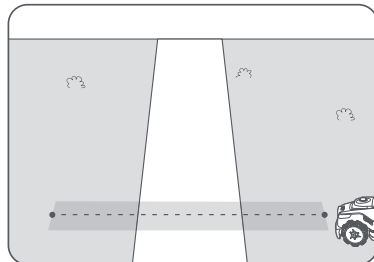
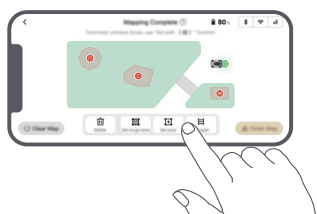
Ważne: Jeśli trawnik jest rozdzielony przejściami wyższymi niż **5,5 cm**, umieść obiekt o nachyleniu równym wysokości przejścia (np. pochylnię).



• Łączenie dwóch oddzielonych od siebie stref roboczych

W przypadku oddzielonych od siebie obszarów należy utworzyć łączące je ścieżki, w przeciwnym razie będą one dla robota niedostępne. Naciśnij **Wyznacz ścieżkę**, aby utworzyć ścieżkę.

Ważne: Upewnij się, że początek i koniec ścieżki znajdują się w obszarze roboczym.

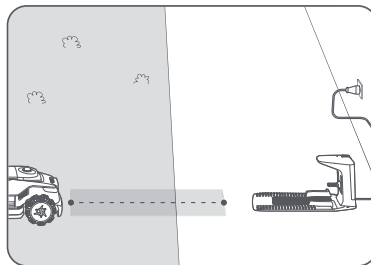
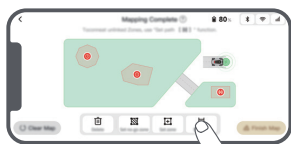


• Łączenie obszaru roboczego ze stacją ładowania

Jeśli stacja ładowania nie znajduje się w obszarze roboczym, należy utworzyć ścieżkę łączącą ją z obszarem roboczym. Naciśnij **Wyznacz ścieżkę**, aby utworzyć ścieżkę umożliwiającą robotowi powrót do stacji ładowania.

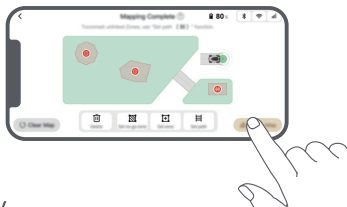
Ważne: Upewnij się, że jeden koniec znajduje się wewnątrz obszaru roboczego, a drugi przed stacją ładowania. Zaleca się wyrównanie ścieżki ze stacją ładowania.

Ważne: Podczas tworzenia ścieżek łączących obszar roboczy ze stacją ładowania nie należy zdalnie dokonywać robota w stacji ładowania. W przeciwnym razie LiDAR może zostać zastąpiony, co może spowodować niepowodzenie mapowania.



5.5 Ukończ mapę

Po ukończeniu obszarów roboczych, ścieżek i stref wyłączonej naciśnij **Ukończ mapę**.



5.6 Dodawanie drugiej mapy

Jeśli nie istnieje żadna ścieżka między ogrodem przed domem a ogrodem za domem, można utworzyć drugą mapę. Po ukończeniu pierwszej mapy, kliknij **Dodaj mapę**, aby przejść do tworzenia drugiej mapy. Możesz także przejść do > **Edycja mapy** i kliknąć **Dodaj mapę** po zakończeniu mapowania. Po ukończeniu drugiej mapy możesz przelatać się między mapami za pomocą funkcji > **Edycja mapy**.

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

Uwaga: Dla większej wygody można zakupić dodatkową stację ładowania do zainstalowania na drugiej mapie. Dzięki oddzielnej stacji ładowania zainstalowanej na drugiej mapie, wystarczy ręcznie przenosić robota między dwiema mapami.



6. Obsługa

6.1 Rozpoczęcie koszenia po raz pierwszy

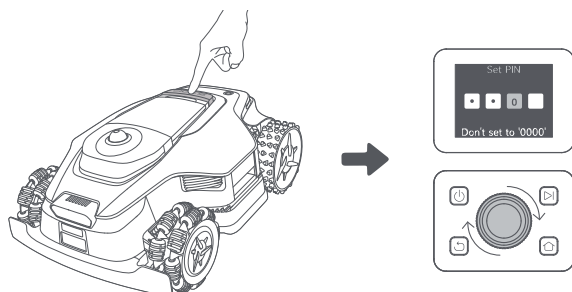
Wskazówki przed koszeniem:

- Użyj tradycyjnej kosiarki, aby skosić trawę na wysokość nie większą niż 10 cm..
- Usuń z trawnika przeszkody, w tym gruz, sterty liści, zabawki, druty i kamienie. Upewnij się, że podczas koszenia przez robota na trawniku nie przebywają dzieci ani zwierzęta.
- Wypełnij dziury w trawniku.
- Z wyprzedzeniem ustaw w aplikacji preferencje koszenia (takie jak skuteczność koszenia, wysokość koszenia i kierunek koszenia).
- Mapowanie ogrodu.



a) Uruchomienie za pomocą panelu sterowania

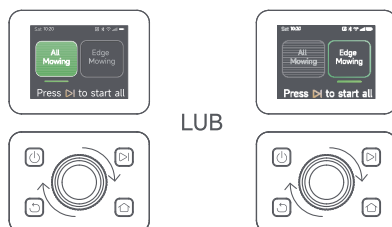
1. Naciśnij przycisk **Stop**, unieś górną pokrywę i wprowadź kod PIN.



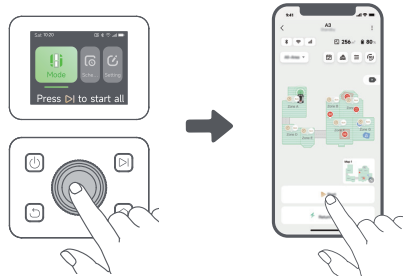
2. Wybierz „Tryby” na wyświetlaczu i naciśnij pokrętkę.



3. Obróć pokrętkę, aby wybrać tryb koszenia.



4. Naciśnij przycisk **▶**, a następnie **zamknij górną pokrywę** w ciągu 5 sekund. Robot opuści stację ładowania i rozpocznie koszenie całego obszaru. Możesz również nacisnąć przycisk **Start**, aby rozpocząć koszenie.



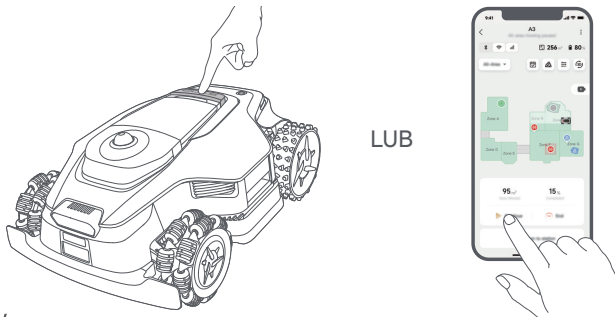
b) Uruchomienie za pomocą aplikacji

1. Otwórz aplikację.
2. Wybierz tryb koszenia i dotknij **Rozpocznij**, aby rozpocząć koszenie.

6.2 Wstrzymanie

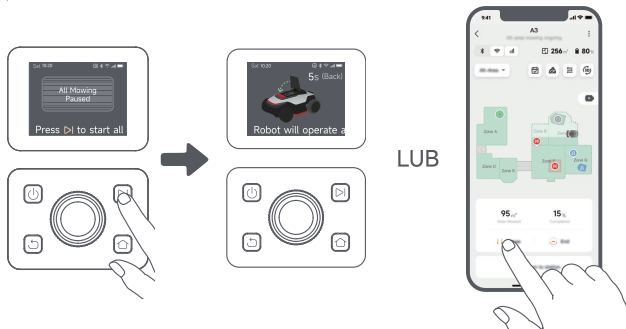
Aby wstrzymać bieżące zadanie koszenia, można nacisnąć przycisk **Stop** na robocie lub dotknąć opcji **Wstrzymaj** w aplikacji.

Uwaga: Po naciśnięciu przycisku **Stop** robota nie można uruchomić bezpośrednio z aplikacji. Aby wznowić działanie, wprowadź kod PIN na panelu sterowania.



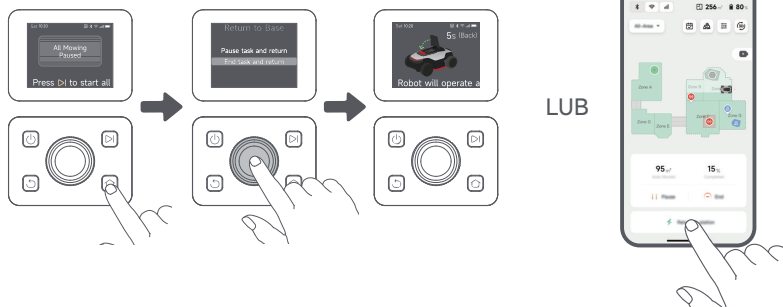
6.3 Wznów

Aby wznowić zadanie, gdy robot zostanie wstrzymany, naciśnij przycisk **▶**, a następnie w ciągu 5 sekund **zamknij górną pokrywę**. Robot wznowi poprzednie zadanie koszenia. Możesz też dotknąć opcji **Kontynuuj** w aplikacji, aby wznowić zadanie koszenia.



6.4 Powrót do stacji ładowania

Aby wysłać robota z powrotem do stacji ładowania, naciśnij  na panelu sterowania. Potwierdź wstrzymanie lub anulowanie bieżącego zadania, a następnie **zamknij górną pokrywę** w ciągu 5 sekund. Robot automatycznie powróci do stacji ładowania w celu naładowania. Można również wybrać opcję **Rozpocznij powrót do stacji** w aplikacji, aby wysłać robota z powrotem.



7. Aplikacja Dreamehome

Gdzie można dowiedzieć się więcej

Aplikacja Dreamehome to więcej niż pilot zdalnego sterowania. Za pomocą aplikacji można wykonać wiele czynności: zdalnie wprowadzać różne ustawienia, wypróbować różne tryby koszenia, dowolnie edytować mapę i dostosowywać plany koszenia.

7.1 Tryby koszenia

Robot oferuje różne tryby koszenia. Za pomocą aplikacji można przełączać się między trybami, w tym koszeniem całego obszaru, koszeniem strefowym, koszeniem krawędzi, koszeniem punktowym i trybem ręcznym.



7.2 Kształty koszenia

Dostosuj swój trawnik, dodając kształty za pomocą funkcji  > **Edycja mapy** > **Kształty** w aplikacji. Zdefiniowane kształty zostaną wyłączone z koszenia we wszystkich trybach koszenia. Możesz modyfikować ich położenie, rozmiar lub usuwać je w **Kształtach**.



7.3 System koszenia EdgeMaster™ 2.0

Dzięki technologii EdgeMaster™ 2.0 tarcza tnąca podczas pracy wysuwa się do zewnątrz, zapewniając dokładne przycinanie. Funkcja ta maksymalnie zwiększa zasięg koszenia i poprawia wygląd trawnika. Przejdź do  > **Ustawienia koszenia krawędzi** > **EdgeMaster™** w aplikacji.



7.4 Plan

Po ukończeniu pierwszej mapy robot automatycznie tworzy dwa tygodniowe plany koszenia w zależności od wielkości trawnika: „**Plan wiosenno-letni**” i „**Plan jesienno-zimowy**”. W aplikacji można kliknąć  aby wprowadzić szczegółowe ustawienia planu. Dzięki funkcji planu można całkowicie powierzyć codzienne koszenie robotowi. Wystarczy tylko regularnie konserwować robota.

Uwaga: Jeśli obawiasz się, że robot może przeszkadzać Tobie lub Twoim sąsiadom, gdy pracuje autonomicznie w określonych godzinach, możesz przejść do **Ustawień > Nie przeszkadzać** i ustawić czas **Nie przeszkadzać** w aplikacji.



7.5 Blokada rodzicielska

Jeśli obawiasz się, że dzieci będą miały dostęp do obsługi robota, przejdź do **Ustawienia** i włącz w aplikacji funkcję **Blokada rodzicielska**. Po włączeniu tej funkcji robot zostanie zablokowany, jeśli przez 5 minut nie zostanie wykonane żadne działanie przy otwartej pokrywie.



7.6 Ochrona przed deszczem

Jeśli obawiasz się, że niekorzystne warunki pogodowe mogą wpłynąć na koszenie, możesz włączyć funkcję **Ochrona przed deszczem** w sekcji **Ustawienia** na panelu sterowania w aplikacji. Gdy funkcja ta jest włączona, robot automatycznie wstrzymuje koszenie i powraca do stacji ładowania, gdy pada deszcz. W aplikacji można ustawić czas ochrony przed deszczem.

Uwaga: Koszenie mokrej trawy może spowodować uszkodzenie trawnika. Zaleca się wydłużenie czasu ochrony, aby trawa mogła wyschnąć przed ponownym koszeniem.



7.7 Ochrona przed mrozem

Jeśli temperatura spadnie poniżej **6 °C**, koszenie może trwale uszkodzić trawnik. Ze względów bezpieczeństwa akumulator nie będzie ładowany. Aby temu zapobiec, można włączyć funkcję **Ochrona przed mrozem** w części **Ustawienia**, za pomocą panelu sterowania lub aplikacji. Spowoduje to automatyczne wstrzymanie koszenia i wysłanie robota z powrotem do stacji ładowania, gdy temperatura spadnie poniżej **6 °C**. Robot wznowi koszenie, gdy temperatura wzrośnie powyżej **11°C**.



7.8 Funkcje bezpieczeństwa

Robot jest wyposażony w wiele funkcji antykradzieżowych, opartych na wbudowanym odbiorniku GPS, zapewniającym zwiększone bezpieczeństwo. Dodatkowo kamera przednia może wykrywać obecność ludzi, dzięki czemu robot może stać się skutecznym strażnikiem.



7.8.1 Alarm podniesienia robota

Gdy ta funkcja jest włączona, alarm włączy się natychmiast po podniesieniu robota, a robot zostanie zablokowany. Aby wznowić działanie, należy najpierw wprowadzić kod PIN na robocie.



7.8.2 Alarm w przypadku wyjechania poza obręb mapy

Gdy funkcja jest włączona, robot zostanie zablokowany i alarm zostanie natychmiast uruchomiony, jeśli znajdzie się poza mapą.



7.8.3 Lokalizacja w czasie rzeczywistym

Gdy ta funkcja jest włączona, obecną lokalizację robota możesz sprawdzić w Google Maps.



7.8.4 Wykrycie obecności ludzi

Po włączeniu tej funkcji robot powiadomi cię po wykryciu obecności człowieka.



7.8.5 Obraz wideo w czasie rzeczywistym

Stuknij , aby wyświetlić obraz wideo na żywo z przedniej kamery robota, umożliwiając monitorowanie ogrodu w dowolnym miejscu i czasie.



7.8.6 Patrolowanie

Gdy robot jest w trybie gotowości, można wysłać go do patrolowania określonych granic lub miejsc w ogrodzie za pośrednictwem aplikacji. Aby uzyskać dostęp do tej funkcji, przejdź do  > **Patrolowanie**.



7.9 Niestandardowy okres ładowania

Aby dostosować czas ładowania robota do określonych godzin, można włączyć w aplikacji funkcję **Dostosowanie czasu ładowania**, wybierając opcję **Ustawienia > Ładowanie**. Po jej włączeniu robot nataduje się do 20% poziomu naładowania akumulatora, gdy poziom naładowania baterii jest niski, pod warunkiem, że nie ma żadnych zadań związanych z koszeniem. Pełne naładowanie nastąpi tylko w wyznaczonym okresie ładowania. Można również dostosować poziom naładowania akumulatora **Poziom naładowania akumulatora do włączenia automatycznego ładowania** oraz **Poziom naładowania akumulatora do wznowienia zadań**, aby ustawić poziomy naładowania akumulatora, przy których robot automatycznie powróci do stacji ładowania lub wznowi niedokończone zadania koszenia.



Uwaga: Zespół programistów Dreame będzie stale przeprowadzał aktualizacje OTA (**Over-the-Air, bezprzewodowo**) i konserwację oprogramowania firmowego i aplikacji. Sprawdź powiadomienia o aktualizacjach lub włącz funkcję **automatycznej aktualizacji**, aby aktualizować oprogramowanie firmowe i aplikację oraz korzystać z większej liczby funkcji.

8 Konserwacja

Aby zapewnić lepszą wydajność i żywotność robota, należy go regularnie czyścić i wymieniać zużyte części zgodnie z niżej podaną częstotliwością:

Część	Częstotliwość wymiany
Ostrza	Co 6-8 tygodni lub częściej

Uwaga: Pozostały czas użytkowania ostrzy można sprawdzić, przechodząc w aplikacji do sekcji **Ustawienia > Materiały eksploatacyjne i konserwacja**. Po wymianie materiałów eksploatacyjnych zgodnie z monitem przejdź do strony szczegółów materiału eksploatacyjnego i dotknij opcji **Wymienięm**, aby zresetować licznik czasu.

Uwaga: Jeśli masz w ogrodzie obszary wyznaczone do rutynowego czyszczenia i serwisowania robota, możesz ustawić na mapie punkty konserwacji, przechodząc do strony **Ustawienia > Przejdź do punktu konserwacji > Edytuj punkt**. Po ustawieniu punktów konserwacji można po prostu nacisnąć przycisk Go i skierować robota do wyznaczonych lokalizacji w celu łatwego serwisowania.

8.1 Czyszczenie

Regularnie czyść robota, aby zapobiec gromadzeniu się ścinków trawy i brudu oraz zapychaniu tarczy tnącej i kół napędowych, co może wpływać na wydajność koszenia, dokowania i przemieszczania. Zalecamy korzystanie z zestawu czyszczącego, dostępnego w lokalnych sklepach lub w Internecie.

⚠ Ostrzeżenie: Przed czyszczeniem należy wyłączyć robota i odłączyć stację ładowania.

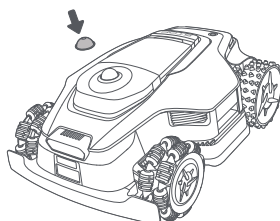
Ostrożnie: Przed odwróceniem robota do góry nogami należy upewnić się, że na lidarze znajduje się pokrywa lidar, aby uniknąć jego uszkodzenia.

- Obudowa, podwozie i tarcza tnąca:

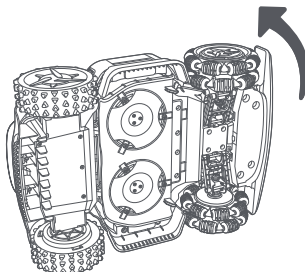
1. Wyłącz robota.



2. Zakryj LIDAR pokrywą ochronną.



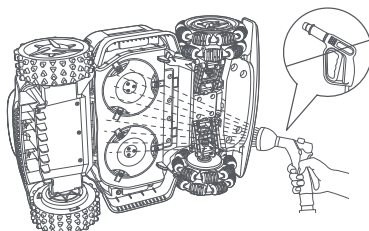
3. Ustaw robota bokiem.



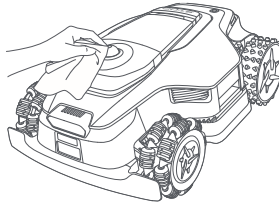
4. Oczyszczyć obudowę, tarczę tnącą i podwozie za pomocą węża.

⚠ Ostrzeżenie: Podczas czyszczenia obudowy nie należy dotykać ostrzy. Podczas czyszczenia należy nosić rękawiczki.

Ostrożnie: Do czyszczenia nie należy używać myjki wysokociśnieniowej. Do czyszczenia nie należy używać detergentów.

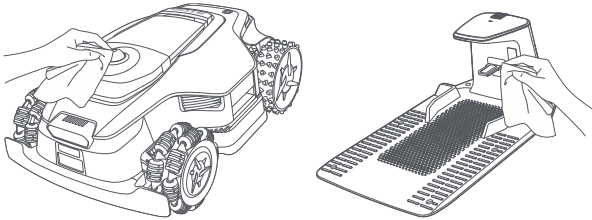


5. Ostrożnie wyczyść czujnik LiDAR niestrzępiącą się szmatką.



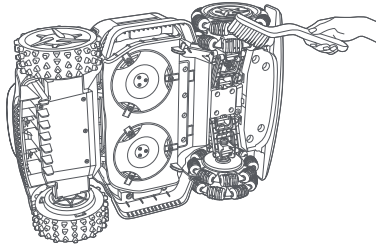
- **Styki ładowania i kamera przednia:**

Za pomocą czystej szmatki wytrzyj styki ładowania na robocie i stacji ładującej, a także wyczyść przednią kamerę. Po czyszczeniu należy utrzymywać styki ładowania i przednią kamerę w stanie suchym.



- **Koła napędowe:**

Usuwać błoto z kół za pomocą szczotki, aby zapewnić dobrą przyczepność.



8.2 Wymiana podzespołów

- **Wymiana ostrzy**

Aby zachować ostrość ostrzy, należy je regularnie wymieniać. Zaleca się wymianę ostrzy co **6-8 tygodni** lub częściej. Proszę używać wyłącznie oryginalnych ostrzy Dreame (MBKA10/MQBA10).

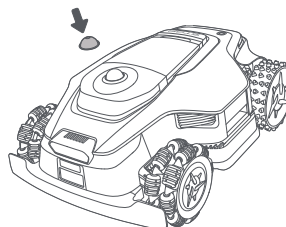
⚠ Ostrzeżenie: Wyłącz robota. Przed wymianą ostrzy należy założyć rękawice ochronne.

Uwaga: Wymień wszystkie trzy ostrza jednocześnie, aby zapewnić zrównoważony system tnący.

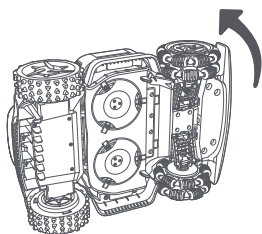
1. Wyłącz robota.



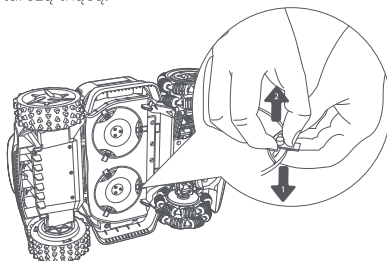
2. Zakryj LiDAR pokrywą ochronną.



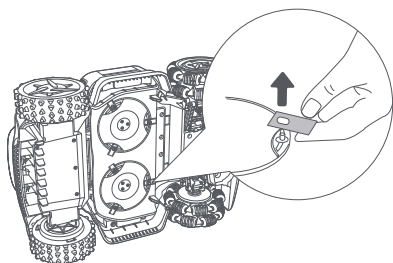
3. Umieść robota na miękkiej powierzchni i ustaw go bokiem.



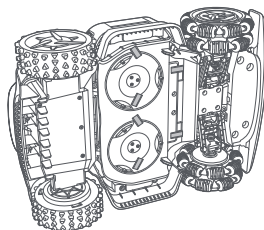
4. Zdejmij uchwyt, naciskając przycisk pod tarczą tnącą.



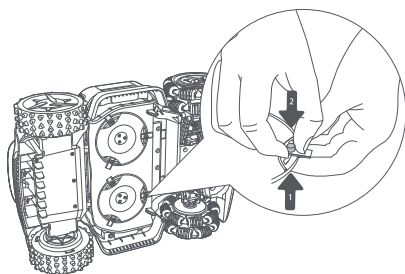
5. Wyjmij ostrze, wyrównując otwór ostrza z wałkiem.



6. Wyjmij 3 ostrza i uchwyty.



7. Naciśnij przycisk pod tarczą tnącą i wyrównaj otwór uchwyty z wałkiem, aby zamocować uchwyty i ostrza.



8. Sprawdź, czy ostrza mogą się swobodnie obracać.

9 Akumulator

W przypadku długotrwałego przechowywania, w celu ochrony akumulatora należy go ładować co **6 miesięcy**. Uszkodzenia baterii spowodowane nadmiernym rozładowaniem nie są objęte ograniczoną gwarancją. Nie należy ładować akumulatora w temperaturze otoczenia **powyżej 45 °C** ani **poniżej 6 °C**. Temperatura długotrwałego przechowywania akumulatora powinna wynosić **od -10 do 35 °C**. Zalecana temperatura przechowywania akumulatora dla zminimalizowania ryzyka uszkodzeń wynosi **od 0 do 25 °C**.

Uwaga: Żywotność akumulatora robota zależy od częstotliwości użytkowania i liczby godzin pracy. Jeśli akumulator jest uszkodzony lub nie można go naładować, nie należy samowolnie pozbywać się przestarzałego lub wadliwego akumulatora. Należy przestrzegać lokalnych przepisów dotyczących recyklingu.

Tryb ładowania przy niskim poziomie baterii:

Po włączeniu trybu ładowania przy niskim poziomie baterii funkcje niezwiązane z ładowaniem zostaną wyłączone (wyświetlacz i sieć zostaną wyłączone).

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

10 Przechowywanie przez zimę

• Robot

1. Przed wyłączeniem robota naładuj akumulator do pełna.
2. Przed odstawieniem robota na zimę należy go dokładnie wyczyścić.
3. Załóż pokrywę lidaru.
4. Robota należy przechowywać wewnątrz w suchym miejscu, w temperaturze **powyżej 0 °C**.

• Stacja ładowania

Odłącz stację ładowania i przechowuj ją w suchym i chłodnym miejscu, z dala od bezpośredniego światła słonecznego.

Uwaga: Po okresie zimowym należy ponownie zainstalować stację ładowania i umieścić w niej robota w celu naładowania. Jeśli ponownie zainstalujesz stację ładowania w innym miejscu, robot automatycznie zaktualizuje lokalizację stacji, gdy tylko się naładuje i opuści stację. Jeśli napotkasz błędy pozycjonowania z powodu znaczących zmian w ogrodzie, zaleca się ponowne zmapowanie obszaru.

11 Transport

W przypadku transportowania na duże odległości należy upewnić się, że robot jest wyłączony. Zaleca się używanie oryginalnego opakowania. Załóż pokrywę lidaru.

 **Ostrzeżenie:** Przed transportowaniem robota należy go wyłączyć.

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

12. Rozwiązywanie problemów

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Robot nie jest połączony z aplikacją.	1. Robot nie znajduje się w zasięgu sygnału Wi-Fi lub Bluetooth. 2. Robot jest wyłączony lub uruchamia się ponownie.	1. Sprawdź, czy robot zakończył proces włączania. 2. Sprawdź, czy router działa prawidłowo. 3. Zblíž się do robota, aby nawiązać połączenie Bluetooth.
Robot stracił kontakt z podłożem.	Koło nie spoczywa na ziemi.	1. Połóż robota z powrotem na równym podłożu. 2. Wprowadź kod PIN i potwierdź. 3. Robot nie jest w stanie przejeżdżać przez przedmioty wyższe niż 5,5 cm. Upewnij się, że robot pracuje na równym podłożu.
Robot jest przechylony.	Robot przechylił się o ponad 37°.	1. Połóż robota z powrotem na równym podłożu. 2. Wprowadź kod PIN i potwierdź. 3. Robot nie jest w stanie wjechać na zbocza o kącie nachylenia większym niż 80% (38°).
Robot jest unieruchomiony.	Robot jest przez coś unieruchomiony i nie udaje mu się wydostać.	1. Usuń przeszkody znajdujące się w pobliżu i spróbuj ponownie. 2. Ręcznie przenieś robota na płaskie i otwarte miejsce w obrębie mapy i spróbuj rozpocząć zadanie ponownie. Jeżeli problem będzie się powtarzał, spróbuj ponownie, gdy robot znajdzie się w stacji ładowania. 3. Sprawdź, czy w podłożu są dziury. Wypełnij je przed koszeniem, aby zapobiec unieruchomieniu robota. 4. Sprawdź, czy trawa w pobliżu jest wyższa niż 10 cm. Możesz zmienić wysokość omijania przeszkód bądź użyć ręcznej kosiarki, aby przeprowadzić wstępne koszenie i zapobiec unieruchomieniu robota. 5. Jeżeli w danej lokalizacji robot często zostaje unieruchomiony, możesz ustawić w niej strefę wyłączoną.
Nieprawidłowe działanie lewego i prawego przedniego koła oraz lewego i prawego tylnego koła.	Koło nie może się obracać lub wystąpił problem z silnikiem koła.	1. Wyczyść tylne koła i spróbuj ponownie. 2. Jeśli ten błąd nadal występuje, spróbuj ponownie uruchomić robota. 3. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
Tarcza tnąca nie może się obracać.	Tarcza tnąca nie może się normalnie obracać lub wystąpił problem z silnikiem tnącym.	1. Wyczyść tarczę tnącą i spróbuj ponownie. 2. Sprawdź, czy trawa w pobliżu jest wyższa niż 10 cm. Możesz zmienić wysokość omijania przeszkód bądź użyć ręcznej kosiarki, aby przeprowadzić wstępne koszenie i zapobiec zablokowaniu tarczy tnącej przez wysoką trawę. 3. Sprawdź, czy pod tarczą tnącą znajduje się woda. Jeżeli tak, przenieś robota w suche miejsce i spróbuj ponownie. 4. Jeśli ten błąd nadal występuje, spróbuj ponownie uruchomić robota. 5. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Tarcza tnąca nie porusza się do góry ani do dołu.	Tarcza tnąca nie porusza się do góry ani do dołu.	1. Wyczyść tarczę tnącą i spróbuj ponownie. 2. Jeśli ten błąd nadal występuje, spróbuj ponownie uruchomić robota. 3. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
Tarcza tnąca nie może poruszać się na boki.	Tarcza tnąca nie może poruszać się na boki.	1. Wyczyść system tnący i usuń wszelkie zanieczyszczenia lub obce przedmioty. 2. Jeśli błąd nadal występuje, najpierw wyłącz funkcję EdgeMaster™. 3. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
Błąd zderzaka.	Czujnik przedniego zderzaka jest stale włączony.	1. Sprawdź, czy robot nie jest gdzieś unieruchomiony. 2. Delikatnie naciśnij zderzak i upewnij się, że się odbija. 3. Jeśli ten błąd nadal występuje, spróbuj ponownie uruchomić robota. 4. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
Błąd ładowania.	Robot dokuje w stacji ładującej, ale występuje problem z natężeniem lub napięciem prądu ładowania.	1. Sprawdź, czy stacja ładowania jest poprawnie podłączona do zasilania. 2. Sprawdź, czy styki ładowania robota i stacji ładowania są czyste. 3. Po zakończeniu sprawdzania, spróbuj ponownie zadokować robota w stacji ładowania. 4. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
Zbyt wysoka temperatura akumulatora.	Temperatura akumulatora wynosi $\geq 60^{\circ}\text{C}$.	1. Używaj robota w miejscach, w których temperatura otoczenia wynosi mniej niż 40°C. Możesz poczekać, aż temperatura opadnie automatycznie. 2. Możesz wyłączyć robota i uruchomić go ponownie za chwilę. 3. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
Temperatura akumulatora jest wysoka.	Temperatura akumulatora wynosi $\geq 45^{\circ}\text{C}$.	1. Jeżeli temperatura baterii przekracza 45°C, ładowanie może zakończyć się niepowodzeniem. 2. Używaj robota w miejscach, w których temperatura otoczenia wynosi mniej niż 40°C.
Temperatura akumulatora jest niska.	Temperatura akumulatora wynosi $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	1. Jeżeli temperatura baterii jest niższa niż 6°C, ładowanie może zakończyć się niepowodzeniem. 2. Używaj robota w miejscach, w których temperatura otoczenia przekracza 6°C.
LiDAR jest zastonięty.	LiDAR jest zastonięty (na przykład nie zdjęto pokrywy lidar).	1. Zdejmij pokrywę lidar i spróbuj ponownie. 2. Jeżeli LiDAR na górze robota jest bardzo brudny, wyczyść go przy użyciu niestrzępającej się szmatki i spróbuj ponownie.

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Nieprawidłowe działanie lidar.	LiDAR jest bardzo zabrudzony lub wystąpił błąd czujnika.	1. Sprawdź, czy LiDAR jest brudny. Wyczyść go, jeżeli to konieczne i spróbuj ponownie. 2. Jeśli ten błąd nadal występuje, spróbuj ponownie uruchomić robota. 3. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
LiDAR jest zabrudzony.	LiDAR jest zabrudzony.	Przetrzyj czujnik lidar na górze robota czystą ściereczką. Utrzymuj LiDAR w suchości po czyszczeniu.
Temperatura lidar jest wysoka.	Temperatura czujnika LiDAR wynosi $\geq 80\text{ }^{\circ}\text{C}$.	1. Robot automatycznie spróbuje wrócić do stacji ładowania, aby się schłodzić. 2. Upewnij się, że robot działa w temperaturze otoczenia poniżej $40\text{ }^{\circ}\text{C}$. 3. Umieść robota w zacienionym, chłodnym i dobrze wentylowanym miejscu. Alarm wyłączy się, gdy temperatura spadnie do normalnego zakresu. 4. Robot automatycznie wznowi działanie, gdy alarm ustanie. 5. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
Temperatura lidar jest za wysoka.	Temperatura czujnika LiDAR wynosi $\geq 90\text{ }^{\circ}\text{C}$.	1. Lidar został wyłączony z powodu wysokiej temperatury. 2. Upewnij się, że robot działa w temperaturze otoczenia poniżej $40\text{ }^{\circ}\text{C}$. 3. Umieść robota w zacienionym, chłodnym i dobrze wentylowanym miejscu. Alarm wyłączy się, gdy temperatura spadnie do normalnego zakresu. 4. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
Robot stracił orientację.	Nastąpiła utrata rozpoznania pozycji.	1. Sprawdź, czy LiDAR na górze robota nie jest zabrudzony. Brud negatywnie wpłynie na ustalenie lokalizacji. 2. Ręcznie przenieś robota na otwarte miejsce w obrębie mapy i spróbuj rozpocząć zadanie ponownie. 3. Jeżeli nie uda się przywrócić ustalania lokalizacji, zdalnie skieruj robota do stacji ładowania za pośrednictwem aplikacji i rozpocznij koszenie.
Błąd czujnika.	Błąd czujnika.	1. Uruchom robota ponownie i spróbuj ponownie. 2. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
Robot znajduje się w strefie wyłączonej.	Robot znajduje się w strefie wyłączonej.	1. Ręcznie przenieś robota ze strefy wyłączonej i spróbuj ponownie. 2. Zdalnie kontroluj robota przez aplikację, aby przemieścić go poza strefę wyłączoną i spróbuj ponownie.

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Robot jest poza mapą.	Robot jest poza mapą.	1. Ręcznie przenieś robota na obszar mapy i spróbuj ponownie. 2. Zdalnie, za pomocą aplikacji przywróć robota na obszar mapy i spróbuj ponownie.
Włączono zatrzymanie awaryjne.	Naciśnięto przycisk Stop na robocie.	Wprowadź kod PIN i potwierdź.
Niski poziom naładowania akumulatora. Robot niedługo się wyłączy.	Poziom naładowania akumulatora wynosi $\leq 10\%$.	Zadokuj robota w stacji ładowania, aby naładować akumulator.
Robot znajduje się z dala od mapy. Zachodzi ryzyko kradzieży.	Robot znajduje się z dala od mapy.	1. Wprowadź kod PIN i potwierdź. 2. Możesz wyłączyć Alarm w przypadku wyłączenia poza obszar mapy w aplikacji (Ustawienia).
Nie udało się wrócić do stacji ładowania.	Robot nie może znaleźć stacji ładowania po powrocie z koszenia.	1. Sprawdź, czy robota nie blokują jakieś przeszkody. Po ich usunięciu spróbuj ponownie. 2. Zdalnie skieruj robota z powrotem do stacji ładowania za pośrednictwem aplikacji.
Dokowanie w stacji ładowania zakończone niepowodzeniem.	Robot znajduje stację ładowania, ale nie udaje mu się zadokować.	1. Sprawdź, czy elementy odbłaskowe na stacji nie są brudne bądź zablokowane. 2. Sprawdź, czy przed stacją nie znajdują się jakieś przeszkody. 3. Sprawdź, czy stacja nie została przemieszczona. 4. Sprawdź, czy płyta podstawowa nie jest pokryta grubym błotem. 5. Sprawdź, czy stacja znajduje się na nachyleniu. 6. Sprawdź, czy stacja ma zasilanie. 7. Pomóż robotowi zadokować na stacji ładowania za pomocą pilota lub ręcznie.
Ustalanie lokalizacji zakończone niepowodzeniem.	Ustalanie lokalizacji kończy się niepowodzeniem, gdy robot próbuje rozpocząć zadanie koszenia.	1. Sprawdź, czy LiDAR nie jest zasłonięty. Ręcznie przenieś robota na płaskie i otwarte miejsce w obrębie mapy i spróbuj rozpocząć zadanie ponownie. 2. Jeżeli błąd będzie się powtarzał, spróbuj ponownie, gdy robot zostanie zadokowany w stacji ładowania.
Niewystarczająca przestrzeń do skrętu przed stacją.	Niewystarczająca przestrzeń do skrętu przed stacją.	1. Jeśli stacja jest umieszczona na krawędzi mapy lub wewnątrz niej, upewnij się, że istnieje co najmniej 1 m wolnej przestrzeni między przednią częścią płyty podstawowej stacji a granicą mapy; w przeciwnym razie robot może nie być w stanie skręcić. 2. Przenieś stację lub zmień mapę w Edycja mapy.
Ścieżka jest zablokowana.	Ścieżka jest zablokowana.	1. Sprawdź, czy na ścieżce ustawiona jest strefa wyłączona. 2. Sprawdź, czy robota nie blokują jakieś przeszkody. 3. Jeśli robot nadal nie może przejechać, usuń ścieżkę w Edycji mapy i ustaw nową.

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Kamera przednia jest zabrudzona.	Przednia kamera jest zabrudzona.	Przetrzyj przednią kamerę czystą szmatką.
Wystąpił problem z przednią kamerą.	Wystąpił problem z przednią kamerą.	1. Przetrzyj przednią kamerę czystą szmatką. 2. Spróbuj ponownie uruchomić robota. 3. Jeżeli problem będzie się utrzymywał, skontaktuj się z działem obsługi posprzedażnej.
Przednia kamera jest zastonięta.	Przednia kamera jest zastonięta.	Przetrzyj przednią kamerę czystą szmatką.
Podczas automatycznego mapowania wystąpił błąd wykrywania granic.	Podczas automatycznego mapowania wystąpił błąd wykrywania granic.	1. Upewnij się, że warunki oświetleniowe są odpowiednie, nie za jasne ani za ciemne. 2. Potwierdź, że pogoda jest jasna, bez mgły lub deszczu. 3. Upewnij się, że przednia kamera jest czysta i niezastonięta. 4. Upewnij się, że powierzchnia gruntu jest równa, ponieważ nierówności mogą wpłynąć na wykrywanie. 5. Jeśli wykrywanie granicy nadal nie działa, przełącz na tryb zdalnego sterowania, aby przeprowadzić mapowanie.
Nietypowe drgania.	Nietypowe drgania.	1. Sprawdź, czy tarcza tnąca jest cała i nie uszkodzona. W przypadku stwierdzenia uszkodzenia należy wymienić tarczę. 2. Jeśli płyta jest nienaruszona, skontaktuj się z obsługą posprzedażową.

13 Dane techniczne

		A3 2500	A3 3500
Podstawowe informacje	Nazwa produktu	Robot Koszący Dreame A3 AWD Pro	
	Marka	Dreame	
	Model	MXXA8300	MXXA9300
	Wymiary	740×532×325 mm	
	Ciężar (z akumulatorem)	23,9 kg	
Koszenie	Zalecana maksymalna powierzchnia koszenia	2500 m ²	3500 m ²
	Wydajność koszenia (norma EGMF)	Standardowa: 2500 m ² /24hrs Wydajny: 3500 m ² /24hrs Szybki: 5000 m ² /24hrs	
	Wysokość koszenia	3–10 cm (w odstępach co 5 mm)	
	Szerokość koszenia	≥40 cm	
	Czas ładowania ^[2]	55 min	85 min
Emisja hałasu	Poziom mocy akustycznej LWA	65 dB(A)	
	Niepewność mocy akustycznej KWA	3 dB(A)	
	Poziom ciśnienia akustycznego LpA	54 dB(A)	
	Niepewność ciśnienia akustycznego KpA	3 dB(A)	
Warunki pracy	Temperatura robocza	0–50 °C Zalecane: 10–35 °C	
	Temperatura przechowywania długoterminowego	–10–35 °C Zalecane: 0–25 °C	
	Klasyfikacja IP	Robot: IPX6 Stacja ładowania: IPX4 Źródło zasilania: IP67	
	Maksymalne nachylenie obszaru koszenia	80%	

		A3 2500	A3 3500
Łączność	Zakres częstotliwości Bluetooth	2,4 GHz ~ 2,4835 GHz	
	Maks. moc sygnału radiowego	802.11b: 16±2 dBm (przy 11 Mbps) 802.11g: 14±2 dBm (przy 54 Mbps) 802.11n: 13±2 dBm (@HT20,HT40) Bluetooth: 7,49 dBm	
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400–2483,5 M)	
	Usługa Link ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	
Silnik napędowy	Prędkość jazdy przy obsłudze pilotem zdalnego sterowania	0,45 m/s–0,8 m/s	
	Prędkość jazdy podczas koszenia	Standardowy: 0,35 m/s Wydajny: 0,6 m/s Szybki: 0,8 m/s	
	Typ silnika	Silnik w piaście	
Silnik koszący	Prędkość	2800/min	
Akumulator (robot)	Model akumulatora	MBPA20	MBPA30
	Typ akumulatora	Akumulator litowy	
	Pojemność znamionowa	5000 mAh	7500 mAh
	Napięcie znamionowe	Maks. 36 V	
Źródło zasilania	Model ładowarki	MPAA30	
	Wejściowe napięcie	100~240 V AC	
	Napięcie wyjściowe	42 V	
	Wyjściowe natężenie prądu	5 A	
Stacja ładowania	Model stacji ładowania	MCA20	
	Wejściowe napięcie	42 V	
	Napięcie wyjściowe	42 V	
	Wejściowe natężenie prądu	5 A	
	Wyjściowe natężenie prądu	5 A	

Normy	Pa-smo	Wysyłanie (MHz)	Odbiór (MHz)	Maks. moc wyjściowa sygnału radiowego	GNSS	Pasma częstotliwości
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		
	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] Czas ładowania ma zastosowanie, gdy robot automatycznie powraca do stacji ładującej przy niskim poziomie naładowania baterii.

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

Uwaga: Ze względu na to, że nieustannie pracujemy nad udoskonaleniem naszego produktu, jego specyfikacja może ulec zmianie. Najnowsze informacje można znaleźć na naszej stronie internetowej pod adresem <https://global.dreametech.com>.

Informacja o bezpieczeństwie produktu

Robot koszący jest urządzeniem automatycznym przeznaczonym do pielęgnacji trawnika

Produkt został zaprojektowany i wyprodukowany zgodnie z obowiązującymi wymogami bezpieczeństwa Unii Europejskiej

Niewłaściwe użytkowanie modyfikacje lub brak przestrzegania niniejszych ostrzeżeń mogą prowadzić do obrażeń ciała szkód materialnych lub zagrożenia życia

Ostrzeżenia ogólne

Robot koszący posiada ruchome elementy tnące

Podczas pracy urządzenia nie należy dotykać elementów ruchomych w szczególności noży

Zabrania się użytkowania robota koszącego przez dzieci lub osoby o ograniczonych zdolnościach fizycznych sensorycznych lub umysłowych bez odpowiedniego nadzoru

Produkt nie jest zabawką

Bezpieczeństwo dzieci i zwierząt

Dzieci oraz zwierzęta domowe należy trzymać z dala od obszaru pracy robota koszącego

Nie należy pozwalać dzieciom na siadanie stawianie ani zabawę robotem koszącym

Zasady prawidłowego użytkowania

Robot koszący przeznaczony jest wyłącznie do koszenia trawy na terenach przydomowych

Nie należy używać robota koszącego na powierzchniach o nachyleniu przekraczającym wartości określone przez producenta

Nie należy użytkować robota w warunkach atmosferycznych niezgodnych z zaleceniami producenta takich jak intensywne opady burze lub mróz

Uszkodzenia i modyfikacje

W przypadku stwierdzenia uszkodzenia obudowy przewodów stacji ładującej lub elementów tnących należy natychmiast zaprzestać użytkowania

Zabrania się samodzielnych modyfikacji oraz napraw robota koszącego

Wszelkie naprawy powinny być wykonywane wyłącznie przez autoryzowany serwis

Instalacja i przygotowanie do pracy

Instalację robota koszącego w tym przewodu ograniczającego oraz stacji ładującej należy przeprowadzić zgodnie z instrukcją producenta

Przed uruchomieniem robota należy usunąć z trawnika kamienie gałęzie zabawki oraz inne

przedmioty mogące zostać wyrzucone przez elementy tnące

Czyszczenie i konserwacja

Przed przystąpieniem do czyszczenia regulacji lub konserwacji robota koszącego należy wyłączyć urządzenie oraz odłączyć je od źródła zasilania

Elementy tnące są ostre dlatego podczas ich wymiany lub czyszczenia zaleca się stosowanie rękawic ochronnych

Bezpieczeństwo elektryczne i akumulator

Należy używać wyłącznie zasilaczy oraz akumulatorów zalecanych przez producenta

Nie należy zanurzać robota koszącego stacji ładującej ani zasilacza w wodzie o ile producent wyraźnie nie dopuszcza takiej możliwości

Zabrania się otwierania zgniatania lub podpalania akumulatora

W przypadku przegrzewania się wydzielania zapachu lub wycieku elektrolitu należy natychmiast zaprzestać użytkowania i skontaktować się z serwisem

Zagrożenia resztkowe

Pomimo zastosowania środków bezpieczeństwa mogą występować zagrożenia resztkowe

Może wystąpić ryzyko skaleczenia przy nieprawidłowej obsłudze

Możliwe jest ryzyko potknięcia się o pracujące urządzenie

Istnieje ryzyko uszkodzenia mienia w przypadku nieprawidłowej instalacji

Użytkownik zobowiązany jest do zachowania ostrożności oraz przestrzegania wszystkich zaleceń dotyczących bezpieczeństwa

Zgłaszanie zdarzeń niebezpiecznych

W przypadku wystąpienia wypadku zdarzenia niebezpiecznego lub stwierdzenia że produkt może stanowić zagrożenie dla zdrowia lub bezpieczeństwa należy zaprzestać korzystania z urządzenia

Użytkownik powinien poinformować sprzedawcę lub producenta oraz postępować zgodnie z obowiązującymi krajowymi procedurami zgłaszania produktów niebezpiecznych

Niniejszy dokument jest tłumaczeniem oryginalnej instrukcji obsługi, stworzonej przez producenta.
Szczegółowe informacje o warunkach gwarancji dystrybutora / producenta dostępne na stronie internetowej <https://serwis.innpro.pl/gwarancja>

Produkt należy regularnie konserwować (czyścić) we własnym zakresie lub przez wyspecjalizowane punkty serwisowe na koszt i w zakresie użytkownika. W przypadku braku informacji o koniecznych akcjach konserwacyjnych cyklicznych lub serwisowych w instrukcji obsługi, należy regularnie, minimum raz na tydzień oceniać odmiennosć stanu fizycznego produktu od fizycznie nowego produktu. W przypadku wykrycia lub stwierdzenia jakiegokolwiek odmiennosć należy pilnie podjąć kroki konserwacyjne (czyszczenie) lub serwisowe. Brak poprawnej konserwacji (czyszczenia) i reakcji w chwili wykrycia stanu odmiennosć może doprowadzić do trwałego uszkodzenia produktu. Gwarant nie ponosi odpowiedzialności za uszkodzenia wynikające z zaniedbania.

Środki bezpieczeństwa

Przed przystąpieniem do ładowania sprawdź czy styki urządzenia są czyste. Nigdy nie pozostawiaj urządzenia podczas użytkowania i ładowania bez nadzoru. Zadbaj o to, aby w sytuacji awaryjnej móc szybko odłączyć urządzenie od źródła zasilania. Nigdy nie wystawiaj urządzenia na działanie wysokiej temperatury. Ładuj urządzenie w miejscu suchym i dobrze wentylowanym z dala od materiałów łatwopalnych, zachowaj wolną przestrzeń min 1m od innych obiektów. Nigdy nie zakrywaj urządzenia podczas ładowania. Nigdy nie używaj zasilacza, stacji ładowania, kabli itp bez rekomendacji i atestu producenta. Zadbaj o swoje mienie, urządzenie wyposażone jest w ogniwa które są trudne do ugaszenia, wyposaż się w płachtę gaśniczą.

Akumulator LI-ION

Urządzenie wyposażone jest w akumulator LI ION (litowo-jonowy), który z uwagi na swoją fizyczną i chemiczną budowę starzeje się z biegiem czasu i użytkowania. Producent określa maksymalny czas pracy urządzenia w warunkach laboratoryjnych, gdzie występują optymalne warunki pracy dla urządzenia, a sam akumulator jest nowy i w pełni naładowany. Czas pracy w rzeczywistości może się różnić o deklarowanego w ofercie i nie jest to wada urządzenia a cecha produktu. Aby zachować maksymalną żywotność akumulatora, nie zaleca się go rozładowywać do poziomu poniżej 3,18V lub 15% ogólnej pojemności. Niższe wartości, jak np. 2,5V dla ogniwa uszkadzają je trwale i nie jest to objęte gwarancją. W przypadku zaniechania używania akumulatora lub całego urządzenia przez czas dłuższy niż jeden miesiąc należy akumulator naładować do 50% i sprawdzać cyklicznie co dwa miesiące poziom jego naładowania. Przechowuj akumulator i urządzenie w miejscu suchym, z dala od słońca i ujemnych temperatur.

Akumulator LI-PO

Urządzenie wyposażone jest w akumulator LI PO (litowo-polimerowy), który z uwagi na swoją fizyczną i chemiczną budowę starzeje się z biegiem czasu i użytkowania. Producent określa maksymalny czas pracy urządzenia w warunkach laboratoryjnych, gdzie występują optymalne warunki pracy dla urządzenia, a sam akumulator jest nowy i w pełni naładowany. Czas pracy w rzeczywistości może się różnić od deklarowanego w ofercie i nie jest to wada urządzenia a cecha produktu. Aby zachować maksymalną żywotność akumulatora, nie zaleca się go rozładowywać do poziomu poniżej 3,5V lub 5% ogólnej pojemności. Niższe wartości, jak np 3,2V dla ogniwa uszkadzają je trwale i nie jest to objęte gwarancją. W przypadku zaniechania używania akumulatora lub całego urządzenia przez czas dłuższy niż jeden miesiąc należy akumulator naładować do 50% i sprawdzać cyklicznie co dwa miesiące poziom jego naładowania. Przechowuj akumulator i urządzenie w miejscu suchym, z dala od słońca i ujemnych temperatur.

UPROSZCZONA DEKLARACJA ZGODNOŚCI UE

TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. niniejszym oświadcza, że typ urządzenia radiowego Robot koszący DREAME A3 AWD Pro 2500 jest zgodny z dyrektywą 2014/53/UE. Pełny tekst deklaracji zgodności UE jest dostępny pod następującym adresem internetowym: <https://files.innpro.pl/dreame>

Adres producenta: Room 1184, Building 3, No. 288 Jiushenggang Road, Guoxiang Street, Wuzhong Economic Development Zone, Wuzhong District, Suzhou City, Jiangsu Province, Chiny

Częstotliwość radiowa: 2.4Ghz (2400Mhz - 2483.5Mhz)

Maksymalna moc częstotliwości radiowej: <20dBm

Ochrona Środowiska



Zużyty sprzęt elektroniczny oznakowany zgodnie z dyrektywą Unii Europejskiej, nie może być umieszczany łącznie z innymi odpadami komunalnymi. Podlega on selektywnej zbiórce i recyklingowi w wyznaczonych punktach. Zapewniając jego prawidłowe usuwanie, zapobiegasz potencjalnym, negatywnym konsekwencjom dla środowiska naturalnego i zdrowia ludzkiego. System zbierania zużytego sprzętu zgodny jest z lokalnie obowiązującymi przepisami ochrony środowiska dotyczącymi usuwania odpadów. Szczegółowe informacje na ten temat można uzyskać w urzędzie miejskim, zakładzie oczyszczania lub sklepie, w którym produkt został zakupiony.



Produkt spełnia wymagania dyrektyw tzw. Nowego Podejścia Unii Europejskiej (UE), dotyczących zagadnień związanych z bezpieczeństwem użytkownika, ochroną zdrowia i ochroną środowiska, określających zagrożenia, które powinny zostać wykryte i wyeliminowane.

Importer: **INNPRO**

INNPRO Robert Błędowski sp. z o.o.
Rudzka 65c, 44-200 Rybnik, Polska
tel. +48 533 234 303
hurt@innpro.pl / www.innpro.pl

Autoryzowany przedstawiciel producenta w UE:
Dreame Technology Netherlands B.V.
Spicaalaan 29, 2132JG Hoofddorp
compliance.eu@dreame.tech

Dane dotyczące baterii:

Typ: akumulator litowo-jonowy

Waga netto: 0.529 kg

Pojemność: 4500 mAh

Moc: .0.146 kWh

Przekroczono dopuszczalną zawartość kadmu (0,002%) lub ołowiu (0,004%): nie

Nr seryjny baterii: MBPA20