项目名称

G2541

版本号

S01

设计时间

2025/11/25

物料名称

G2541-A3 AWD Pro 说明书（东北欧版）

设计师

李小妹

审核

批准

料号

04170500007902

材质工艺要求：

材质要求：　封面 157g 哑粉纸 + 哑膜　内页 70g 双胶纸　240P

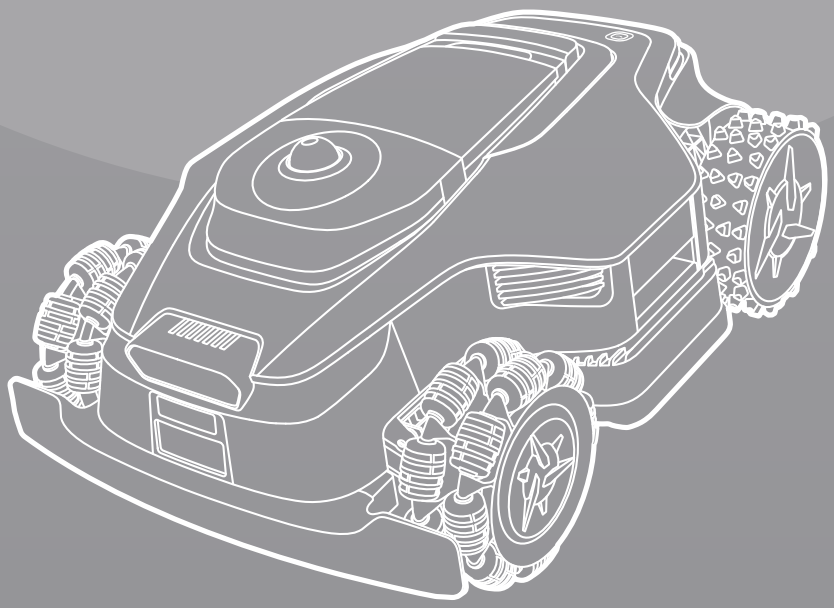
颜色及专色：　Pantone cool gary 11C

尺寸要求：　176*250mm 胶装

变更履历：

注：此页面非印刷内容

DREAME



Dreame Roboticmower A3 AWD Pro
User Manual

EN .....P03~P41
SV .....P42~P80
PL .....P81~P120
NO .....P121~P161
DK .....P162~P200
FI .....P201~P239

Original Instructions

Table of Contents

1 Safety Instructions P04
2 Product Introduction P08
3 Installation P10
4 Preparation for First Use P13
5 Map Your Garden P18
6 Operation P24
7 Dreamehome App P27
8 Maintenance P30
9 Battery P34
10 Winter Storage P34
11 Transport P34
12 Troubleshooting P35
13 Specifications P39

1 Safety Instructions

1.1 General Safety Instructions

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

1.2 Safety Instructions for Installation

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

1.3 Safety Instructions for Operation

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

1.4 Safety Instructions for Maintenance

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

1.5 Battery Safety

Lithium-ion batteries can explode or cause a fire if disassembled, short-circuited, exposed to water, fire, or high temperatures. Handle them with care, do not dismantle or open the battery, and avoid any form of electrical/mechanical abuse. Store them away from direct sunlight.
1. Only use the battery charger and power supply provided by the Manufacturer. The use of an inappropriate charger and power supply can cause electric shocks and / or overheating.
2. DO NOT ATTEMPT TO REPAIR OR MODIFY BATTERIES! Repair attempts may result in severe personal injury, due to explosion or electrical shock. If a leak develops, released electrolytes are corrosive and toxic.
3. This appliance contains batteries that are only replaceable by skilled persons.

1.6 Residual Risks

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

1.7 Symbols and Decals

	**WARNING –** Read user instructions before operating the machine.
	**WARNING –** Keep a safe distance from the machine when operating.
	**WARNING –** Operate the disabling device before working on or lifting the machine.
	**WARNING –** Do not ride on the machine. Do not touch rotating blade.
	**WARNING –** It is not permitted to dispose of this product as normal household waste. Ensure that the product is recycled in accordance with local legal requirements.

CE	This product conforms to the applicable EC Directives.
	Class III
	Before charging, read the instructions.
⎓	Direct current
	Class II

INTENDED USE

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

CE

Hereby, TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. declares that the radio equipment model Dreame MXXA8300/MXXA9300/MXXA9301 is in compliance with Directive 2014/53/EU. The full text of the EU declaration of conformity is available at the following internet address: https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.

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

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

Network Security Notice

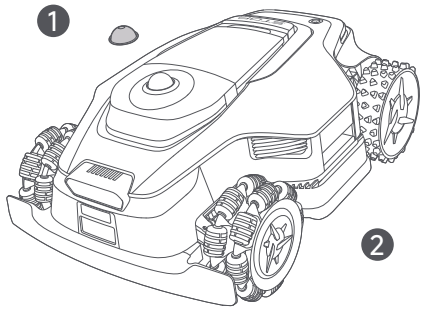
To ensure the safe operation of this device in networked environments, the following information is provided: This device is equipped with multiple network communication capabilities, including an Ethernet port (RJ-45), a Wi-Fi wireless communication module, and a USB debugging interface. Upon startup,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

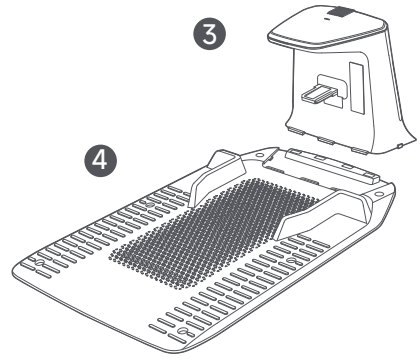
- **Web Configuration Service (HTTP/HTTPS):** Listens on port 80 (HTTP) and port 443 (HTTPS) for local configuration and status monitoring. To prevent information leakage, it is recommended to disable the HTTP service immediately after installation, enable only HTTPS, and deploy a trusted TLS certificate.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

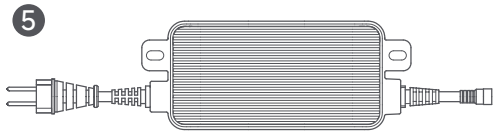
For detailed configuration procedures, please refer to the *Preparation for First Use* section.

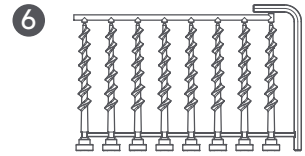
2 Product Introduction

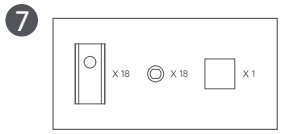
2.1 What's in the Box









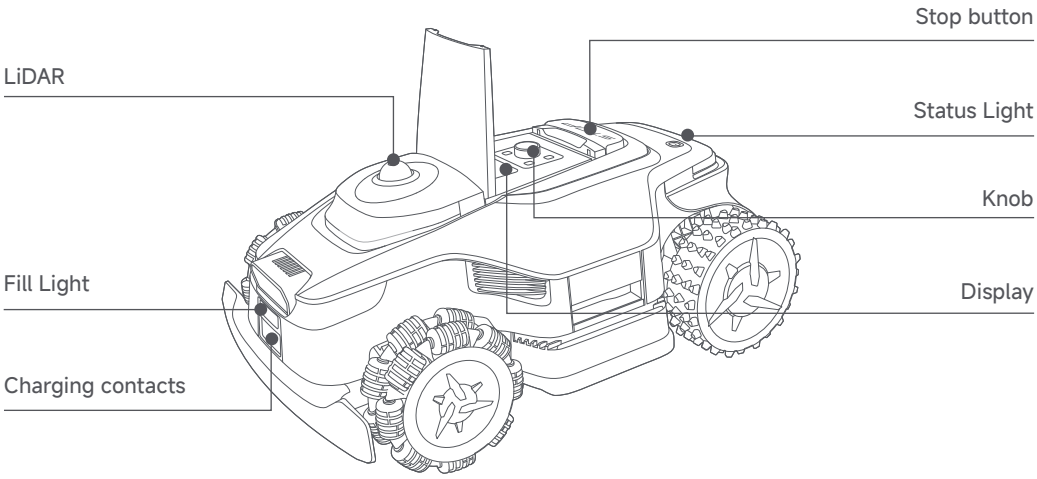


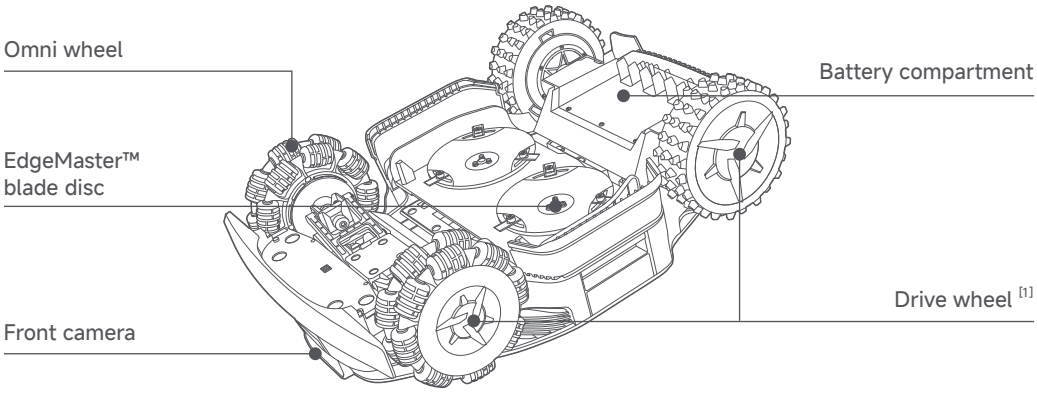




1. LiDAR protective cover
2. Robot lawn mower
3. Charging tower (with a 10m extension cable)
4. Baseplate
5. Power supply
6. Screws×8, hex key
7. Spare blades and holders×18, lint-free cloth
8. User manual
9. Quick start guide

2.2 Product Overview

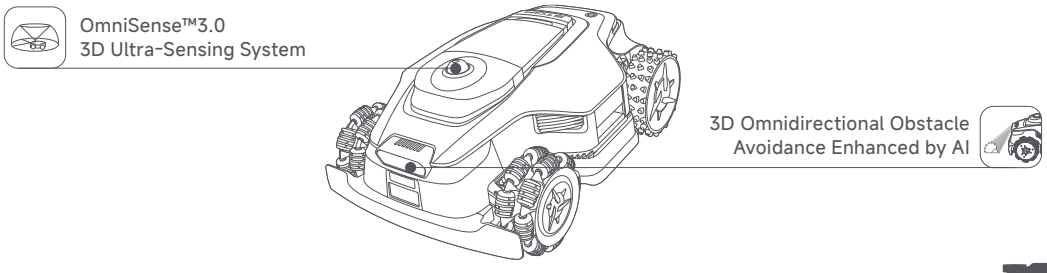




[1] Equipped with hub motors.

2.3 OmniSense™ 3.0: 3D Ultra-Sensing System with AI Camera

Elevate lawn care to the next level with OmniSense™ 3.0, a groundbreaking 3D ultra-sensing system equipped with an algorithm-assisted HDR camera, providing a more comprehensive and detailed perception of the garden's 3D environment.



2.4 Link Service with GPS and 4G Connectivity

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

Activate the Link Service

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

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

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

2.5 Sensors

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

3 Installation

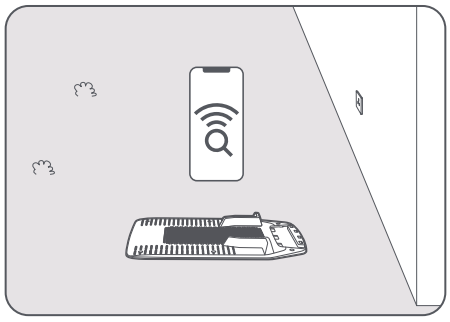
3.1 Select a Suitable Location

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

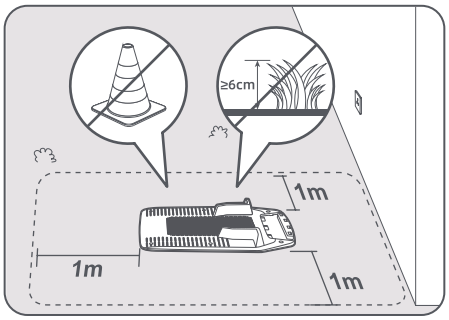
Note: Use your mobile device to help check the Wi-Fi signal strength of the location. A strong Wi-Fi signal strength ensures a stable connection between the robot and the app.

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

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

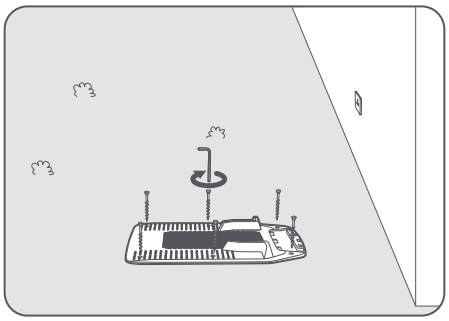


• Keep at least **1 m** of free space with no obstacles to the left, right and in front of the baseplate. Make sure that the grass around the location is shorter than **6 cm**. If the grass is taller, please mow it with a push mower first. Tall grass may make it difficult for the robot to return to the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

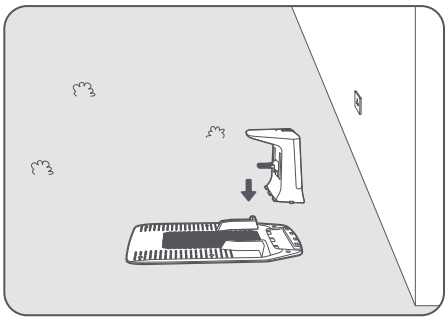


3.2 Install the Charging Station

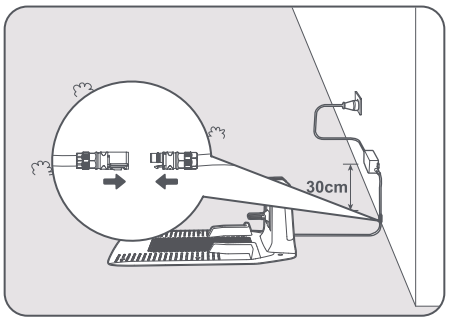
❶ Secure the baseplate to the ground with the supplied screws and hex key.



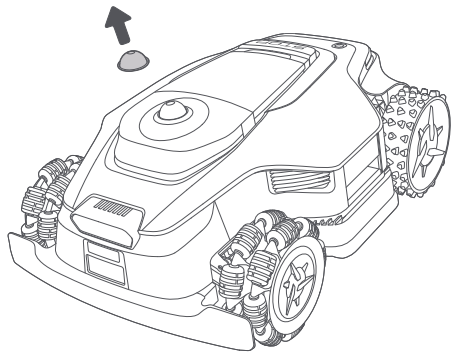
❷ Insert the charging tower into the baseplate until you hear a click.



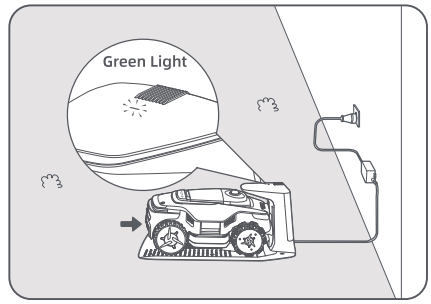
❸ Connect the power supply to the extension cable and then connect to a power outlet. Please keep the power supply at least **30 cm** above the ground.
Note: The LED indicator on the charging station will be **constant blue** when there is power.



❹ Remove the LiDAR protective cover.



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

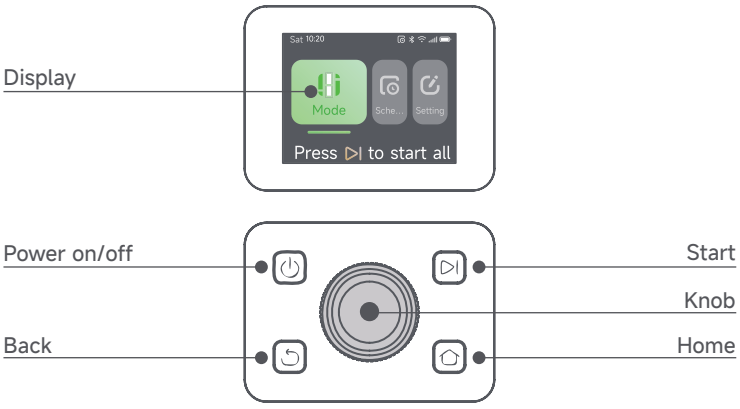


LED Indicator on the Charging Station

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

4 Preparation for First Use

4.1 Get Familiar with the Control Panel



Display

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

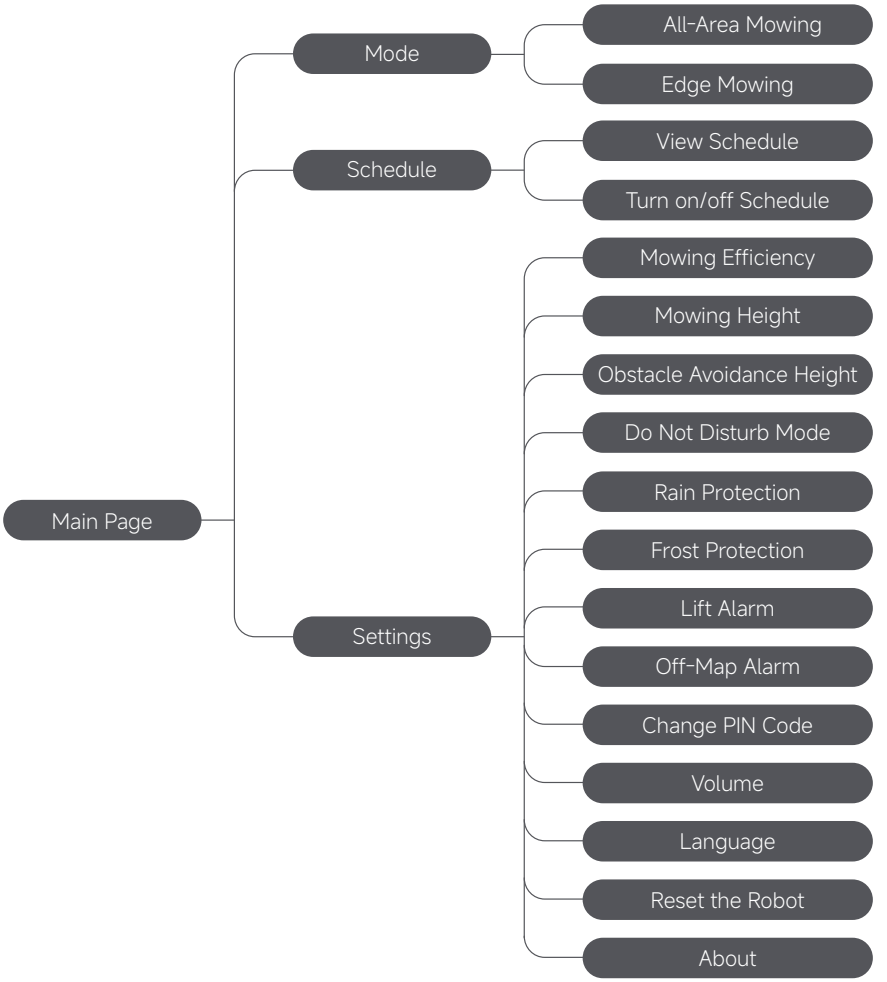
Controls

Button	Function
Power	To turn on/off the robot, press and hold the ⏻ button for 2 seconds. Ensure it is outside the charging station.
Start▷|	To start all-area mowing or resume paused tasks, press the ▷| button, then close the cover in 5 seconds. The task will be canceled if the cover is not closed in 5 seconds.
Home	To send the robot back to the charging station to charge, press the ⌂ button, then close the cover in 5 seconds. The task will be canceled if the cover is not closed in 5 seconds.
Back	To navigate up one level in the menu, press the ↩ button.

Controls

Knob	To confirm the selection in the menus, press the knob.
	To enable Bluetooth pairing mode, press and hold the knob for 3 seconds.
	To navigate through the menu, turn the knob clockwise/anticlockwise.
Start + Back	To factory reset the robot, press and hold the ⏯ button and the ↩ button together for 3 seconds. The PIN code will not be erased.
Home + Back	Press and hold ⌂ button and ↩ bbutton together for 3 seconds to enter the **About** page in Settings. The About page will disappear in 5 seconds.
Knob + Back	To reset the PIN code, press and hold the knob and the ↩ button together for 3 seconds.
Stop	Press the **Stop** button to open the top cover and stop the robot. PIN code must be entered on the control panel to resume the operation.

Menu Structure Overview



*It might be updated depending on the software version.

Status Light on the Robot

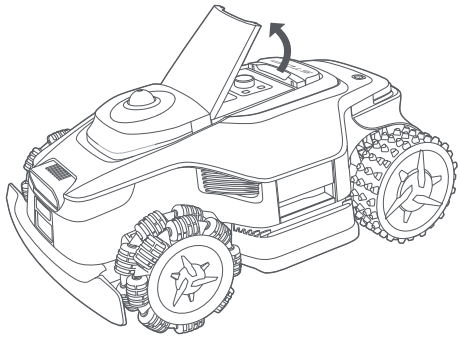
Colour	Meaning
Solid red	1. The robot is on standby.
	2. The robot is performing a task or is paused.
	3. The battery is fully charged (The brightness is lower than when fully charged).
	4. The robot is docked with the charging station and charging.
Scrolling	The robot has docked with the charging station.
Breathing red	1. The robot is on patrol.
	2. Real-time video from the front camera is displayed via the app.
	3. The robot is advancing towards the designated location.
Blinking red	The robot has encountered a malfunction during the task.
Center-out wave	The robot is powering on.

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

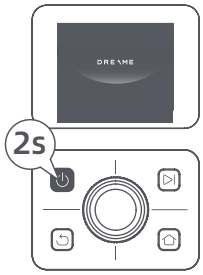
4.2 Initial Settings

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

❶ Lift the top cover.

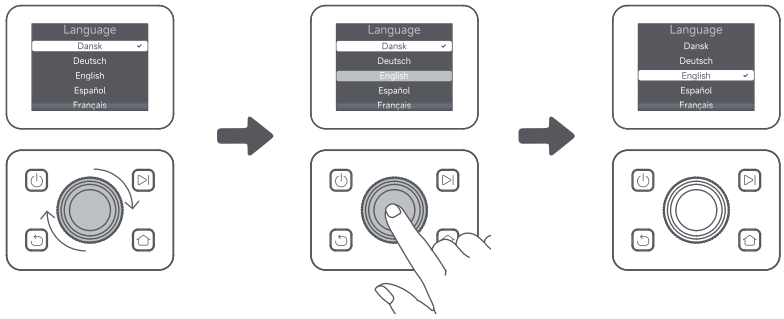


❷ Press and hold the ⏻ button on the control panel for 2 seconds to turn on the robot.
Note: The robot will automatically turn on when it docks in the charging station.



❸ Select the Language You Prefer

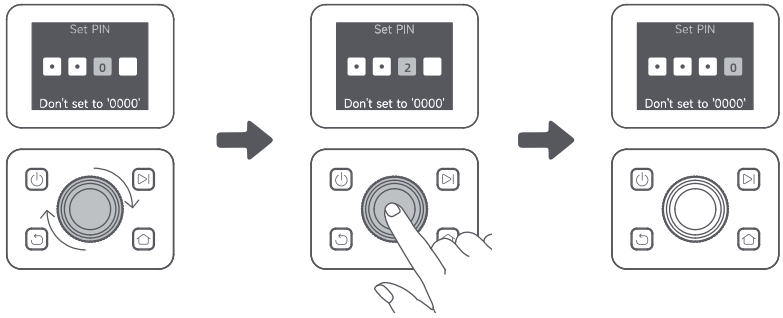
Turn the knob clockwise to go down and anticlockwise to go up to select your language. Press the knob to confirm.



❹ Set PIN Code

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

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



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

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

❺ Connect the Robot to the Internet

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

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

Download on the App Store

Get it on Google Play

The robot supports 4G connectivity and includes built-in GPS. However, for optimal performance, we recommend setting up a Wi-Fi connection.

Before Network Setup:

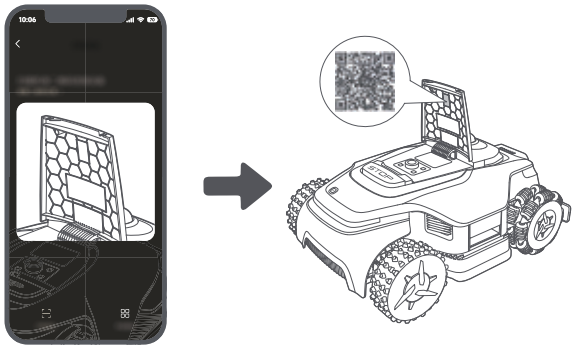
- Make sure the robot and your mobile device are on the same Wi-Fi network.
- Make sure that your mobile device is within **10 m** of the robot.
- Enable Bluetooth function on your mobile device.

1. Open the Dreamehome app.
2. You can connect via one of the following methods:

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

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

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

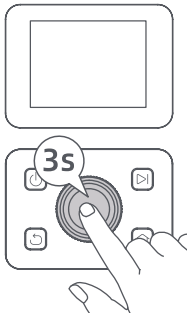


3. Follow the in-app instructions to complete the Wi-Fi network connection.

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

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

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



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

How to unbind the robot?

The robot is automatically bound to the Dreamehome account once pairing is successful. Each device can only be bound to one account. It cannot be bound to another account at the same time.
To pair the robot with a new account, you need to unbind it first. To unbind it:
1. Open the Dreamehome app. Go to **Device**.
2.If you have multiple robots bound to your Dreamehome account, swipe left or right to access the page of the robot you want to edit.
3. Tap ⋮ in the upper right corner.
4. Select ⊖ **Delete**.

How to share your robot?

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

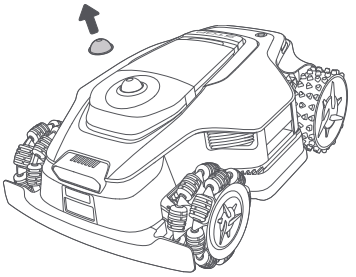
How to log out of your Dreamehome account or delete it?

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

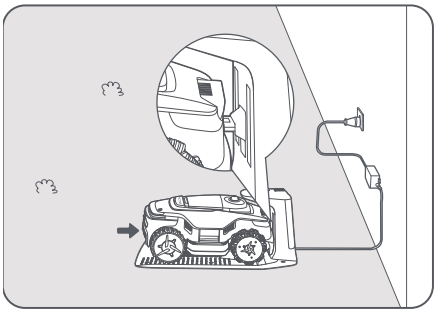
5 Map Your Garden

Before mapping, please check the following:

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



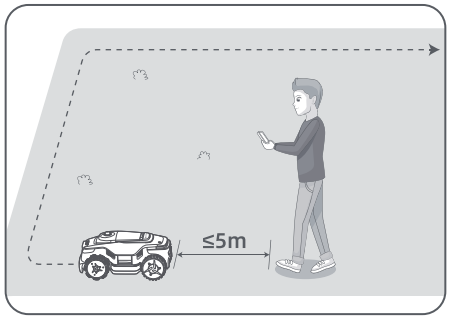
- The top cover is closed.
- The robot correctly docks in the charging station.



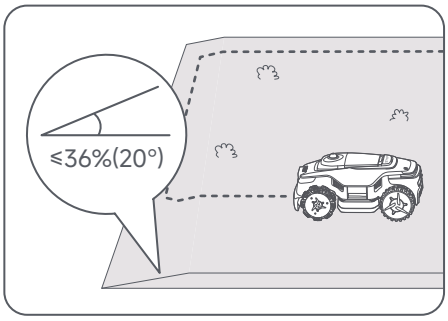
5.1 Create the Virtual Boundary

Before starting the mapping progress, please keep the following in mind:
Important: Do not manually move the robot when creating the boundary, as this may cause the mapping to fail.
Important: When the mapping begins, do not remotely dock the robot in the charging station until the mapping progress is complete. Otherwise, the LiDAR may be blocked, which can cause the mapping to fail.

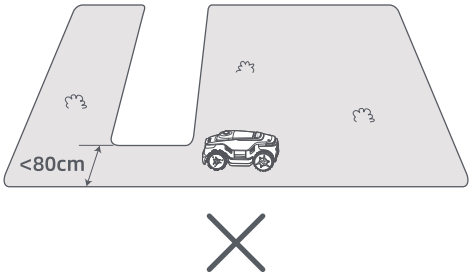
- Walk within **5 m** behind the robot during the mapping progress.

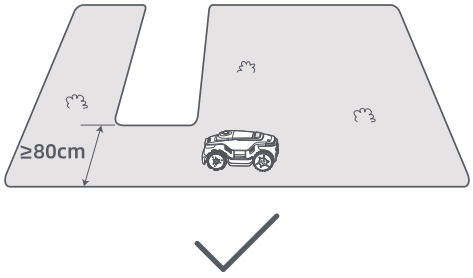


- The robot can navigate slopes with an incline up to **80% (38°)**. However, for better mowing results, it is recommended to keep the slopes of work areas below **36% (20°)**.

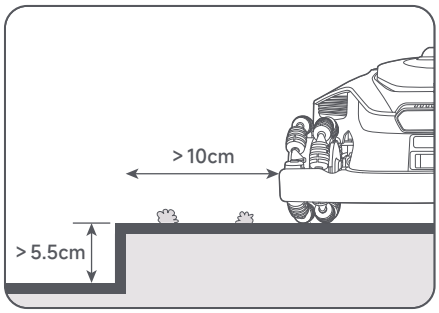


- For areas narrower than **80 cm**, please set them as paths to allow the robot to pass through (see section 5.4: **Set Path**).

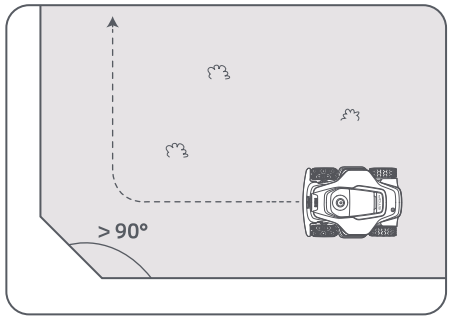




• If your lawn is more than **5.5 cm** higher than the adjacent ground, keep the robot at least **10 cm** away from the edge. If your lawn is level with the adjacent ground, the robot can cross the perimeter for optimal mowing results along the edges.

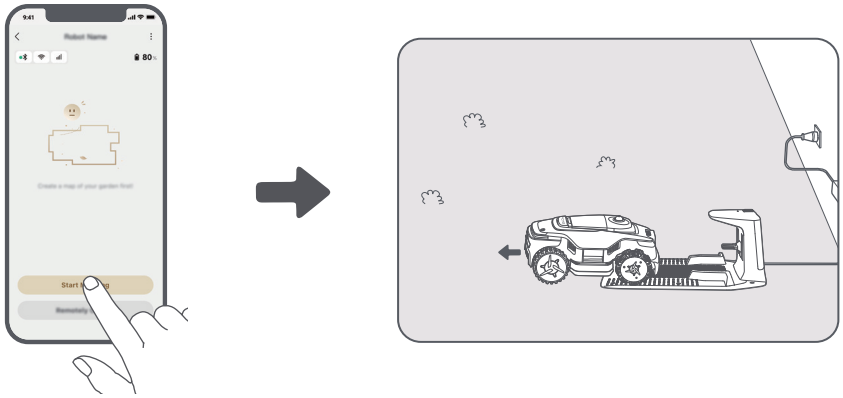


• Make sure the turning angles are greater than **90°** . Angles smaller than 90° can make it difficult for the robot to achieve a clean cut.

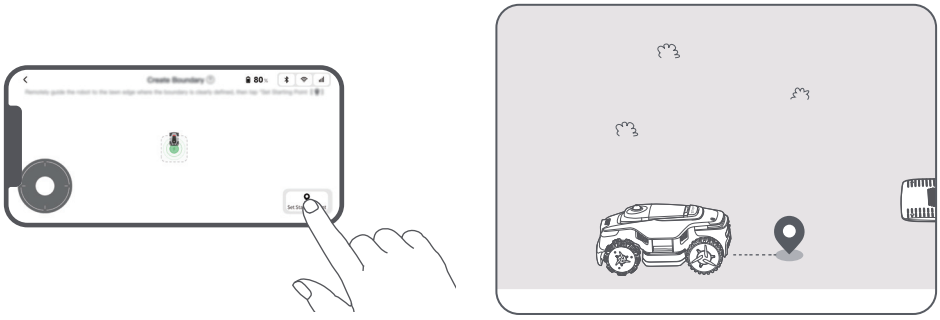


Start Mapping:

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



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



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

Auto Boundary Detection

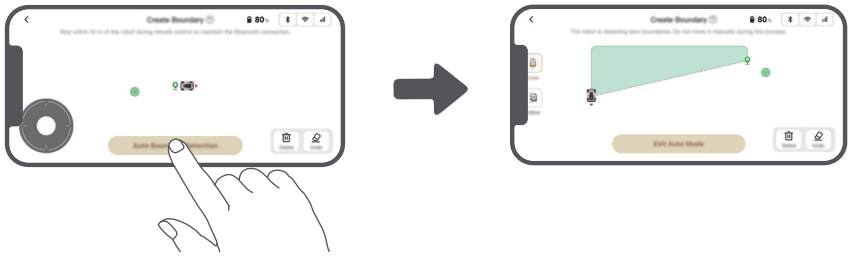
Powered by an advanced AI algorithm, the robot uses its front camera to detect grass and non-grass areas, allowing it to identify boundaries without the need for manual guidance.

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

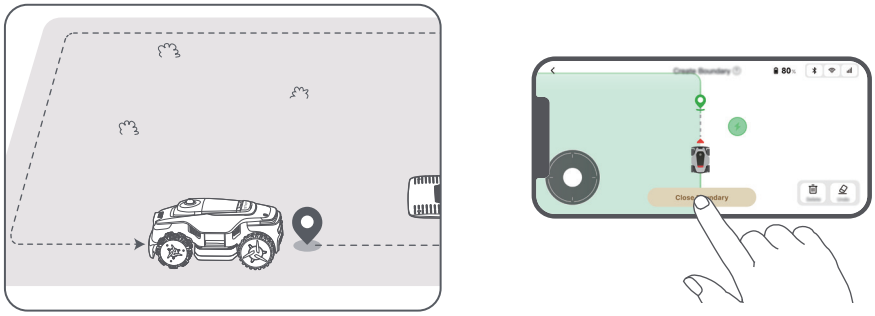
We recommend following the robot during this process. If the robot fails to accurately detect the boundaries, you can exit Auto Boundary Detection mode and switch to remote control at any time.

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

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

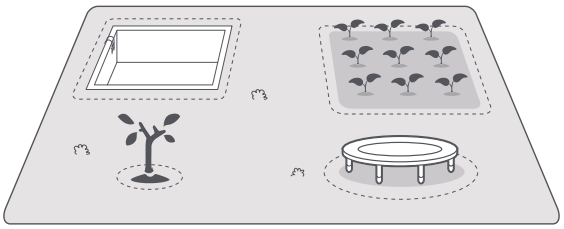


4. When the robot returns to within **1 m** of the starting point, you can tap **Close Boundary** and the boundary will automatically be completed.



5.2 Set No-Go Zone

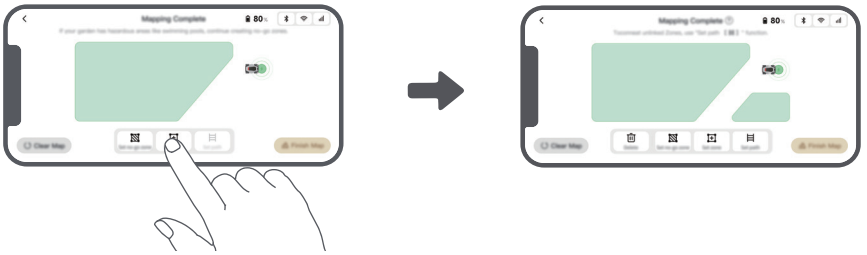
Though the robot can automatically avoid obstacles, it is still necessary to set areas with a risk of falling, such as swimming pools and sandpits, as no-go zones. For objects you want to protect (such as a flowerbed, a trampoline, a vegetable patch or an exposed tree root), please set them as no-go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



5.3 Create More Zones and Expand Existing Zones

- To Create More Zones

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



- To Expand Existing Zones

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

- To Separate and Combine Zones

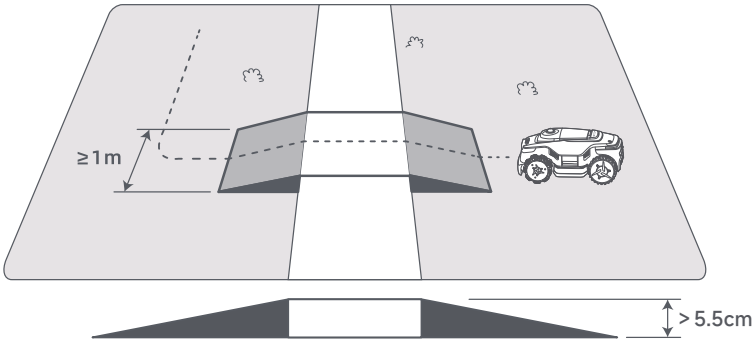
To divide a zone into smaller ones or to merge zones that were divided using the app into a larger one, go to > **Map Editing** > **Zone settings** and tap **Split zone** or **Merge** in the app.

5.4 Set Path

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

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

Important: If your lawn is divided by passages higher than **5.5 cm**, place an object with a slope equal in height to the passage (such as a ramp).



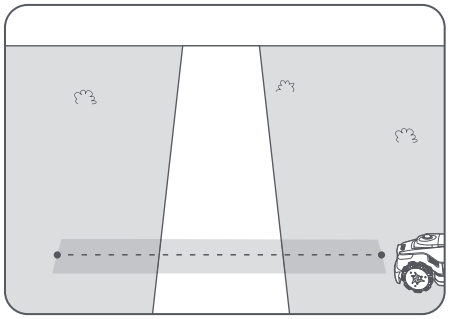
- To Connect Two Isolated Work Zones

For isolated areas, please create paths to connect them, otherwise they will be inaccessible to the robot.

Tap **Set path** to create a path.

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



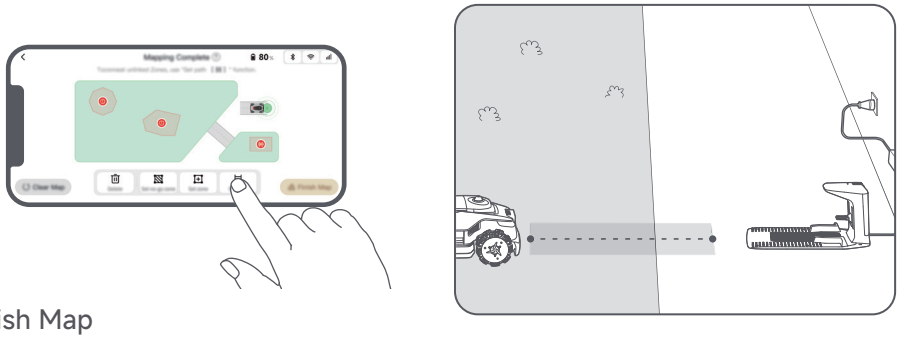


- To Connect the Work Area and the Charging Station

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

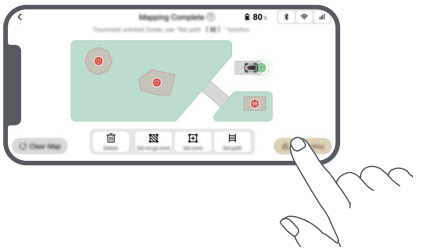
Important: Ensure that one end is inside the work area, and the other end is right in front of the charging station. It's advisable to align the path with the charging station.

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



5.5 Finish Map

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

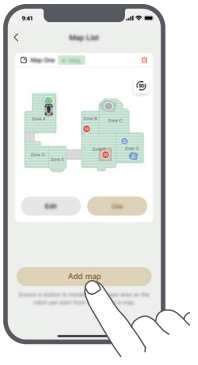


5.6 Add a Second Map

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

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

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

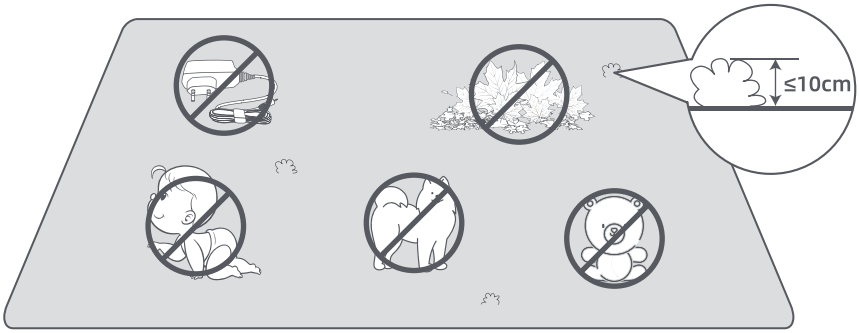


6 Operation

6.1 Start Mowing for the First Time

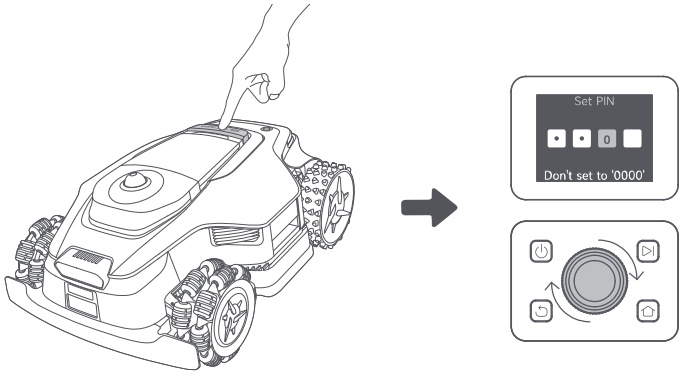
Tips before mowing:

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



a) Start via the control panel

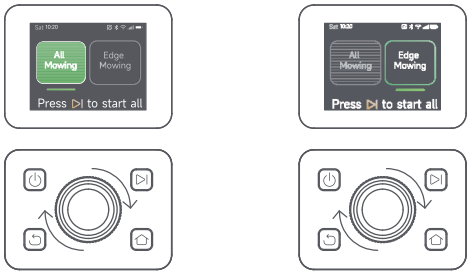
1. Press **Stop** button, lift the top cover and enter the PIN code.



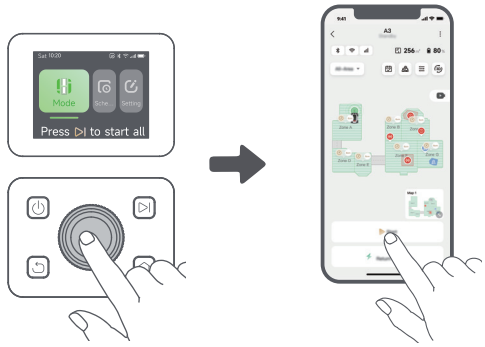
2. Select “Modes” on the display and press the knob.



3. Turn the knob to select the mowing mode.



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

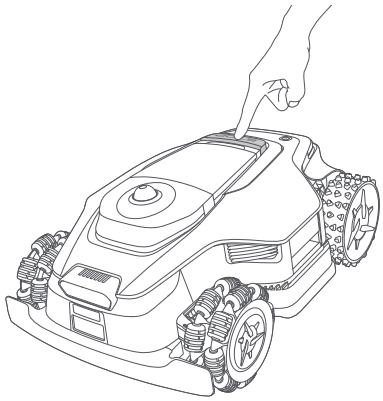


b) Start via the app

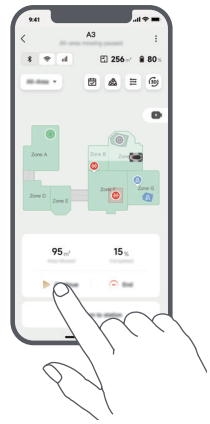
1. Open the app.
2. Select a mowing mode and tap **Start** to start mowing.

6.2 Pause

To pause the current mowing task, you can press the **Stop** button on the robot or tap **Pause** in the app.
Note: The robot cannot be started directly through the app after the **Stop** button is pressed. To resume operation, enter your PIN code on the control panel.

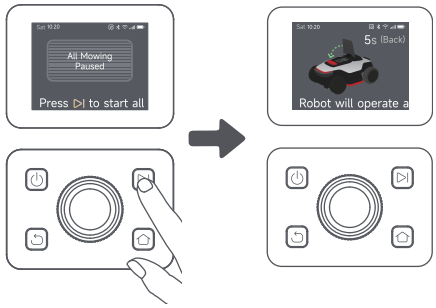


OR

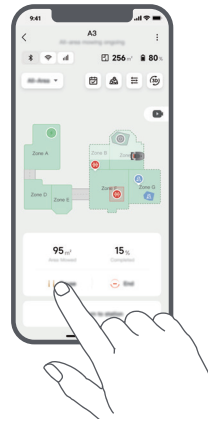


6.3 Resume

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

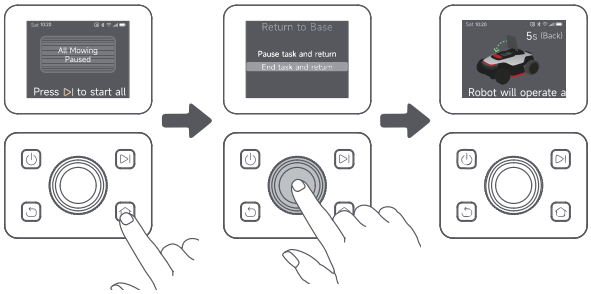


OR

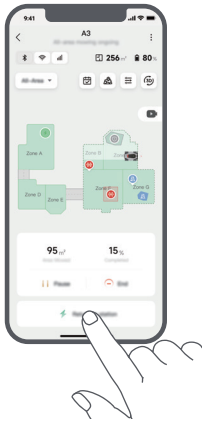


6.4 Return to the Charging Station

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



OR



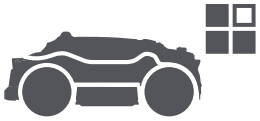
7 Dreamehome App

Where You Can Explore More

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

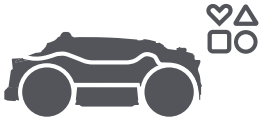
7.1 Mowing Modes

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



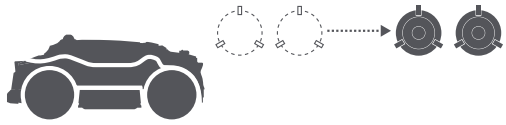
7.2 Mowing Shapes

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



7.3 EdgeMaster™ 2.0 cutting system

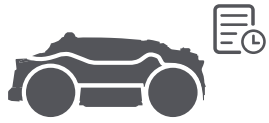
With EdgeMaster™ 2.0 technology, the blade disc expands outward during operation, ensuring thorough trimming. This feature maximizes cutting coverage and enhances the beauty of your lawn, go to > **Edge Mowing Settings** > **EdgeMaster™** in the app.



7.4 Schedule

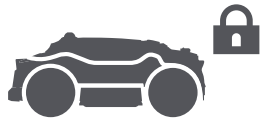
After the first map is completed, the robot automatically creates two weekly mowing schedules according to the lawn size, which are **"Spr/Sum Schedule"** and **"Aut/Win Schedule"**. You can tap in the app to do detailed schedule settings. With the schedule function, you can completely leave the daily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

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



7.5 Child Lock

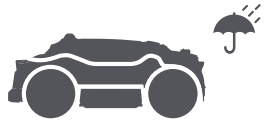
If you worry that children may operate the robot, navigate to **Settings** and enable the **Child Lock** function in the app. With this function enabled, the robot will be locked if no operations are performed for 5 minutes when the cover is open.



7.6 Rain Protection

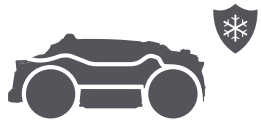
If you worry that adverse weather conditions may affect the mowing work, you can enable **Rain Protection** function in **Settings** on the control panel or in the app. When this function is enabled, the robot automatically pauses mowing and returns to the charging station when it rains. You can set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

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



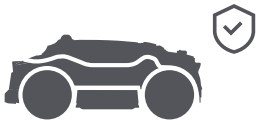
7.7 Frost Protection

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



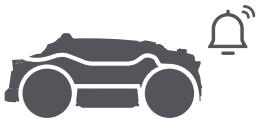
7.8 Security Features

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



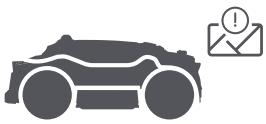
7.8.1 Lift Alarm

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



7.8.2 Off-Map Alarm

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



7.8.3 Real-Time Location

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



7.8.4 Human Presence Detection Alert

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



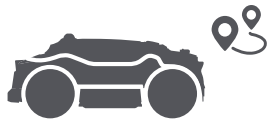
7.8.5 Real-Time Video

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



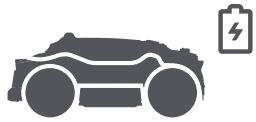
7.8.6 Patrol

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



7.9 Custom Charging Period

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



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

8 Maintenance

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

Part	Replacement Frequency
Blades	Every 6-8 weeks or sooner

Note: You can check the remaining time for blades by navigating to **Settings > Consumables & Maintenance** in the app. After replacing any consumables as prompted, go to the details page for the consumable and tap **I've Replaced It** to reset the timer.
Note: If you have designated areas in your garden for routine robot cleaning and servicing, you can set Maintenance Points on the map by navigating to **Settings > Head to Maintenance Point > Edit Point**. Once the maintenance points are set, you can simply tap Go and direct the robot to the designated locations for easy servicing.

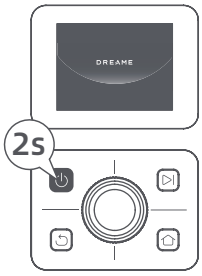
8.1 Cleaning

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

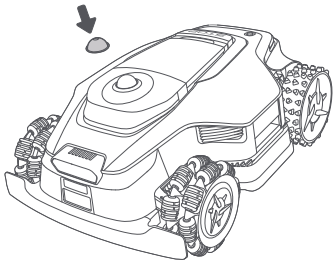
⚠ **Warning:** Before cleaning, please turn off the robot and unplug the charging station.
Caution: Please make sure LiDAR protective cover is on the LiDAR before turning the robot upside down to avoid damages to the LiDAR.

• The Housing, Chassis and Blade Disc:

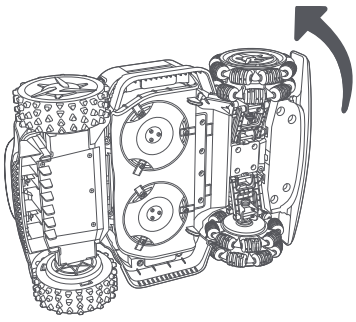
1. Turn the robot off.



2. Cover the LiDAR with its protective cover.

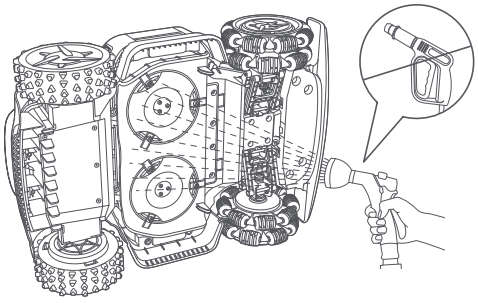


3. Place the robot sideways.

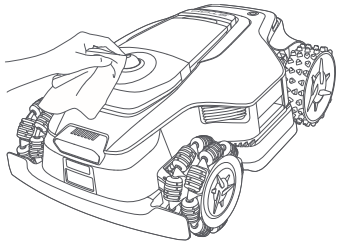


4. Clean the housing, blade disc and chassis with a hose.

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

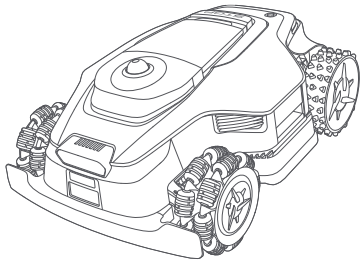


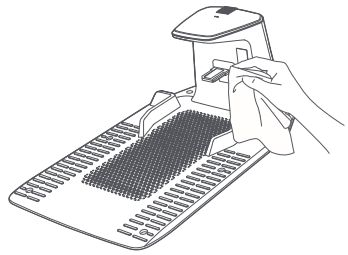
5. Use a lint-free cloth to carefully clean the LiDAR sensor.



- **Charging Contacts and Front Camera:**

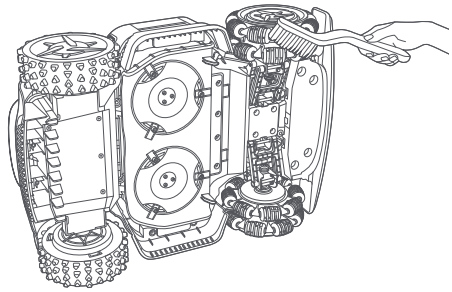
Use a clean cloth to wipe the charging contacts on the robot and the charging station, and also clean the front camera. Keep the charging contacts and the front camera dry after cleaning.





- **Drive Wheels:**

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



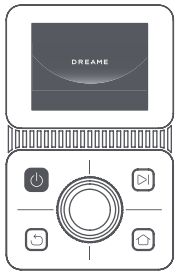
8.2 Replacing the Components

- **Replacing the Blades**

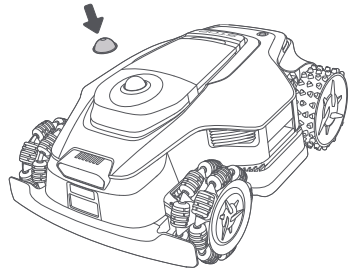
To keep the blades sharp, please replace the blades regularly. It is recommended to replace the blades every **6-8 weeks** or sooner. Please only use the Dreame genuine blades (MBKA10/MQBA10).

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

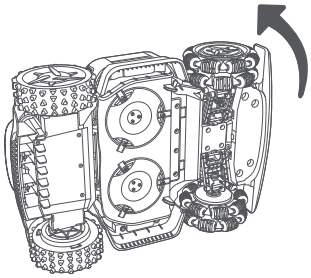
1. Turn off the robot.



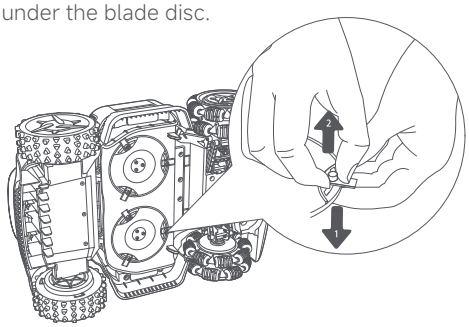
2. Cover the LiDAR with its protective cover.



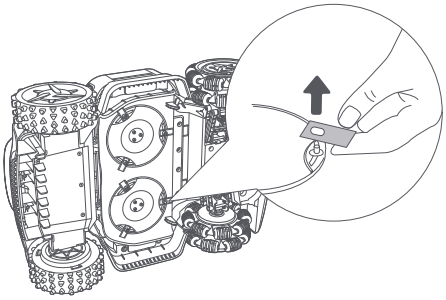
3. Put the robot on a soft surface and place it sideways.



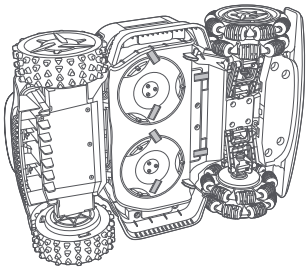
4. Remove the holder by pressing the button under the blade disc.



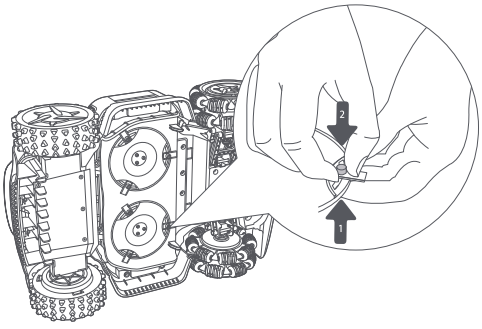
5. Remove the blade by aligning the hole of the blade with the shaft.



6. Remove 3 blades and holders.



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



8. Make sure the blades can rotate freely.

9 Battery

For long-term storage, charge the robot every **6 months** to protect the battery. Battery damage caused by over-discharge is not covered by the limited warranty. Do not charge the battery at an ambient temperature **above 45°C** or **below 6°C**. The long-term storage temperature for the battery should be **between -10 and 35°C**. To minimize the damage, the recommended storage temperature for the battery is **between 0 and 25°C**.
Note: The lifespan of the robot's battery depends on frequency of usage and hours of operation. If the battery is damaged or cannot be charged, do not dispose of the obsolete or faulty battery arbitrarily. Please obey local recycling regulations.

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

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

10 Winter Storage

- The Robot

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

- Charging Station

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

11 Transport

For long distance transport, ensure that the robot is turned off. It is recommended to use the original packaging. Please put on the LiDAR protective cover.
⚠ **Warning:** Please turn the robot off before transporting it.
⚠ **Warning:** Lift the robot by the rear handle, keeping the blade disc away from your body.

12 Troubleshooting

Issue	Cause	Solution
The robot is not connected to the app.	1. The robot is not within Wi-Fi signal coverage or Bluetooth range. 2. The robot is turned off or is restarting.	1. Check if the robot has completed the process of turning on. 2. Check if the router is working properly. 3. Move closer to the robot to establish a Bluetooth connection.
Robot lifted.	The wheel is not on the ground.	1. Put the robot back on flat ground. 2. Enter the PIN code on the robot and confirm. 3. The robot can't cross objects higher than 5.5 cm. Please keep the ground even where it is working.
Robot tilted.	The robot tilts more than 37°.	1. Put the robot back on flat ground. 2. Enter the PIN code on the robot and confirm. 3. The robot cannot climb slopes greater than 80%(38°).
Robot trapped.	The robot is trapped and fails to get out.	1. Remove the surrounding obstacles and then retry. 2. Manually move the robot to a flat and open place inside the map and try starting the task again. If you continue to encounter this problem, please retry after the robot is in the charging station. 3. Check if there are holes in the ground. Fill in the holes before mowing to prevent the robot from being trapped. 4. Check if the surrounding grass is taller than 10 cm. You can adjust the obstacle avoidance height or use a push mower to mow the lawn in advance to prevent the robot from being trapped. 5. If the robot is often trapped in this location, you can set it as a no-go zone.
Left and right front wheels, left and right rear wheels malfunction.	The wheel cannot rotate or the wheel motor has a problem.	1. Clean the rear wheels and then retry. 2. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Blade disc can't rotate.	The blade disc cannot rotate normally or the cutting motor has a problem.	1. Clean the blade disc and then retry. 2. Check if the surrounding grass is taller than 10 cm. You can use a push mower to mow the lawn in advance to prevent the blade disc from being blocked by tall grass. 3. Check if there is water under the blade disc. If there is any, move the robot to a dry place and then retry. 4. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 5. If the problem persists, please contact the after-sales service.
The blade disc fails to move up or down.	The blade disc fails to move up or down.	1. Clean the blade disc and then retry. 2. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.

Issue	Cause	Solution
The blade disc cannot move to the side.	The blade disc cannot move to the side.	1. Clean the cutting system and remove any debris or foreign objects. 2. If you continue to encounter this error, you can disable the EdgeMaster™ function first. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Bumper error.	The front bumper sensor is constantly triggered.	1. Check if the robot is trapped somewhere. 2. Gently tap the bumper and make sure it bounces back. 3. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 4. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Charging error.	The robot docks in the charging station, but the charging current or voltage has a problem.	1. Check if the charging station is correctly connected to power. 2. Check if the charging contacts on the robot and the charging station are clean. 3. After checking is finished, try docking the robot in the charging station again. 4. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Battery temperature too high.	Battery temperature is ≥ 60°C.	1. Use the robot where ambient temperature is below 40°C. You can wait until the battery temperature decreases automatically. 2. You can turn off the robot and restart it after a while. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Battery temperature is high.	Battery temperature is ≥ 45°C.	1. Charging may fail when battery temperature is above 45°C. 2. Use the robot where ambient temperature is below 40°C.
Battery temperature is low.	Battery temperature is ≤ 6°C.	1. Charging may fail when battery temperature is below 6°C. 2. Use the robot where ambient temperature is above 6°C.
LiDAR is blocked.	LiDAR is blocked (for example the LiDAR protective cover is not removed).	1. Remove the LiDAR protective cover and then retry. 2. If LiDAR on the top of the robot is very dirty, clean it with a lint-free cloth and then retry.
LiDAR malfunction.	LiDAR is very dirty or there is a sensor error.	1. Check if the LiDAR is dirty. Clean it if necessary and then try again. 2. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
LiDAR is dirty.	LiDAR is dirty.	Wipe the LiDAR sensor on top of the robot with a clean cloth. Keep the LiDAR dry after cleaning.

Issue	Cause	Solution
LiDAR temperature is high.	LiDAR temperature is ≥ 80℃.	1. The robot will automatically try to return to the charging station to cool down. 2. Ensure the robot operates at an ambient temperature below 40℃. 3. Place the robot in a shaded, cool, and well ventilated area. The alarm will stop when the temperature drops to a normal range. 4. The robot will automatically resume operation once the alarm stops. 5. If the problem persists, please contact after-sales service.
LiDAR temperature is too high.	LiDAR temperature is ≥ 90℃.	1. The LiDAR is turned off due to high temperatures. 2. Ensure the robot operates at an ambient temperature below 40℃. 3. Place the robot in a shaded, cool, and well ventilated area. The alarm will stop when the temperature drops to a normal range. 4. If the problem persists, please contact after-sales service.
Robot is lost.	Positioning is lost.	1. Check if the LiDAR on the top of the robot is dirty. Dirt will affect the positioning. 2. Manually move the robot to an open place inside the map and try starting the task again. 3. If the positioning is not recovered, remote control the robot back to the charging station via the app, and then start the mowing task.
Sensor error.	Sensor error.	1. Restart the robot and retry. 2. If the problem persists, please contact the after-sales service.
The robot is in the no-go zone.	The robot is in the no-go zone.	1. Manually move the robot out of the no-go zone and then retry. 2. Remotely control the robot through the app to move it out of the no-go zone, and then retry.
The robot is outside the map.	The robot is outside the map.	1. Manually move the robot inside the map, and then retry. 2. Remote control the robot back inside the map via the app, and then retry.
Emergency stop is activated.	The Stop button on the robot is pressed.	Enter the PIN code on the robot and confirm.
Low battery. The robot will shut down soon.	Battery level is ≤ 10%.	Dock the robot in the charging station to charge.
The robot is away from the map. Risk of being stolen.	The robot is away from the map.	1. Enter the PIN code on the robot and confirm. 2. You can disable the Off-Map Alarm in Settings in the app.

Issue	Cause	Solution
Failed to return to the charging station.	The robot cannot find the charging station when returning to the charging station.	1. Check if there are obstacles blocking the robot. Remove the obstacles and retry. 2. Remote control the robot back to the charging station via the app.
Failed to dock in the charging station.	The robot finds the charging station but fails to dock.	1. Check if the reflective films on the station are dirty or blocked. 2. Check if there are obstacles in front of the station. 3. Check if the station is moved. 4. Check if the baseplate is covered with thick mud. 5. Check if the station is on a slope. 6. Check if the station has power. 7. Help the robot dock in the charging station by using the remote control or manually.
Positioning failed.	Positioning fails when the robot tries to start a mowing task.	1. The LiDAR may be obstructed. Manually move the robot to a flat and open place inside the map and try starting the task again. 2. If you continue to encounter this error, please retry after the robot is docked in the charging station.
Insufficient space for turning in front of the station.	Insufficient space for turning in front of the station.	1. If the station is placed at the edge of the map or within it, ensure there is at least 1 m of free space between the front area of the station's baseplate and the boundary of the map; otherwise, the robot may not be able to make turns. 2. Relocate the station, or change the map in Map Editing.
Path obstructed.	Path obstructed.	1. Check if a no-go zone is set in the path. 2. Check if there are obstacles blocking the robot. 3. If the robot still cannot pass, delete the path in Map Editing and set a new one.
The front camera is dirty.	The front camera is dirty.	Wipe the front camera with a clean cloth.
There is an issue with the front camera.	There is an issue with the front camera.	1. Wipe the front camera with a clean cloth. 2. Try restarting the robot. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Front camera blocked.	Front camera blocked.	Wipe the front camera with a clean cloth.
Boundary detection error occurs during Auto-Mapping.	Boundary detection error occurs during Auto-Mapping.	1. Ensure that the lighting conditions are suitable, neither too bright nor too dim. 2. Confirm that the weather is clear, avoiding fog or rain. 3. Ensure that the front camera is clean and unobstructed. 4. Ensure that the ground surface is even, as bumps may affect detection. 5. If boundary detection continues to fail, switch to remote control mode for mapping.
Abnormal vibrations.	Abnormal vibrations.	1. Inspect the blade disc for integrity to determine if it is damaged. If damage is found, replace the disc. 2. If the disc is intact, contact after-sales support.

13 Specifications

		A3 2500	A3 3500	A3 5000
Basic information	Product name	Dreame Roboticmower A3 AWD Pro		
	Brand	Dreame		
	Model	MXXA8300	MXXA9300	MXXA9301
	Dimensions	740×532×325 mm		
	Weight (battery included)	23.9 kg		
Mowing	Recommended working capacity	2500 m^2	3500 m^2	5000 m^2
	Mowing efficiency (EGMF standard)	Standard: ≥500m^2/h High Efficiency: ≥700m^2/h Rapid: ≥900m^2/h		
	Mowing height	3-10 cm (in 5 mm increments)		
	Mowing width	≥40 cm		
	Charging time [2]	55 min	85 min	110 min
Noise emissions	Sound power level LWA	65 dB(A)		
	Sound power uncertainties KWA	3 dB(A)		
	Sound pressure level LpA	54 dB(A)		
	Sound pressure uncertainties KpA	3 dB(A)		
Working condition	Operating temperature	0~50°C Recommended: 10~35°C		
	Long-term storage temperature	-10~35°C Recommended: 0~25°C		
	IP-classification	Robot: IPX6 Charging station: IPX4 Power supply: IP67		
	Maximum slope for mowing area	80%		
Connectivity	Bluetooth frequency range	2.4GHz~2.4835GHz		
	Max. RF Power	802.11b: 16±2dBm(@11Mbps) 802.11g: 14±2dBm(@54Mbps) 802.11n: 13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm		
	Wi-Fi	Wi-Fi 2.4 GHz (2400–2483.5M)		
	Link service [3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41		
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS		

		A3 2500	A3 3500	A3 5000
Driving motor	Driving speed under remote control	0.45 m/s–0.8 m/s		
	Driving speed when mowing	Standard: 0.35 m/s Efficient: 0.6 m/s Rush: 0.8 m/s		
	Motor type	Hub motor		
Cutting motor	Speed	2800/min		
Battery (robot)	Battery model	MBPA20	MBPA30	MBPA40
	Battery type	Lithium battery		
	Rated capacity	5000 mAh	7500 mAh	10000 mAh
	Rated voltage	Max 36V		
Power supply	Charger model	MPAA30		
	Input voltage	100~240 V AC		
	Output voltage	42 V		
	Output current	5 A		
Charging station	Charging station model	MCA20		
	Input voltage	42 V		
	Output voltage	42 V		
	Input current	5 A		
	Output current	5 A		

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

[2] Charging time applies when the robot automatically returns to the charging station at low battery.
[3] Countries/Regions covered: Albania, Andorra, Austria, Belgium, Bosnia and Herzegovina, Bulgaria, Croatia, Cyprus, Czech Rep, Denmark, Estonia, Finland, France, Germany, Greece, Guernsey, Hungary, Iceland, Ireland, Italy, Kosovo, Latvia, Liechtenstein, Lithuania, Luxembourg, Macedonia, Malta, Moldova, Monaco, Montenegro, Netherlands, Norway, Poland, Portugal, Romania, Serbia, Slovakia, Slovenia, Spain, Sweden, Switzerland, UK, Ukraine.

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

Originalanvisningar

Innehållsförteckning

1 Säkerhetsanvisningar P43
2 Produktintroduktion P47
3 Installation P49
4 Förberedelser inför första användningen P52
5 Kartlägg din trädgård P57
6 Användning P63
7 Dreamehome-appen P66
8 Underhåll P69
9 Batteri P73
10 Vinterförvaring P73
11 Transport P73
12 Felsökning P74
13 Specifikationer P78

1 Säkerhetsanvisningar

1.1 Allmänna säkerhetsanvisningar

• Undvik att använda maskinen och dess kringutrustning vid dåliga väderförhållanden, särskilt när det finns risk för åska.
• Läs noga igenom och förstå användarhandboken innan du använder produkten.
• Använd endast den utrustning som rekommenderas av Dreame tillsammans med produkten. All annan användning är otillåten.
• Låt inte barn vistas i närheten av eller leka med maskinen när den är i drift.
• Använd inte produkten på platser där människor inte är medvetna om dess närvaro.
• Spring inte när du använder produkten manuellt med Dreamehome-appen. Gå alltid, var försiktig med dina steg i sluttningar och håll hela tiden balansen.
• Undvik att använda produkten när det finns människor, särskilt barn eller djur, i arbetsområdet.
• Om produkten används i allmänna utrymmen ska varningsskyltar med följande text placeras runt arbetsområdet: "Varning! Automatisk gräsklippare! Håll dig borta från maskinen! Håll uppsikt över barn!"
• Använd rejäla skor och långbyxor när du använder produkten.
• För att förhindra skador på produkten och olyckor med fordon och personer, får arbetsområden eller transportsträckor inte placeras över allmänna vägar.
• Vidrör inte rörliga farliga delar, t.ex. knivdisken, innan den stannat helt.
• Sök läkarvård vid personskador eller olycksfall.
• Stäng **av** produkten innan du rensar bort blockeringar, utför underhåll eller undersöker produkten. Om produkten vibrerar onormalt kontrollerar du om den är skadad innan du startar om den. Använd inte produkten om någon del är defekt.
• Installera inte huvudkabeln på ställen där produkten kommer att klippa. Följ anvisningarna för installationen av kabeln.
• Använd endast den laddningsstation som medföljer i förpackningen för att ladda produkten. Felaktig användning kan leda till elektriska stötar, överhettning eller läckage av frätande vätska från batteriet. Vid elektrolytläckage, spola med vatten/neutraliserande medel och uppsök en läkare om den frätande vätskan kommer i kontakt med ögonen.
• Använd en jordfelsbrytare (RCD) med en maximal utlösningsström på 30 mA när du ansluter huvudkabeln till eluttaget.
• Använd endast originalbatterier som rekommenderas av Dreame. Produktens säkerhet kan inte garanteras med icke-originalbatterier. Använd inte icke uppladdningsbara batterier.
• Håll alla strömkablar och/eller förlängningssladdar borta från arbetsområdet för att undvika skador på sladdarna som kan leda till kontakt med strömförande delar.
• De illustrationer som används i detta dokument är endast avsedda som en referens. Se de faktiska produkterna.
• Låt inte barn, personer med nedsatt fysisk, sensorisk eller mental förmåga eller brist på erfarenhet och kunskap eller personer som inte känner till dessa instruktioner använda maskinen. Lokala föreskrifter kan begränsa användarens lägsta ålder.
• Anslut eller vidrör endast skadade kablar när de kopplats bort från eluttaget. Om kabeln skadas under drift drar du ut kontakten från eluttaget. En sliten eller skadad kabel ökar risken för elstötar och måste bytas ut av servicepersonal.
• Tryck inte hårt eller snabbt på produkten, eftersom detta kan skada produkten.
• För att uppfylla kraven på RF-exponering måste du upprätthålla ett säkerhetsavstånd på minst 35 cm mellan enheten och människor.
• VARNING: För att ladda batteriet får du endast använda den löstagbara laddningsstationen som medföljer apparaten.

1.2 Säkerhetsanvisningar för installation

- Undvik att installera laddningsstationen på platser där människor riskerar snubbla över den.
- Installera inte laddningsstationen på platser där det finns risk för att vatten ansamlas.
- Installera inte laddningsstationen med dess tillbehör närmare än 60 cm från brännbara material. Funktionsfel eller överhettning av laddningsstationen och strömförsörjningen kan utgöra en brandrisk.

1.3 Säkerhetsanvisningar för användningen

- Håll dina händer och fötter borta från de roterande knivarna. Placera inte dina händer eller fötter nära eller under produkten när den är påslagen.
- Lyft eller flytta inte produkten när den är påslagen.
- Använd parkeringsläget eller stäng **av** produkten när det finns människor, särskilt barn eller djur, i arbetsområdet.
- Se till att det inte finns några föremål som stenar, grenar, verktyg eller leksaker på gräsmattan. I annat fall riskerar bladen skadas när de kommer i kontakt med ett föremål.
- Placera inte några föremål ovanpå produkten eller laddningsstationen.
- Använd inte produkten om stoppknappen inte fungerar.
- Undvik kollisioner mellan produkten och människor eller djur. Om en person eller ett djur kommer i produktens väg ska du omedelbart stoppa den.
- Stäng alltid **av** produkten när den inte används.
- Använd inte produkten samtidigt med en vattenspridare. Använd schema-funktionen för att se till att produkten och vattenspridaren inte är igång samtidigt.
- Undvik att placera en anslutningskanal där vattenspridare placerats.
- Använd inte produkten om det finns vattensamlingar i arbetsområdet, t.ex. vid kraftigt regn eller sankmark.

1.4 Säkerhetsanvisningar för underhåll

- Stäng **av** produkten när du utför underhåll.
- Efter tvätt ser du till att produkten placeras på marken i sitt normala läge, inte upp och ner.
- Vänd inte på produkten för att rengöra chassit. Om du vänder på den i rengöringssyfte, vänd den åt rätt håll efteråt. Denna försiktighetsåtgärd är nödvändig för att förhindra att vatten tränger in i motorn och påverkar normal drift.
- Dra ut kontakten från laddningsstationen eller använd avstängningsanordningen innan du rengör eller utför underhåll på laddningsstationen.
- Använd inte en högtryckstvätt eller lösningsmedel för att rengöra produkten.

1.5 Batterisäkerhet

Litiumjonbatterier kan explodera eller orsaka brand om de demonteras, kortsluts, utsätts för vatten, eld eller höga temperaturer. Hantera dem varsamt, ta inte isär eller öppna batteriet och undvik all form av elektriska/mekaniska ingrepp. Förvara dem skyddade från direkt solljus.

1. Använd endast den batteriladdare och strömförsörjning som tillhandahålls av tillverkaren. Användning av olämplig laddare och strömförsörjning kan orsaka elektriska stötar och / eller överhettning.
2. FÖRSÖK INTE ATT REPARERA ELLER ÄNDRA BATTERIERNA! Reparationsförsök kan orsaka allvarliga personskador genom explosioner eller elstötar. Om ett läckage uppstår är den elektrolyt som frigörs frätande och giftig.
3. Denna apparat innehåller batterier som endast kan bytas ut av behörig personal.

1.6 Restrisker

För att undvika skador, bär skyddshandskar när du byter ut bladen.

1.7 Symboler och dekaler

	**VARNING -** Läs bruksanvisningen innan du börjar använda maskinen.
	**VARNING -** Håll ett säkert avstånd till maskinen när du använder den.
	**VARNING -** Aktivera spärranordningen innan du arbetar med eller lyfter maskinen.
	**VARNING -** Åk inte på maskinen. Rör inte den roterande kniven.
	**VARNING -** Det är förbjudet att avfallshantera denna produkt som vanligt hushållsavfall. Se till att produkten återvinns i enlighet med lokala miljöskyddsföreskrifter.

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

AVSEDD ANVÄNDNING

Denna trädgårdsprodukt är avsedd för gräsklippning i privathushåll. Den är utformad för att klippa ofta och bibehålla en mer välmående och snyggare gräsmatta än någonsin tidigare. Beroende på din gräsmattas storlek kan gräsklipparen programmeras för att klippa när som helst och hur ofta som helst. Den går inte att använda för grävarbete, sopning eller snöröjning.

CE

Härmed förklarar TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. att radioutrustningen i modellen Dreame MXXA8300/MXXA9300/MXXA9301 överensstämmer med direktiv 2014/53/EU. Den fullständiga texten till EU-försäkran om överensstämmelse finns tillgänglig på följande internetadress: https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.

Produkten överensstämmer med brittiska PSTI-föreskrifter. Den fullständiga texten till försäkran om överensstämmelse finns tillgänglig på följande internetadress: https://global.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti.

För en detaljerad e-bruksanvisning, besök https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

Meddelande om nätverkssäkerhet

För att säkerställa säker drift av denna enhet i nätverksmiljöer tillhandahålls följande information:
Denna enhet är utrustad med flera funktioner för nätverkskommunikation, en Ethernet-port (RJ-45), en Wi-Fi-modul för trådlös kommunikation och ett USB-gränssnitt för felsökning. Vid start är följande nätverkstjänster aktiverade som standard:

• **Webbkonfigurationstjänst (Web Configuration Service) (HTTP/HTTPS):** Lyssnar på port 80 (HTTP) och port 443 (HTTPS) för lokal konfiguration och statusövervakning. För att förhindra informationsläckage rekommenderas att HTTP-tjänsten inaktiveras omedelbart efter installationen, att endast HTTPS aktiveras och att ett betrott TLS-certifikat används.

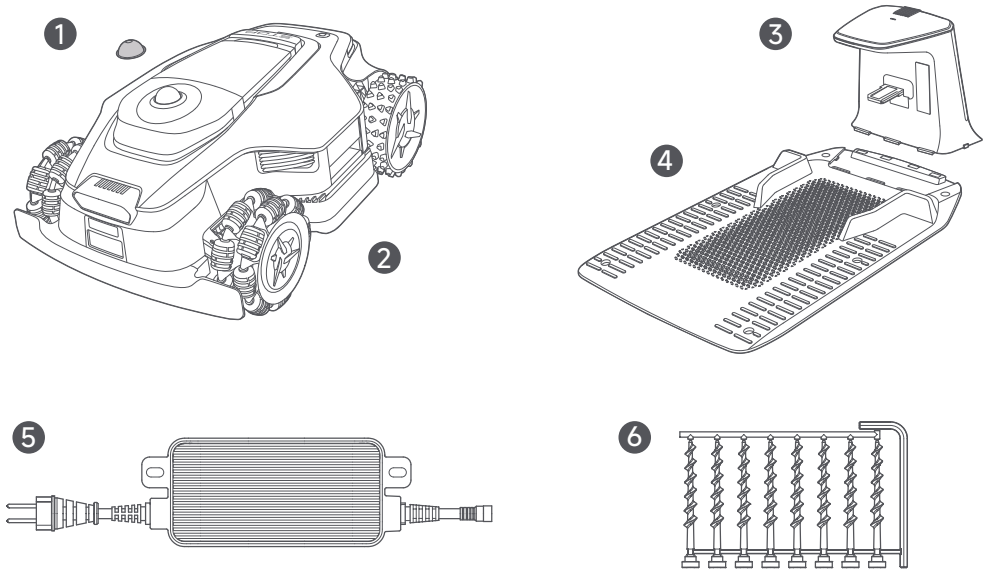
• **Enhetssändning (Device Broadcasting) (mDNS/SSDP):** Används för automatisk upptäckt genom att sända ut enhetsinformation inom det lokala nätverket (LAN). Om det inte behövs rekommenderar vi att inaktivera dessa tjänster för att minska risken för att bli avsökt.

• **USB-gränssnitt:** Används för lokala uppgraderingar av firmware och hämtning av loggar. När felsökningsläget är aktiverat kan det avslöja åtkomstbehörigheter för systemfiler. Vi rekommenderar att begränsa användningen till behörig personal och inaktivera detta gränssnitt när enheten inte underhålls.

För detaljerade konfigurationsprocedurer, se avsnittet *Förberedelse för första användning*.

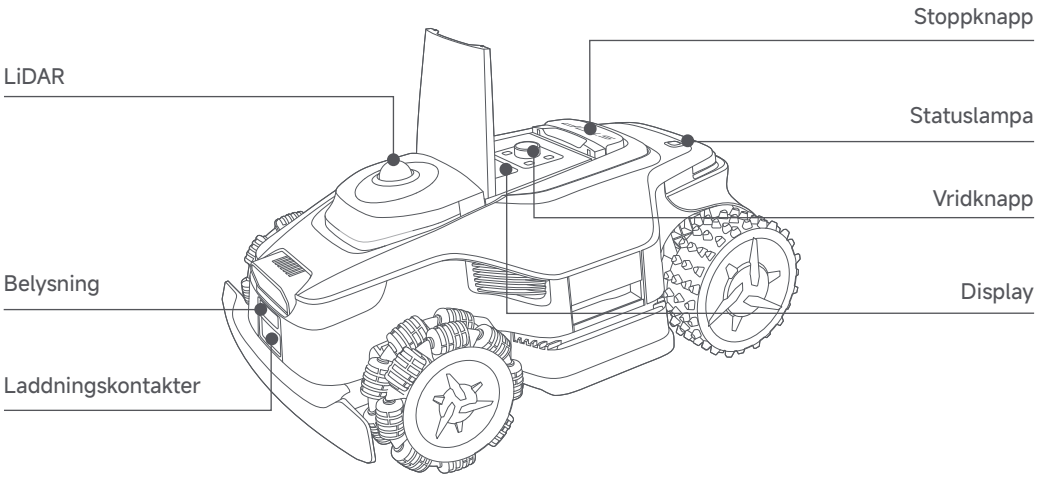
2 Produktintroduktion

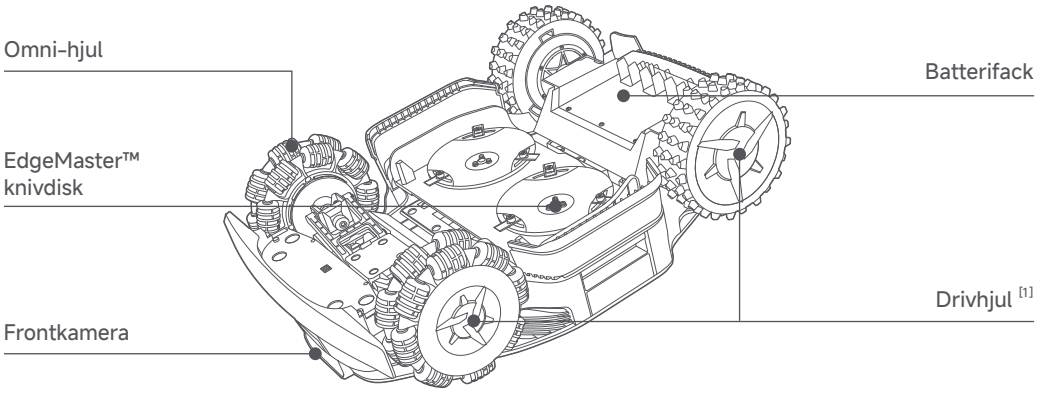
2.1 Vad finns i lådan?



1. LiDAR skyddskåpa
2. Robotgräsklippare
3. Laddningstorn (med en 10 m förlängningskabel)
4. Bottenplatta
5. Strömförsörjning
6. 8 st skruvar, sexkantsnyckel
7. 18 st reservknivar och hållare, luddfri trasa
8. Bruksanvisning
9. Snabbstartsguide

2.2 Produktöversikt

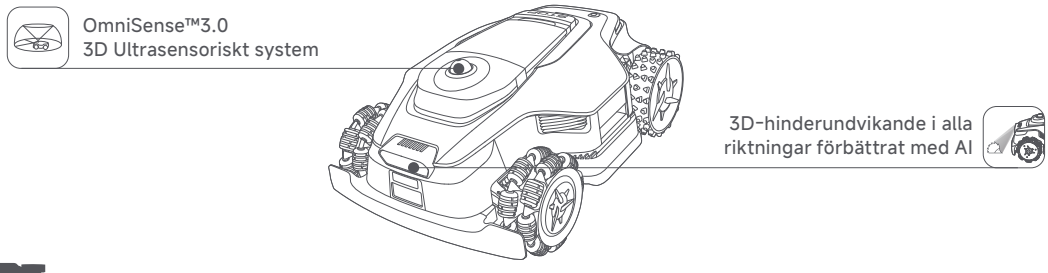




[1] Utrustad med navmotorer.

2.3 OmniSense™ 3.0: 3D-ultrasensoriskt system med AI-kamera

Ta gräsmatteskötseln till nästa nivå med OmniSense™ 3.0, ett banbrytande 3D-ultrasensoriskt system utrustat med en HDR-kamera med algoritmstöd, som ger en mer omfattande och detaljerad uppfattning av trädgårdens 3D-miljö.



2.4 Länktjänst med GPS och 4G-anslutning

Roboten är utrustad med länktjänsten, som erbjuder 4G-mobilnätsanslutning.

Aktivera länktjänsten

Länktjänsten aktiveras automatiskt när roboten slås på. tänds på robotens display och i appen, vilket indikerar att aktiveringen har lyckats. Du kan se länktjänstens användningsstatus under **Anslutningar** i appen.

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

Länktjänsten erbjuds kostnadsfritt under de första tre åren från och med aktiveringstiden. För att förlänga tjänsten efter utgångsdatumet, kontakta Dreames kundtjänst via **dreamesupport@dreame.tech**.

2.5 Sensorer

Namn	Beskrivning
LiDAR	Samlar in information om omgivningen och underlättar robotens positionering, undvikande av hinder och avkänning av vatten och smuts. Detekteringsavstånd (vid 100 klx): 40 m vid 10 % reflektionsförmåga, 70 m vid 80 % reflektionsförmåga Synfält: 360° (horisontellt) × 59° (vertikalt)
Frontkamera	Detekterar hinder, gräsmattans gränser och människors närvaro. Bildvinkel: 89° (horisontellt), 58° (vertikalt), 97° (diagonalt) Upplösning: 2 MP
GPS	Roboten har en inbyggd GPS-funktion. Du kan spåra robotens position i realtid i Google Maps via appen.

3 Installation

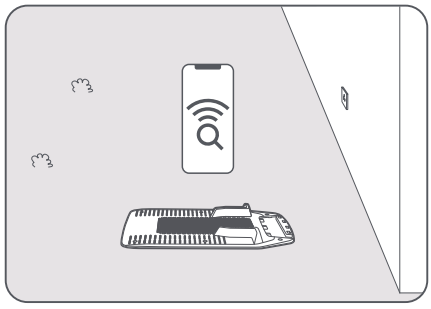
3.1 Välj en lämplig plats

• Placera bottenplattan på en plan yta nära gräsmattans kant och i närheten av ett eluttag. Placera den på en plats med stark Wi-Fi-signal.

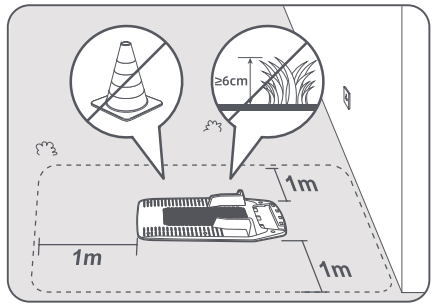
Obs: Använd din mobila enhet för att kontrollera Wi-Fi-signalstyrkan på platsen. En stark Wi-Fi-signal säkerställer en stabil anslutning mellan roboten och appen.

Observera: Se till att marken är tillräckligt mjuk för att du ska kunna fästa jordskruvarna.

Observera: Om laddningsstationen står på en sluttning, se till att lutningen inte är så brant att roboten glider bakåt och inte kan docka.

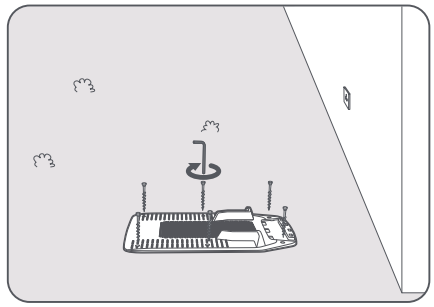


• Håll minst **1 m** fritt utrymme utan hinder åt vänster, höger och framför bottenplattan. Se till att gräset runt platsen är kortare än **6 cm**. Om gräset är högre klipper du det först med en annan gräsklippare. Högt gräs kan göra det svårt för roboten att återvända till laddningsstationen.

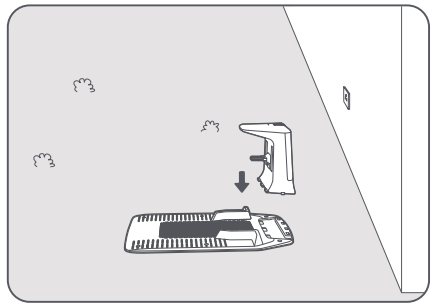


3.2 Installera laddningsstationen

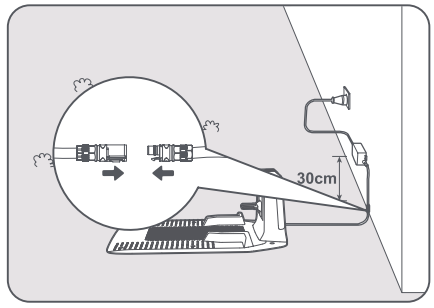
❶ Fäst bottenplattan i marken med de medföljande markskruvarna med hjälp av en sexkantsnyckel.



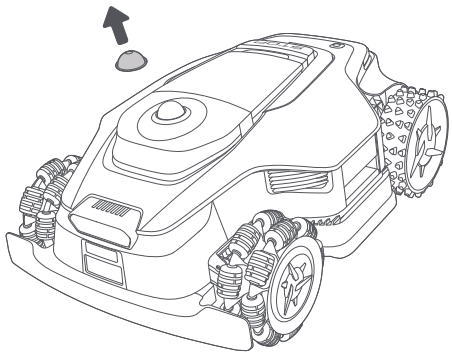
❷ För in laddningstornet i bottenplattan tills du hör ett klick.



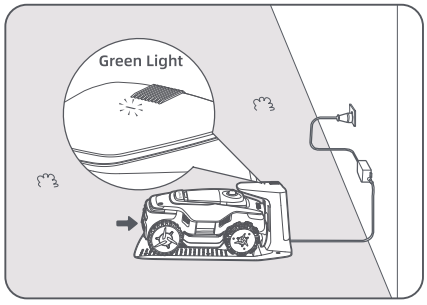
❸ Anslut strömförsörjningen till förlängningskabeln och anslut sedan till ett eluttag. Se till att strömförsörjningen finns minst **30 cm** över marken.
Obs: LED-indikatorn på laddningsstation lyser **konstant blått** när det finns ström.



❹ Ta bort LiDAR skyddskåpan.



❺ Sätt roboten i laddningsstationen för att ladda den. Se till att robotens och laddningsstationens laddningskontakter är korrekt anslutna.
Obs: Indikatorlampan **blinkar grönt** när roboten laddas i laddningsstationen.
Obs: Om du vill lägga till ett garage för extra skydd, använd ett passande Dreame-garage som finns i lokala butiker eller online. Om du använder ett icke-Dreame-garage riskerar det uppstå problem under laddningen.

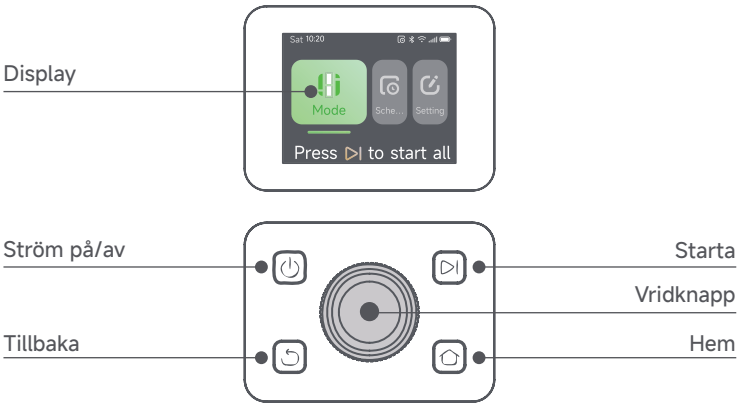


LED-indikator på laddningsstationen

LED-indikator Färg på lampan	Betydelse
Blinkande/fast röd	1. Det finns ett problem med laddningsstationen (t.ex. ett problem med laddningsströmmen eller spänningen).
	2. Roboten dockar i laddningsstationen men laddningen är onormal (t.ex. laddningskontakterna har kortslutits).
Fast blått sken	Laddningsstationen har ström. Roboten är inte i laddningsstationen.
Blinkar grönt	Roboten laddar i laddningsstationen.
Fast grönt sken	Roboten är fulladdad vid stationen/utanför laddningstiderna.

4 Förberedelser inför första användningen

4.1 Bekanta dig med kontrollpanelen



Display

Icon	Status
	Batterinivå (Visar aktuell batterinivå.)
	Laddning (Roboten har framgångsrikt dockats i laddningsstationen.)
	Bluetooth (roboten är ansluten till appen via Bluetooth.)
	Wi-Fi (Roboten är ansluten till appen via ett Wi-Fi-nätverk.)
	Länktjänsten (länktjänsten är aktiverad.)
	Schema (En uppgift är schemalagd för idag och har inte startat än).

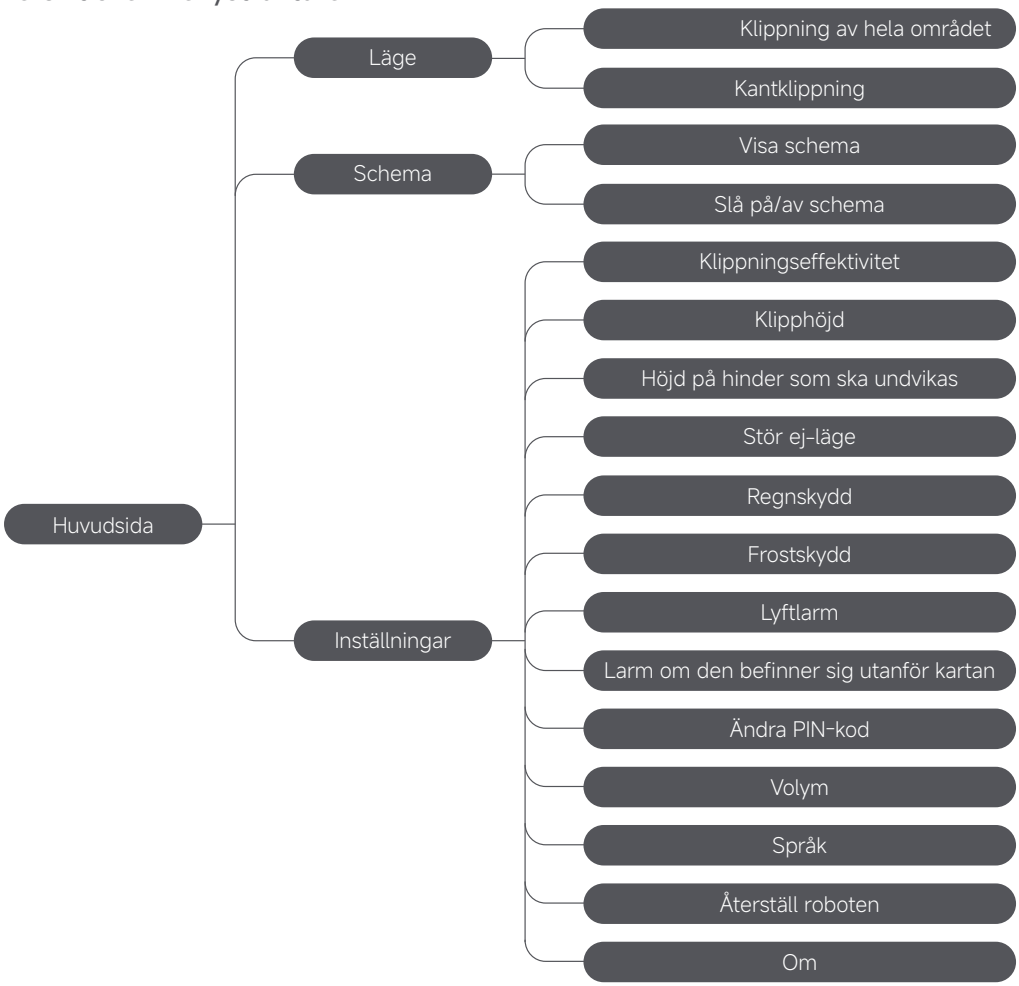
Reglage

Knapp	Funktion
Ström ⏻	För att slå på/stänga av roboten, håll knappen ⏻ intryckt i 2 sekunder. Se till att den är utanför laddningsstationen.
Start ▷|	För att starta klippning av hela området eller återuppta pausade uppgifter, tryck på knappen ▷| och stäng sedan luckan inom 5 sekunder. Uppgiften avbryts om luckan inte stängs inom 5 sekunder.
Hem ⌂	För att skicka tillbaka roboten till laddningsstationen för laddning, tryck på ⌂ -knappen och stäng sedan luckan inom 5 sekunder. Uppgiften avbryts om luckan inte stängs inom 5 sekunder.
Tillbaka ↩	För att navigera en nivå upp i menyn, tryck på knappen ↩.

Reglage

Vridknapp	Tryck på vridknappen för att bekräfta ditt val i menyerna.
	Tryck och håll in vridknappen i 3 sekunder för att aktivera Bluetooth-parkopplingsläge.
	Vrid vridknappen medurs/moturs för att navigera genom menyn.
Start + Tillbaka	För att återställa roboten till fabriksinställningarna, håll knapparna ▷| och ↩ intryckta samtidigt i 3 sekunder. PIN-koden raderas inte.
Hem + Tillbaka	För att öppna sidan **Om** i Inställningar, håll knapparna ⌂ och ↩ intryckta samtidigt i 3 sekunder. Sidan Om försvinner efter 5 sekunder.
Vridknapp + Tillbaka	För att återställa PIN-koden, håll vridknappen och knappen ↩ intryckta samtidigt i 3 sekunder.
Stopp	För att öppna den övre luckan och stoppa roboten, tryck på **Stoppknappen**. PIN-koden måste anges på kontrollpanelen för att återuppta driften.

Översikt över menystrukturen



*Det kan uppdateras beroende på programvaruversionen.

Statuslampa på roboten

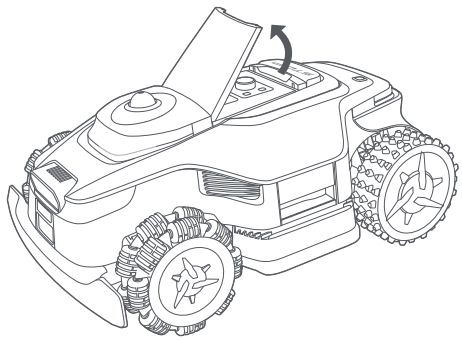
Färg	Betydelse
Fast rött sken	1. Roboten är i standby-läge.
	2. Roboten utför en uppgift eller är pausad.
	3. Batteriet är fulladdat (ljusstyrkan är lägre än när det är fulladdat).
	4. Roboten är dockad med laddningsstationen och laddas.
Rullar	Roboten har dockat med laddningsstationen.
Fladdrar rött	1. Roboten patrullerar.
	2. Realtidsvideo från frontkameran visas via appen.
	3. Roboten rör sig mot den angivna platsen.
Blinkar rött	Roboten har stött på ett fel under uppgiften.
Våg från centrum och utåt	Roboten startar.

Obs: Du kan anpassa aktiveringstiden och robotlampans scenarier i **InställningarLampa.**

4.2 Inledande inställningar

Innan du startar roboten för första gången finns det några grundläggande inställningar som måste göras innan roboten är redo att börja arbeta.

❶ Lyft den övre luckan.

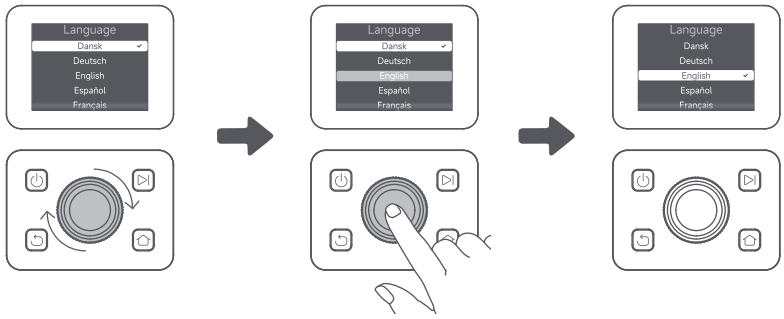


❷ Slå på roboten genom att hålla knappen ⏻ på kontrollpanelen intryckt i 2 sekunder.
Obs: Roboten slås automatiskt på när den dockar i laddningsstationen.



❸ Välj det språk som du föredrar

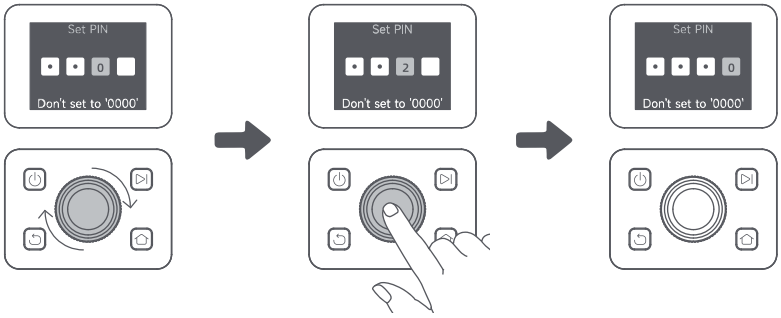
Vrid vridknappen medurs för att gå nedåt och moturs för att gå uppåt för att välja språk. Tryck på vridknappen för att bekräfta.



❹ Ställa in PIN-kod

1. Vrid på vridknappen för att välja en siffra från 0 till 9. Vrid medurs för att öka och moturs för att minska. Tryck på vridknappen för att bekräfta och ställa in nästa siffra. Om du vill ändra föregående siffra vrider du vridknappen moturs tills siffran blir 0 och fortsätter sedan att vrida en gång till.

Observera: Ställ inte in PIN-koden på ”0000”.



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

Obs: Om de två lösenorden inte stämmer överens, ange det nya lösenordet igen.

❺ Ansluta roboten till internet

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

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

Download on the App Store

Get it on Google Play

Roboten stöder 4G-anslutning och har inbyggd GPS. För optimala prestanda rekommenderar vi dock att du konfigurerar en Wi-Fi-anslutning.

Innan du konfigurerar nätverket:

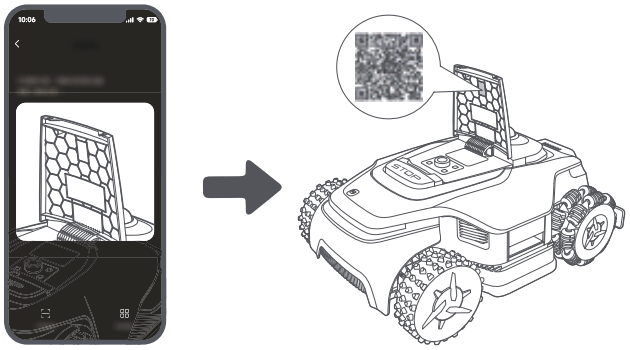
- Kontrollera att roboten och din mobila enhet är anslutna till samma Wi-Fi-nätverk.
- Se till att din mobila enhet befinner sig inom **10 m** från roboten.
- Aktivera Bluetooth-funktionen på din mobila enhet.

1. Öppna Dreamehome-appen.
2. Du kan ansluta via någon av följande metoder:

a. Skanna QR-kod: Gå till **Enhet** och tryck på **Skanna QR-kod för att ansluta**. Skanna QR-koden som finns på insidan av robotens övre lock för att ansluta.

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

c. Automatisk sökning: Roboten söker efter enheter i närheten. Tryck på din robot i listan över upptäckta enheter för att ansluta.

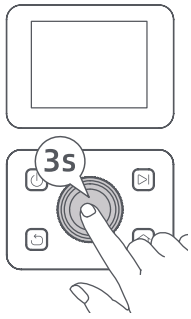


3. Följ instruktionerna i appen för att slutföra anslutningen till Wi-Fi-nätverket.

Observera: Använd ett nätverk med ett band och 2,4 GHz frekvens eller ett nätverk med två band och 2,4/5 GHz frekvens.

Observera: Kontrollera att ditt Wi-Fi-nätverk inte har en brandvägg och inte är krypterat. Annars kan det hända att nätverkskonfigurationen misslyckas.

4. Tryck och håll in vridknappen på kontrollpanelen i 3 sekunder. Roboten växlar till Bluetooth-parkopplingsläge.



5. Följ instruktionerna i appen för att slutföra parkopplingen.

Hur avlänkar man roboten?

Roboten länkas automatiskt till Dreamehome-kontot när parkopplingen slutförs. En enhet kan endast vara kopplad till ett konto. Den kan inte vara kopplad till ett annat konto samtidigt.
För att parkoppla roboten till ett nytt konto måste du först avlänka den. För att ta bort länkningen:
1. Öppna Dreamehome-appen. Gå till **Enhet**.
2. Om du har flera robotar länkade till ditt Dreamehome-konto sveper du åt vänster eller höger för att komma till sidan för den robot som du vill redigera.
3. Tryck på ⋮ i det övre högra hörnet.
4. Välj ⊖ **Radera**.

Hur delar jag roboten?

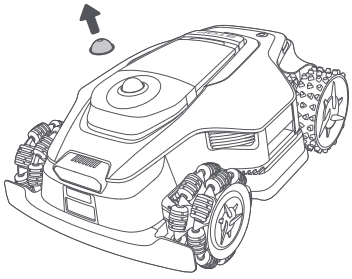
1. Tryck på ⋮ i det övre högra hörnet.
2. Välj **Enhetsdelning**.

Hur loggar jag ut från mitt Dreamehome-konto eller tar bort det?

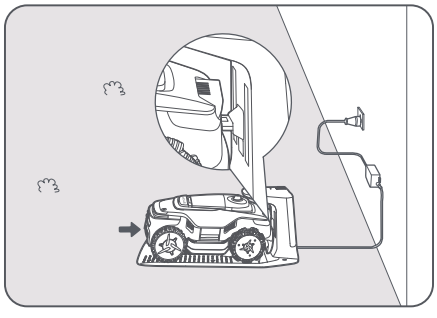
1. Gå till **Mig** > ⬡ > **Konto**.
2. Välj **Logga ut** eller **Radera konto**.

5 Kartlägg din trädgård

Kontrollera följande före kartläggningen:
- Robotens batterinivå är mer än 50 %.
- LiDAR skyddskåpan är borttagen.



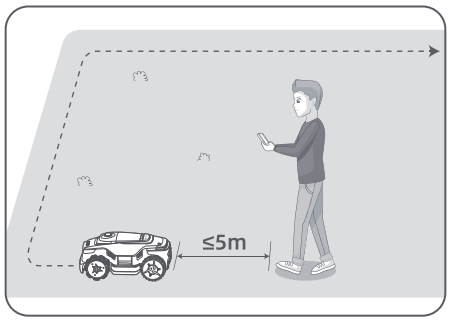
- Den övre luckan är stängd.
- Roboten dockar korrekt i laddningsstationen.



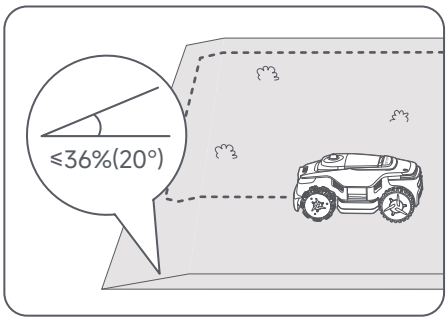
5.1 Skapa den virtuella gränsen

Tänk på följande innan du påbörjar kartläggningen:
Observera: Flytta inte roboten manuellt när du skapar gränsen, annars kan kartläggningen misslyckas.
Observera: När kartläggningen påbörjas, fjärrdocka inte roboten i laddningsstationen förrän kartläggningen slutförts. Annars riskerar LiDAR att blockeras, vilket kan leda till att kartläggningen misslyckas.

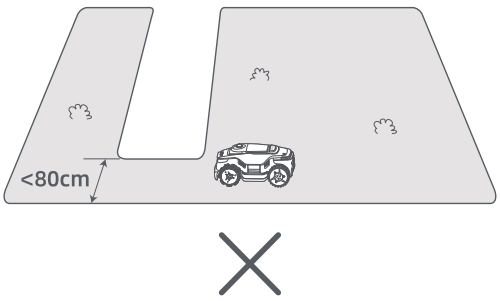
- Gå inom **5 m** bakom roboten under kartläggningen.

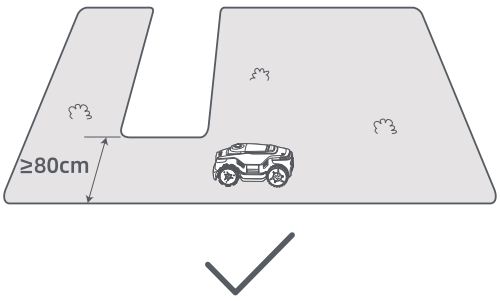


- Roboten kan navigera i sluttningar med en lutning på upp till **80 % (38°)**. För bättre klippresultat rekommenderas dock att arbetsytornas lutning hålls under **36 % (20°)**.

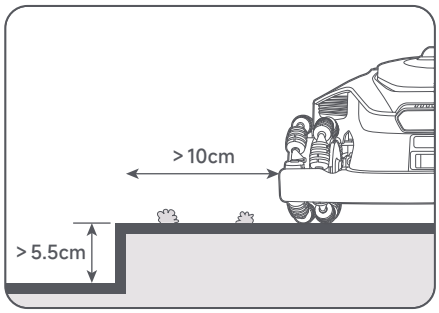


- För områden som är smalare än **80 cm**, ställ in dem som vägar så att roboten kan passera igenom (se avsnitt 5.4: **Ställ in väg**).

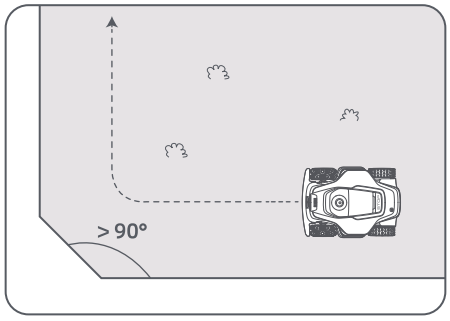




• Om gräsmattan är mer än **5,5 cm** högre än marken intill ska du hålla roboten minst **10 cm** från kanten. Om din gräsmatta är i nivå med den intilliggande marken, kan roboten korsa gränslinjen för optimala klipp-resultat längs kanterna.

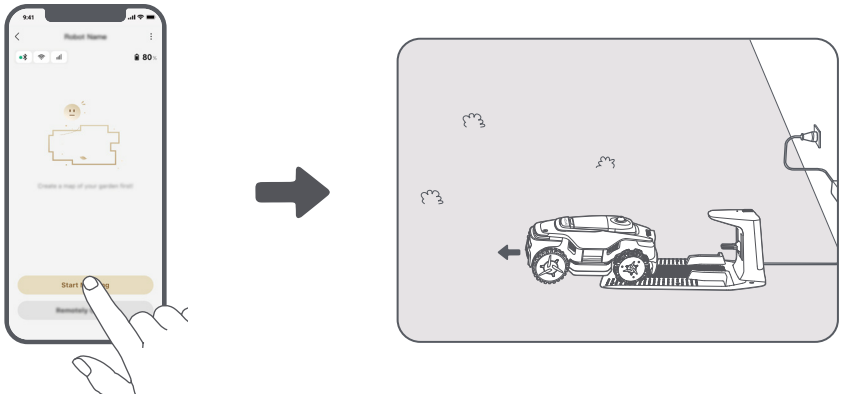


• Se till att svängvinklarna är större än **90°**. Vinklar mindre än 90° kan göra det svårt för roboten att uppnå ett rent klippresultat.

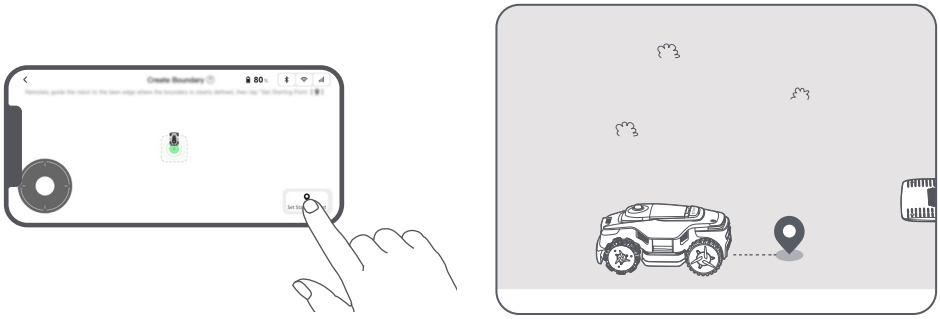


Starta kartläggning:

1. Tryck på **Börja skapa** via appen, så kontrollerar roboten sin status och kalibrerar. Den lämnar automatiskt laddningsstationen för att utföra kalibreringen. Var försiktig.



2. Fjärrstyr roboten till gräsmattans kant och tryck på **Ange startpunkt** för att ange gränsens startpunkt.



3. Fjärrstyr roboten så att den rör sig längs gräsmattans gränslinje och kartlägger arbetsområdet.

Automatisk gränsdetektering

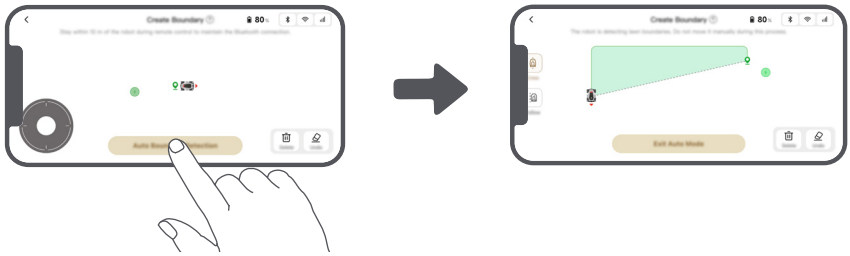
Roboten drivs av en avancerad AI-algoritm och använder sin frontkamera för att upptäcka gräs- och icke-gräsområden, vilket gör att den kan identifiera gränser utan behov av manuell styrning.

När du har fjärrstyrt roboten till gräsmattans kant och ställt in startpunkten kan du använda läget **Automatisk gränsdetektering**. Du kan välja om roboten ska korsa gränserna för renare kantklippningsresultat eller hålla sig nära dem för att undvika att fastna.

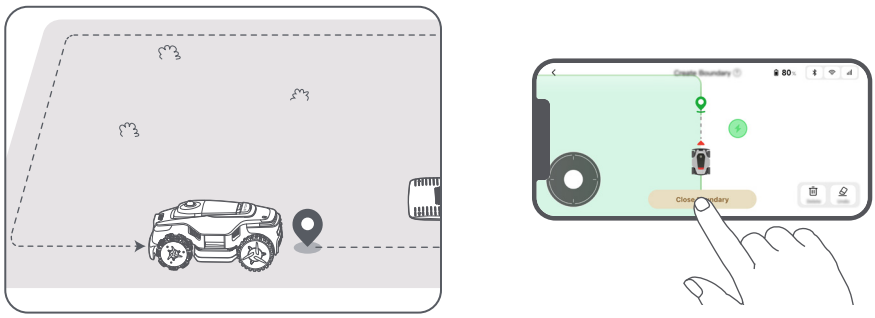
Vi rekommenderar att du följer roboten under denna process. Om roboten inte lyckas detektera gränserna korrekt, kan du när som helst avsluta läget Automatisk gränsdetektering och växla till fjärrstyrning.

Observera: Läget för automatisk gränsdetektering bör användas i dagsljus för att säkerställa god sikt. Undvik att använda denna funktion i dåligt ljus eller regniga förhållanden.

Observera: Se till att robotens frontkamera är ren och inte blockeras.

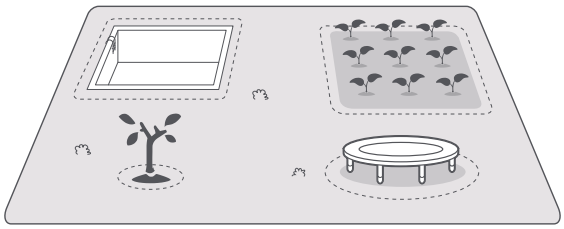


4. När roboten återvänder till inom **1 m** från startpunkten, kan du trycka på **Stäng Gränsen** så slutförs gränsen automatiskt.



5.2 Ställ in förbjuden zon

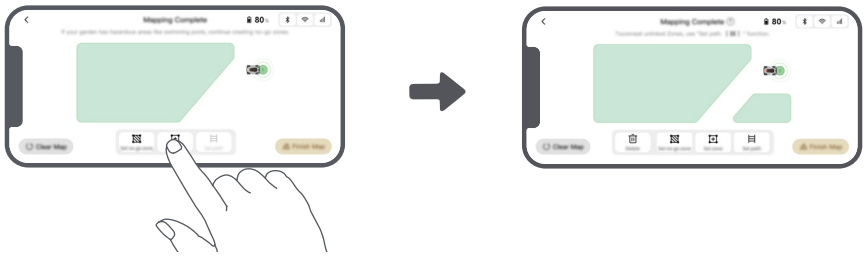
Även om roboten automatiskt kan undvika hinder är det fortfarande nödvändigt att göra områden där det finns risk för fallolyckor, t.ex. simbassänger och sandlådor, till förbjudna zoner. Markera objekt som du vill skydda (t.ex. en blomsterrabatt, studsmatta, ett grönsaksland eller en exponerad trädrot) som förbjudna zoner. Du kan trycka på **Förbjuden zon** i appen för att fortsätta skapa förbjudna zoner. Alternativt kan du gå till > **Kartredigering** för att skapa eller ta bort förbjudna zoner när kartan är färdig.



5.3 Skapa fler zoner och utöka befintliga zoner

- **Så här skapar du fler zoner**

Om din gräsmatta är uppdelad av vägar eller om du har flera separata gräsmattor kan du trycka på **Ställ in zon** i appen för att fortsätta skapa arbetsområden. Du kan också lägga till, ta bort eller ändra zonerna i > **Kartredigering** när kartan är färdig.



- **Så här utökar du befintliga zoner**

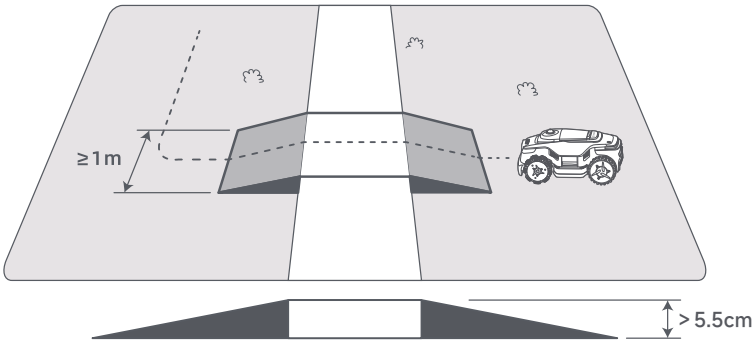
För att utöka en befintlig zon trycker du på **Ställ in zon** i appen för att skapa det område du vill ta med. Om de två områdena överlappar varandra slås de automatiskt ihop. Alternativt kan du gå till > **Kartredigering** > **Ställ in zon** när kartläggningen är klar för att utöka en befintlig zon.

- **Så här separerar och kombinerar du zoner**

För att dela upp en zon i mindre zoner eller slå samman zoner som delats upp med appen till en större zon, gå till > **Kartredigering** > **Zoninställningar** och tryck på **Dela upp zon** eller **Slå samman** i appen.

5.4 Ställ in väg

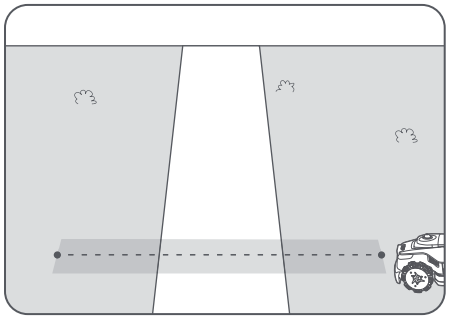
För isolerade zoner, skapa en väg för att ansluta dem. Isolerade zoner utan någon väg emellan är inte tillgängliga för roboten.
Obs: Som standard rör sig roboten bara längs vägen utan att klippa gräset.
Observera: Om din gräsmatta delas av passager som är högre än **5,5 cm**, placerar du ett lämpligt föremål med en lutning som är lika hög som passagen (t.ex. en ramp).



- **Så här kopplar du samman två separata arbetszoner**

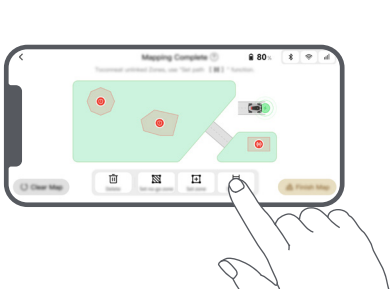
Skapa vägar för att koppla ihop separata områden, annars kommer roboten inte åt dem. Tryck på **Ställ in väg** för att skapa en väg.
Observera: Kontrollera att vägens start- och slutpunkt befinner sig inom arbetsområdet.

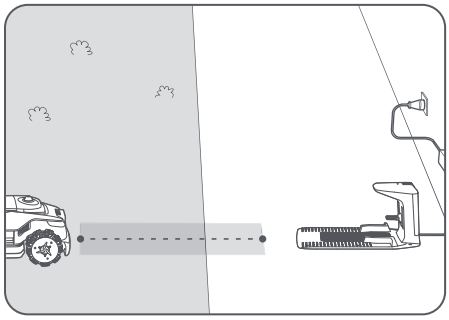




- **Så här ansluter du arbetsområdet och laddningsstationen**

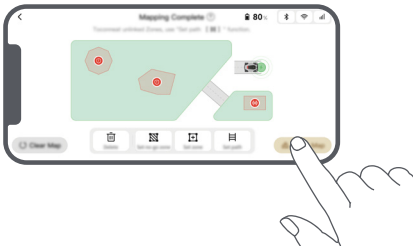
Om laddningsstationen inte är i arbetsområdet skapar du en väg för att ansluta den till arbetsområdet. Tryck på **Ställ in väg** för att skapa en väg som gör att roboten kan återvända till laddningsstationen.
Observera: Se till att ena änden är inne i arbetsområdet och att den andra änden är precis framför laddningsstationen. Det är lämpligt att rikta in sträckan mot laddningsstationen.
Observera:När du skapar vägar för att ansluta arbetsområdet och laddningsstationen, får du inte fjärrdocka roboten till laddstationen. Annars riskerar LiDAR att blockeras, vilket kan leda till att kartläggningen misslyckas.





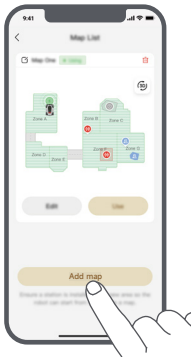
5.5 Slutför karta

Tryck på **Slutför karta** när arbetsområden, vägar och förbjudna zoner är färdiga.



5.6 Lägg till en andra karta

Om det inte finns någon väg mellan den främre och bakre trädgården kan du skapa en andra karta. När du har slutfört den första kartan trycker du på **Lägg till karta** för att fortsätta skapa den andra. Alternativt kan du navigera till > **Kartredigering** och trycka på **Lägg till karta** när kartläggningen är klar. När du har slutfört den andra kartan kan du växla mellan kartorna genom att använda > **Kartredigering**.
Obs: När du har växlat karta tillämpas inställningarna för scheman och klippning på den aktuella kartan.
Obs: Du kan köpa en extra laddningsstation och installera den på den andra kartan för ökad komfort. Med en separat laddningsstation installerad i den andra kartan, behöver du bara flytta roboten manuellt mellan två kartor.

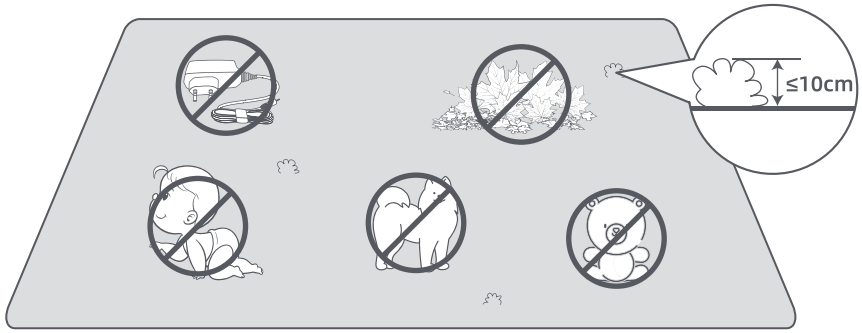


6 Användning

6.1 Börja klippa för första gången

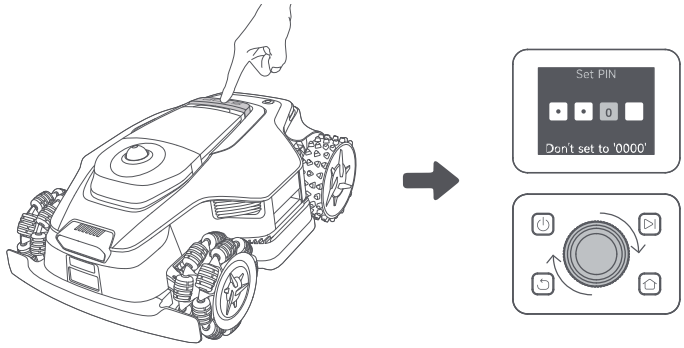
Tips före klippning:

- Använd en vanlig gräsklippare för att klippa gräset till en höjd på högst 10 cm.
- Rensa gräsmattan från hinder t.ex. skräp, lövhögar, leksaker, kablar och stenar. Se till att inga barn eller husdjur befinner sig på gräsmattan när roboten klipper.
- Fyll igen alla hål i gräsmattan.
- Ställ in dina klippinställningar i appen i förväg (t.ex. klippningseffektivitet, klipphöjd och klippriktning).
- Kartlägg din trädgård.

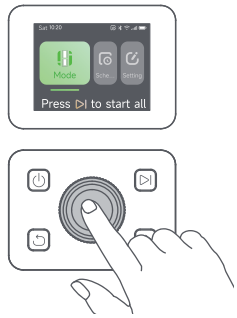


a) Start via kontrollpanelen

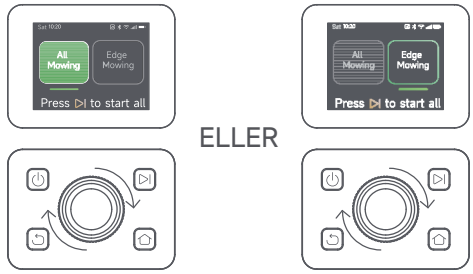
1. Tryck på **Stoppknappen**, lyft upp den övre luckan och ange PIN-koden.



2. Välj ”Lägen” på displayen och tryck på vridknappen.



3. Vrid på vridknappen för att välja klippläge.



4. Tryck på knappen ▷| och **stäng sedan den övre luckan** inom 5 sekunder. Roboten lämnar laddningsstationen och påbörjar klippning för hela området. Du kan också trycka på **Start** i appen för att börja klippa.



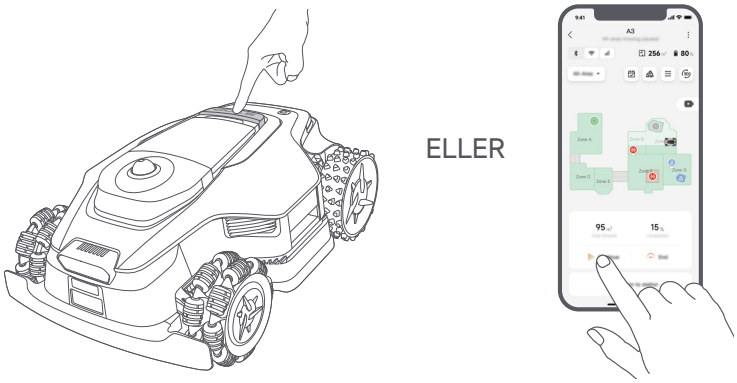
b) Starta via appen

1. Öppna appen.
2. Välj ett klippläge och tryck på **Start** för att påbörja klippningen.

6.2 Pausa

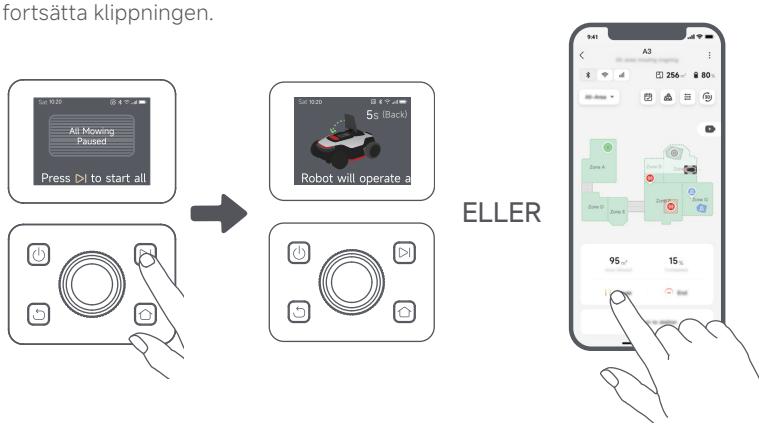
För att pausa den aktuella klippuppgiften kan du trycka på **Stoppknappen** på roboten eller trycka på **Paus** i appen.

Obs: Roboten kan inte startas direkt via appen när **Stoppknappen** har tryckts in. Ange din PIN-kod på kontrollpanelen för att fortsätta arbetet.



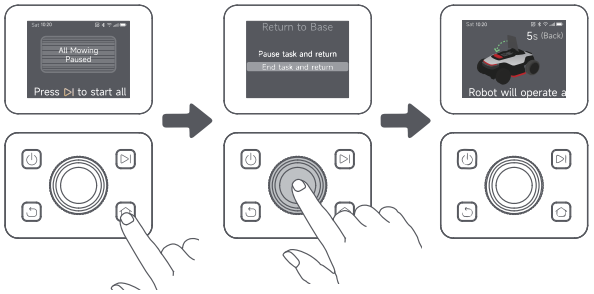
6.3 Fortsätt

För att fortsätta uppgiften när roboten är pausad, tryck på knappen ▷| och **stäng sedan den övre luckan** inom 5 sekunder. Roboten fortsätter den tidigare klippuppgiften. Alternativt kan du trycka på **Fortsätt** i appen för att fortsätta klippningen.

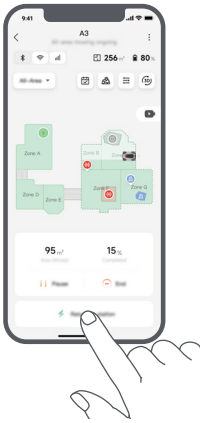


6.4 Återgå till laddningsstationen

För att skicka tillbaka roboten till laddningsstationen, tryck på ⌂ på kontrollpanelen. Bekräfta för att pausa eller avbryta den aktuella uppgiften, och **stäng sedan den övre luckan** inom 5 sekunder. Roboten återvänder automatiskt till laddningsstationen för laddning. Alternativt kan du välja **Börja återvända till stationen** i appen för att skicka tillbaka roboten.



ELLER



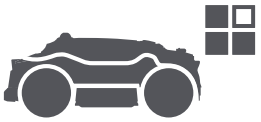
7 Dreamehome-appen

Här hittar du mer information

Dreamehome-appen är mer än bara en fjärrkontroll. Det finns många saker du kan göra via appen: fjärrstyra olika inställningar, prova olika klipplägen, redigera kartan fritt och justera klippscheman.

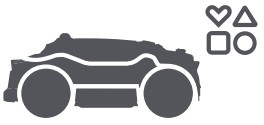
7.1 Klipplägen

Roboten erbjuder olika klipplägen. Du kan växla mellan olika lägen via appen, såsom Klippning av hela området, Områdesklippning, Kantklippning, Platsklippning och Manuellt läge.



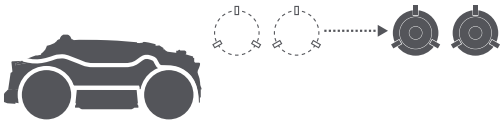
7.2 Klippformer

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



7.3 EdgeMaster™ 2.0 klippsystem

Med EdgeMaster™ 2.0-tekniken expanderar knivdisken utåt under drift, vilket säkerställer noggrann klippning. Denna funktion maximerar klipptäckningen och förbättrar utseendet på din gräsmatta. Gå till ⚙ > **Inställningar för kantklippning** > **EdgeMaster™** i appen.



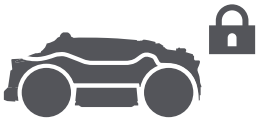
7.4 Schema

När den första kartan är klar skapar roboten automatiskt två veckoscheman för gräsklippning beroende på gräsmattans storlek. Dessa är **"Vår-/sommarschema"** och **"Höst-/vinterschema"**. Du kan trycka på i appen för att göra detaljerade schemainställningar. Med schemafunktionen kan du helt överlåta det dagliga gräsklippningsarbetet till roboten. Det enda du behöver göra är att underhålla roboten regelbundet.
Obs: Om du är orolig för att roboten ska störa dig eller dina grannar när den arbetar självständigt under vissa timmar, kan du gå till **Inställningar** > **Stör Ej** och ställa in **Stör Ej**-tid i appen.



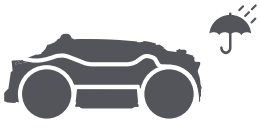
7.5 Barnlås

Om du är orolig för att barn ska använda roboten, gå till **Inställningar** och aktivera funktionen **Barnlås** i appen. När den funktionen är aktiverad spärras roboten om inga åtgärder vidtas under 5 minuter när luckan är öppen.



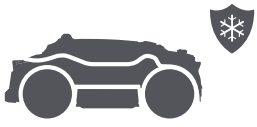
7.6 Regnskydd

Om du är orolig för att ogynnsamma väderförhållanden kan påverka klippningen kan du aktivera funktionen **Regnskydd** i **Inställningar** på kontrollpanelen eller i appen. När denna funktion är aktiverad avbryter roboten automatiskt klippningen och återvänder till laddningsstationen när det regnar. Du kan ställa in tiden för regnskydd i appen.
Obs: Att klippa vått gräs kan skada gräsmattan. Det är lämpligt att förlänga skyddstiden så att gräset hinner torka innan du klipper det igen.



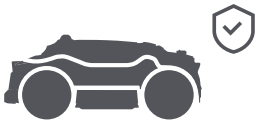
7.7 Frostskydd

Om temperaturen sjunker under **6 °C** kan gräsklippning skada gräsmattan permanent. Som en säkerhetsåtgärd laddas inte batteriet. För att förhindra detta kan du aktivera funktionen **Frostskydd** i **Inställningar**, antingen via kontrollpanelen eller appen. Detta pausar automatiskt klippningen och skickar tillbaka roboten till laddningsstationen när temperaturen sjunker under **6 °C**. Roboten återupptar klippningen när temperaturen stiger över **11 °C**.



7.8 Säkerhetsfunktioner

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



7.8.1 Lyftlarm

När denna funktion är aktiverad utlöses ett larm omedelbart när roboten lyfts, och roboten spärras. Ange först PIN-koden på roboten för att fortsätta driften.



7.8.2 Larm om den befinner sig utanför kartan

När denna funktion är aktiverad spärras roboten och larmet utlöses omedelbart om roboten är utanför kartan.



7.8.3 Plats i realtid

När denna funktion är aktiverad kan du visa robotens aktuella plats i Google Maps.



7.8.4 Mänsklig närvaro detekterad

När denna funktion är aktiverad skickar roboten aviseringar när mänsklig närvaro detekterats.



7.8.5 Realtidsvideo

Tryck på för att visa video i realtid från robotens frontkamera, så att du kan övervaka din trädgård när som helst och var som helst.



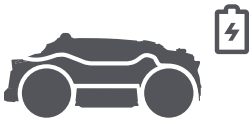
7.8.6 Patrullera

När roboten är i standby kan du skicka den för att patrullera specifika gränser eller platser i din trädgård via appen. Du kommer åt denna funktion genom att gå till > **Patrullera**.



7.9 Anpassad laddningsperiod

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



Obs: Dreames utvecklingsgrupp utför kontinuerligt **trådlösa uppdateringar (OTA)** och underhåll av firmware och appen. Sök efter uppdateringsmeddelanden eller aktivera funktionen **Auto-update** för att hålla firmware och appen uppdaterade och få tillgång till fler funktioner.

8 Underhåll

För att förbättra robotens prestanda och livslängd, rengör den regelbundet och byt ut slitna delar enligt intervallen nedan:

Del	Bytesintervall
Blad	Var 6-8:e vecka eller tidigare

Obs: Du kan kontrollera återstående tid för knivarna genom att gå till **Inställningar > Förbrukningsvaror och underhåll** i appen. När du har bytt ut förbrukningsartiklar enligt uppmaningen går du till förbrukningsartikelns detaljsida och trycker på **Utbytt** för att återställa timern.
Obs: Om du utsett områden i din trädgård för rutinmässig rengöring och service av roboten kan du ange underhållspunkter på kartan genom att navigera till **Inställningar > Gå till underhållspunkt > Redigera punkt**. När underhållspunkterna ställts in behöver du bara trycka på Go och styra roboten till de angivna platserna för enkel service.

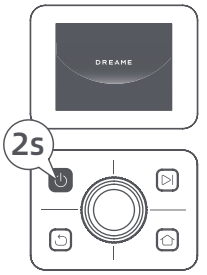
8.1 Rengöring

Rengör regelbundet roboten för att förhindra att gräsklipp och smuts ansamlas och täpper igen bladskivan och drivhjulen, vilket kan påverka robotens klipp-, docknings- och rörelseprestanda. Vi rekommenderar att du använder en rengöringssats som finns i lokala butiker eller på nätet.

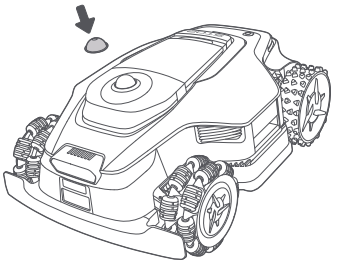
⚠ **Varning:** Stäng av roboten och koppla bort laddningsstationen före rengöring.
Var försiktig: Se till att LiDAR-skyddskåpan sitter på LiDAR innan du vänder roboten upp och ner för att undvika skador på LiDAR.

- **Höljet, chassit och knivdisken:**

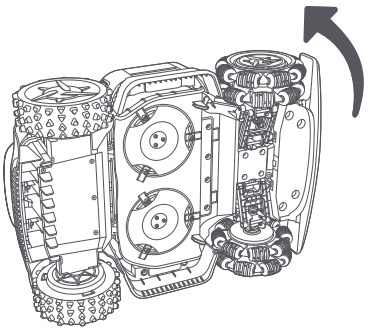
1. Stäng av roboten.



2. Täck över LiDAR med dess skyddshölje.

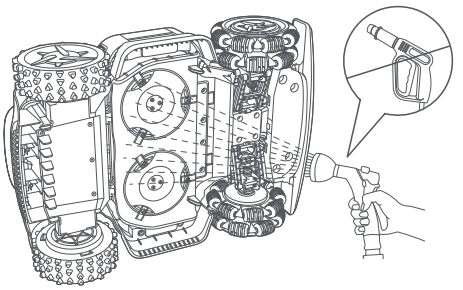


3. Placera roboten på sidan.

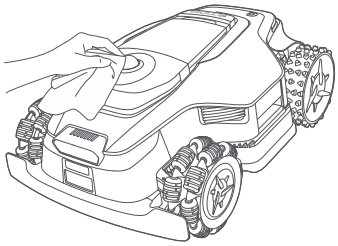


4. Rengör höljet, knivdisken och chassit med en slang.

⚠ **Varning:** Vidrör inte knivarna när du rengör chassit. Använd handskar vid rengöring.
Varning: Använd inte högtryckstvätt för rengöring. Använd inte några rengöringsmedel för rengöring.

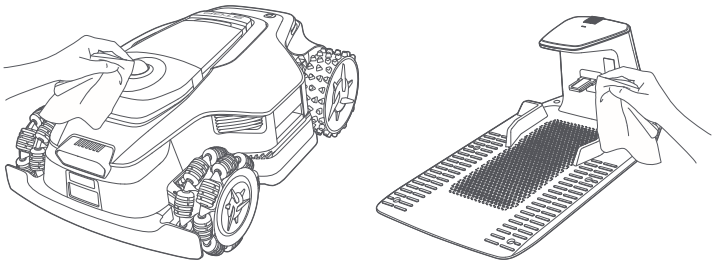


5. Använd en luddfri trasa för att försiktigt rengöra LiDAR-sensorn.



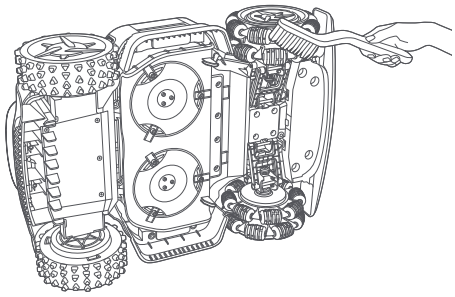
- **Laddningskontakter och frontkamera:**

Använd en ren trasa för att torka av laddningskontakterna på roboten och laddningsstationen, och rengör även frontkameran. Håll laddningskontakterna och frontkameran torra efter rengöring.



- **Drivhjul:**

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



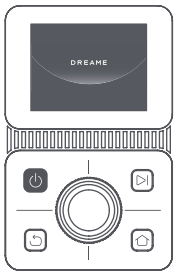
8.2 Byte av komponenter

- **Byta ut knivarna**

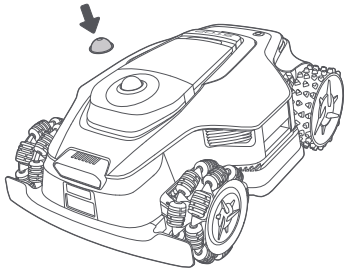
För att hålla bladen vassa måste du regelbundet byta ut bladen. Vi rekommenderar att du byter ut knivarna var **6-8:e vecka** eller oftare. Använd endast Dreames originalknivar (MBKA10/MQBA10).

⚠ **Varning:** Stäng av roboten. Sätt på skyddshandskar innan du byter ut bladen.
Obs: Byt ut alla tre knivar samtidigt för att säkerställa ett balanserat klippsystem.

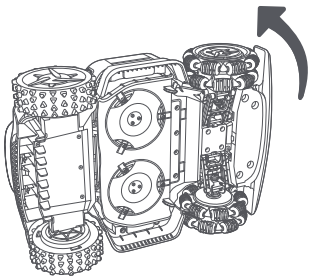
1. Stäng av roboten.



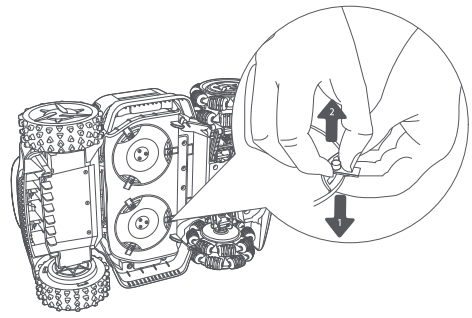
2. Täck över LiDAR med dess skyddshölje.



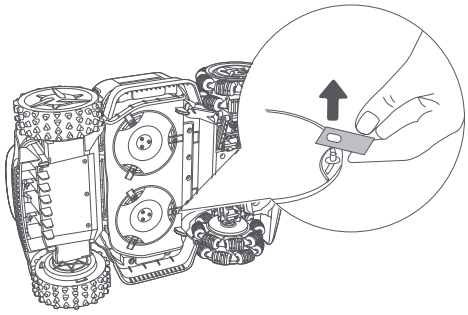
3. Ställ roboten på ett mjukt underlag och vänd den på sidan.



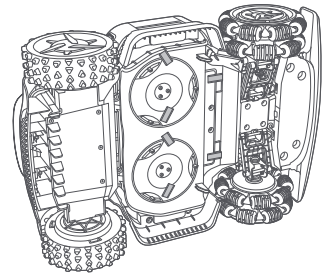
4. Ta bort hållaren genom att trycka på knappen under bladskivan.



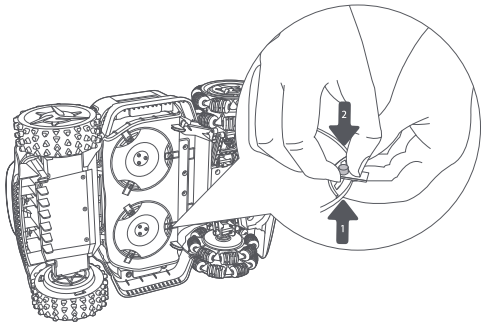
5. Ta bort bladet genom att rikta in hålet på bladet mot axeln.



6. Ta bort 3 blad och hållare.



7. Tryck på knappen under knivdisken och rikta in hållarens hål mot axeln för att fästa hållarna och knivarna.



8. Kontrollera att bladen kan rotera fritt.

9 Batteri

Vid långtidsförvaring, ladda roboten var **6:e månad** för att skydda batteriet. Batteriskador som orsakas av djupurladdning täcks inte av den begränsade garantin. Ladda inte batteriet vid en omgivningstemperatur **över 45 °C** eller **under 6 °C**. Temperaturen vid långvarig förvaring av batteriet bör ligga **mellan -10 och 35 °C**. För att minimera skadorna rekommenderar vi en lagringstemperatur för batteriet på **mellan 0 och 25 °C**.
Obs: Livslängden på robotens batteri beror på hur ofta den används och hur många timmar den är i drift. Om batteriet är skadat eller inte kan laddas, får du inte avfallshantera det uttjänta eller defekta batteriet hur som helst. Följ lokala avfallshanteringsföreskrifter.

Laddningsläge med låg effekt:
När laddningsläge med låg effekt är aktiverat inaktiveras funktioner som inte är relaterade till laddningen (displayen och nätverket stängs av).

- För att aktivera laddningsläge med låg effekt, håll knapparna ⏯ och ⌂ intryckta och tryck samtidigt 5 gånger snabbt på knappen ↩. Du hör ett röstmeddelande: Laddningsläge med låg effekt är aktiverat.
- För att inaktivera laddningsläge med låg effekt, starta om roboten eller tryck snabbt 5 gånger på knappen ⏻.

10 Vinterförvaring

- Roboten

1. Fulladda batteriet innan du stänger av roboten.
2. Rengör noga roboten innan du förvarar den inför vintern.
3. Sätt på LiDAR-skyddskåpan.
4. Förvara roboten inomhus på en torr plats, vid en temperatur **över 0 °C.**

- Laddningsstationen

Koppla ur laddningsstationen och förvara den på en torr och sval plats, skyddad från direkt solljus.
Obs: Efter vinterförvaringen ska laddningsstationen återinstalleras och roboten sättas i den för att laddas. Om du återinstallerar laddningsstationen på en annan plats uppdaterar roboten automatiskt stationens plats så snart den laddar och lämnar stationen. Om du stöter på positioneringsfel på grund av större ändringar i din trädgård, rekommenderar vi att du kartlägger området igen.

11 Transport

Vid långväga transporter ska du se till att roboten är avstängd. Vi rekommenderar att du använder originalförpackningen. Sätt på LiDAR-skyddskåpan.
⚠ **Varning:** Stäng av roboten innan du transporterar den.
⚠ **Varning:** Lyft roboten i det bakre handtaget och håll knivdisken bort från kroppen.

12 Felsökning

Problem	Orsak	Lösning
Roboten är inte ansluten till appen.	1. Roboten är inte inom Wi-Fi-signaltäckningen eller Bluetooth-räckvidden. 2. Roboten är avstängd eller håller på att starta om.	1. Kontrollera om roboten slutfört processen med att starta. 2. Kontrollera att routern fungerar som den ska. 3. Gå närmare roboten för att upprätta en Bluetooth-anslutning.
Roboten lyft.	Hjulet är inte på marken.	1. Sätt tillbaka roboten på plan mark. 2. Ange PIN-koden på roboten och bekräfta. 3. Roboten kan inte köra över föremål som är högre än 5,5 cm. Håll marken jämn även där den arbetar.
Roboten lutad.	Roboten lutar mer än 37°.	1. Sätt tillbaka roboten på plan mark. 2. Ange PIN-koden på roboten och bekräfta. 3. Roboten kan inte klättra uppför sluttningar som är större än 80 % (38 °).
Roboten fastnat.	Roboten har fastnat och kan inte komma loss.	1. Ta bort omgivande hinder och försök igen. 2. Flytta roboten manuellt till en platt och öppen plats inom kartan och försök starta uppgiften igen. Om du fortsätter att stöta på detta problem, försök igen efter att roboten är i laddningsstationen. 3. Kontrollera om det finns hål i marken. Fyll igen hålen innan du klipper för att förhindra att roboten fastnar. 4. Kontrollera om det omgivande gräset är högre än 10 cm. Du kan justera hinder undvikande höjd eller använda en vanlig gräsklippare för att klippa gräsmattan i förväg för att förhindra att roboten fastnar. 5. Om roboten ofta fastnar på denna plats kan du ställa in den som en förbjuden zon.
Fel på vänster och höger framhjul samt vänster och höger bakhjul.	Hjulet kan inte rotera eller så har hjulmotorn ett problem.	1. Rengör bakhjulen och försök igen. 2. Om du fortfarande stöter på detta fel, försök att starta om roboten. 3. Kontakta kundtjänst om problemet kvarstår.
Bladskivan kan inte rotera.	Bladskivan kan inte rotera normalt eller så har klippmotorn ett problem.	1. Rengör bladskivan och försök igen. 2. Kontrollera om det omgivande gräset är högre än 10 cm. Du kan använda en vanlig gräsklippare för att klippa gräsmattan i förväg för att förhindra att bladskivan blockeras av högt gräs. 3. Kontrollera om det finns vatten under bladskivan. Flytta i så fall roboten till en torr plats och försök igen. 4. Om du fortfarande stöter på detta fel, försök att starta om roboten. 5. Kontakta kundtjänst om problemet kvarstår.
Bladskivan lyckas inte röra sig upp eller ner.	Bladskivan lyckas inte röra sig upp eller ner.	1. Rengör bladskivan och försök igen. 2. Om du fortfarande stöter på detta fel, försök att starta om roboten. 3. Kontakta kundtjänst om problemet kvarstår.

Problem	Orsak	Lösning
Bladskivan kan inte röra sig åt sidan.	Bladskivan kan inte röra sig åt sidan.	1. Rengör klippsystemet och ta bort eventuella skräp eller främmande föremål. 2. Om detta fel fortsätter att uppstå kan du först inaktivera EdgeMaster™-funktionen. 3. Kontakta kundtjänst om problemet kvarstår.
Fel på stötfångaren.	Den främre stötfångarens sensor utlöses konstant.	1. Kontrollera om roboten fastnat någonstans. 2. Knacka försiktigt på stötfångaren och se till att den studsar tillbaka. 3. Om du fortfarande stöter på detta fel, försök att starta om roboten. 4. Kontakta kundtjänst om problemet kvarstår.
Laddningsfel.	Roboten dockar i laddningsstationen, men laddningsströmmen eller -spänningen har ett problem.	1. Kontrollera om laddningsstationen är korrekt ansluten till strömmen. 2. Kontrollera om laddningskontakterna på roboten och laddningsstationen är rena. 3. När kontrollen är klar kan du försöka docka roboten i laddningsstationen igen. 4. Kontakta kundtjänst om problemet kvarstår.
Batteritemperaturen för hög.	Batteriets temperatur är ≥ 60 °C.	1. Använd roboten när omgivningstemperaturen är under 40°C. Du kan vänta tills batteritemperaturen sjunker automatiskt. 2. Du kan stänga av roboten och starta om den efter ett tag. 3. Kontakta kundtjänst om problemet kvarstår.
Batteritemperaturen är hög.	Batteriets temperatur är ≥ 45°C.	1. Laddningen kan misslyckas när batteritemperaturen är över 45°C. 2. Använd roboten när omgivningstemperaturen är under 40°C.
Batteritemperaturen är låg.	Batteriets temperatur är ≤ 6°C.	1. Laddning kan misslyckas när batteritemperaturen är under 6°C. 2. Använd roboten när omgivningstemperaturen är över 6°C.
LiDAR är blockerad.	LiDAR är blockerad (till exempel: LiDAR-skyddskåpan har inte tagits bort).	1. Ta bort LiDAR-skyddskåpan och försök igen. 2. Om LiDAR ovanpå roboten är mycket smutsig rengör du den med en luddfri trasa. Försök sedan igen.
Funktionsfel på LiDAR.	LiDAR är mycket smutsig eller så finns det ett sensorfel.	1. Kontrollera om LiDAR är smutsig. Rengör vid behov och försök igen. 2. Om du fortfarande stöter på detta fel, försök att starta om roboten. 3. Kontakta kundtjänst om problemet kvarstår.
LiDAR är smutsig.	LiDAR är smutsig.	Torka av LiDAR-sensorn på robotens ovansida med en ren trasa. Håll LiDAR torr efter rengöringen.

Problem	Orsak	Lösning
LiDAR-temperaturen är hög.	LiDAR-temperaturen är ≥ 80 °C.	1. Roboten försöker automatiskt att återvända till laddningsstationen för att svalna av. 2. Se till att roboten fungerar vid en omgivningstemperatur på under 40 °C. 3. Placera roboten på en skuggig, sval och välventilerad plats. Larmet stoppas när temperaturen sjunker till ett normalt intervall. 4. Roboten återupptar automatiskt driften när larmet stoppar. 5. Kontakta kundtjänst om problemet kvarstår.
LiDAR-temperaturen är för hög.	LiDAR-temperaturen är ≥ 90 °C.	1. LiDAR stängdes av på grund av höga temperaturer. 2. Se till att roboten fungerar vid en omgivningstemperatur på under 40 °C. 3. Placera roboten på en skuggig, sval och välventilerad plats. Larmet stoppas när temperaturen sjunker till ett normalt intervall. 4. Kontakta kundtjänst om problemet kvarstår.
Roboten är vilse.	Positioneringen har förlorats.	1. Kontrollera om LiDAR överst på roboten är smutsig. Smuts påverkar positioneringen. 2. Flytta roboten manuellt till en öppen plats inuti kartan och försök starta uppgiften igen. 3. Om positioneringen inte återställs, fjärrstyr roboten tillbaka till laddningsstationen via appen och starta sedan klippuppgiften.
Fel på sensorn.	Fel på sensorn.	1. Starta om roboten och försök igen. 2. Kontakta kundtjänst om problemet kvarstår.
Roboten är i en förbjuden zon.	Roboten är i en förbjuden zon.	1. Flytta roboten från den förbjudna zonen och försök igen. 2. Fjärrstyr roboten med appen bort från den förbjudna zonen och försök igen.
Roboten är utanför kartan.	Roboten är utanför kartan.	1. Flytta roboten manuellt så att den hamnar innanför kartan och försök igen. 2. Fjärrstyr roboten tillbaka till kartområdet via appen och försök igen.
Nödstopp aktiverat.	Stoppknappen på roboten trycktes in.	Ange PIN-koden på roboten och bekräfta.
Lågt batteri. Roboten stängs snart av.	Batterinivån är ≤ 10 %.	Docka roboten i laddningsstationen för att ladda den.
Roboten syns inte på kartan. Stöldrisk.	Roboten syns inte på kartan.	1. Ange PIN-koden på roboten och bekräfta. 2. Du kan inaktivera Larm om den befinner sig utanför kartan i Inställningar i appen.
Misslyckades med att återvända till laddningsstationen.	Roboten hittar inte laddningsstationen när den återvänder till laddningsstationen.	1. Kontrollera om det finns hinder som blockerar roboten. Ta bort hindren och försök igen. 2. Fjärrstyr roboten tillbaka till laddningsstationen via appen.

Problem	Orsak	Lösning
Misslyckades med att docka i laddningsstationen.	Roboten hittar laddningsstationen men lyckas inte docka.	1. Kontrollera om den reflekterande filmen på stationen är smutsig eller blockerad. 2. Kontrollera om det finns några hinder framför stationen. 3. Kontrollera om stationen flyttats. 4. Kontrollera om bottenplattan är täckt med tjock lera. 5. Kontrollera om stationen ligger på en sluttning. 6. Kontrollera om stationen har ström. 7. Hjälp roboten att docka i laddningsstationen via fjärrstyrning eller manuellt.
Positioneringen misslyckades.	Positioneringen misslyckas när roboten försöker starta en gräsklippningsuppgift.	1. Kontrollera om LiDAR är blockerad. Flytta roboten manuellt till en platt och öppen plats inom kartan och försök starta uppgiften igen. 2. Om du fortsätter stöta på detta fel, försök igen efter att roboten dockats i laddningsstationen.
Otillräckligt utrymme för att svänga framför stationen.	Otillräckligt utrymme för att svänga framför stationen.	1. Om stationen placerats vid kanten av kartan eller inuti den, se till att det finns minst 1 m fritt utrymme mellan den främre delen av stationens bottenplatta och kartans gräns; annars kanske roboten inte kan svänga. 2. Flytta stationen, eller ändra kartan i Kartredigering.
Vägen blockerad.	Vägen blockerad.	1. Kontrollera om en förbjuden zon ställts in längs vägen. 2. Kontrollera om det finns några hinder som blockerar roboten. 3. Om roboten fortfarande inte kan passera, radera vägen i Kartredigering och skapa en ny.
Frontkameran är smutsig.	Frontkameran är smutsig.	Torka av frontkameran med en ren trasa.
Det finns ett problem med frontkameran.	Det finns ett problem med frontkameran.	1. Torka av frontkameran med en ren trasa. 2. Försök starta om roboten. 3. Kontakta kundtjänst om problemet kvarstår.
Frontkameran blockerad.	Frontkameran blockerad.	Torka av frontkameran med en ren trasa.
Gränsdetekteringsfel inträffade under automatisk kartläggning.	Gränsdetekteringsfel inträffade under automatisk kartläggning.	1. Se till att ljusförhållandena är lämpliga, varken för ljusa eller för mörka. 2. Bekräfta att vädret är klart, utan dimma eller regn. 3. Se till att frontkameran är ren och fri från hinder. 4. Se till att markytan är jämn, eftersom ojämnheter kan påverka detekteringen. 5. Om gränsdetekteringen fortsätter att misslyckas, byt till fjärrstyrningsläge för kartläggning.
Onormala vibrationer.	Onormala vibrationer.	1. Kontrollera att knivdisken är intakt för att avgöra om den är skadad. Om skador upptäcks, byt ut disken. 2. Om disken är intakt, kontakta kundtjänst.

13 Specifikationer

		A3 2500	A3 3500	A3 5000
Grundläggande information	Produktens namn	Dreame Robotgräsklippare A3 AWD Pro		
	Varumärke	Dreame		
	Modell	MXXA8300	MXXA9300	MXXA9301
	Mått	740×532×325 mm		
	Vikt (batteri ingår)	23,9 kg		
Klippning	Rekommenderad arbetskapacitet	2500 m^2	3500 m^2	5000 m^2
	Klippningseffektivitet (EGMF-standard)	Standard: ⩾500 m^2/h Hög effektivitet: ⩾700 m^2/h Snabb: ⩾900 m^2/h		
	Klipphöjd	3–10 cm (i steg om 5 mm)		
	Klippbredd	⩾40 cm		
	Laddningstid [2]	55 minuter	85 minuter	110 minuter
Bullerutsläpp	Ljudeffektnivå LWA	65 dB(A)		
	Osäkerhet för ljudeffekt KWA	3 dB(A)		
	Ljudtrycksnivå LpA	54 dB(A)		
	Osäkerhet för ljudtryck KpA	3 dB(A)		
Arbetsskick	Driftstemperatur	0~50°C Rekommenderad: 10~35°C		
	Temperatur för långtidsförvaring	-10~35°C Rekommenderad: 0~25°C		
	IP-klassificering	Robot: IPX6 Laddningsstation: IPX4 Strömförsörjning: IP67		
	Maximal lutning för gräsklippningsområde	80%		
Anslutningsmöjligheter	Bluetooth-frekvensområde	2,4 GHz~2,4835 GHz		
	Max. RF-effekt	802.11b: 16±2 dBm (vid 11 Mbps) 802.11g: 14±2 dBm (vid 54 Mbps) 802.11n:13±2 dBm (vid HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm		
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2 400–2 483,5 M)		
	Länktjänsten [3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41		
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS		

		A3 2500	A3 3500	A3 5000
Drivmotor	Körhastighet med fjärrkontroll	0,45 m/s–0,8 m/s		
	Körhastighet vid klippning	Standard: 0,35 m/s Effektiv: 0,6 m/s Snabb: 0,8 m/s		
	Motortyp	Navmotor		
Klippmotor	Hastighet	2 800 varv/min		
Batteri (robot)	Batterimodell	MBPA20	MBPA30	MBPA40
	Batterityp	Litiumbatteri		
	Nominell kapacitet	5000 mAh	7500 mAh	10000 mAh
	Nominell spänning	Max 36 V		
Strömförsörjning	Modell laddare	MPAA30		
	Ingångsspänning	100~240 V AC		
	Utgångsspänning	42 V		
	Utgångsström	5 A		
Laddningsstation	Modell för laddningsstation	MCA20		
	Ingångsspänning	42 V		
	Utgångsspänning	42 V		
	Ingångsström	5 A		
	Utgångsström	5 A		

Standar-der	Band	Upplänk (MHz)	Nedlänk (MHz)	Max. RF-uteffekt	GNSS	Frekvens-band
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] Laddningstiden gäller när roboten automatiskt återvänder till laddningsstationen vid låg batterinivå.
[3] Länder/regioner som omfattas: Albanien, Andorra, Österrike, Belgien, Bosnien och Hercegovina, Bulgarien, Kroatien, Cypern, Tjeckien, Danmark, Estland, Finland, Frankrike, Tyskland, Grekland, Guernsey, Ungern, Irland, Island, Italien, Kosovo, Lettland, Liechtenstein, Litauen, Luxemburg, Makedonien, Malta, Moldavien, Monaco, Montenegro, Nederländerna, Norge, Polen, Portugal, Rumänien, Serbien, Slovakien, Slovenien, Spanien, Sverige, Schweiz, Storbritannien, Ukraina.

Obs: Specifikationerna kan komma att ändras eftersom vi ständigt förbättrar våra produkter. För den senaste informationen, besök vår webbplats på https://global.dreametech.com.

Instrukcje oryginalne

Spis treści

1 Instrukcje bezpieczeństwa P82
2 Prezentacja produktu P86
3 Instalacja P88
4 Przygotowanie do pierwszego użycia P91
5 Mapowanie ogrodu P96
6 Działanie P102
7 Aplikacja Dreamehome P105
8 Konserwacja P108
9 Akumulator P112
10 Przechowywanie przez zimę P112
11 Transport P112
12 Rozwiązywanie problemów P113
13 Dane techniczne P118

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 uszkodzeniom 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 produktem 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 przełączyć 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 **wyłączać**, 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 przedostawaniu 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, wystawienia na działanie wody, ognia lub wysokich temperatur. Należy obchodzić się z nimi ostrożnie, nie rozbierać 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 podnoszeniem 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.

CE	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, zamiatania ani odśnieżania.

CE

Niniejszym firma TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. oświadcza, że model urządzenia radiowego Dreame MXXA8300/MXXA9300/MXXA9301 jest zgodny z dyrektywą 2014/53/UE. Pełny tekst deklaracji zgodności UE jest dostępny pod następującym adresem internetowym: https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.

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

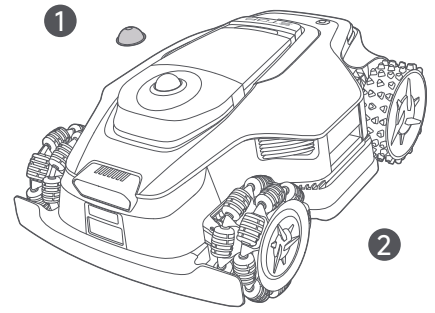
Szczegółową instrukcję w postaci elektronicznej można znaleźć na stronie https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

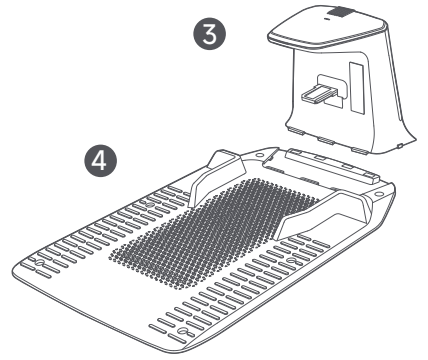
Informacja dotycząca bezpieczeństwa sieciowego

Dla celów zapewnienia bezpiecznego działania urządzenia w środowiskach sieciowych podajemy następujące informacje:
Urządzenie to jest wyposażone w wiele funkcji łączności sieciowej, w tym port Ethernet (RJ-45), moduł komunikacji bezprzewodowej Wi-Fi oraz interfejs debugowania USB. Po uruchomieniu domyślnie włączone są następujące usługi sieciowe:
• **Usługa konfiguracji w sieci Web (HTTP/HTTPS):** Nasłuchuje na porcie 80 (HTTP) i porcie 443 (HTTPS) w celu lokalnej konfiguracji i monitorowania stanu. Aby zapobiec wyciekowi informacji, zaleca się natychmiastowe wyłączenie usługi HTTP po instalacji, włączenie jedynie protokołu HTTPS oraz wdrożenie zaufanego certyfikatu TLS.
• **Rozgłaszanie urządzenia (mDNS/SSDP):** Służy do automatycznego wykrywania poprzez rozgłaszanie informacji o urządzeniu w sieci lokalnej (LAN). Jeśli usługi te nie są wymagane, zaleca się ich wyłączenie, aby zmniejszyć ryzyko skanowania.
• **Interfejs USB:** Służy do lokalnych aktualizacji oprogramowania układowego i pobierania dzienników. W przypadku włączenia trybu debugowania może dojść do narażenia na przejęcie uprawnień dostępu do plików systemowych. Zaleca się ograniczenie dostępu wyłącznie do osób upoważnionych i wyłączenie tego interfejsu poza okresami konserwacji urządzenia.
Szczegółowe procedury konfiguracji można znaleźć w części zat.: *Przygotowanie do pierwszego użycia*.

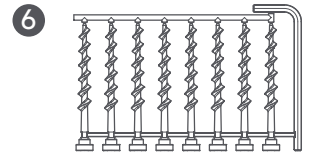
2 Prezentacja produktu

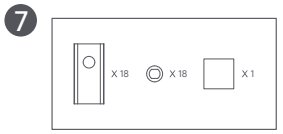
2.1 Zawartość opakowania









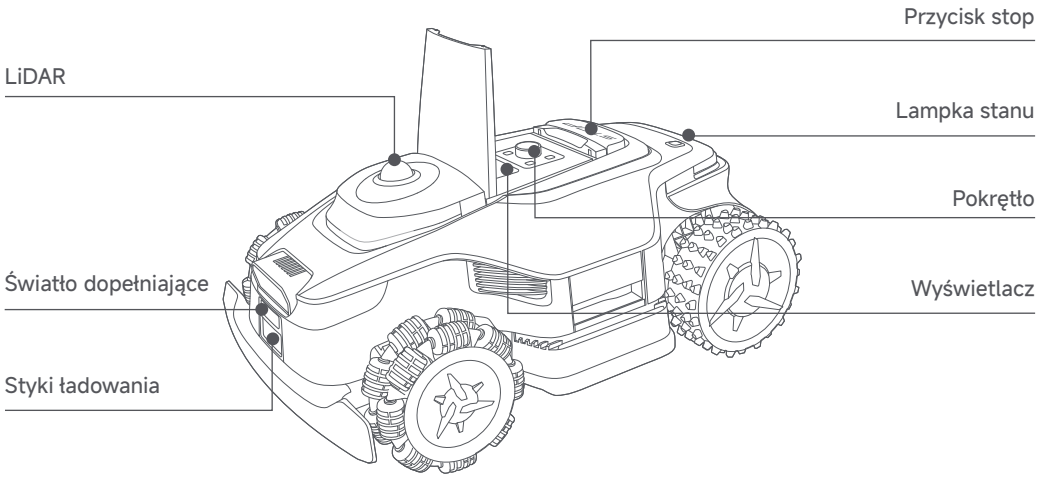


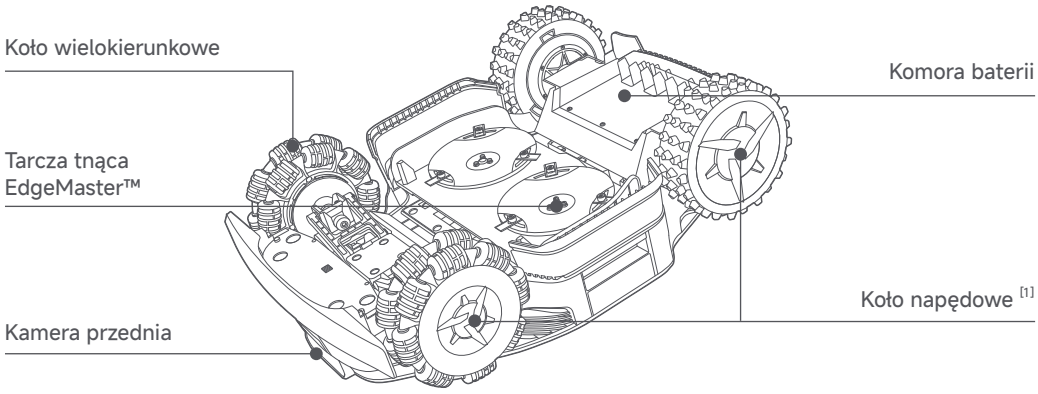




1. Pokrywa lidaru
2. Robot koszący
3. Wieża ładowania (z kablem o długości 10 m)
4. Płyta podstawowa
5. Źródło zasilania
6. Śruby - 8 szt., klucz imbusowy
7. Zapasowe ostrza i uchwyty - 18 szt., niestrzępiąca się szmatka
8. Instrukcja użytkownika
9. Skrócona instrukcja użytkownika

2.2 Omówienie produktu

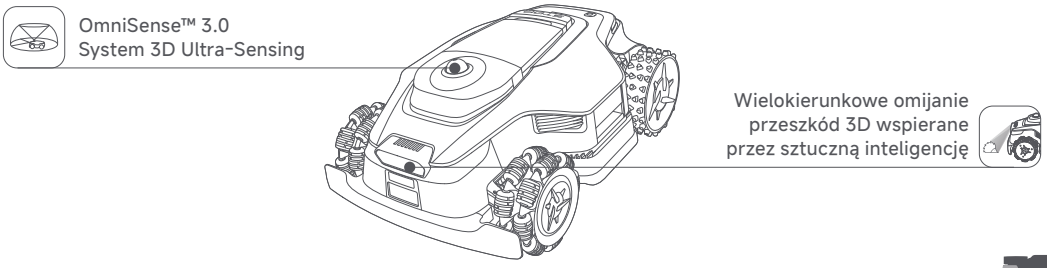




[1] Wyposażony w silniki w piastach.

2.3 OmniSense™ 3.0: system 3D Ultra-Sensing z kamerą AI

Wynieś pielęgnację trawnika na wyższy poziom dzięki OmniSense™ 3.0, przełomowemu systemowi niezwykle czułych czujników 3D Ultra-Sensing, wyposażonemu w kamerę HDR wspomaganą algorytmem, zapewniającą bardziej kompleksowe i szczegółowe postrzeganie trójwymiarowego środowiska ogrodu.



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 pierwsze trzy lata 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

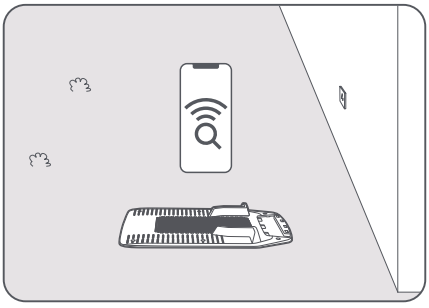
3.1 Wybór odpowiedniej lokalizacji

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

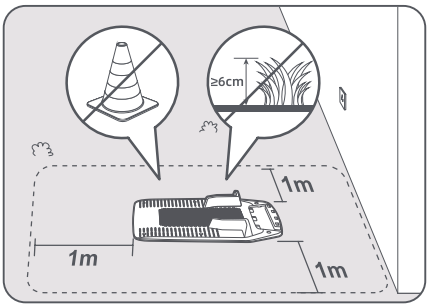
Uwaga: Użyj urządzenia mobilnego, aby sprawdzić siłę sygnału Wi-Fi w danej lokalizacji. Silny sygnał Wi-Fi zapewnia stabilne połączenie między robotem a aplikacją.

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.

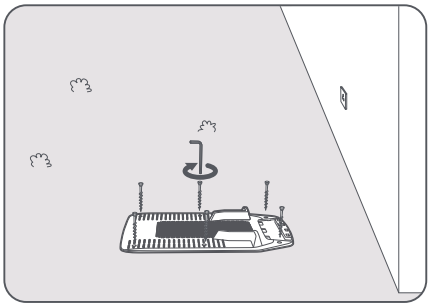


• Należy zachować co najmniej **1 m** wolnej przestrzeni bez przeszkód po lewej i prawej stronie oraz przed płytą podstawową. Zadbaj o to, aby trawa wokół miejsca instalacji była krótsza niż **6 cm**. Jeśli trawa jest wyższa, należy najpierw skosić ją tradycyjną kosiarką. Wysoka trawa może utrudnić robotowi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

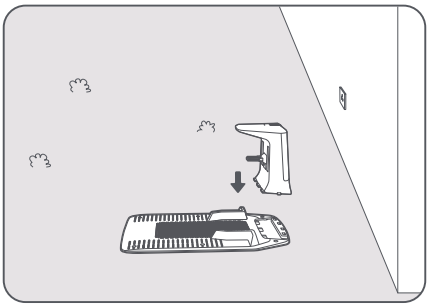


3.2 Instalacja stacji ładowania

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

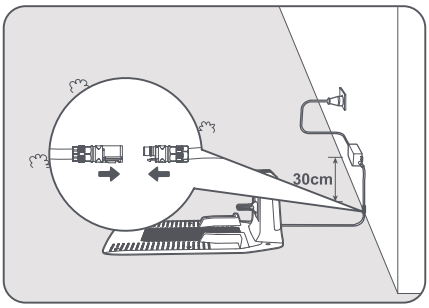


❷ Włóż wieżę ładowania w płytę podstawową, aż usłyszysz kliknięcie.

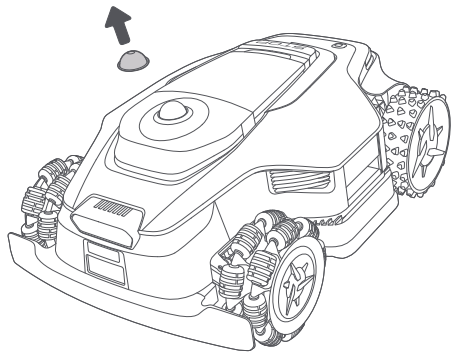


❸ Podłącz zasilacz do przedłużacza, a następnie do gniazdka. Źródło zasilania powinno znajdować się co najmniej **30 cm** nad ziemią.

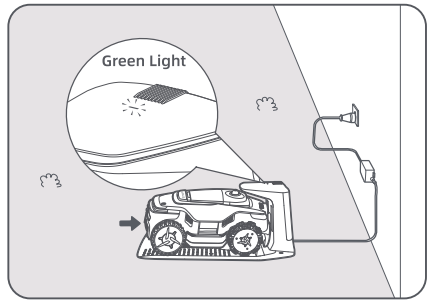
Uwaga: Gdy dostępne będzie zasilanie, dioda LED na stacji ładowania będzie świeciła światłem **stałym niebieskim**.



❹ Zdejmij pokrywę lidaru.



❺ 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 ładuje 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.

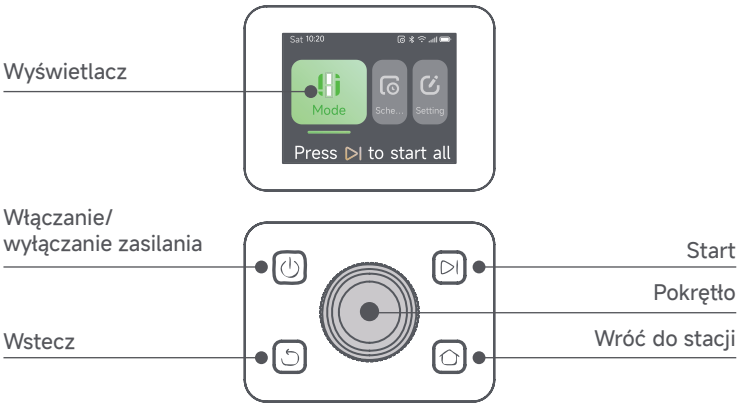


Dioda LED na stacji ładowania

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).

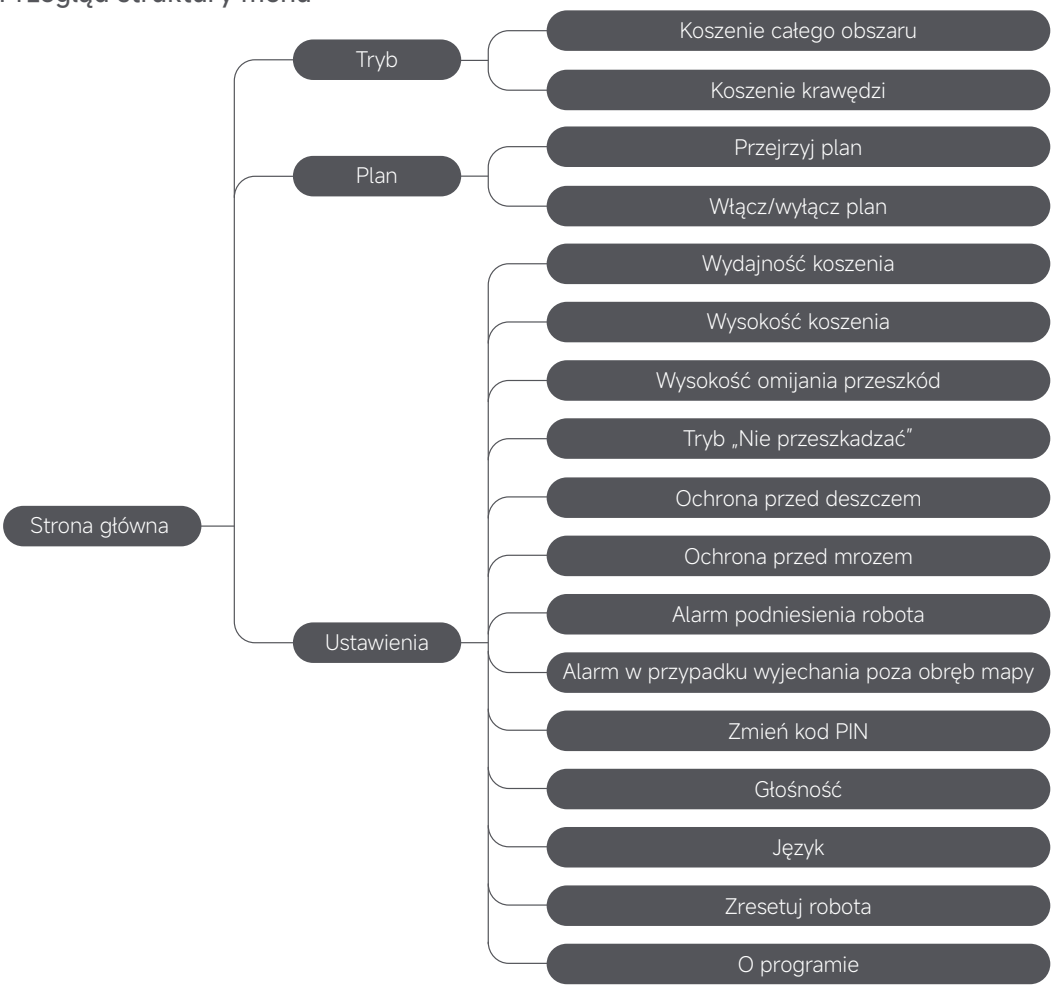
Elementy sterujące

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 zadania, 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

Pokrętło	Aby potwierdzić wybór w menu, naciśnij pokrętło.
	Aby włączyć tryb parowania Bluetooth, naciśnij i przytrzymaj pokrętło przez 3 sekundy.
	Aby poruszać się po menu, obracaj pokrętło 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.
Pokrętło + Wróć	Aby zresetować kod PIN, naciśnij i przytrzymaj przez 3 sekundy pokrętło 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

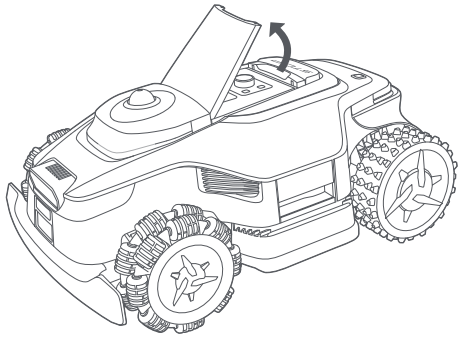
Kolor	Znaczenie
Czerwony ciągły	1. Robot jest w stanie gotowości.
	2. Robot wykonuje zadanie lub jest wstrzymany.
	3. Akumulator jest w pełni naładowany (jasność jest niższa niż w przypadku pełnego naładowania).
	4. Robot jest zadokowany w stacji ładowania i ładuje się.
Przewijanie	Robot zadokował w 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.**

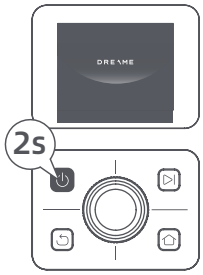
4.2 Ustawienia początkowe

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

❶ Unieś górną pokrywę.

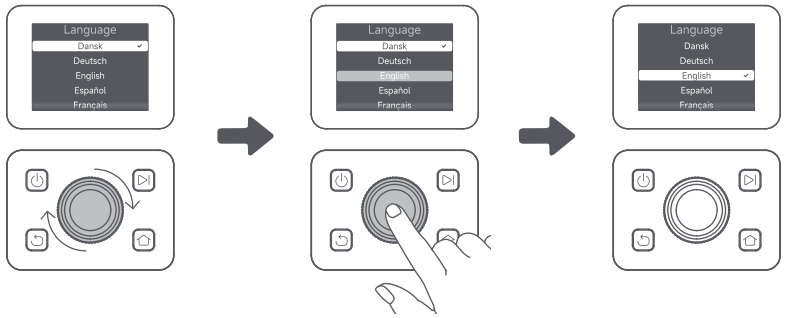


❷ Naciśnij i przytrzymaj przez 2 sekundy przycisk ⏻ na panelu sterowania, aby włączyć robota.
Uwaga: Robot włącza się automatycznie po zadokowaniu w stacji ładowania.



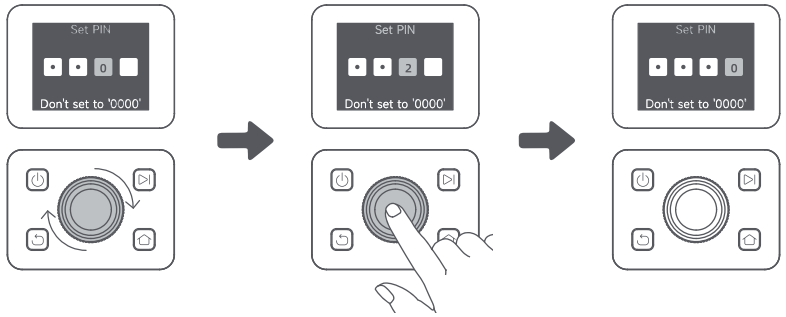
❸ Wybierz preferowany język

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



❹ Ustawianie kodu PIN

1. Obracając pokrętłem, wybierz cyfrę od 0 do 9. Obróć zgodnie z ruchem wskazówek zegara, aby zwiększyć cyfrę albo w kierunku przeciwnym, aby ją zmniejszyć. Naciśnij pokrętło, aby potwierdzić i przejść do ustawiania następnej cyfry. Aby zmodyfikować poprzednią cyfrę, obróć pokrętło 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.

❺ 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.

Download on the App Store Get it on Google Play

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

Przed konfiguracją sieci:

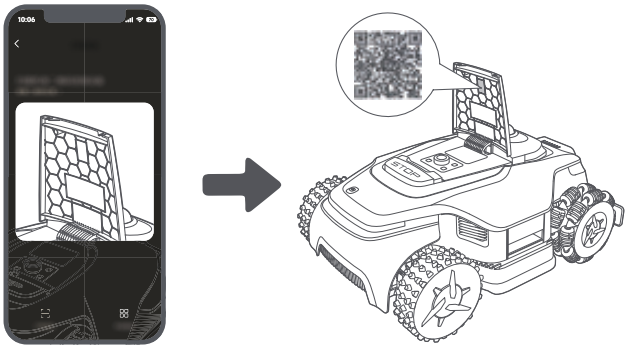
- Upewnij się, że robot i urządzenie mobilne znajdują się w tej samej sieci Wi-Fi.
- Upewnij się, że urządzenie mobilne znajduje się w odległości do **10 m** od robota.
- Włącz funkcję Bluetooth w urządzeniu mobilnym.

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.

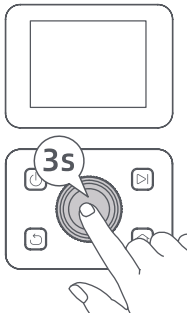


3. Aby dokończyć połączenie z siecią Wi-Fi, postępuj zgodnie z instrukcjami w aplikacji.

Ważne: Należy użyć jednozakresowej 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 pokrętło 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**.

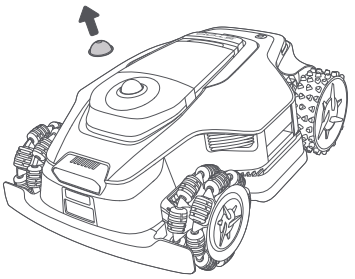
Jak wylogować się z konta Dreamehome lub je usunąć?

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

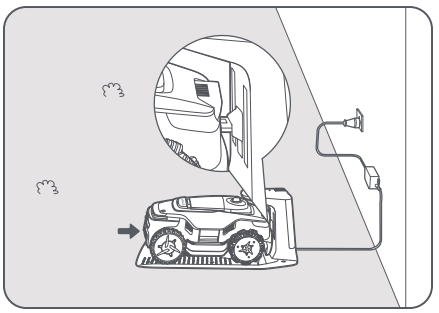
5 Mapowanie ogrodu

Przed mapowaniem należy sprawdzić, czy:

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



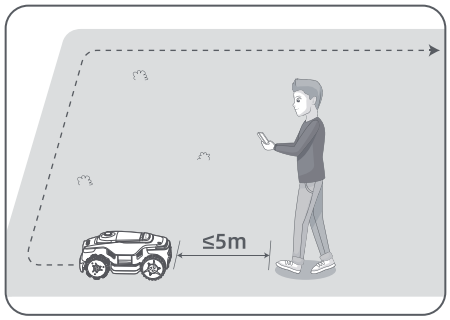
- Górna pokrywa jest zamknięta.
- Robot prawidłowo dokuje się w stacji ładowania.



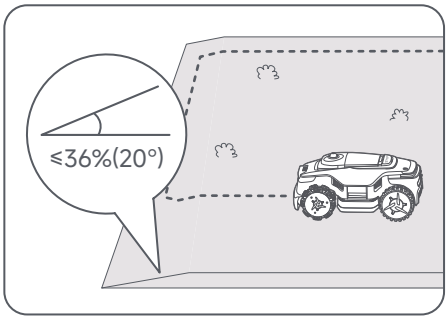
5.1 Tworzenie wirtualnej granicy

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 zasłonięty, co może spowodować niepowodzenie mapowania.

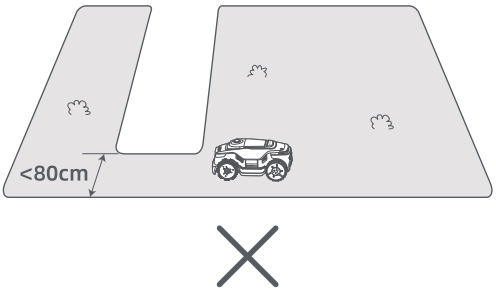
- Podczas przebiegu mapowania należy poruszać się w odległości **5 m** za robotem.

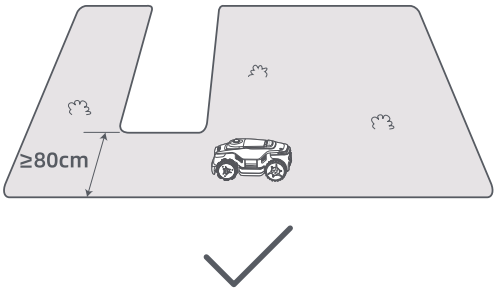


- Robot może poruszać się po zboczach o nachyleniu do **80% (38°)**. Jednakże, aby uzyskać lepsze wyniki koszenia, zaleca się utrzymywanie nachylenia obszarów roboczych poniżej **36% (20°)**.

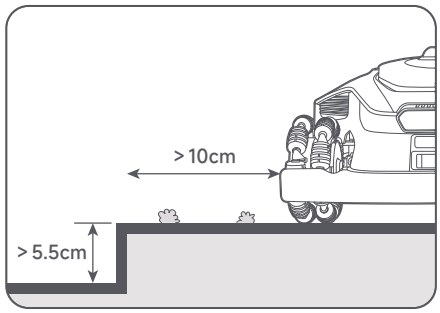


- W przypadku obszarów węższych niż **80 cm,** należy ustawić je jako ścieżki, aby umożliwić robotowi przejazd (zob. rozdział 5.4: **Wyznacz ścieżkę**).

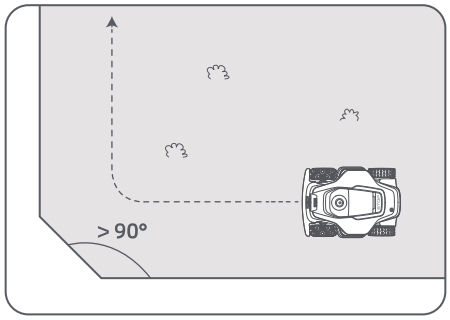




• Jeśli trawnik znajduje się ponad **5,5 cm** wyżej niż sąsiednie podłoże, należy utrzymywać robota w odległości co najmniej **10 cm** od krawędzi. Jeśli trawnik jest zrównany z sąsiadującym podłożem, robot może przekroczyć jego obwód w celu uzyskania optymalnych rezultatów koszenia wzdłuż krawędzi.

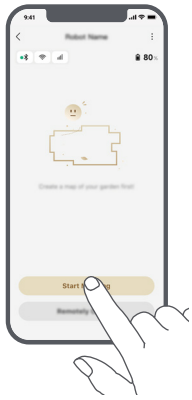


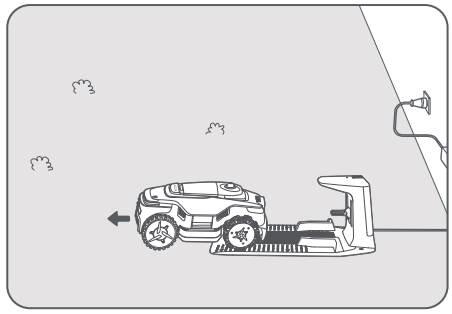
• Upewnij się, że kąty skrętu są większe niż **90°**. Kąty mniejsze niż 90° mogą utrudniać robotowi wykonanie estetycznego koszenia.



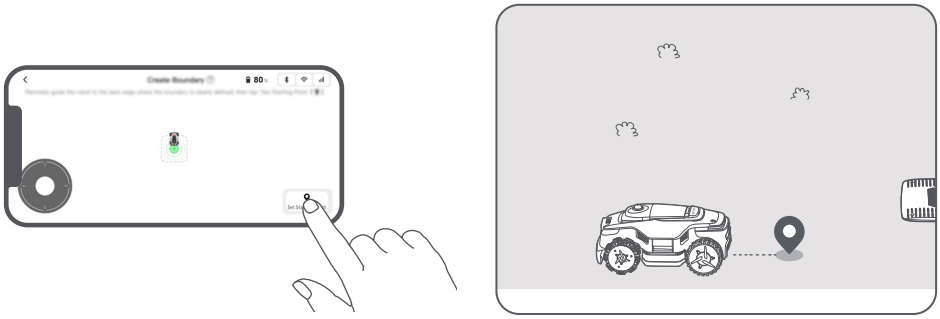
Rozpocznij mapowanie:

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

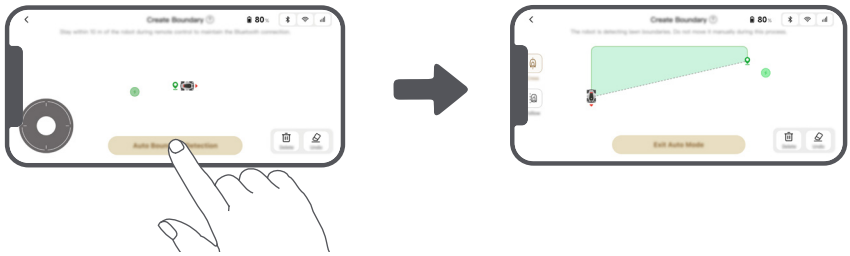
Dzięki zaawansowanemu algorytmowi sztucznej inteligencji robot wykorzystuje przednią kamerę do wykrywania obszarów trawiastych i nietrawiastych, co pozwala mu ustalać granice bez konieczności ręcznego sterowania.

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.

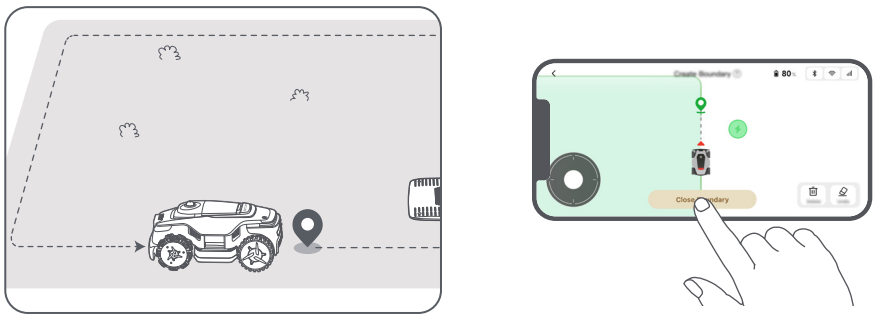
Zalecamy śledzenie jazdy robota podczas tego procesu. Jeśli robot nie wykryje prawidłowo granic, można wyjść z trybu automatycznego wykrywania granic i w dowolnym momencie przełączyć się na zdalne sterowanie.

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 zasłonięta.

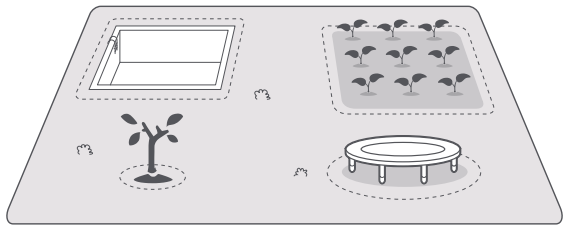


4. Gdy robot znajdzie się w odległości **1 m** od punktu początkowego, możesz dotknąć **Domknij granicę** i generowanie granicy zostanie automatycznie zakończone.



5.2 Ustaw strefę wyłączoną

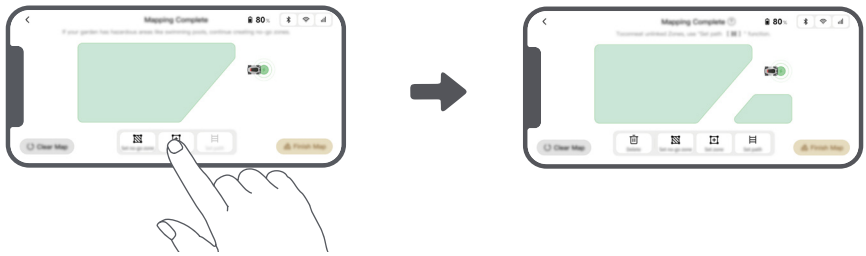
Chociaż robot może automatycznie omijać przeszkody, nadal konieczne jest ustawienie obszarów ryzyka upadku, takich jak baseny i piaskownice, jako stref wyłączonych. Obiekty, które chcesz chronić (takie jak kwietnik, trampolina, grządka warzywna lub odsłonięty korzeń drzewa) ustaw jako strefy wyłączone. 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

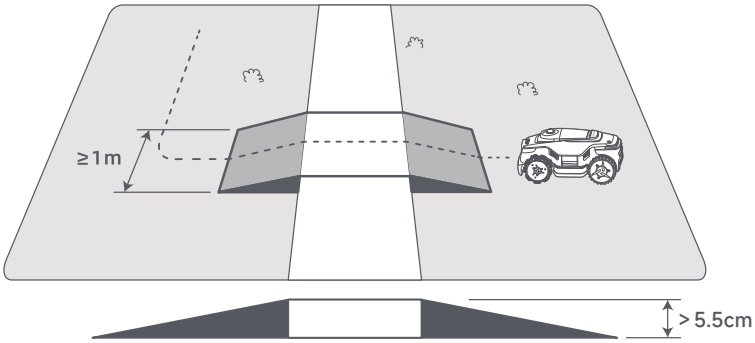
Aby rozszerzyć istniejącą strefę, dotknij opcji **Ustaw strefę** w aplikacji, aby utworzyć obszar, który chcesz uwzględnić. Jeśli oba obszary nakładają się na siebie, zostaną automatycznie połączone. Możesz również przejść do > **Edycja mapy** > **Ustaw strefę** po zakończeniu mapowania, aby rozszerzyć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

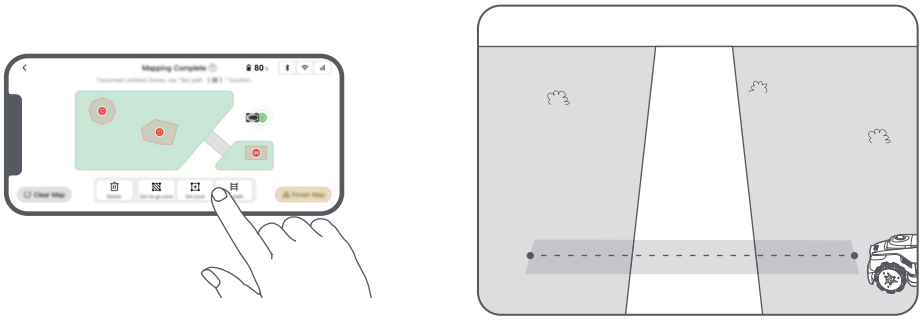
5.4 Wyznacz ścieżkę

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).



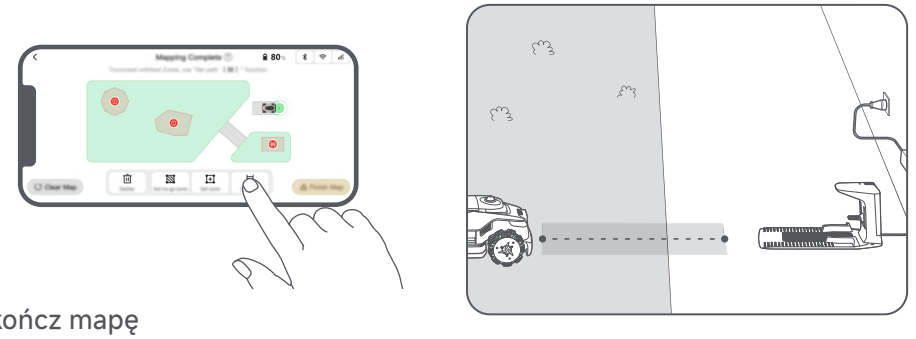
- **Łączenie dwóch oddzielonych od siebie stref roboczych**

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.



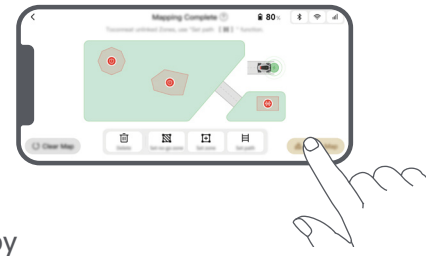
- **Łączenie obszaru roboczego ze stacją ładowania**

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 dokować robota w stacji ładowania. W przeciwnym razie LiDAR może zostać zasłonięty, co może spowodować niepowodzenie mapowania.



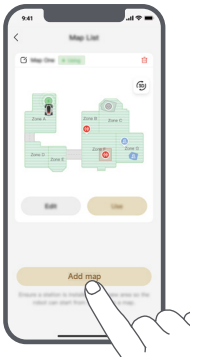
5.5 Ukończ mapę

Po ukończeniu obszarów roboczych, ścieżek i stref wyłączonych 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 przełączać 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.

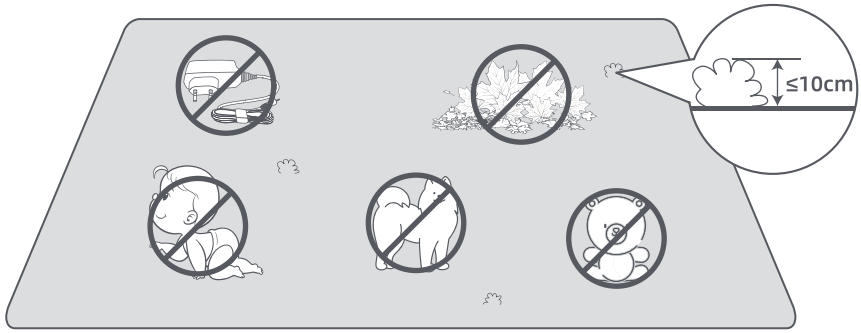


6. Obsługa

6.1 Rozpoczęcie koszenia po raz pierwszy

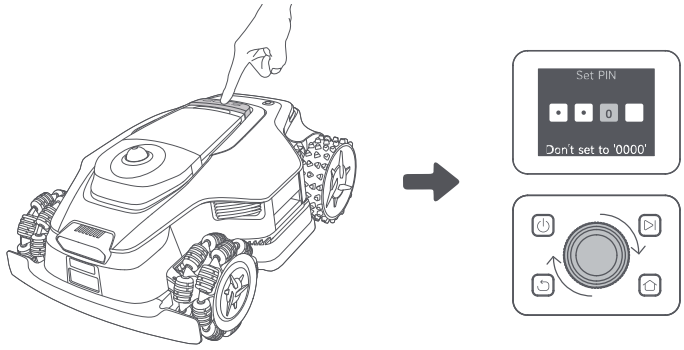
Wskazówki przed koszeniem:

- 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

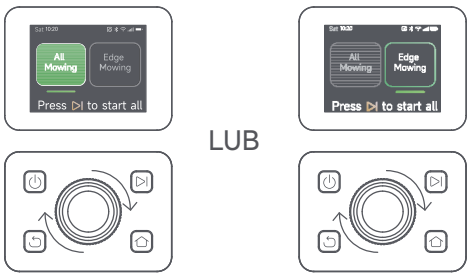
1. Naciśnij przycisk **Stop**, unieś górną pokrywę i wprowadź kod PIN.



2. Wybierz „Tryby" na wyświetlaczu i naciśnij pokrętło.



3. Obróć pokrętło, 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.



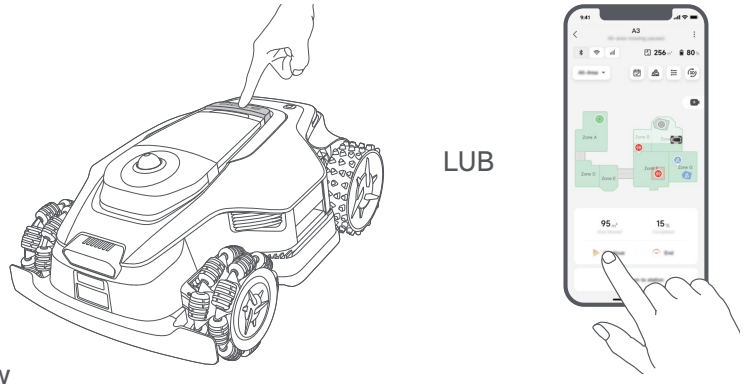
b) Uruchomienie za pomocą aplikacji

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

6.2 Wstrzymanie

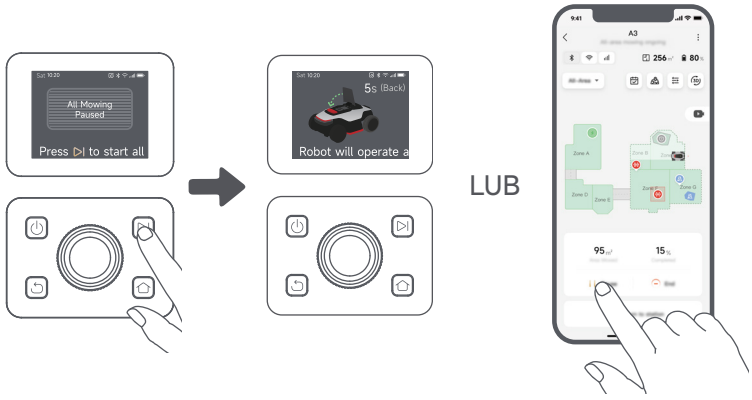
Aby wstrzymać bieżące zadanie koszenia, można nacisnąć przycisk **Stop** na robocie lub dotknąć opcji **Wstrzymaj** w aplikacji.

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



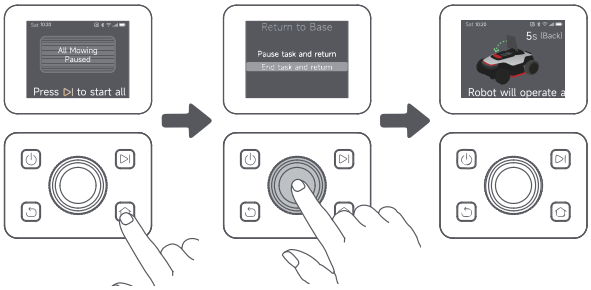
6.3 Wznów

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.

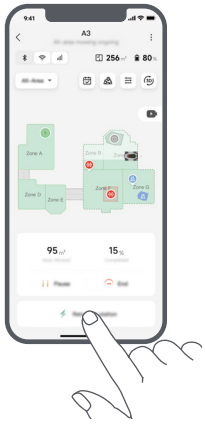


6.4 Powrót do stacji ładowania

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.



LUB



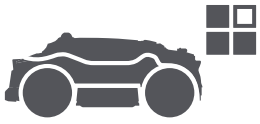
7. Aplikacja Dreamehome

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.



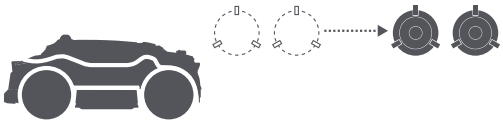
7.2 Kształty koszenia

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.



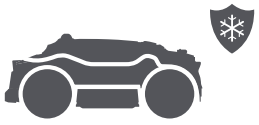
7.6 Ochrona przed deszczem

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.



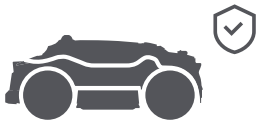
7.7 Ochrona przed mrozem

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**.



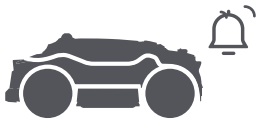
7.8 Funkcje bezpieczeństwa

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.



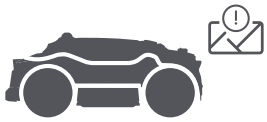
7.8.1 Alarm podniesienia robota

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.



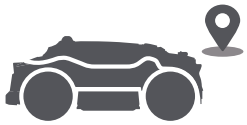
7.8.2 Alarm w przypadku wyjechania poza obręb mapy

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



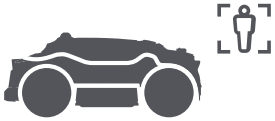
7.8.3 Lokalizacja w czasie rzeczywistym

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



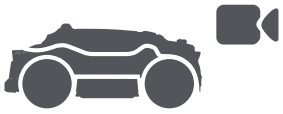
7.8.4 Wykrycie obecności ludzi

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



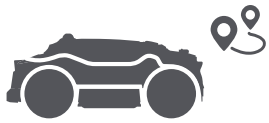
7.8.5 Obraz wideo w czasie rzeczywistym

Stuknij , aby wyświetlić obraz wideo na żywo z przedniej kamery robota, umożliwiający 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 **Dostowowanie czasu ładowania,** wybierając opcję **Ustawienia > Ładowanie**. Po jej włączeniu robot naładuje 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 **Wymieniłem**, 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 > Przejedź 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.

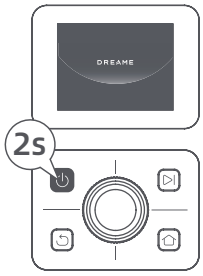
8.1 Czyszczenie

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.

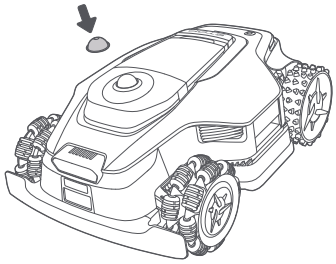
⚠ **Ostrzeżenie:** Przed czyszczeniem należy wyłączyć robota i odłączyć stację ładowania.
Ostrożnie: Przed odwróceniem robota do góry nogami należy upewnić się, że na lidarze znajduje się pokrywa lidaru, aby uniknąć jego uszkodzenia.

• Obudowa, podwozie i tarcza tnąca:

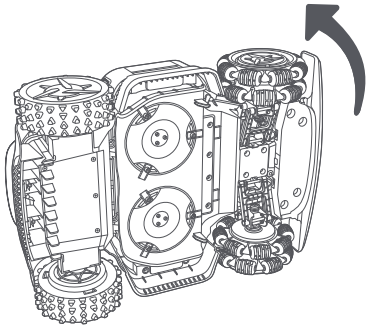
1. Wyłącz robota.



2. Zakryj LiDAR pokrywą ochronną.



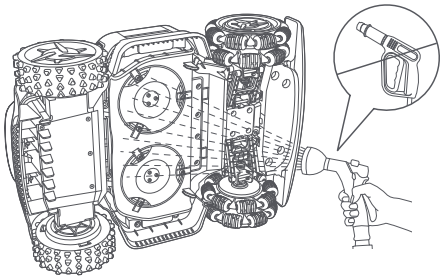
3. Ustaw robota bokiem.



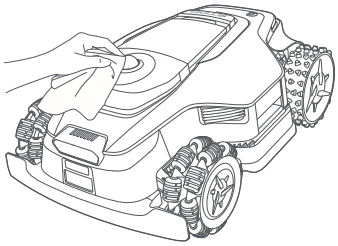
4. Oczyść obudowę, tarczę tnącą i podwozie za pomocą węża.

⚠ **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.

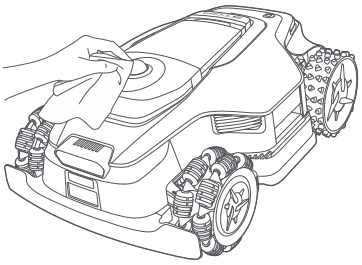


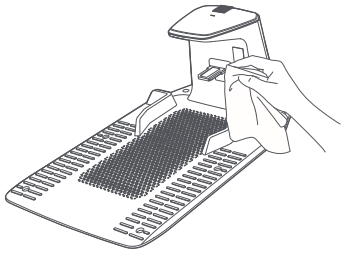
5. Ostrożnie wyczyść czujnik LiDAR niestrzępiącą się szmatką.



- **Styki ładowania i kamera przednia:**

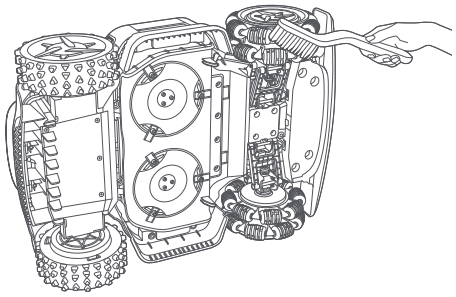
Za pomocą czystej szmatki wytrzyj styki ładowania na robocie i stacji ładującej, a także wyczyść przednią kamerę. Po czyszczeniu należy utrzymywać styki ładowania i przednią kamerę w stanie suchym.





- **Koła napędowe:**

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



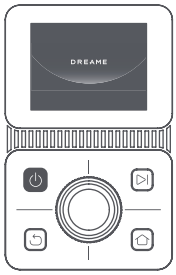
8.2 Wymiana podzespołów

- **Wymiana ostrzy**

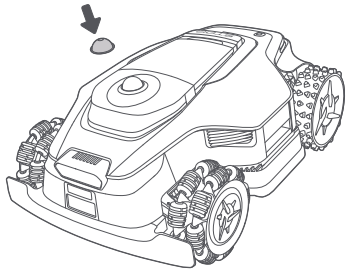
Aby zachować ostrość ostrzy, należy je regularnie wymieniać. Zaleca się wymianę ostrzy co **6-8 tygodni** lub częściej. Proszę używać wyłącznie oryginalnych ostrzy Dreame (MBKA10/MQBA10).

⚠ **Ostrzeżenie:** Wyłącz robota. Przed wymianą ostrzy należy założyć rękawice ochronne.
Uwaga: Wymień wszystkie trzy ostrza jednocześnie, aby zapewnić zrównoważony system tnący.

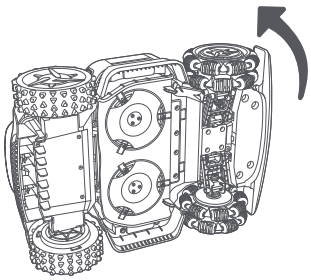
1. Wyłącz robota.



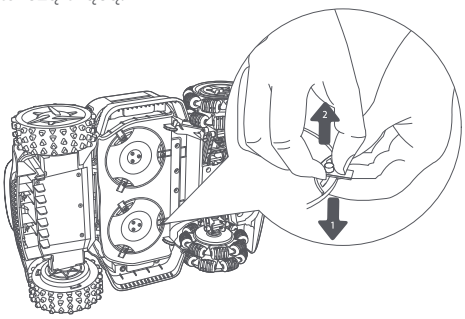
2. Zakryj LiDAR pokrywą ochronną.



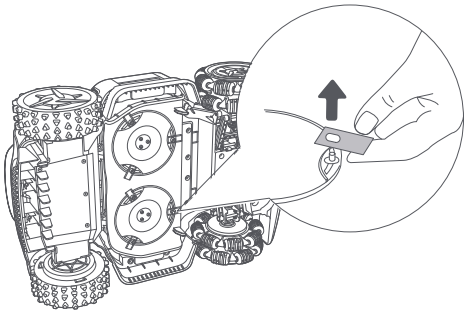
3. Umieść robota na miękkiej powierzchni i ustaw go bokiem.



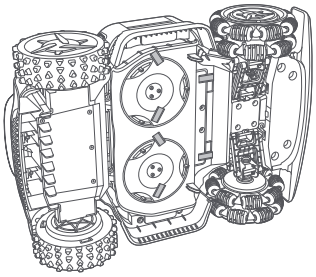
4. Zdejmij uchwyt, naciskając przycisk pod tarczą tnącą.



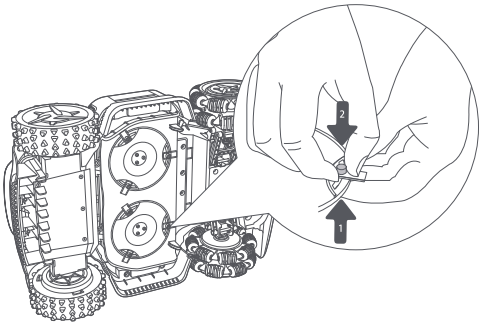
5. Wyjmij ostrze, wyrównując otwór ostrza z wałem.



6. Wyjmij 3 ostrza i uchwyty.



7. Naciśnij przycisk pod tarczą tnącą i wyrównaj otwór uchwytu 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. Zbliż 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 przechyla 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 wysoka 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 ⩾ 60 °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 ⩾ 45 °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 ⩽ 6 °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 zasłonięty.	LiDAR jest zasłonięty (na przykład nie zdjęto pokrywy lidaru).	1. Zdejmij pokrywę lidaru i spróbuj ponownie. 2. Jeżeli LiDAR na górze robota jest bardzo brudny, wyczyść go przy użyciu niestrzępiącej się szmatki i spróbuj ponownie.

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Nieprawidłowe działanie lidaru.	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 lidaru na górze robota czystą ściereczką. Utrzymuj LiDAR w suchości po czyszczeniu.
Temperatura lidaru jest wysoka.	Temperatura czujnika LiDAR wynosi ≥ 80 °C.	1. Robot automatycznie spróbuje wrócić do stacji ładowania, aby się schłodzić. 2. Upewnij się, że robot działa w temperaturze otoczenia poniżej 40 °C. 3. Umieść robota w zacienionym, chłodnym i dobrze wentylowanym miejscu. Alarm 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 lidaru jest za wysoka.	Temperatura czujnika LiDAR wynosi ≥ 90 °C.	1. Lidar został wyłączony z powodu wysokiej temperatury. 2. Upewnij się, że robot działa w temperaturze otoczenia poniżej 40 °C. 3. Umieść robota w zacienionym, chłodnym i dobrze wentylowanym miejscu. Alarm 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 ustalanie lokalizacji. 2. Ręcznie przenieś robota na otwarte miejsce w obrębie mapy i spróbuj rozpocząć zadanie ponownie. 3. Jeżeli nie uda się przywrócić ustalania lokalizacji, zdalnie skieruj robota do stacji 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 ≤ 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 wyjechania poza obręb 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 odblaskowe 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 zasłonięta.	Przednia kamera jest zasłonięta.	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 niezasłonięta. 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	A3 5000
Podstawowe informacje	Nazwa produktu	Robot Koszący Dreame A3 AWD Pro		
	Marka	Dreame		
	Model	MXXA8300	MXXA9300	MXXA9301
	Wymiary	740×532×325 mm		
	Ciężar (z akumulatorem)	23,9 kg		
Koszenie	Zalecana maksymalna powierzchnia koszenia	2500 m^2	3500 m^2	5000 m^2
	Wydajność koszenia (norma EGMF)	Standardowa: ≥500 m^2/h Wysoka wydajność: ≥700 m^2/h Szybki: ≥900 m^2/h		
	Wysokość koszenia	3–10 cm (w odstępach co 5 mm)		
	Szerokość koszenia	≥40 cm		
	Czas ładowania [2]	55 min	85 min	110 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	A3 5000
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	MBPA40
	Typ akumulatora	Akumulator litowy		
	Pojemność znamionowa	5000 mAh	7500 mAh	10000 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	Pasmo	Wysyłanie (MHz)	Odbiór (MHz)	Maks. moc wyjściowa sygnału radiowego	GNSS	Pasmo częstotliwości
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	1559 - 1592 MHz
	3	1710 – 1785	1805 – 1880	23 ± 2		
	7	2500 – 2570	2620 – 2690	23 ± 2		
	8	880 – 915	925 – 960	23 ± 2		
	20	832 – 862	791 – 821	23 ± 2		
	28	703 – 748	758 – 803	23 ± 2		
	38	2570 – 2620	2570 – 2620	23 ± 2		
	40	2300 – 2400	2300 – 2400	23 ± 2		
	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, Kosowo, 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.

Originale instruksjoner

Innholdsfortegnelse

1 Sikkerhetsinstruksjoner P122
2 Informasjon om produktet P126
3 Installasjon P128
4 Forberedelse til første gangs bruk P131
5 Kartlegge hagen din P136
6 Bruk P144
7 Dreamehome-appen P147
8 Vedlikehold P150
9 Batteri P154
10 Vinterlagring P154
11 Transport P154
12 Feilsøking P155
13 Spesifikasjoner P159

1 Sikkerhetsinstruksjoner

1.1 Generelle sikkerhetsinstruksjoner

• Unngå å bruke maskinen og tilbehøret til denne i dårlig vær, spesielt når det er fare for lyn.
• Les nøye gjennom og forstå brukermanualen før du bruker produktet.
• Bruk bare utstyret som anbefales av Dreame sammen med produktet. All annen bruk er feil.
• Ikke la barn oppholde seg i nærheten av maskinen eller leke med den når den er i drift.
• Ikke bruk produktet i områder der noen ikke er klare over at produktet er til stede.
• Ikke løp når du betjener produktet manuelt med Dreamehome-appen. Du må alltid gå og passe på hvor du går i bakker og være sikker på at du holder balansen.
• Unngå å bruke produktet når det befinner seg mennesker, spesielt barn eller dyr, i arbeidsområdet.
• Hvis produktet brukes i offentlige områder, må det settes opp advarselsskilt rundt arbeidsområdet med følgende tekst: «Advarsel! Automatisk gressklipper! Hold deg unna maskinen! Hold barn under oppsyn!»
• Bruk solid fottøy og lange bukser når du bruker produktet.
• For å unngå skader på produktet og ulykker som involverer kjøretøy og personer, må ikke arbeidsområder eller transportveier legges på tvers av offentlige veier.
• Ikke berør bevegelige, farlige deler, som f.eks. knivdisken, før den har kommet til full stopp.
• Oppsøk legehjelp i tilfelle skade eller ulykker.
• Slå produktet AV før du fjerner blokkeringer, utfører vedlikehold eller undersøker produktet. Hvis produktet vibrerer unormalt, må du se etter skader før du starter det på nytt. Ikke bruk produktet hvis noen av delene er defekte.
• Ikke installer hovedkabelen i områder der produktet vil klippe den. Følg instruksjonene som følger med for installasjon av kabler.
• Bruk kun ladestasjonen som følger med i pakken til å lade produktet. Feil bruk kan føre til elektrisk støt, overoppheting eller lekkasje av etsende væske fra batteriet. Ved elektrolyttlekkasje, skyll med vann/nøytraliserende middel, og oppsøk lege dersom den etsende væsken kommer i kontakt med øynene.
• Når du kobler hovedkabelen til strømuttaket, bruk en jordfeilbryter (RCD) med en maksimal utløsningsstrøm på 30 mA.
• Bruk bare originale batterier som anbefales av Dreame. Produktets sikkerhet kan ikke garanteres ved bruk av ikke-originale batterier. Ikke bruk ikke-oppladbare batterier.
• Hold alle strømkabler og/eller skjøteledninger borte fra arbeidsområdet, for å unngå skader på kablene som kan føre til kontakt med strømførende deler.
• Illustrasjonene som brukes i dette dokumentet, er kun ment som referanse. Se de faktiske produktene.
• La aldri barn, personer med reduserte fysiske, sensoriske eller mentale evner eller manglende erfaring og kunnskap, eller personer som ikke er kjent med disse instruksjonene, bruke maskinen. Lokale forskrifter kan begrense alderen til operatøren.
• Ikke koble til eller ta på en skadet kabel før den er koblet fra strømuttaket. Hvis kabelen blir skadet under bruk, må støpselet trekkes ut av strømuttaket. En slitt eller skadet kabel øker risikoen for elektrisk støt og bør skiftes ut av servicepersonell.
• Ikke skyv produktet raskt eller med stor kraft, da dette kan skade produktet.
• For å overholde kravene til RF-eksponering bør det opprettholdes en avstand på 35 cm mellom enheten og personen.
• ADVARSEL: For å lade batteriet må du kun bruke den avtagbare strømforsyningsenheten som følger med dette apparatet.

1.2 Sikkerhetsinstruksjoner for installasjon

- Unngå å installere ladestasjonen i områder der folk kan snuble over den.
- Ikke installer ladestasjonen i områder der det er fare for stående vann.
- Ikke installer ladestasjonen, inkludert eventuelt tilbehør, under 60 cm fra brennbart materiale. Feilfunksjon eller overoppheting av ladestasjonen og strømforsyningen kan utgjøre en brannfare.

1.3 Sikkerhetsinstruksjoner for drift

- Hold hender og føtter unna de roterende bladene. Ikke plasser hender eller føtter i nærheten av eller under produktet når det er slått på.
- Ikke løft eller flytt produktet når det er slått på.
- Bruk parkmodus eller slå **AV** produktet når det er mennesker, spesielt barn, eller dyr, i arbeidsområdet.
- Sørg for at det ikke ligger gjenstander som steiner, greiner, verktøy eller leker på plenen. Ellers kan bladene bli skadet når de kommer i kontakt med en gjenstand.
- Ikke legg gjenstander oppå produktet eller ladestasjonen.
- Ikke bruk produktet hvis STOPP-knappen ikke fungerer.
- Unngå kollisjoner mellom produktet og mennesker eller dyr. Hvis en person eller et dyr kommer i nærheten av produktet, må du stoppe det umiddelbart.
- Slå alltid produktet **AV** når det ikke er i bruk.
- Ikke bruk produktet samtidig med en vannspreder. Bruk Tidsplan-funksjonen for å sikre at produktet og vannsprederen ikke er i drift samtidig.
- Unngå å plassere en tilkoblingskanal der det er installert vannspredere.
- Ikke bruk produktet når det finnes stående vann i arbeidsområdet, f.eks. ved kraftig regn eller vannansamlinger.

1.4 Sikkerhetsinstruksjoner for vedlikehold

- Slå **AV** produktet når du skal utføre vedlikehold.
- Etter at produktet er rengjort, må du sørge for at produktet plasseres på bakken i normal retning, ikke opp ned.
- Ikke sett produktet opp ned for å rengjøre understellet. Hvis du setter produktet opp ned for å rengjøre, må du sørge for å sette det tilbake i riktig retning etterpå. Denne forholdsregelen er nødvendig for å forhindre at vann kommer inn i motoren og potensielt påvirker normal drift.
- Trekk ut støpselet fra ladestasjonen eller bruk deaktiveringsenheten før du rengjør eller utfører vedlikehold på ladestasjonen.
- Ikke bruk høytrykksspyler eller løsemidler for å rengjøre produktet.

1.5 Batterisikkerhet

Litium-ion-batterier kan eksplodere eller forårsake brann hvis de demonteres, kortsluttes, utsettes for vann, ild eller høye temperaturer. Håndter dem forsiktig, ikke demonter eller åpne batteriet, og unngå enhver form for elektrisk/mekanisk mishandling. Oppbevar dem borte fra direkte sollys.

1. Bruk kun batteriladeren og strømforsyningen som leveres av produsenten. Bruk av en uegnet lader og strømforsyning kan forårsake elektrisk støt og / eller overoppheting.
2. IKKE FORSØK Å REPARERE ELLER MODIFISERE BATTERIER! Reparasjonsforsøk kan føre til alvorlig personskade på grunn av eksplosjon eller elektrisk støt. Hvis det oppstår en lekkasje, er elektrolyttene som frigjøres, etsende og giftige.
3. Dette apparatet inneholder batterier som bare skal skiftes ut av fagkyndige personer.

1.6 Gjenværende risikoer

Bruk vernehansker når du skifter ut bladene, for å unngå skader.

1.7 Symboler og dekaler

	**ADVARSEL -** Les bruksanvisningen før du tar maskinen i bruk.
	**ADVARSEL -** Hold trygg avstand til maskinen når den brukes.
	**ADVARSEL -** Bruk deaktiveringsenheten før du arbeider på eller løfter maskinen.
	**ADVARSEL -** Ikke kjør på maskinen. Ikke berør roterende kniver.
	**ADVARSEL -** Det er ikke tillatt å kaste dette produktet som vanlig husholdningsavfall. Sørg for at produktet resirkuleres i samsvar med lokale lovbestemmelser.

CE	Dette produktet er i overensstemmelse med de gjeldende EC-direktivene.
	Klasse III
	Les instruksjonene før du lader.
⎓	Likestrøm
	Klasse II

TILTENKT BRUK

Hageproduktet er beregnet for gressklipping i private hager. Det er konstruert for hyppig klipping, slik at du får en sunnere og flottere plen enn noensinne. Avhengig av størrelsen på plenen din kan gressklipperen programmeres til å brukes når som helst eller hvor ofte som helst. Det er ikke laget for graving, feiing eller snørydding.

CE

TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. erklærer herved at radioutstyret av modellen Dreame MXXA8300/MXXA9300/MXXA9301 er i samsvar med direktivet 2014/53/EU. Den fullstendige teksten i EU-samsvarserklæringen er tilgjengelig på følgende internettadresse: https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.

Produktet er i samsvar med britiske PSTI-forskrifter. Den fullstendige teksten i samsvarserklæringen er tilgjengelig på følgende internettadresse: https://global.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti.

Du finner en detaljert elektronisk håndbok på https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

Merknad om nettverkssikkerhet

Informasjon for sikker drift av denne enheten i nettverksmiljøer:

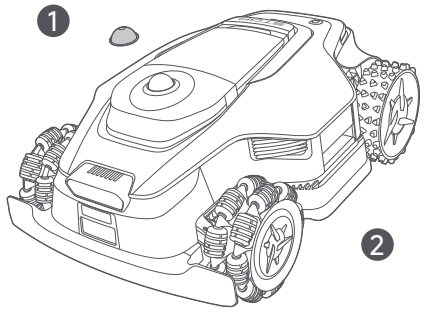
Denne enheten er utstyrt med flere funksjoner for nettverkskommunikasjon, inkludert en Ethernet-port (RJ-45), en Wi-Fi-kommunikasjonsmodul og et USB-feilsøkingsgrensesnitt. Ved oppstart er følgende nettverkstjenester aktivert som standard:

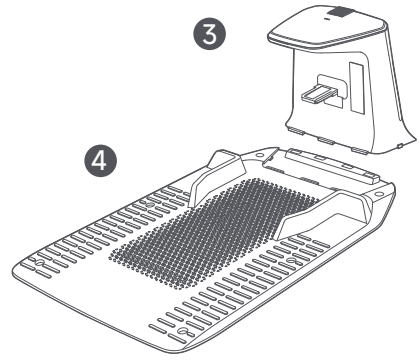
- **Nettkonfigurasjonstjeneste (HTTP/HTTPS):** Overvåker på port 80 (HTTP) og port 443 (HTTPS) for lokal konfigurasjon og statusovervåking. For å hindre lekkasje av informasjon anbefales det å deaktivere HTTP-tjenesten umiddelbart etter installasjonen, bare aktivere HTTPS og bruke et pålitelig TLS-sertifikat.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

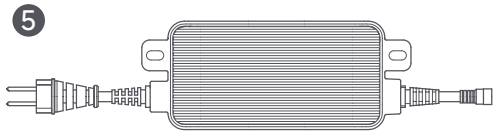
Se *Forberedelse for første gangs bruk* for detaljerte prosedyrer for konfigurasjon.

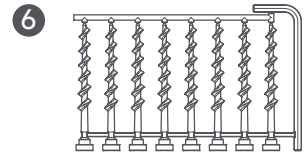
2 Informasjon om produktet

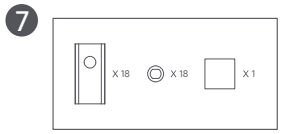
2.1 Hva som er i esken



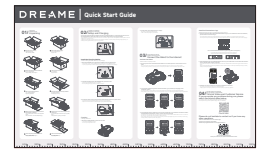






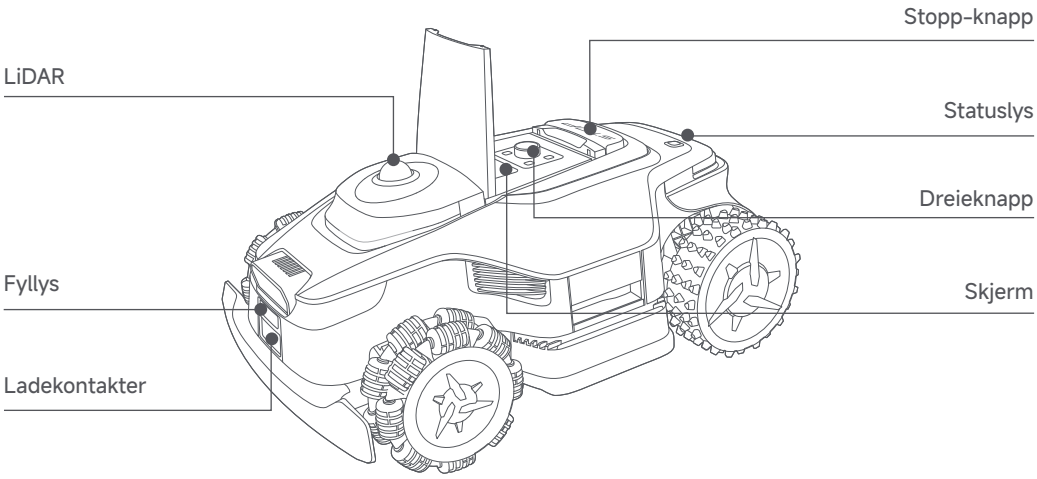


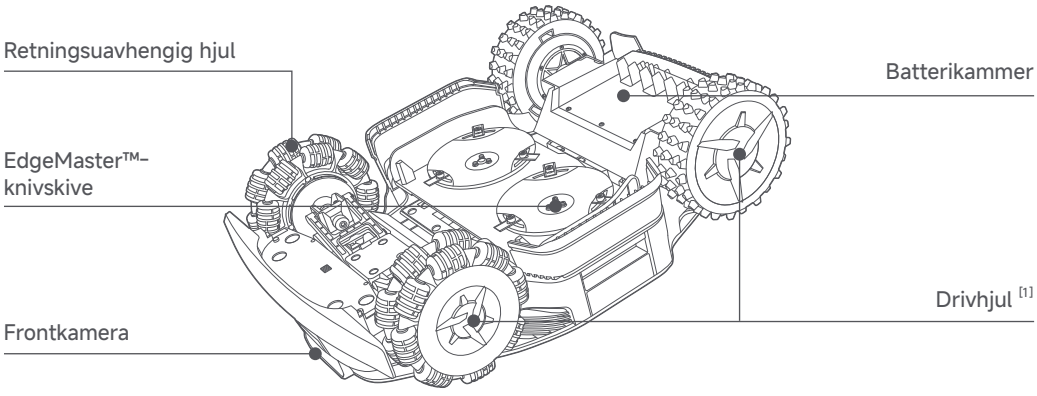




1. LiDAR-beskyttelsesdeksel
2. Robotgressklipper
3. Ladetårn (med 10 m skjøteledning)
4. Bunnplate
5. Strømforsyning
6. Skruer × 8, unbrakonøkkel
7. Reservekniver og holdere × 18, lofri klut
8. Brukermanual
9. Hurtigstartveiledning

2.2 Produktoversikt

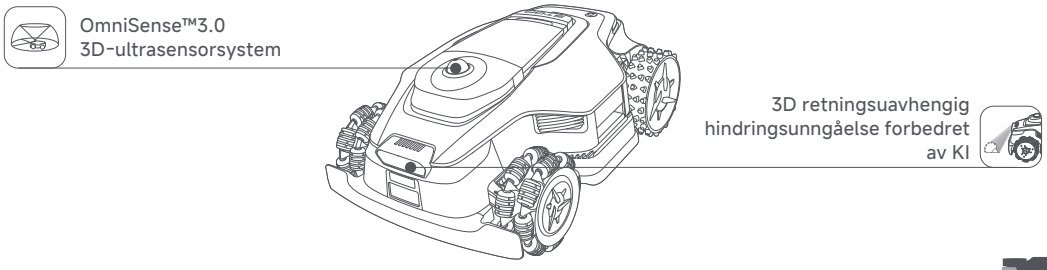




[1] Utstyrt med navmotorer.

2.3 OmniSense™ 3.0: 3D-ultrasensorsystem med KI-kamera

Ta plenpleie til neste nivå med OmniSense™ 3.0. Dette er et banebrytende 3D-ultrasensorsystem med et algoritmeassistert HDR-kamera, som gir en mer omfattende og detaljert oppfatning av hagens 3D-miljø.



2.4 Koblingsservice med GPS og 4G-tilkoblingsmulighet

Roboten er utstyrt med koblingsservice, som gir mulighet til tilkobling til 4G-mobilnett.

Aktivere koblingsservice

Slå på roboten. Deretter aktiveres koblingsservice automatisk. lyser på skjermen til roboten og i appen og viser at aktiveringen lyktes. Du kan se bruksstatusen til koblingsservicen under **Tilkoblinger** i appen.

Når koblingsservice er aktivert, kan du fjernovervåke robotens status og starte klippeoppgaver uten Wi-Fi-tilkobling. I tillegg forbedrer en innebygd GPS for posisjonssporing i sanntid robotens tyverisikring. Du kan spore posisjonen når som helst og hvor som helst, og motta varsler hvis den beveger seg utenfor det angitte kartområdet.

Koblingsservice tilbys gratis de tre første årene, regnet fra aktiveringstidspunktet. Kontakt Dreames kundeservice via **dreamesupport@dreame.tech** for å forlenge tjenesten etter at den er utløpt.

2.5 Sensorer

Navn	Beskrivelse
LiDAR	Innhenter informasjon om omgivelsene og gjør det enklere for roboten å posisjonere seg, unngå hindringer og registrere vann og smuss. Deteksjonsområde (ved 100 klx): 40 m ved 10 % reflektivitet og 70 m ved 80 % reflektivitet Synsfelt: 360° (horisontalt) × 59° (vertikalt)
Frontkamera	Oppdager hindringer, plengrenser og mennesker. Synsvinkel: 89° (horisontalt), 58° (vertikalt), 97° (diagonalt) Oppløsning: 2 MP
GPS	Roboten har en innebygd GPS-funksjon. Du kan spore robotens posisjon i sanntid i Google Maps via appen.

3 Installasjon

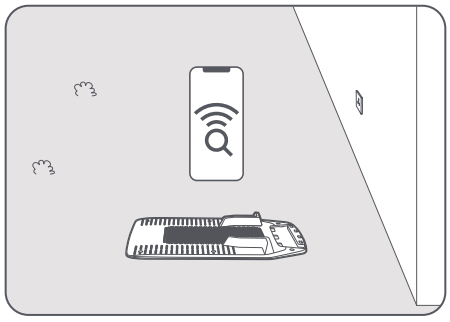
3.1 Velge et egnet sted

• Sett bunnplaten på et plant underlag nær kanten av plenen og i nærheten av et strømuttak. Plasser den på et sted med sterkt Wi-Fi-signal.

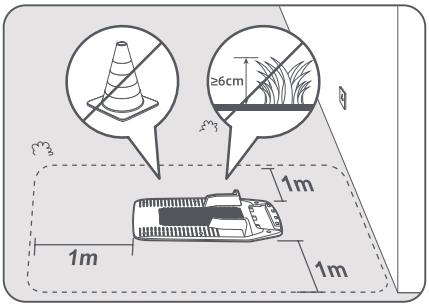
Merk: Bruk mobilenheten din til å sjekke Wi-Fi-signalstyrken på stedet. Høy Wi-Fi-signalstyrke sikrer en stabil forbindelse mellom roboten og appen.

Viktig: Forviss deg om at underlaget er mykt nok til at det er mulig å montere skruene.

Viktig: Hvis ladestasjonen står i en skråning, må du sørge for at skråningen er for bratt, for å hindre at roboten sklir bakover og ikke klarer å plassere seg på ladestasjonen.

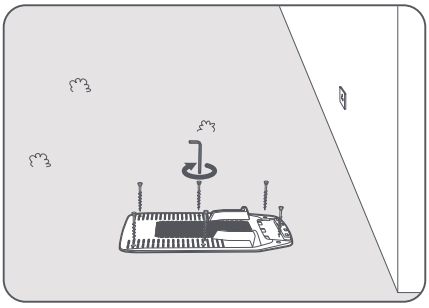


• Sørg for at det er minst **1 m** avstand uten hindringer til venstre, høyre og foran bunnplaten. Forviss deg om at gresset rundt stedet er kortere enn **6 cm**. Hvis gresset er høyere, må du klippe det med en vanlig gressklipper først. Høyt gress kan gjøre det vanskelig for roboten å komme tilbake til ladestasjonen.

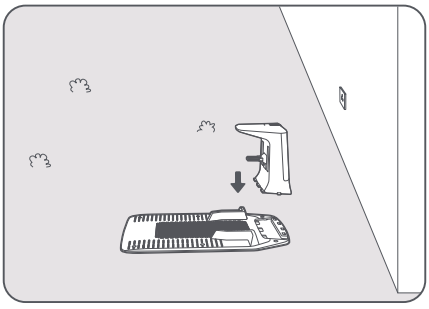


3.2 Installere ladestasjonen

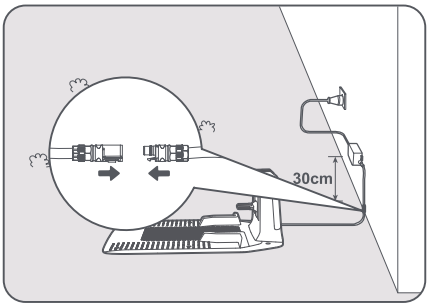
❶ Fest bunnplaten til underlaget med de medfølgende skruene og unbrakonøkkelen.



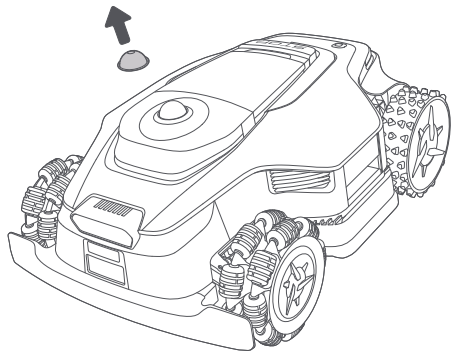
❷ Sett ladetårnet inn i bunnplaten til du hører et klikk.



❸ Koble strømforsyningen til skjøteledningen, og koble deretter til et strømuttak. Hold strømforsyningen minst **30 cm** over bakken.
Merk: LED-indikatoren på ladestasjonen lyser **konstant blått**når det er strøm.



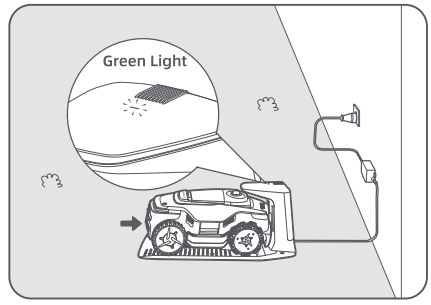
❹ Fjern LiDAR-beskyttelsesdekselet.



❺ Sett roboten i ladestasjonen for å lade. Kontroller at ladekontaktene på roboten og ladestasjonen er riktig tilkoblet.

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

Merk: Hvis du ønsker en garasje for ekstra beskyttelse, kan du bruke Dreame-garasjen som er tilgjengelig i lokale butikker eller på nettet. Bruk av en annen garasje enn den fra Dreame kan forårsake problemer under lading.

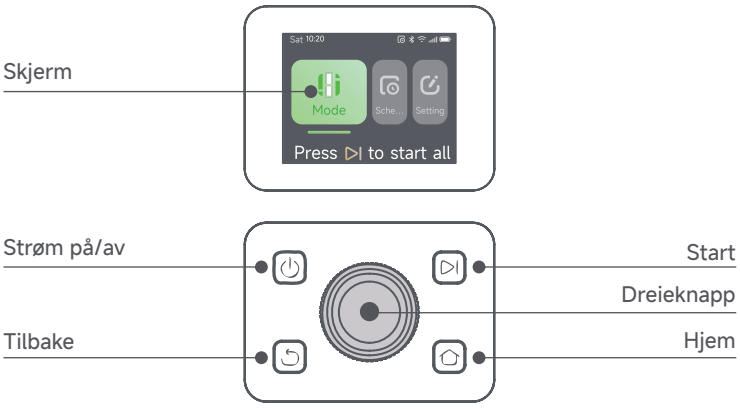


LED-indikator på ladestasjonen

Farge på LED-indikatorlyset	Betydning
Blinker/konstant rødt	1. Det er et problem med ladestasjonen (f.eks. et problem med ladestrømmen eller -spenningen).
	2. Roboten dokker i ladestasjonen, men ladingen er unormal (for eksempel kortslutning i ladekontaktene).
Konstant blått	Ladestasjonen har strøm. Roboten er ikke i ladestasjonen.
Blinker grønt	Roboten lader i ladestasjonen.
Konstant grønt	Roboten er fulladet på stasjonen / utenfor ladetiden.

4 Forberedelse til første gangs bruk

4.1 Bli kjent med kontrollpanelet



Skjerm

Icon	Status
	Batterinivå (Viser gjeldende batterinivå.)
	Lader (Roboten har dokket i ladestasjonen.)
	Bluetooth (Roboten er koblet til appen via Bluetooth.)
	Wi-Fi (Roboten er koblet til appen via et Wi-Fi-nettverk.)
	Koblingsservice (Koblingsservicen er aktivert.)
	Tidsplan (En oppgave er planlagt for i dag, men har ikke startet ennå.)

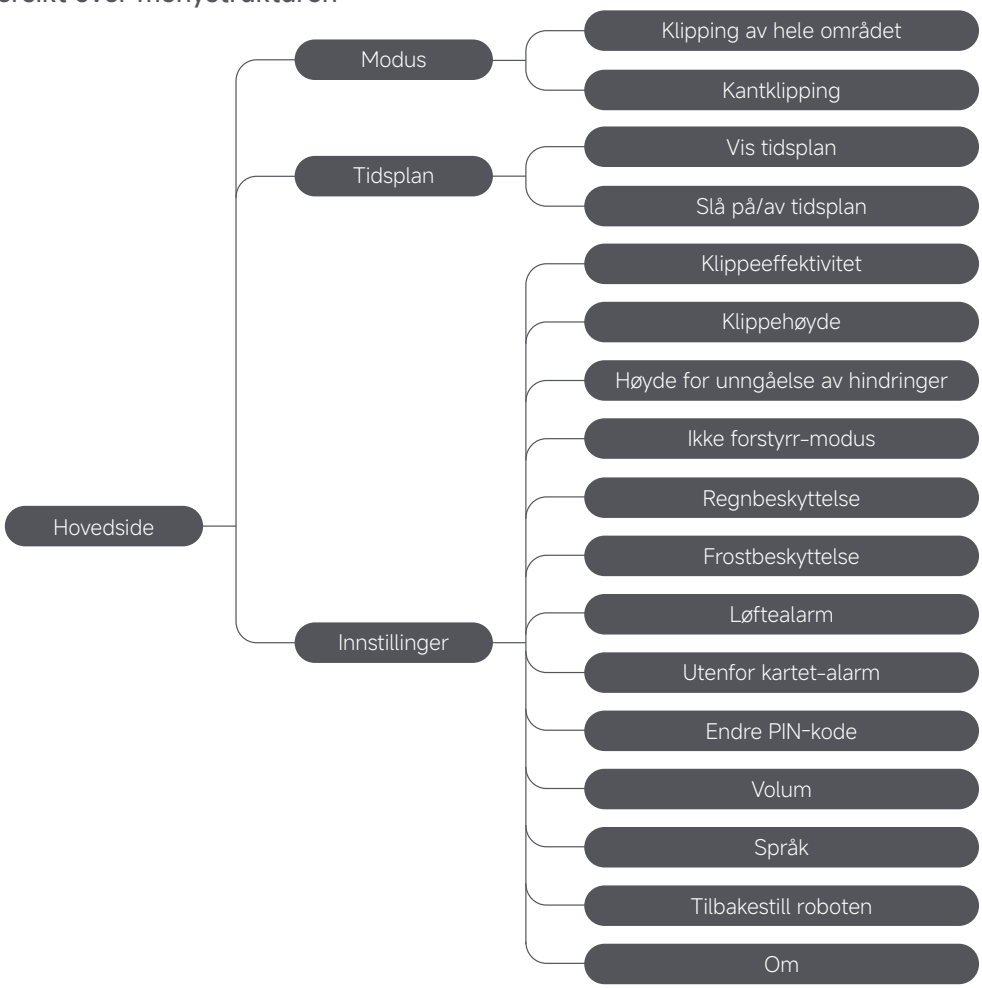
Kontroller

Knapp	Funksjon
På/av ⏻	Trykk på knappen ⏻ i to sekunder for å slå roboten på eller av. Sørg for at den er utenfor ladestasjonen.
Start ▷|	Trykk på knappen ▷| og lukk deretter dekselet innen fem sekunder for å starte klipping av hele området eller gjenoppta oppgaver som er stoppet midlertidig. Oppgaven vil bli avbrutt hvis dekselet ikke lukkes innen fem sekunder.
Hjem ⌂	Trykk på ⌂-knappen og lukk deretter dekselet innen fem sekunder for å sende roboten tilbake til ladestasjonen for å lade. Oppgaven vil bli avbrutt hvis dekselet ikke lukkes innen fem sekunder.
Tilbake ↩	Trykk på knappen ↩ for å gå ett nivå opp i menyen.

Kontroller

Dreieknapp	Trykk på dreieknappen for å bekrefte valget i menyene.
	For å aktivere Bluetooth-paringsmodus, trykk og hold inne dreieknappen i 3 sekunder.
	For å navigere gjennom menyen, vri dreieknappen med klokken / mot klokken.
Start + Tilbake	Trykk på knappene ⏯ og ↩ samtidig i tre sekunder for å tilbakestille roboten til fabrikkinnstillinger. PIN-koden vil ikke bli slettet.
Hjem + Tilbake	Trykk på knappene ⌂ og ↩ samtidig i tre sekunder for å åpne siden **Om** i Innstillinger. Om-siden forsvinner etter 5 sekunder.
Dreieknapp + Tilbake	Trykk på dreieknappen og knappen ↩ samtidig i tre sekunder for å tilbakestille PIN-koden.
Stopp	Trykk på **Stopp**-knappen for å åpne toppdekselet og stoppe roboten. PIN-koden må tastes inn på kontrollpanelet for å gjenoppta driften.

Oversikt over menystrukturen



*Kan oppdateres avhengig av programvareversjonen.

Statuslys på roboten

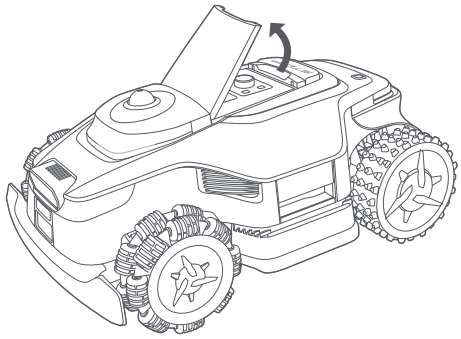
Farge	Betydning
Konstant rødt	1. Roboten er i beredskapsmodus.
	2. Roboten utfører en oppgave eller er stoppet midlertidig.
	3. Batteriet er fulladet (lysstyrken er lavere enn når det er fulladet).
	4. Roboten er koblet til ladestasjonen og lades.
Rulling	Roboten har koblet seg til ladestasjonen.
Pulserende rød	1. Roboten patruljerer.
	2. Direktevideo fra frontkameraet vises via appen.
	3. Roboten beveger seg mot det angitte stedet.
Blinker rødt	Det oppstod en funksjonsfeil på roboten under oppgaven.
Senter-ut-bølge	Roboten slås på.

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

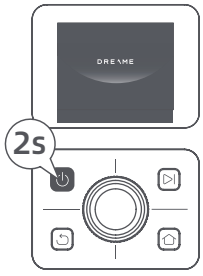
4.2 Innledende innstillinger

Før du slår på roboten for første gang, må du foreta enkelte grunnleggende innstillinger før roboten er klar til å begynne å arbeide.

❶ Løft toppdekselet.

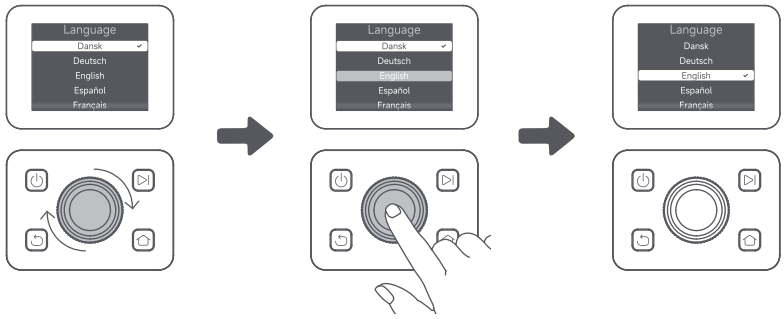


❷ Trykk på knappen ⏻ på kontrollpanelet i to sekunder for å slå på roboten.
Merk: Roboten vil automatisk slås på når den dokker i ladestasjonen.



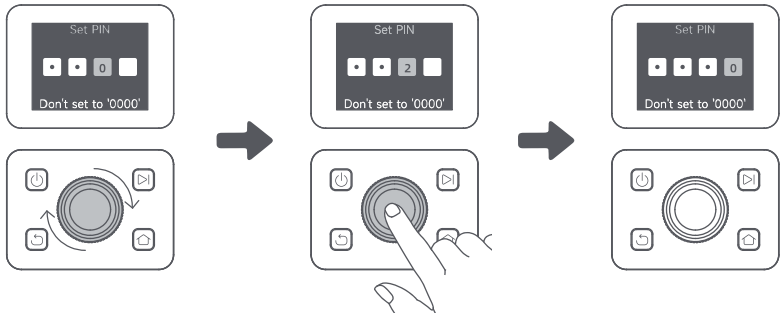
❸ Velg foretrukket språk

Vri dreieknappen med klokken for å gå nedover og mot klokken for å gå oppover for å velge språk. Trykk på dreieknappen for å bekrefte.



❹ Angi PIN-kode

1. Vri på dreieknappen for å velge et tall fra 0 til 9. Vri med klokken for å øke tallet og mot klokken for å redusere det. Trykk på dreieknappen for å bekrefte og angi neste tall. For å endre det forrige tallet vrir du dreieknappen mot klokken til tallet blir 0, og fortsetter å vri én gang til.
Viktig: Ikke angi "0000" som PIN-kode.



2. Tast inn PIN-koden på nytt for å fullføre innstillingen av PIN-koden.
Merk: Hvis de to passordene ikke stemmer overens, må du angi det nye passordet på nytt.

❺Koble roboten til internett

Skann QR-koden, og last ned Dreamehome-appen til din mobile enhet. Etter installasjonen oppretter du en konto og logger på.

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

Download on the App Store

Get it on Google Play

Roboten støtter 4G-tilkobling og har innebygd GPS. For optimal ytelse anbefaler vi imidlertid å sette opp en Wi-Fi-tilkobling.

Før nettverksoppsett:

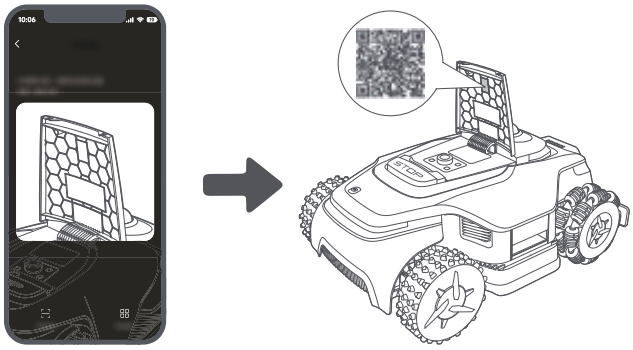
- Kontroller at roboten og mobilenheten din er på samme Wi-Fi-nettverk.
- Sørg for at den mobile enheten er innenfor **10 m** fra roboten.
- Aktiver Bluetooth-funksjonen på mobilenheten.

1. Åpne Dreamehome-appen.
2. Du kan koble til via én av følgende metoder:

a. Skann QR-koden: Gå til **Enhet**, og trykk på **Skanne QR-kode for å koble til**. Skann QR-koden på innsiden av robotens toppdeksel for å koble til.

b. Legg til manuelt: Gå til **Enhet**, og trykk på **Legg til**. Velg deretter roboten du vil koble til.

c. Automatisk oppdagelse: Roboten søker etter enheter i nærheten. Trykk på roboten din fra listen over oppdagede enheter for å koble til.

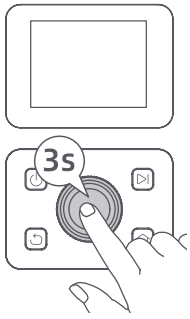


3. Følg instruksjonene i appen for å fullføre Wi-Fi-tilkoblingen.

Viktig: Bruk et enkeltbåndsnettverk med frekvens 2,4 GHz eller dobbeltbåndsnettverk med frekvens 2,4/5 GHz.

Viktig: Kontroller at Wi-Fi-nettverket ditt ikke har en brannmur og ikke er kryptert. I motsatt fall kan det hende at nettverksoppsettet mislykkes.

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



5. Følg instruksjonene i appen for å fullføre paringen.

Hvordan opphever jeg bindingen av roboten?

Roboten blir automatisk bundet til Dreamehome-kontoen når sammenkobling er fullført. Hver enhet kan bare bindes til én konto. Den kan ikke være bundet til en annen konto samtidig.
For å pare roboten til en ny konto, må du først oppheve bindingen. Slik opphever du bindingen:
1. Åpne Dreamehome-appen. Gå til **Enhet**.
2. Hvis du har flere roboter som er bundet til Dreamehome-kontoen din, sveiper du til venstre eller høyre for å gå til siden for roboten du ønsker å redigere.
3. Trykk på i høyre hjørne oppe.
4. Velg **Slett**.

Hvordan deler jeg roboten min?

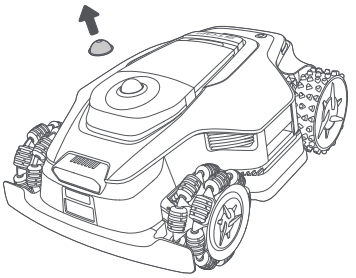
1. Trykk på i høyre hjørne oppe.
2. Velg **Enhetsdeling**.

Hvordan logger jeg ut av Dreamehome-kontoen min eller sletter den?

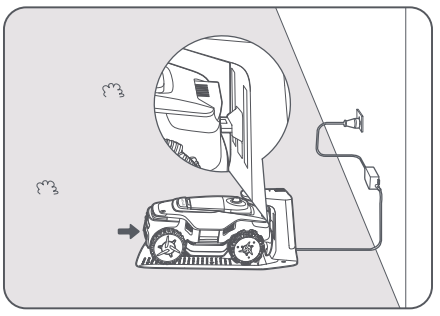
1. Gå til **Meg** > > **Konto**.
2. Velg **Logg ut** eller **Slett konto**.

5 Kartlegge hagen din

Kontroller følgende før du kartlegger:
- Robotens batterinivå er mer enn 50 %.
- Beskyttelsesdekselet til LiDAR-enheten er fjernet.



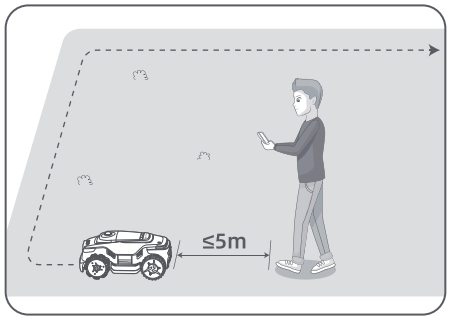
- Toppdekselet er lukket.
- Roboten har dokket riktig i ladestasjonen.



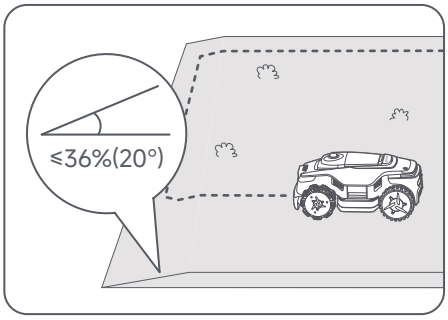
5.1 Opprette virtuell grense

Før du starter kartleggingsprosessen, må du huske følgende:
Viktig: Ikke flytt roboten manuelt mens du oppretter en grense, ettersom det kan føre til at kartleggingen mislykkes.
Viktig: Når kartleggingen begynner, må du ikke fjerndokke roboten i ladestasjonen før kartleggingsprosessen er fullført. Ellers kan LiDAR-enheten blokkeres, noe som kan føre til at kartleggingen mislykkes.

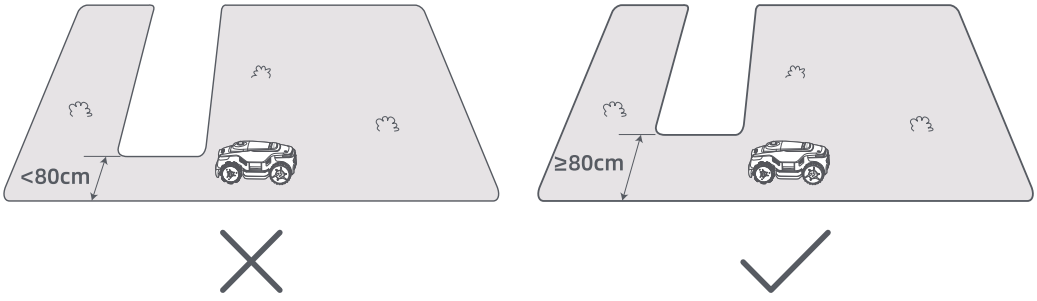
- Gå innenfor **5 m** bak roboten under kartleggingen.



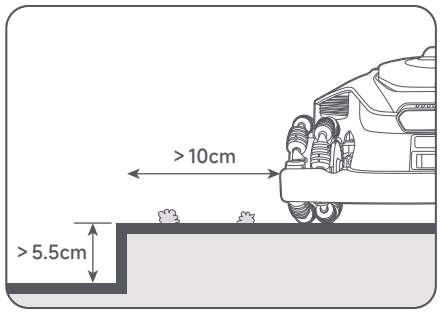
- Roboten kan navigere i skråninger med en helling på opptil **80% (38°)**. For å oppnå bedre klipperesultater anbefales det imidlertid å holde hellingen på arbeidsområdene under **36 % (20°)**.



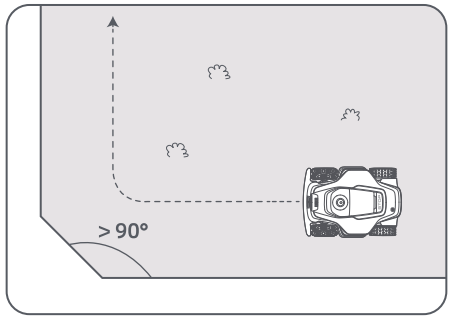
- Områder som er smalere enn **80 cm** må angis som stier, slik at roboten kan passere gjennom dem (se avsnitt 5.4: **Angi sti**.



• Hvis plenen din er mer enn **5,5 cm** høyere enn det tilstøtende området, må du holde roboten minst **10 cm** fra kanten. Hvis plenen din er i nivå med den tilstøtende bakken, kan roboten krysse omkretsen for å oppnå optimale klipperesultater langs kantene.

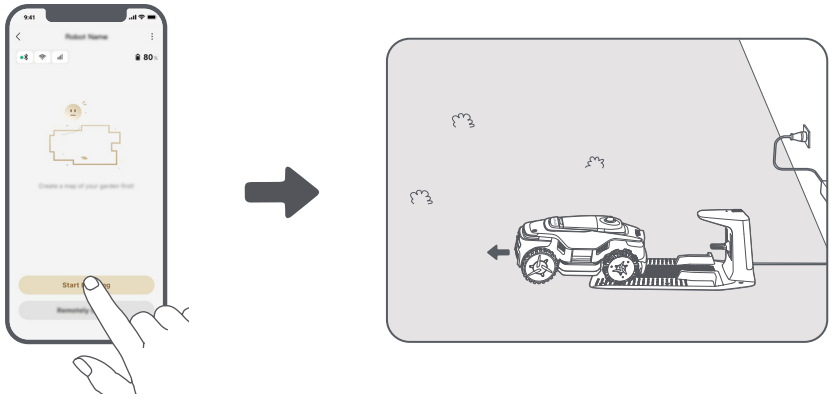


• Sørg for at svingvinklene er større enn **90°**. Vinkler mindre enn 90° kan gjøre det vanskelig for roboten å oppnå ren klipping.

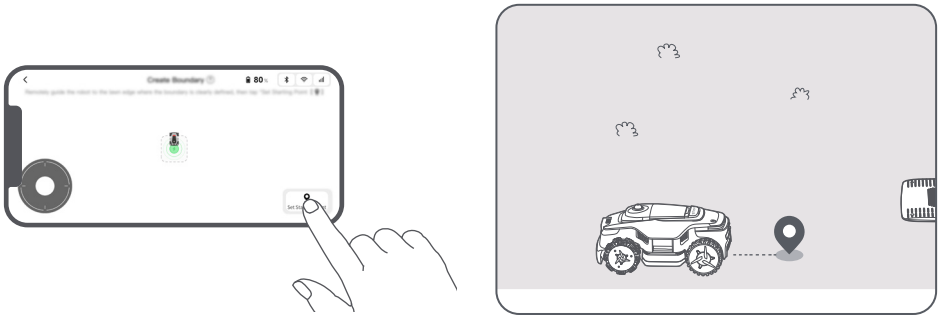


Starte kartlegging:

1. Trykk på **Begynn å opprette** via appen. Roboten kontrollerer statusen sin og kalibrerer. Den vil automatisk forlate ladestasjonen for å utføre kalibreringen. Vennligst vær forsiktig.



2. Fjernstyr roboten til kanten av plenen, og trykk på **Sett startpunkt** for å angi startpunktet for grensen.



3. Fjernstyr roboten slik at den beveger seg langs omkretsen av plenen for å kartlegge arbeidsområdet.

Automatisk grensedeteksjon

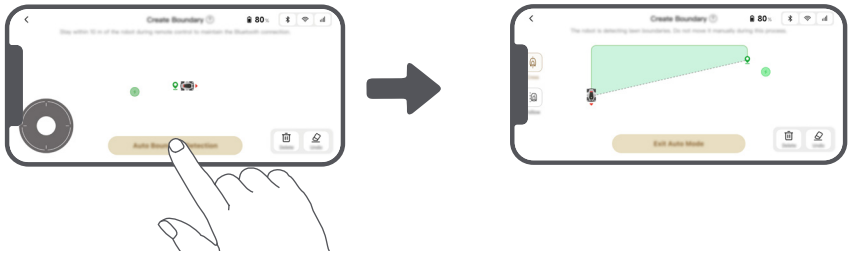
Roboten drives av en avansert KI-algoritme og bruker frontkameraet for å oppdage områder med gress og områder uten gress. Den kan dermed fastslå grenser uten at det er behov for manuell veiledning.

Etter å ha fjernstyrt roboten til kanten av plenen og angitt startpunktet kan du bruke modusen **Automatisk grenseregistrering**. Du kan velge om roboten skal krysse omkretsen for penere kanter eller holde seg nær den for å unngå å sette seg fast.

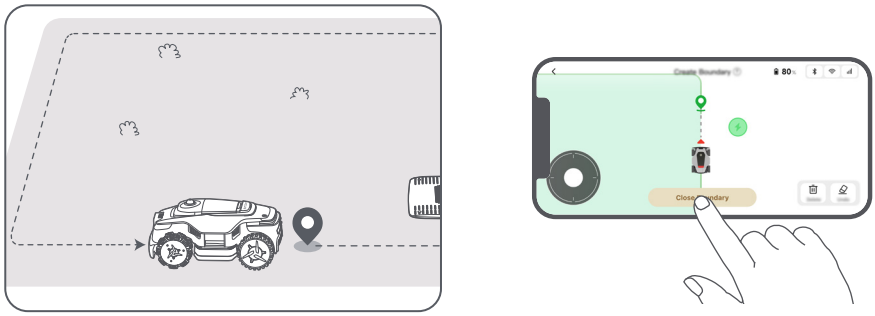
Vi anbefaler at du følger roboten under denne prosessen. Hvis roboten ikke klarer å detektere grensene nøyaktig, kan du når som helst gå ut av Automatisk grensedeteksjon-modus og bytte til fjernkontroll.

Viktig: For å sikre god synlighet bør modusen for automatisk grensedeteksjon brukes i dagslys. Unngå å bruke denne funksjonen i dårlige lysforhold eller regnvær.

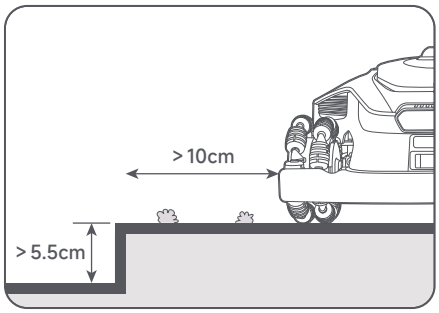
Viktig: Kontroller at robotens frontkamera er rent og uhindret.



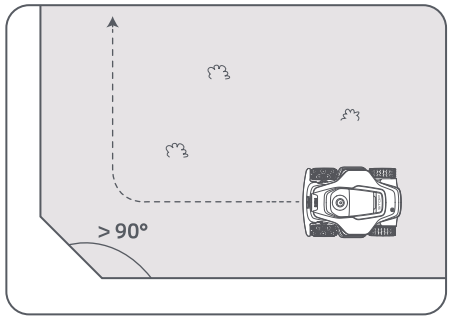
4. Når roboten kommer tilbake innenfor **1 m** fra startpunktet, kan du trykke på **Steng grense,** og grensen fullføres automatisk.



• Hvis plenen din er mer enn **5,5 cm** høyere enn det tilstøtende området, må du holde roboten minst **10 cm** fra kanten. Hvis plenen din er i nivå med den tilstøtende bakken, kan roboten krysse omkretsen for å oppnå optimale klipperesultater langs kantene.

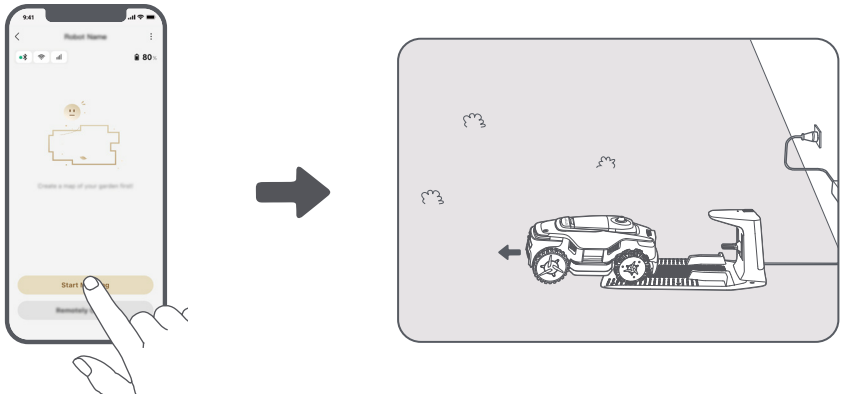


• Sørg for at svingvinklene er større enn **90°**. Vinkler mindre enn 90° kan gjøre det vanskelig for roboten å oppnå ren klipping.

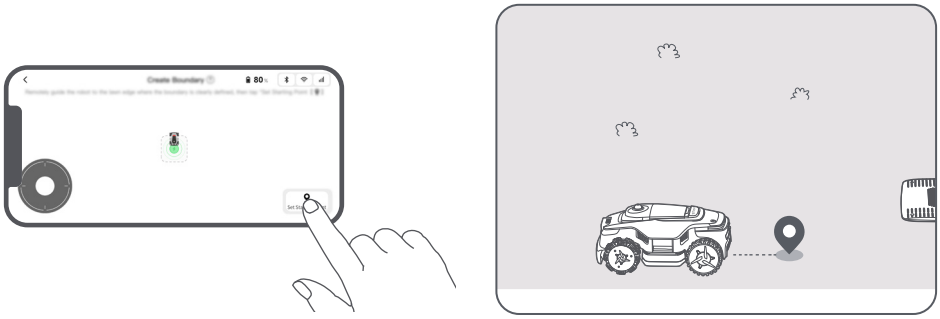


Starte kartlegging:

1. Trykk på **Begynn å opprette** via appen. Roboten kontrollerer statusen sin og kalibrerer. Den vil automatisk forlate ladestasjonen for å utføre kalibreringen. Vennligst vær forsiktig.



2. Fjernstyr roboten til kanten av plenen, og trykk på **Sett startpunkt** for å angi startpunktet for grensen.



3. Fjernstyr roboten slik at den beveger seg langs omkretsen av plenen for å kartlegge arbeidsområdet.

Automatisk grensedeteksjon

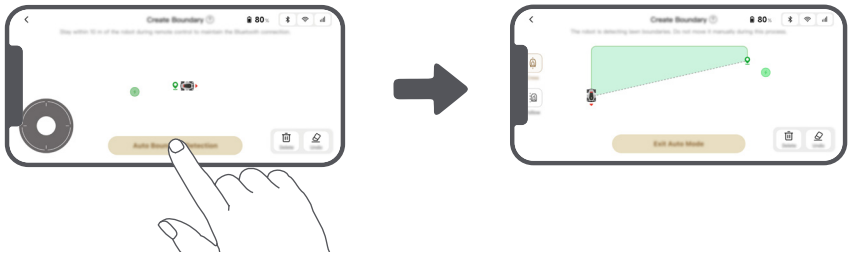
Roboten drives av en avansert KI-algoritme og bruker frontkameraet for å oppdage områder med gress og områder uten gress. Den kan dermed fastslå grenser uten at det er behov for manuell veiledning.

Etter å ha fjernstyrt roboten til kanten av plenen og angitt startpunktet kan du bruke modusen **Automatisk grenseregistrering**. Du kan velge om roboten skal krysse omkretsen for penere kanter eller holde seg nær den for å unngå å sette seg fast.

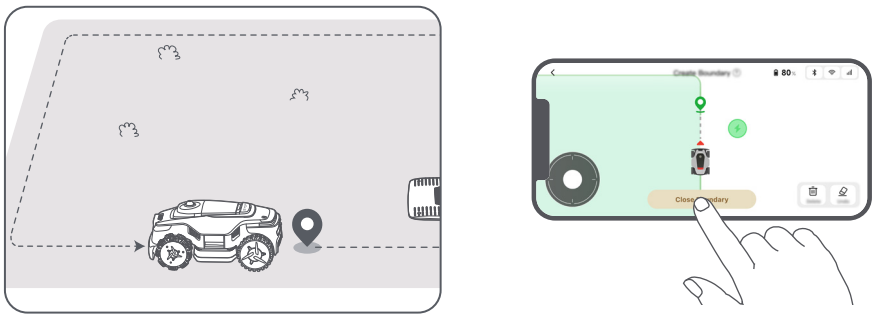
Vi anbefaler at du følger roboten under denne prosessen. Hvis roboten ikke klarer å detektere grensene nøyaktig, kan du når som helst gå ut av Automatisk grensedeteksjon-modus og bytte til fjernkontroll.

Viktig: For å sikre god synlighet bør modusen for automatisk grensedeteksjon brukes i dagslys. Unngå å bruke denne funksjonen i dårlige lysforhold eller regnvær.

Viktig: Kontroller at robotens frontkamera er rent og uhindret.

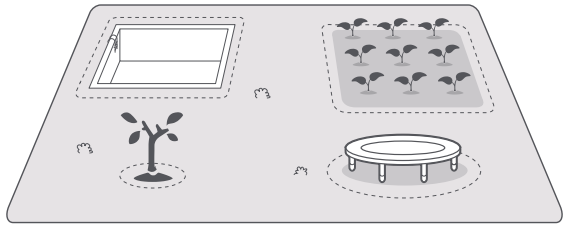


4. Når roboten kommer tilbake innenfor **1 m** fra startpunktet, kan du trykke på **Steng grense,** og grensen fullføres automatisk.



5.2 Angi forbudssone

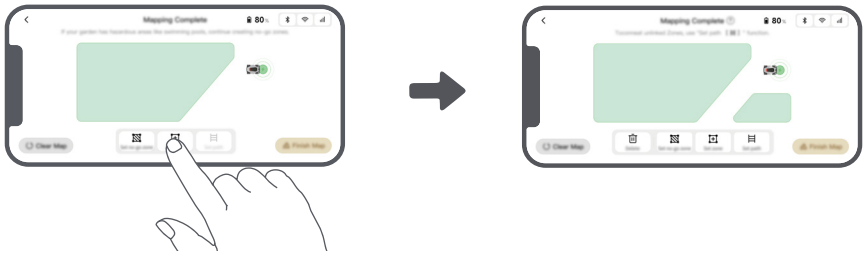
Selv om roboten automatisk kan unngå hindringer, er det likevel nødvendig å gjøre områder med fallrisiko, som for eksempel svømmebassenger og sandkasser, til forbudssoner. Hvis du ønsker å beskytte objekter (for eksempel et blomsterbed, en trampoline, en grønnsaksåker eller en synlig trerot), kan du angi dem som forbudssoner. Du kan trykke på **Forbudssone** i appen for å fortsette å opprette forbudssoner. Alternativt kan du gå til > **Kartredigering** for å opprette eller slette forbudssoner etter at kartet er fullført.



5.3 Opprette flere soner og utvide eksisterende soner

- Opprette flere soner

Hvis plenen din er delt av veier eller du har flere isolerte plener, kan du trykke på **Angi sone** i appen for å fortsette å opprette arbeidsområder. Du kan også legge til, slette eller endre sonene i > **Kartredigering** når kartet er fullført.



- Utvide eksisterende soner

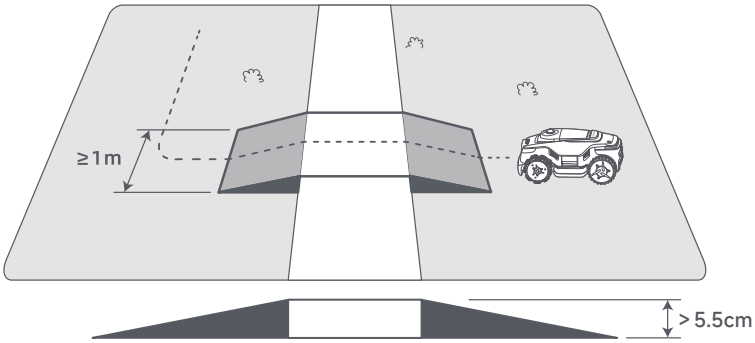
For å utvide en eksisterende sone trykker du på **Angi sone** i appen for å opprette området du ønsker å inkludere. Hvis de to områdene overlapper hverandre, blir de slått sammen automatisk. Alternativt kan du gå til > **Kartredigering** > **Angi sone** etter at kartleggingen er fullført for å utvide en eksisterende sone.

- Dele opp og kombinere soner

For å dele en sone i mindre soner eller slå sammen soner har blitt delt ved hjelp av appen, til en større sone, går du til > **Kartredigering** > **Soneinnstillinger** og trykker på **Del sone** eller **Slå sammen** i appen.

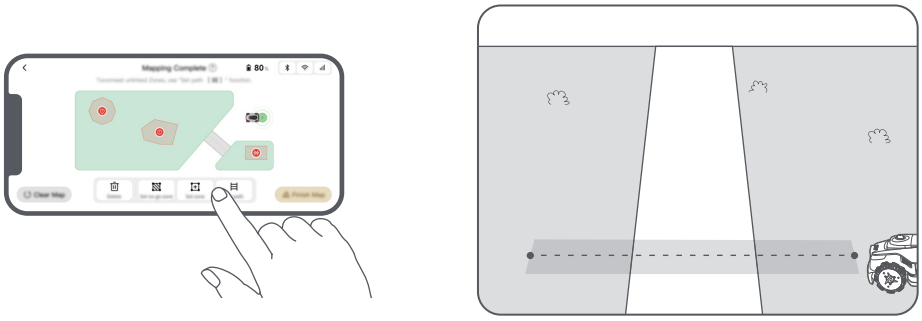
5.4 Angi sti

For isolerte soner må du opprette en sti for å koble dem sammen. Isolerte soner uten en sti vil ikke være tilgjengelige for roboten.
Merk: Som standard beveger roboten seg bare langs stien uten å klippe gresset.
Viktig: Hvis plenen er delt av passasjer som er høyere enn**5,5 cm**, må du plassere et objekt med en helling med samme høyde som passasjen (f.eks. en rampe).



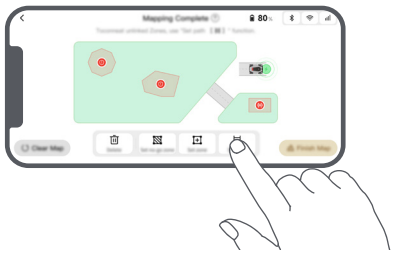
- **Koble sammen to isolerte arbeidssoner**

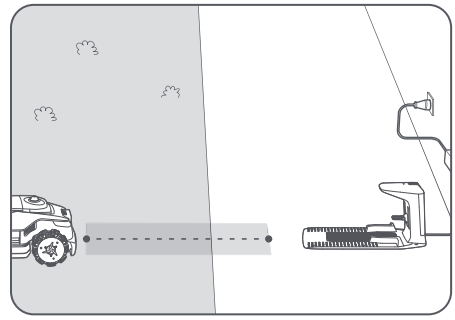
For isolerte områder oppretter du baner for å koble dem sammen, ellers vil de være utilgjengelige for roboten. Trykk på **Angi sti** for å opprette en bane.
Viktig: Forsikre deg om at starten og slutten på stien er innenfor arbeidsområdet.



- **Koble sammen arbeidsområdet og ladestasjonen**

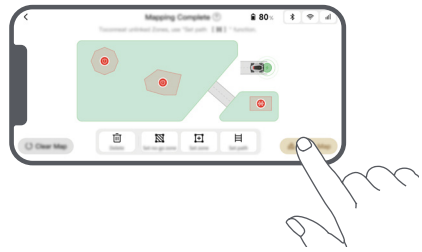
Hvis ladestasjonen ikke befinner seg i arbeidsområdet, bør det opprettes en sti som kobler den med arbeidsområdet. Trykk på **Angi sti** for å opprette en bane som gjør det mulig for roboten å returnere til ladestasjonen.
Viktig:Sørg for at den ene enden er innenfor arbeidsområdet og den andre enden er rett foran ladestasjonen. Det anbefales å justere banen etter ladestasjonen.
Viktig:Når du oppretter baner for å koble sammen arbeidsområdet og ladestasjonen, må du ikke fjerndokke roboten i ladestasjonen. Ellers kan LiDAR-enheten blokkeres, noe som kan føre til at kartleggingen mislykkes.





5.5 Fullføre kart

Trykk på **Fullfør kart** når arbeidsområder, baner og forbudssoner er fullført.

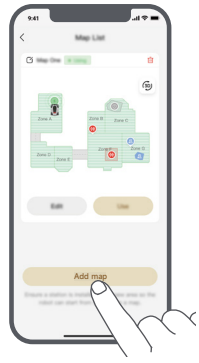


5.6 Legge til et nytt kart

Hvis det ikke er noen mellom hagen foran og bak huset, kan du opprette et nytt kart. Når du har fullført det første kartet, trykker du på **Legg til kart** for å fortsette å lage det andre kartet. Alternativt kan du gå til > **Kartredigering** og trykke på **Legg til kart** etter at kartleggingen er fullført. Når du har fullført det nye kartet, kan du bytte mellom kartene via > **Kartredigering**.

Merk: Etter at du har byttet kart, vil tidsskjemaene og klippeinnstillingene for det gjeldende kartet bli brukt.

Merk: Du kan kjøpe en ekstra ladestasjon som kan installeres på det nye kartet for å gjøre det hele enda mer praktisk. Med en separat ladestasjon installert på det andre kartet, trenger du bare å flytte roboten manuelt mellom to kart.

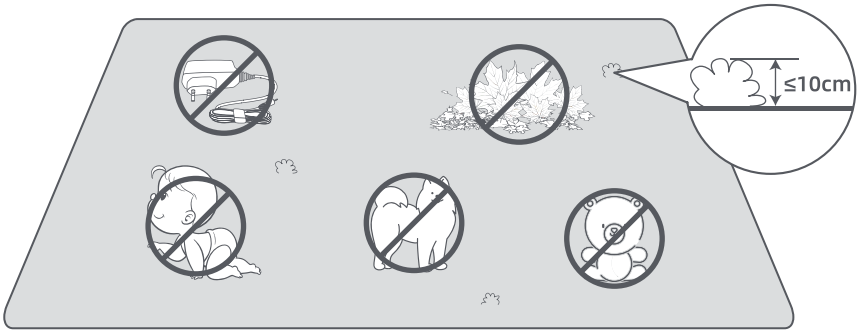


6 Bruk

6.1 Starte klippingen for første gang

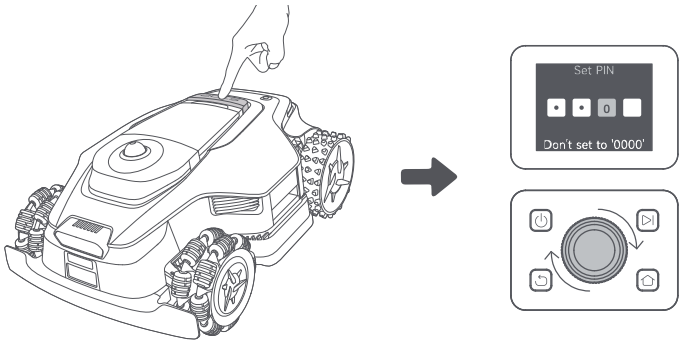
Tips før du klipper:

- Klipp gresset til en høyde på maks. 10 cm med en vanlig gressklipper.
- Fjern hindringer som søppel, løvhauger, leker, ledninger og steiner fra plenen. Sørg for at ingen barn eller kjæledyr befinner seg på plenen når roboten klipper.
- Fyll igjen hull i plenen.
- Still inn klippepreferansene dine inne i appen på forhånd (som klippeeffektivitet, klippehøyde og klipperetning).
- Kartlegge hagen din.



a) Start via kontrollpanelet

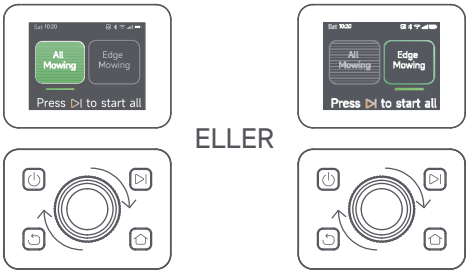
1. Trykk på **Stopp**-knappen, løft toppdekselet og angi PIN-koden.



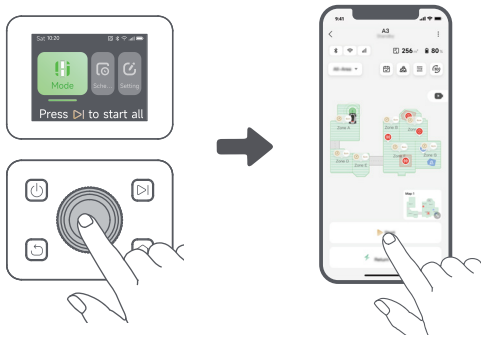
2. Velg "Moduser" på skjermen, og trykk på dreieknappen.



3. Vri på dreieknappen for å velge klippemodus.



4. Trykk på knappen ▷|, og **lukk deretter toppdekselet** innen fem sekunder. Roboten forlater ladestasjonen og begynner klipping av hele området. Du kan også trykke på **Start** i appen for å starte klippingen.



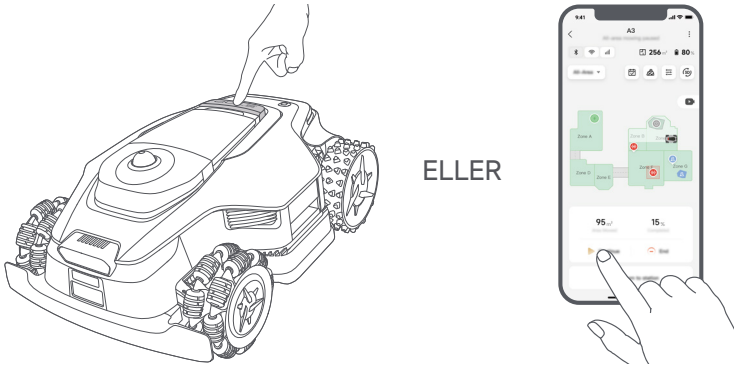
b) Start via appen

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

6.2 Pause

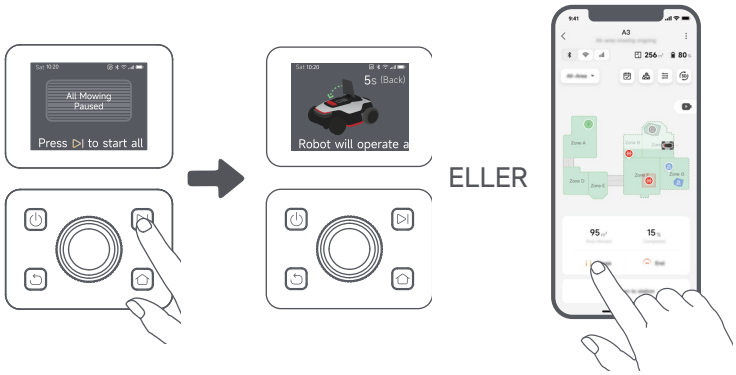
Hvis du vil sette den nåværende klippeoppgaven på pause, kan du trykke på **Stopp**-knappen på roboten eller trykke på **Pause** i appen.

Merk: Roboten kan ikke startes direkte via appen etter at du har trykt på **Stopp**-knappen. For å gjenoppta driften, tast inn PIN-koden på kontrollpanelet.



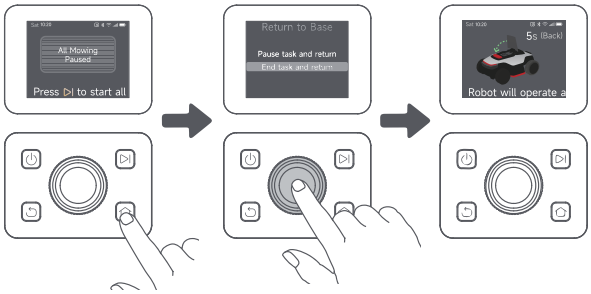
6.3 Fortsett

For å gjenoppta oppgaven når roboten er stoppet midlertidig trykker du på knappen ▷| og lukker deretter **toppdekselet** innen fem sekunder. Roboten gjenopptar den forrige klippeoppgaven. Alternativt kan du trykke på **Fortsett** i appen for å fortsette klippeoppgaven.

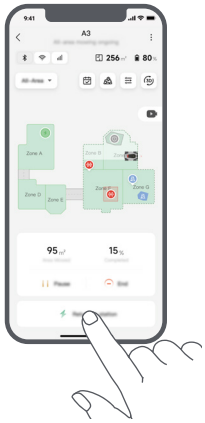


6.4 Returner til ladestasjonen

For å sende roboten tilbake til ladestasjonen trykker du på ⌂ på kontrollpanelet. Bekreft for å stoppe roboten midlertidig eller avbryte den nåværende oppgaven, og **lukk deretter toppdekselet** innen fem sekunder. Roboten går automatisk tilbake til ladestasjonen for å lade opp. Alternativt kan du velge **Begynn retur til ladestasjon** i appen for å sende roboten tilbake.



ELLER



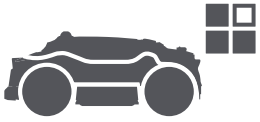
7 Dreamehome-appen

Hvor du kan utforske mer

Dreamehome-appen er mer enn en fjernkontroll. Det er mye du kan gjøre via appen: fullføre ulike innstillinger, prøve ut forskjellige klippemoduser, redigere kartet fritt og justere klippetidsplaner.

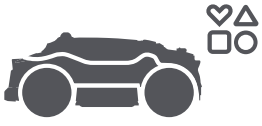
7.1 Klippemoduser

Roboten tilbyr diverse klippemoduser. Du kan bytte mellom moduser i appen, inkludert klipping av hele området, soneklipping, kantklipping, punktklipping og manuell modus.



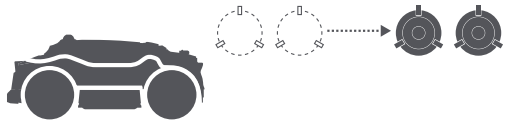
7.2 Klippeformer

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



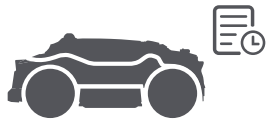
7.3 EdgeMaster™ 2.0-klippesystem

Med EdgeMaster™ 2.0-teknologi utvides knivskiven utover under bruk, noe som sikrer grundig klipping. Denne funksjonen maksimerer klippedekningen og forbedrer utseendet til plenen din. Gå til > **Innstillinger for kantklipping** > **EdgeMaster™** i appen.



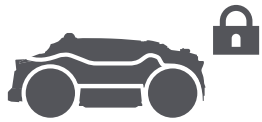
7.4 Tidsplan

Etter at det første kartet er fullført, oppretter roboten automatisk to uke-klippetidsplaner i henhold til plenstørrelsen: **Vår- og sommer-tidsplan** og **Høst- og vinter-tidsplan**. Du kan trykke på i appen for å foreta detaljerte tidsplaninnstillinger. Med tidsplanfunksjonen kan du overlate det daglige klippearbeidet helt og holdent til roboten. Du trenger bare å vedlikeholde roboten regelmessig.
Merk: Hvis du er bekymret for at roboten kan forstyrre deg eller naboene dine når den arbeider autonomt i visse tidsrom, kan du gå til **Innstillinger** > **Ikke forstyrr** og stille inn tiden for **Ikke forstyrr** i appen.



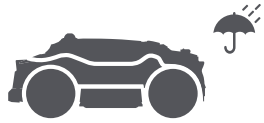
7.5 Barnesikring

Hvis du er bekymret for at barn skal betjene roboten, kan du gå til **Innstillinger** og aktivere funksjonen **Barnesikring** i appen. Når denne funksjonen er aktivert, låses roboten hvis det ikke utføres noen betjening på fem minutter når dekselet er åpent.



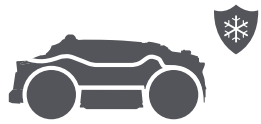
7.6 Regnbeskyttelse

Hvis du er bekymret for at dårlig vær skal påvirke klippingen, kan du aktivere **Regnbeskyttelse** -funksjonen i **Innstillinger** på kontrollpanelet eller i appen. Når denne funksjonen er aktivert, setter roboten automatisk klippingen på pause og går tilbake til ladestasjonen når det regner. Du kan stille inn regnbeskyttelsestiden i appen.
Merk: Klipping av vått gress kan skade plenen. Det anbefales å forlenge beskyttelsestiden slik at gresset får tørke før det klippes igjen.



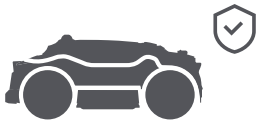
7.7 Frostbeskyttelse

Hvis temperaturen synker under **6 °C**, kan klipping skade plenen permanent. Av sikkerhetshensyn lades ikke batteriet. For å hindre dette kan du aktivere funksjonen **Frostbeskyttelse** i **Innstillinger** på kontrollpanelet eller i appen. Dette vil automatisk stoppe klippingen og sende roboten tilbake til ladestasjonen når temperaturen synker til under **6 °C**. Roboten vil gjenoppta klippingen når temperaturen stiger til over **11 °C**.



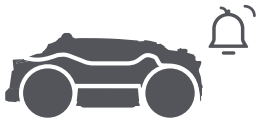
7.8 Sikkerhetsfunksjoner

Roboten er utstyrt med flere tyverisikringsfunksjoner, drevet av den innebygde GPS for ekstra sikkerhet. I tillegg kan frontkameraet oppdage mennesker, noe som gjør roboten til en effektiv vakt i hagen.



7.8.1 Løftealarm

Når denne funksjonen er aktivert, utløses en alarm umiddelbart når roboten løftes, og roboten vil da låses. For å gjenoppta driften må du først taste inn PIN-koden på roboten.



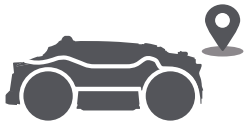
7.8.2 Utenfor kartet-alarm

Når denne funksjonen er aktivert, vil roboten låses og alarmen vil utløses umiddelbart hvis roboten ikke er innenfor kartet.



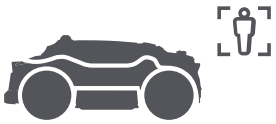
7.8.3 Sanntidsposisjon

Når denne funksjonen er aktivert, kan du se nåværende posisjon til roboten i Google Maps.



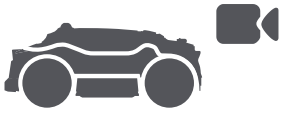
7.8.4 Varsel om oppdagelse av menneskelig nærvær

Når denne funksjonen er aktivert, varsler roboten deg hvis den registrerer mennesker.



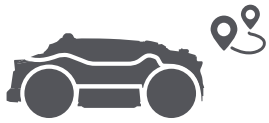
7.8.5 Direktevideo

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



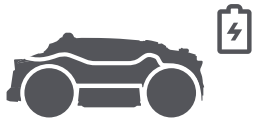
7.8.6 Patruljering

Mens roboten er i standby, kan du sende den ut for å patruljere bestemte grenser eller steder i hagen via appen. For å få tilgang til denne funksjonen går du til > **Patruljering**.



7.9 Egendefinert ladeperiode

For å tilpasse robotens ladetid til bestemte klokkeslett kan du aktivere funksjonen **Egendefinert ladeperiode** i **Innstillinger > Lading** i appen. Når denne er aktivert, vil roboten automatisk lades til 20 % når batterinivået er lavt, forutsatt at det ikke foreligger noen klippeoppgaver. Den vil bare fullføre en full lading i løpet av den angitte ladetiden. Du kan også tilpasse **Batterinivå for automatisk lading** og **Batterinivå for å gjenoppta oppgaver** for å angi batterinivåene der roboten automatisk vil returnere til ladestasjonen eller gjenoppta klippeoppgaver som ikke er utført.



Merk: Dreames utviklingsteam vil kontinuerlig utføre **OTA-oppdateringer (Over-the-Air)** og vedlikehold av fastvaren og appen. Se etter oppdateringsvarsler eller aktiver funksjonen for **automatisk oppdatering** for å holde fastvaren og appen oppdatert og få tilgang til flere funksjoner.

8 Vedlikehold

For å forbedre robotens ytelse og levetid, må du rengjøre den regelmessig og skifte ut slitte deler i henhold til frekvensen nedenfor:

Del	Utskiftningsfrekvens
Blader	Hver 6.–8. uke eller tidligere

Merk: Du kan kontrollere brukstiden som gjenstår for knivene ved å gå til **Innstillinger > Forbruksmateriell og vedlikehold** i appen. Når du har byttet ut forbruksvarer som du blir bedt om, går du til detaljsiden for forbruksvarene og trykker på **Jeg har tilbakestilt den** for å tilbakestille tidtakeren.
Merk: Hvis du har bestemte områder i hagen din for rutinemessig rengjøring og service av roboten, kan du angi vedlikeholdspunkter på kartet ved å gå til **Innstillinger > Gå til vedlikeholdspunkt > Rediger punkt**. Når vedlikeholdspunktene er angitt, kan du ganske enkelt trykke på Gå for å dirigere roboten til de angitte stedene for enkel service.

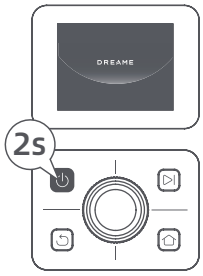
8.1 Rengjøring

Rengjør roboten regelmessig for å forhindre at gressrester og smuss samler seg opp og tetter igjen knivdisken og drivhjulene, noe som kan påvirke robotens ytelse når det gjelder klipping, dokking og forflytning. Vi anbefaler at du bruker et rengjøringssett, som er tilgjengelig i lokale butikker eller på nettet.

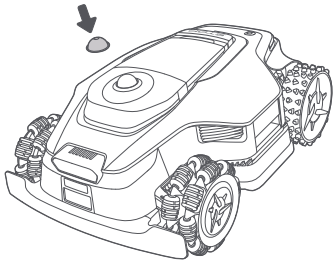
⚠ **Advarsel:** Slå av roboten og koble fra ladestasjonen før rengjøring.
Forsiktig: Sørg for at LiDAR-beskyttelsesdekselet sitter på LiDAR-enheten før du snur roboten opp ned, for å unngå skader på LiDAR-enheten.

• **Huset, understellet og knivskiven:**

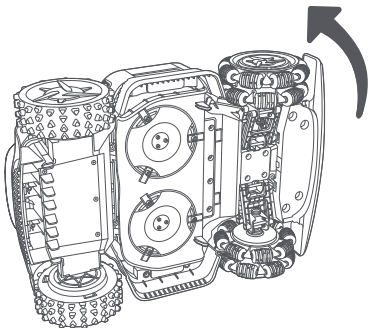
1. Slå av roboten.



2. Dekke til LiDAR-enheten med beskyttelsesdekselet.

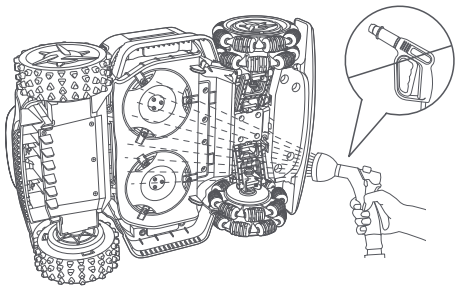


3. Sett roboten på siden.

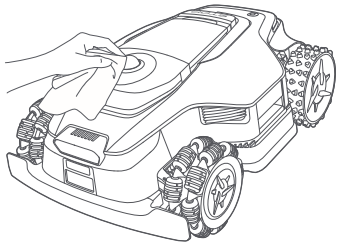


4. Rengjør huset, knivdisken og understellet med en hageslange.

⚠ **Advarsel:** Ikke ta på bladene når du rengjør understellet. Bruk hansker ved rengjøring.
Forsiktig: Ikke bruk høytrykksspyler til rengjøring. Ikke bruk vaskemidler til rengjøring.

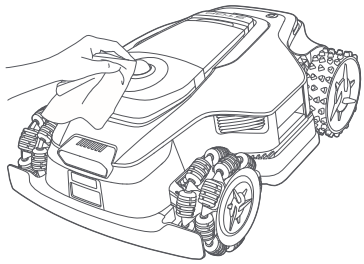


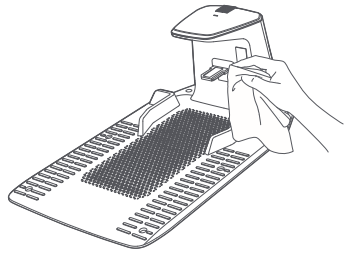
5. Bruk en lofri klut til å rengjøre LiDAR-sensoren forsiktig.



- **Ladekontakter og frontkamera:**

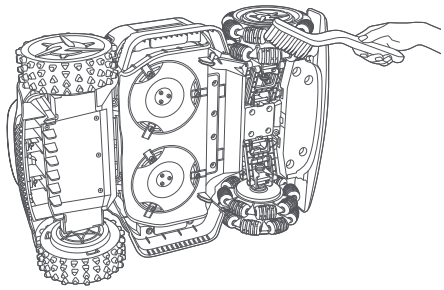
Bruk en ren klut til å tørke av ladekontaktene på roboten og ladestasjonen, og rengjør også frontkameraet. Hold ladekontaktene og frontkameraet tørre etter rengjøring.





- **Drivhjul:**

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



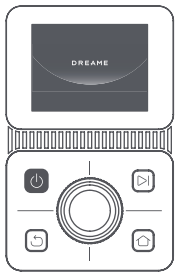
8.2 Skifte ut komponenter

- **Skifte ut kniver**

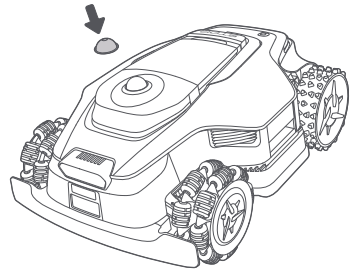
For å holde bladene skarpe, må du skifte ut bladene regelmessig. Det anbefales å skifte ut knivene hver **6.–8. uke** eller oftere. Bruk kun originale Dreame-kniver (MBKA10/MQBA10).

⚠ **Advarsel:** Slå av roboten. Bruk vernehansker før du skifter ut bladene.
Merk: Skift ut alle tre blader samtidig for å sikre et balansert klippesystem.

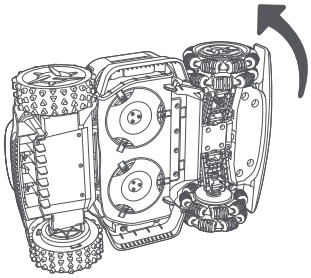
1.Slå av roboten.



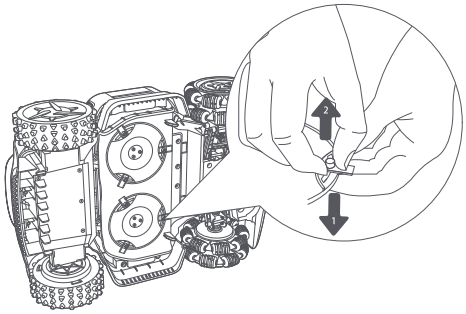
2. Dekke til LiDAR-enheten med beskyttelsesdekselet.



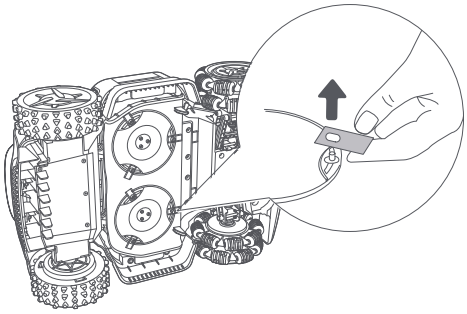
3. Sett roboten på et mykt underlag, sett den på siden.



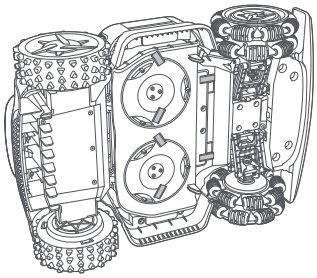
4. Fjern holderen ved å trykke på knappen under knivdisken.



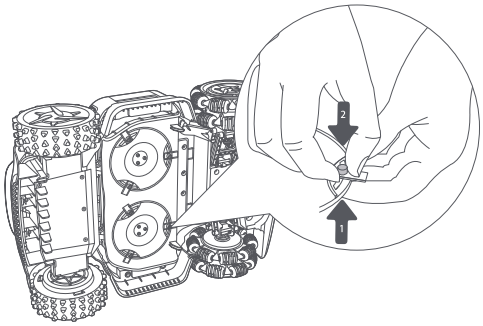
5. Fjern bladet ved å rette inn hullet på bladet med akselen.



6. Fjern 3 blader og holdere.



7. Trykk på knappen under knivskiven, sørg for at hullet i holderen stemmer overens med akselen for å feste holderne og knivene.



8. Kontroller at bladene kan rotere fritt.

9 Batteri

For å beskytte batteriet ved langvarig oppbevaring må roboten lades hver **sjette måned**. Batteriskade forårsaket av overutlading dekkes ikke av den begrensede garantien. Ikke lad batteriet ved omgivelsestemperatur **over 45 °C** eller **under 6 °C**. Temperaturen ved langtidslagring av batteriet bør være **mellom -10 og 35°C**. For å minimere skaden er den anbefalte lagringstemperaturen for batteriet **mellom 0 og 25 °C**.
Merk: Levetiden til robotens batteri avhenger av bruksfrekvens og antall driftstimer. Hvis batteriet er skadet eller ikke kan lades, må du ikke kaste det utdaterte eller defekte batteriet uten videre. Overhold alle lokale resirkuleringsbestemmelser.

Lavstrøms-lademodus:
Når lavstrøms-lademodusen er aktivert, deaktiveres funksjoner som ikke er relatert til lading (skjermen og nettverket slås av).

- For å aktivere lavstrøms-lademodus trykker du på knappene ⏯ og ⌂ samtidig og holder dem inne, og samtidig som du trykker raskt på knappen ↩ fem ganger. Du vil høre en talemelding: Lavstrøms-lademodus er på.
- For å deaktivere lavstrøms-lademodus starter du roboten på nytt eller trykker raskt på knappen ⏻ fem ganger.

10 Vinterlagring

- **Roboten**

1. Lad batteriet helt opp før du slår av roboten.
2. Rengjør roboten grundig før du setter den til oppbevaring om vinteren.
3. Sett på LiDAR-beskyttelsesdekselet.
4. Oppbevar roboten på et tørt sted innendørs, ved temperatur på **over 0°C.**

- **Ladestasjon**

Trekk ut støpselet fra ladestasjonen og oppbevar den på et tørt og kjølig sted, vekk fra direkte sollys.
Merk: Etter vinterlagring må du installere ladestasjonen på nytt og plassere roboten i den for å lade. Hvis du installerer ladestasjonen på et annet sted, vil roboten automatisk oppdatere stasjonens posisjon så snart den lader og forlater stasjonen. Hvis du støter på posisjoneringsfeil på grunn av store endringer i hagen, anbefales det at du kartlegger området på nytt.

11 Transport

Sørg for at roboten er slått av ved transport over lengre avstander. Det anbefales å bruke originalemballasjen. Sett på LiDAR-beskyttelsesdekselet.
⚠ **Advarsel:** Slå av roboten før du transporterer den.
⚠ **Advarsel:** Løft roboten med det bakre håndtaket, og hold knivskiven borte fra kroppen.

12 Feilsøking

Problem	Årsak	Løsning
Roboten er ikke koblet til appen.	1. Roboten er ikke innenfor Wi-Fi-signaldekning eller Bluetooth-rekkevidde. 2. Roboten er slått av eller starter på nytt.	1. Kontroller om roboten har fullført prosessen med å slå seg på. 2. Kontroller at ruteren fungerer som den skal. 3. Gå nærmere roboten for å opprette en Bluetooth-forbindelse.
Robot er løftet.	Hjulet er ikke på bakken.	1. Sett roboten tilbake på et flatt underlag. 2. Tast inn PIN-koden på roboten og bekreft. 3. Roboten kan ikke krysse objekter som er høyere enn 5,5 cm. Vennligst hold bakken jevn der roboten jobber.
Robot er vippet.	Roboten vipper mer enn 37°.	1. Sett roboten tilbake på et flatt underlag. 2. Tast inn PIN-koden på roboten og bekreft. 3. Roboten kan ikke klatre i bakker over 80 % (38°).
Robot sitter fast.	Roboten sitter fast og klarer ikke å komme seg ut.	1. Fjern de omkringliggende hindringene, og prøv deretter på nytt. 2. Flytt roboten manuelt til et flatt og åpent sted innenfor kartet og prøv å starte oppgaven på nytt. Hvis du fortsetter å støte på dette problemet, prøv igjen etter at roboten er på ladestasjonen. 3. Sjekk om det er hull i bakken. Fyll ut hullene før klipping for å forhindre at roboten blir fanget. 4. Sjekk om gresset rundt er høyere enn 10 cm. Du kan justere høyden for unngåelse av hindringer eller bruke en vanlig gressklipper til å klippe plenen på forhånd for å forhindre at roboten blir fanget. 5. Hvis roboten ofte er fanget på dette stedet, kan du angi det som en forbudssone.
Feil på venstre og høyre forhjul, venstre og høyre bakhjul.	Hjulet kan ikke rotere, eller hjulmotoren har et problem.	1. Rengjør bakhjulene, og forsøk deretter på nytt. 2. Forsøk å starte roboten på nytt hvis denne feilen gjentar seg. 3. Kontakt kundeservice hvis problemet vedvarer.
Skjærebladet kan ikke rotere.	Knivdisken kan ikke rotere normalt, eller det er et problem med klippemotoren.	1. Rengjør knivdisken, og prøv deretter på nytt. 2. Sjekk om gresset rundt er høyere enn 10 cm. Du kan bruke en vanlig gressklipper til å klippe plenen på forhånd for å forhindre at knivdisken blokkeres av høyt gress. 3. Kontroller om det er vann under knivdisken. Dersom dette er tilfelle, flytt roboten til et tørt sted og prøv deretter på nytt. 4. Forsøk å starte roboten på nytt hvis denne feilen gjentar seg. 5. Kontakt kundeservice hvis problemet vedvarer.
Knivdisken klarer ikke å bevege seg opp eller ned.	Knivdisken klarer ikke å bevege seg opp eller ned.	1. Rengjør knivdisken, og prøv deretter på nytt. 2. Forsøk å starte roboten på nytt hvis denne feilen gjentar seg. 3. Kontakt kundeservice hvis problemet vedvarer.

Problem	Årsak	Løsning
Knivdisken kan ikke bevege seg til siden.	Knivdisken kan ikke bevege seg til siden.	1. Rengjør klippesystemet og fjern eventuelle rusk eller fremmedlegemer. 2. Hvis feilen vedvarer, kan du først deaktivere EdgeMaster™-funksjonen. 3. Kontakt kundeservice hvis problemet vedvarer.
Støtfangeren er unormal.	Sensoren i støtfangeren foran utløses kontinuerlig.	1. Sjekk om roboten er fanget noe sted. 2. Bank forsiktig på støtfangeren og kontroller at den spretter tilbake. 3. Forsøk å starte roboten på nytt hvis denne feilen gjentar seg. 4. Kontakt kundeservice hvis problemet vedvarer.
Ladingen er unormal.	Roboten dokker i ladestasjonen, men ladestrømmen eller -spenningen har et problem.	1. Kontroller om ladestasjonen er riktig koblet til strøm. 2. Kontroller at ladekontaktene på roboten og ladestasjonen er rene. 3. Etter at kontrollen er fullført, prøv å dokke roboten i ladestasjonen på nytt. 4. Kontakt kundeservice hvis problemet vedvarer.
Batteritemperaturen er for høy.	Batteritemperaturen er ≥ 60 °C.	1. Bruk roboten der omgivelsestemperaturen er under 40 °C. Du kan vente til batteritemperaturen reduseres automatisk. 2. Du kan slå av roboten og starte den på nytt etter en stund. 3. Kontakt kundeservice hvis problemet vedvarer.
Batteritemperaturen er høy.	Batteritemperaturen er ≥ 45 °C.	1. Lading kan mislykkes når batteritemperaturen er over 45 °C. 2. Bruk roboten der omgivelsestemperaturen er under 40 °C.
Batteritemperaturen er lav.	Batteritemperaturen er ≤ 6 °C.	1. Lading kan mislykkes når batteritemperaturen er under 6 °C. 2. Bruk roboten der omgivelsestemperaturen er over 6 °C.
LiDAR er blokkert.	LiDAR er blokkert (for eksempel: LiDAR-beskyttelsesdekselet er ikke fjernet).	1. Fjern LiDAR-beskyttelsesdekselet, og forsøk deretter på nytt. 2. Hvis LiDAR-enheten oppe på roboten er svært skitten, rengjør du den med en lofri klut og forsøker deretter på nytt.
LiDAR har funksjonsfeil.	LiDAR er veldig skitten, eller det er en sensorfeil.	1. Undersøk om LiDAR er skitten. Rengjør den om nødvendig, og så forsøk igjen. 2. Forsøk å starte roboten på nytt hvis denne feilen gjentar seg. 3. Kontakt kundeservice hvis problemet vedvarer.
LiDAR er skitten.	LiDAR er skitten.	Tørk av LiDAR-sensoren på toppen av roboten med en ren klut. Hold LiDAR tørr etter rengjøring.

Problem	Årsak	Løsning
LiDAR-temperaturen er høy.	Temperaturen til LiDAR er ≥ 80 °C.	1. Roboten vil automatisk prøve å returnere til ladestasjonen for å kjøle seg ned. 2. Sørg for at roboten opererer ved en omgivelsestemperatur på under 40 °C. 3. Plasser roboten på et kjølig sted med skygge og god ventilasjon. Alarmen stopper når temperaturen synker til et normalt nivå. 4. Roboten vil automatisk fortsette å operere når alarmen stopper. 5. Kontakt kundeservice hvis problemet vedvarer.
LiDAR-temperaturen er for høy.	Temperaturen til LiDAR er ≥ 90 °C.	1. LiDAR ble slått av på grunn av høye temperaturer. 2. Sørg for at roboten opererer ved en omgivelsestemperatur på under 40 °C. 3. Plasser roboten på et kjølig sted med skygge og god ventilasjon. Alarmen stopper når temperaturen synker til et normalt nivå. 4. Kontakt kundeservice hvis problemet vedvarer.
Roboten er tapt.	Posisjonen er tapt.	1. Sjekk om LiDAR-enheten på toppen av roboten er skitten. Smuss vil påvirke posisjonen. 2. Flytt roboten manuelt til et åpent sted på kartet og forsøk å starte oppgaven på nytt. 3. Hvis posisjoneringen ikke gjenopprettes, fjernkontroller roboten tilbake til ladestasjonen via appen, og start deretter klippeoppgaven.
Sensorfeil.	Sensorfeil.	1. Start roboten på nytt og prøv igjen. 2. Kontakt kundeservice hvis problemet vedvarer.
Roboten er i forbudssonen.	Roboten er i forbudssonen.	1. Flytt roboten manuelt ut av forbudssonen, og prøv deretter på nytt. 2. Fjernkontroller roboten gjennom appen for å flytte den ut av forbudssonen, og prøv deretter på nytt.
Roboten er utenfor kartet.	Roboten er utenfor kartet.	1. Flytt roboten manuelt inn i kartet, og prøv deretter på nytt. 2. Fjernkontroller roboten tilbake inn i kartet via appen, og prøv deretter på nytt.
Nødstopp er aktivert.	Stopp-knappen på roboten er trykket inn.	Tast inn PIN-koden på roboten og bekreft.
Lavt batteri. Roboten vil snart slå seg av.	Batterinivået er ≤ 10 %.	Dokk roboten i ladestasjonen for å lade.
Roboten er borte fra kartet. Fare for å bli stjålet.	Roboten er borte fra kartet.	1. Tast inn PIN-koden på roboten og bekreft. 2. Du kan deaktivere utenfor kartet-alarm i innstillingene i appen.

Problem	Årsak	Løsning
Kunne ikke gå tilbake til ladestasjonen.	Roboten finner ikke ladestasjonen når den returnerer til ladestasjonen.	1. Sjekk om det er hindringer som blokkerer roboten. Fjern hindringene og prøv på nytt. 2. Fjernstyr roboten tilbake til ladestasjonen via appen.
Kunne ikke dokke i ladestasjonen.	Roboten finner ladestasjonen, men klarer ikke å dokke.	1. Kontroller om de reflekterende filmene på ladestasjonen er skitne eller blokkerte. 2. Kontroller om det er noen hindringer foran ladestasjonen. 3. Sjekk om ladestasjonen er flyttet. 4. Sjekk om bunnplaten er dekket med tykk gjørme. 5. Kontroller om stasjonen er på en skråning. 6. Sjekk om stasjonen har strøm. 7. Hjelp roboten med å dokke i ladestasjonen ved bruk av fjernkontrollen eller manuelt.
Posisjonering mislyktes.	Posisjoneringen mislykkes når roboten prøver å starte en klippeoppgave.	1. Det kan hende at noe hindrer LiDAR. Flytt roboten manuelt til et flatt og åpent sted innenfor kartet og prøv å starte oppgaven på nytt. 2. Hvis du fortsetter å støte på denne feilen, prøv igjen etter at roboten er dokket i ladestasjonen.
Utilstrekkelig plass til å svinge foran stasjonen.	Utilstrekkelig plass til å svinge foran stasjonen.	1. Hvis stasjonen er plassert på kanten av kartet eller innenfor det, sørg for at det finnes minst 1 m med fri plass mellom den fremre delen av stasjonens bunnplate og kartgrensen; ellers kan det hende at roboten ikke klarer å svinge. 2. Flytt stasjonen, eller endre kartet i Kartredigering.
Bane blokkert.	Bane blokkert.	1. Sjekk om det er satt forbudssoner på banen. 2. Sjekk om det er hindringer som blokkerer roboten. 3. Hvis roboten fremdeles ikke kan passere, slett banen i Kartredigering og sett en ny.
Frontkameraet er skittent.	Frontkameraet er tilsmusset.	Tørk av frontkameraet med en ren klut.
Det er et problem med frontkameraet.	Det er et problem med frontkameraet.	1. Tørk av frontkameraet med en ren klut. 2. Prøv å starte roboten på nytt. 3. Kontakt kundeservice hvis problemet vedvarer.
Frontkamera blokkert.	Frontkamera blokkert.	Tørk av frontkameraet med en ren klut.
Feil i grenseregistrering oppstår under automatisk kartlegging.	Feil i grenseregistrering oppstår under automatisk kartlegging.	1. Sørg for at lysforholdene er passende, verken for lyse eller for mørke. 2. Bekreft at været er klart, uten tåke eller regn. 3. Kontroller at frontkameraet er rent og ikke blokkert. 4. Sørg for at bakken er jevn, da ujevnheter kan påvirke registreringen. 5. Hvis grenseregistreringen fortsatt mislykkes, bytt til fjernkontrollmodus for kartlegging.
Unormale vibrasjoner.	Unormale vibrasjoner.	1. Kontroller om knivskiven er skadet. Skift ut skiven hvis den er skadet. 2. Kontakt kundeservice hvis skiven er uskadet.

13 Spesifikasjoner

		A3 2500	A3 3500	A3 5000
Grunnleggende informasjon	Produktnavn	Dreame Robotgressklipper A3 AWD Pro		
	Merke	Dreame		
	Modell	MXXA8300	MXXA9300	MXXA9301
	Mål	740 × 532 × 325 mm		
	Vekt (batteri inkludert)	23,9 kg		
Klipping	Anbefalt arbeidskapasitet	2500 m^2	3500 m^2	5000 m^2
	Klippeeffektivitet (EGMF-standard)	Standard: ⩾ 500 m^2/t Høy effektivitet: ⩾ 700 m^2/t Rask: ⩾ 900 m^2/t		
	Klippehøyde	3–10 cm (i trinn på 5 mm)		
	Klippebredde	⩾ 40 cm		
	Ladetid [2]	55 min	85 min	110 min
Støyutslipp	Lydeffektnivå LWA	65 dB(A)		
	Usikkerhet i lydeffekt KWA	3 dB(A)		
	Lydtrykknivå LpA	54 dB(A)		
	Usikkerheter i lydtrykk KpA	3 dB(A)		
Arbeidsforhold	Driftstemperatur	0~50 °C Anbefalt: 10~35 °C		
	Langvarig lagringstemperatur	-10~35 °C Anbefalt: 0~25 °C		
	IP-klassifisering	Robot: IPX6 Ladestasjon: IPX4 Strømforsyning: IP67		
	Maksimal helling for klippeområdet	80%		
Tilkobling	Bluetooth-frekvensområde	2,4 GHz~2,4835 GHz		
	Maks. RF-effekt	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 (2400–2483.5M)		
	Koblingsservice [3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41		
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS		

		A3 2500	A3 3500	A3 5000
Drivmotor	Kjørehastighet under bruk av fjernkontroll	0,45 m/s–0,8 m/s		
	Kjørehastighet under klipping	Standard: 0,35 m/s Effektiv: 0,6 m/s Rask: 0,8 m/s		
	Motortype	Navmotor		
Klippemotor	Hastighet	2800/min		
Batteri (robot)	Batterimodell	MBPA20	MBPA30	MBPA40
	Batteritype	Litiumbatteri		
	Nominell kapasitet	5000 mAh	7500 mAh	10000 mAh
	Nominell spenning	Maks. 36 V		
Strømforsyning	Ladermodell	MPAA30		
	Inngangsspenning	100~240 V AC		
	Utgangsspenning	42 V		
	Utgangsstrøm	5 A		
Ladestasjon	Ladestasjonsmodell	MCA20		
	Inngangsspenning	42 V		
	Utgangsspenning	42 V		
	Inngangsstrøm	5 A		
	Utgangsstrøm	5 A		

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

[2] Ladetiden gjelder når roboten automatisk returnerer til ladestasjonen ved lavt batterinivå.
[3] Land/regioner som dekkes: Albania, Andorra, Østerrike, Belgia, Bosnia-Hercegovina, Bulgaria, Kroatia, Kypros, Tsjekkia, Danmark, Estland, Finland, Frankrike, Tyskland, Hellas, Guernsey, Ungarn, Island, Irland, Italia, Kosovo, Latvia, Liechtenstein, Litauen, Luxembourg, Makedonia, Malta, Moldova, Monaco, Montenegro, Nederland, Norge, Polen, Portugal, Romania, Serbia, Slovakia, Slovenia, Spania, Sverige, Sveits, Storbritannia, Ukraina.

Merk: Spesifikasjonene kan endres, ettersom vi kontinuerlig forbedrer produktet vårt. Du finner den nyeste informasjonen på nettstedet vårt: https://global.dreametech.com.

Originale instruktioner

Indholdsfortegnelse

1 Sikkerhedsinstruktioner P163
2 Produktintroduktion P167
3 Installering P169
4 Forberedelse til første brug P172
5 Kortlæg din have P177
6 Drift P183
7 Dreamehome-app P186
8 Vedligeholdelse P189
9 Batteri P193
10 Vinteropbevaring P193
11 Transport P193
12 Fejlfinding P194
13 Specifikationer P198

1 Sikkerhedsinstruktioner

1.1 Generelle sikkerhedsinstruktioner

• Undgå at bruge maskinen og dens tilbehør i dårlige vejrforhold, især når der er risiko for lynnedslag.
• Læs og forstå brugermanualen nøje, før du tager produktet i brug.
• Brug kun det udstyr, der anbefales af Dreame sammen med produktet. Enhver anden brug er forkert.
• Lad ikke børn opholde sig i nærheden af eller lege med maskinen, når den er i drift.
• Brug ikke produktet i områder, hvor folk ikke er klar over dets tilstedeværelse.
• Når du betjener produktet manuelt med Dreamehome-appen, må du ikke løbe. Gå altid, pas på på skråninger, og hold hele tiden balancen.
• Undgå at bruge produktet, når der er mennesker, især børn, eller dyr i arbejdsområdet.
• Hvis produktet betjenes på offentlige arealer, skal der opsættes advarselsskilte omkring arbejdsområdet med følgende tekst: "Advarsel! Automatisk græsslåmaskine! Hold afstand til maskinen! Hold øje med børn!"
• Brug solidt fodtøj og lange bukser, når du betjener produktet.
• For at undgå skader på produktet og ulykker, der involverer køretøjer og personer, må arbejdsområder eller transportveje ikke placeres hen over offentlige stier.
• Rør ikke ved bevægelige, farlige dele, f.eks. skivebladet, før den er stoppet helt.
• Søg lægehjælp i tilfælde af skader eller ulykker.
• Indstil produktet til **OFF**, før du fjerner blokeringer, udfører vedligeholdelse eller undersøger produktet. Hvis produktet vibrerer unormalt, skal det undersøges for skader, før det genstartes. Brug ikke produktet, hvis nogen af delene er defekte.
• Installer ikke hovedkablet i områder, hvor produktet vil skære. Følg de medfølgende instruktioner for kabelinstallation.
• Brug kun den medfølgende ladestation til at oplade produktet. Forkert brug kan resultere i elektrisk stød, overophedning eller udsivning af ætsende væske fra batteriet. I tilfælde af elektrolytlækage skal du skylle med vand/neutraliseringsmiddel og søge lægehjælp, hvis den ætsende væske kommer i kontakt med dine øjne.
• Brug en fejlstrømsafbryder (RCD) med en maksimal udløsningsstrøm på 30 mA, når du slutter hovedkablet til stikkontakten.
• Brug kun originale batterier, der er anbefalet af Dreame. Produktets sikkerhed kan ikke garanteres med ikke-originale batterier. Brug ikke ikke-genopladelige batterier.
• Hold alle forsynings- og/eller forlængerledninger væk fra arbejdsområdet for at undgå beskadigelse af ledningerne, hvilket kan føre til kontakt med strømførende dele.
• Illustrationerne i dette dokument er kun til reference. Se venligst de faktiske produkter.
• Lad aldrig børn, personer med nedsatte fysiske, sensoriske eller mentale evner eller manglende erfaring og viden, eller personer, der ikke er fortrolige med disse instruktioner, bruge maskinen. Lokale bestemmelser kan begrænse operatørens alder.
• Du må ikke tilslutte eller røre et beskadiget kabel, før det er taget ud af stikkontakten. Hvis kablet bliver beskadiget under brug, skal du tage stikket ud af stikkontakten. Et slidt eller beskadiget kabel øger risikoen for elektrisk stød og skal udskiftes af servicepersonale.
• Skub ikke kraftigt eller hurtigt til produktet, da det kan beskadige det.
• For at overholde kravene til RF-eksponering skal der være en afstand på 35 cm mellem enheden og personer.
• ADVARSEL: Brug kun den aftagelige forsyningsenhed, der følger med dette apparat, til at genoplade batteriet.

1.2 Sikkerhedsinstruktioner for installation

- Undgå at installere ladestationen i områder, hvor folk kan snuble over den.
- Installer ikke ladestationen i områder, hvor der er risiko for stående vand.
- Installer ikke ladestationen, inklusive tilbehør, inden for 60 cm fra brændbare materialer. Funktionsfejl eller overophedning af ladestationen og strømforsyningen kan udgøre en brandfare.

1.3 Sikkerhedsinstruktioner for brug

- Hold hænder og fødder væk fra de roterende knive. Placer ikke hænder eller fødder i nærheden af eller under produktet, når det er tændt.
- Løft eller flyt ikke produktet, når det er tændt.
- Brug Parkmode, eller indstil produktet til **OFF**, når der er mennesker, især børn eller dyr, i arbejdsområdet.
- Sørg for, at der ikke ligger genstande som sten, grene, værktøj eller legetøj på plænen. Ellers kan knivene blive beskadiget, når de kommer i kontakt med sådanne genstande.
- Læg ikke genstande oven på produktet eller ladestationen.
- Brug ikke produktet, hvis STOP-knappen ikke fungerer.
- Undgå kollisioner mellem produktet og mennesker eller dyr. Hvis en person eller et dyr kommer i vejen for produktet, skal du straks stoppe det.
- Indstil altid produktet til **OFF**, når det ikke er i brug.
- Brug ikke produktet samtidig med en pop-up sprinkler. Brug tidsplansfunktionen til at sikre, at produktet og pop-up-sprinkleren ikke fungerer på samme tid.
- Undgå at placere en tilslutningskanal, hvor der er installeret pop-up sprinklere.
- Brug ikke produktet, hvis der er stående vand i arbejdsområdet, f.eks. ved kraftig regn eller vandansamlinger.

1.4 Sikkerhedsinstruktioner for vedligehold

- Indstil produktet til **OFF**, når du udfører vedligeholdelse.
- Efter vask skal du sørge for, at produktet placeres på jorden i sin normale retning, ikke på hovedet.
- Vend ikke produktet om for at rengøre chassiset. Hvis du vender den om for at rengøre den, skal du sørge for, at den vender rigtigt igen bagefter. Denne forholdsregel er nødvendig for at forhindre vand i at trænge ind i motoren og potentielt påvirke den normale drift.
- Tag stikket ud af ladestationen, eller brug deaktiveringsenheden, før du rengør eller udfører vedligeholdelse på ladestationen.
- Brug ikke højtryksrenser eller opløsningsmidler til at rengøre produktet.

1.5 Batterisikkerhed

Litium-ion-batterier kan eksplodere eller forårsage brand, hvis de skilles ad, kortsluttes, udsættes for vand, ild eller høje temperaturer. Håndter dem forsigtigt, skil ikke batteriet ad eller åbn det, og undgå enhver form for elektrisk/mekanisk misbrug. Opbevar dem væk fra direkte sollys.

1. Brug kun den batterioplader og strømforsyning, der leveres af producenten. Brug af en ukorrekt oplader og strømforsyning kan forårsage elektrisk stød og / eller overophedning.
2. FORSØG IKKE AT REPARERE ELLER ÆNDRE BATTERIERNE! Reparationsforsøg kan resultere i alvorlig personskade, forårsage eksplosion eller elektrisk stød! Hvis der opstår en lækage, er de frigjorte elektrolytter ætsende og giftige.
3. Dette apparat indeholder batterier, som kun kan udskiftes af faglærte personer.

1.6 Resterende risici

Brug beskyttelseshandsker, når du udskifter knivene, for at undgå skader.

1.7 Symboler og mærkater

	**ADVARSEL -** Læs brugervejledningen, før du betjener maskinen.
	**ADVARSEL -** Hold sikker afstand til maskinen, når den betjenes.
	**ADVARSEL -** Betjen deaktiveringsenheden, før du arbejder på eller løfter maskinen.
	**ADVARSEL -** Kør ikke på maskinen. Rør ikke ved den roterende kniv.
	**ADVARSEL -** Det er ikke tilladt at bortskaffe dette produkt som almindeligt husholdningsaffald. Sørg for, at produktet genbruges i overensstemmelse med lokale lovkrav.

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

TILTÆNKT BRUG

Haveproduktet er beregnet til græsklipning i hjemmet. Den er designet til at slå græs ofte og bevare plænen sundere og flottere end nogensinde før. Afhængigt af plænens størrelse kan græsslåmaskinen programmeres til at køre på et hvilket som helst tidspunkt eller med en hvilken som helst frekvens. Den kan ikke bruges til at grave, feje eller rydde sne.

CE

Hermed erklærer TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd., at radioudstyrsmodellen Dreame MXXA8300/MXXA9300/MXXA9301 er i overensstemmelse med direktiv 2014/53/EU. Den fulde tekst i EU-overensstemmelseserklæringen findes på følgende internetadresse: https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.

Produktet er i overensstemmelse med de britiske PSTI-regler; den fulde tekst i overensstemmelseserklæringen findes på følgende internetadresse: https://global.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti.

Den detaljerede e-manual kan findes på https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

Meddelelse om netværkssikkerhed

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

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

• **Webkonfigurationsservice (HTTP/HTTPS):** Lytter på port 80 (HTTP) og port 443 (HTTPS) for lokal konfiguration og statusovervågning. For at forhindre informationslækage anbefales det at deaktivere HTTP-tjenesten umiddelbart efter installationen, kun aktivere HTTPS og implementere et pålideligt TLS-certifikat.

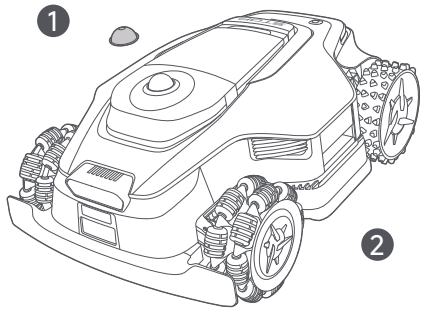
• **Device Broadcasting (mDNS/SSDP):** Bruges til automatisk søgning ved at udsende enhedsoplysninger inden for det lokale netværk (LAN). Hvis det ikke er nødvendigt, anbefales det at deaktivere disse tjenester for at reducere risikoen for at blive scannet.

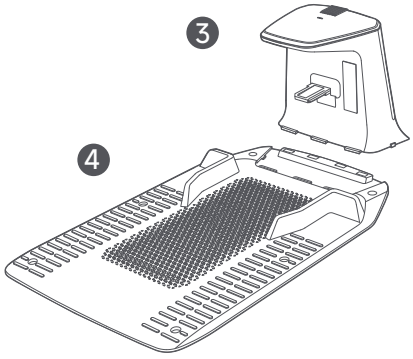
• **USB-interface:** Bruges til lokale firmware-opgraderinger og log-ekstraktion. Når fejlfindingsfunktionen er aktiveret, kan det afsløre systemfilers adgangstilladelser. Det anbefales at begrænse brugen til autoriseret personale og deaktivere denne interface, når enheden ikke er under vedligeholdelse.

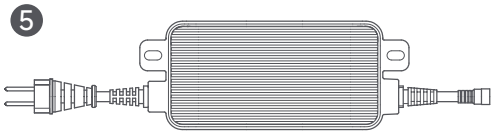
For detaljerede konfigurationsprocedurer henvises til afsnittet *Forberedelse til første brug*.

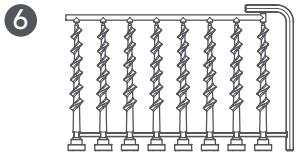
2 Produktintroduktion

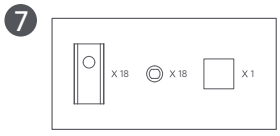
2.1 Hvad er der i kassen?









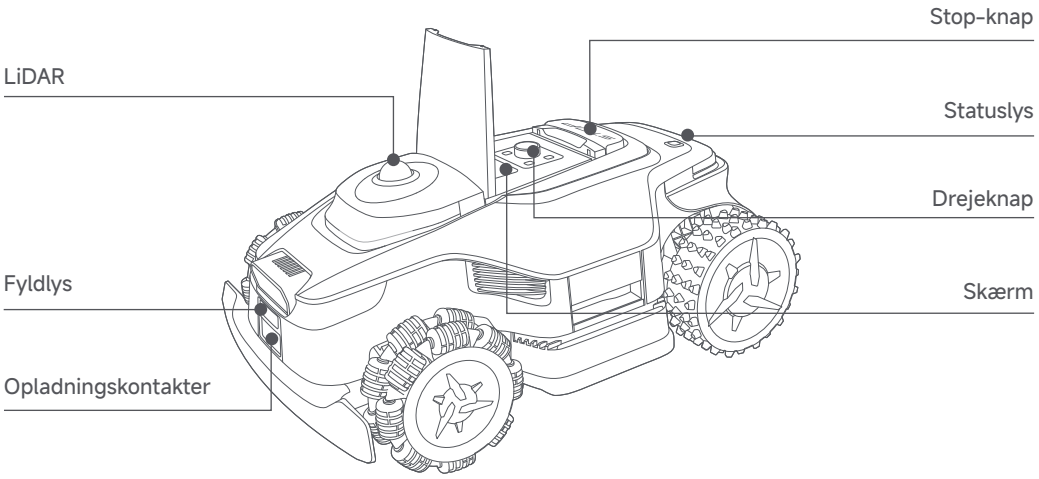


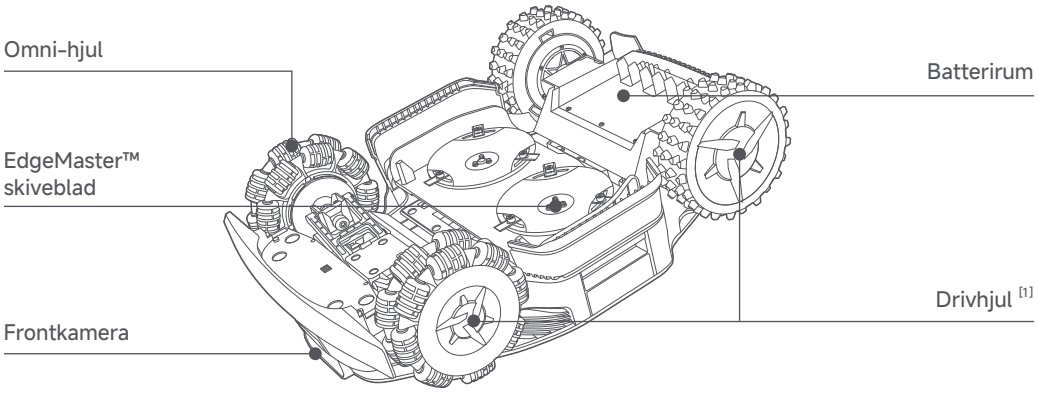




1. LiDAR-beskyttelsesdæksel
2. Robotplæneklipper
3. Ladetårn (med 10 m forlængerkabel)
4. Grundplade
5. Strømforsyning
6. Skruer×8, unbrakonøgle
7. Reserveknive og holdere × 18, fnugfri klud
8. Brugermanual
9. Hurtig startvejledning

2.2 Produktoversigt

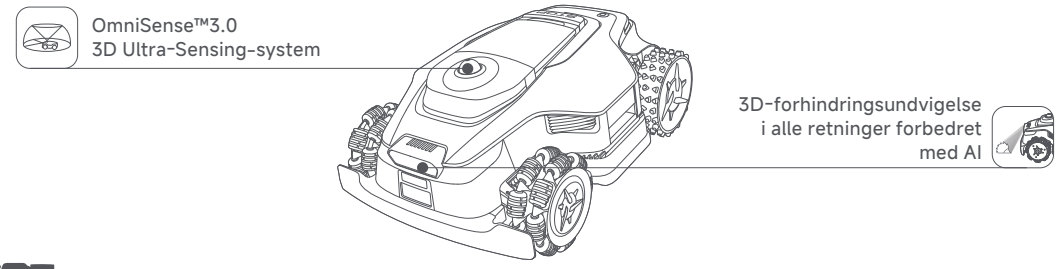




[1] Udstyret med navmotorer.

2.3 OmniSense™ 3.0: 3D Ultra-Sensing-system med AI-kamera

Bring plæneplejen op på et nyt niveau med OmniSense™ 3.0, et banebrydende 3D-ultrasensor-system udstyret med et algoritmeassisteret HDR-kamera, som giver en mere omfattende og detaljeret opfattelse af havens 3D-miljø.



2.4 Linktjeneste med GPS og 4G-forbindelse

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

Aktivér linktjenesten

Tænd for din robot, og Linktjeneste aktiveres automatisk. lyser op på robottens skærm og i appen, hvilket angiver, at aktiveringen er gennemført. Du kan se brugsstatus for Linktjeneste under **Forbindelser** i appen.

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

Linktjeneste tilbydes gratis i de første tre år fra aktiveringstidspunktet. For at forlænge tjenesten efter udløb bedes du kontakte Dreames eftersalgsserviceteam via **dreamesupport@dreame.tech**.

2.5 Sensorer

Navn	Beskrivelse
LiDAR	Indhenter miljøoplysninger og gør det lettere for robotten at positionere sig, undgå forhindringer og registrere vand og snavs. Registreringsområdet (ved 100 klx): 40 m ved 10 % reflektivitet; 70 m ved 80 % reflektivitet Synsfelt: 360° (vandret) × 59° (lodret)
Frontkamera	Registrerer forhindringer, græsplænens grænser og menneskelig tilstedeværelse. Synsvinkel: 89° (vandret), 58° (lodret), 97° (diagonalt) Opløsning: 2 MP
GPS	Robotten har en indbygget GPS-funktion. Du kan spore robottens placering i realtid i Google Maps via appen.

3 Installering

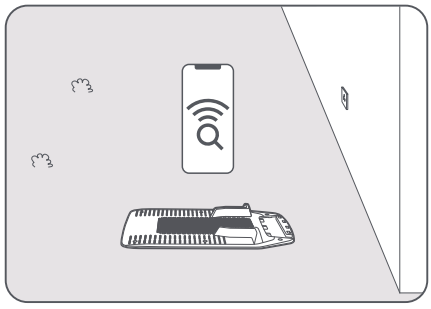
3.1 Vælg en passende placering

• Placer grundpladen på en plan overflade nær kanten af græsplænen og en stikkontakt. Placer den i et område med et stærkt Wi-Fi-signal.

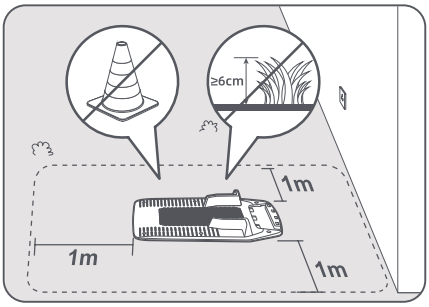
Bemærk: Brug din mobile enhed til at hjælpe med at tjekke Wi-Fi-signalstyrken på stedet. En stærk wi-fi-signalstyrke sikrer en stabil forbindelse mellem robotten og appen.

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

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

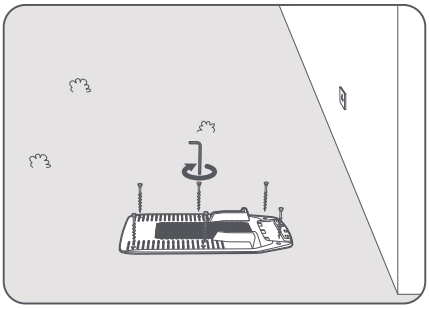


• Hold mindst **1 m**fri plads uden forhindringer til venstre, til højre og foran grundpladen. Sørg for, at græsset omkring placeringen er kortere end **6 cm**. Hvis græsset er højere, skal du slå det med en anden græsslåmaskine først. Højt græs kan gøre det svært for robotten at komme tilbage til ladestationen.

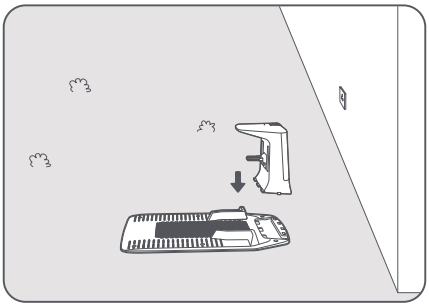


3.2 Installer ladestationen

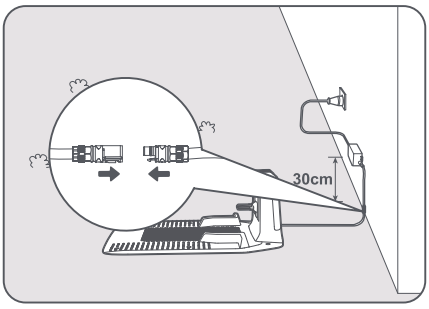
❶ Fastgør grundpladen til jorden med de medfølgende skruer og unbrakonøglen.



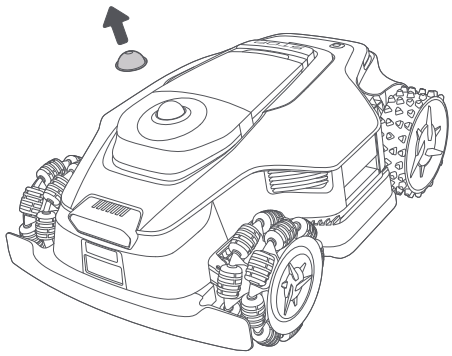
❷ Indsæt ladetårnet i grundpladen, indtil du hører et klik.



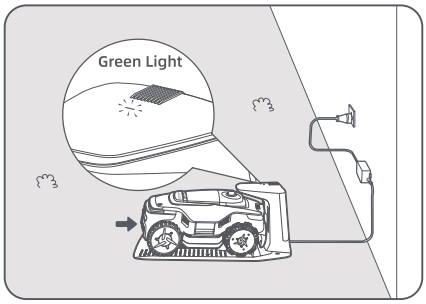
❸ Slut strømforsyningen til forlængerkablet, og slut den derefter til en stikkontakt. Hold strømforsyningen mindst **30 cm** over jorden.
Bemærk: LED-indikatoren på ladestationen lyser **konstant blåt**, når der er strøm.



❹ Fjern LiDAR-beskyttelsesdækslet.



❺ Sæt robotten i ladestationen for at oplade. Sørg for, at opladningskontakterne på robotten og ladestationen er korrekt forbundet.
Bemærk: Indikatorlyset vil **blinke grønt**, når robotten oplader korrekt i ladestationen.
Bemærk: Hvis du ønsker at tilføje en garage for ekstra beskyttelse, skal du bruge den matchende Dreame-garage, som kan købes i lokale butikker eller online. Brug af en ikke-Dreame-garage kan give problemer under opladningen.

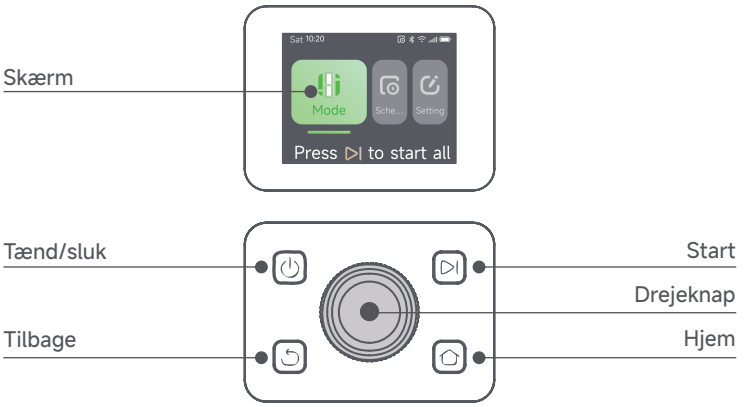


LED-indikator på ladestationen

Farve på LED-indikatorlys	Betydning
Blinkende/fast rød	1. Der er et problem med ladestationen (f.eks. et problem med ladestrømmen eller spændingen).
	2. Robotten dokker i ladestationen, men opladningen er unormal (f.eks. kortslutter opladningskontakterne).
Lyser uafbrudt blåt	Ladestationen har strøm. Robotten sidder ikke i ladestationen.
Blinker grønt	Robotten lader op i ladestationen.
Lyser uafbrudt grønt	Robotten er fuldt opladet på stationen / uden for opladningstiden.

4 Forberedelse til første brug

4.1 Bliv fortrolig med kontrolpanelet



Skærm

Icon	Status
	Batteriniveau (Viser det aktuelle batteriniveau.)
	Oplader (robotten dokker med succes i ladestationen).
	Bluetooth (robotten er forbundet til appen via Bluetooth).
	Wi-Fi (robotten er forbundet til appen via et Wi-Fi-netværk).
	Linktjeneste (Linktjeneste er aktiveret.)
	Tidsplan (en opgave er planlagt til i dag og er ikke startet endnu).

Kontroller

Knap	Funktion
Strøm ⏻	For at tænde/slukke for robotten skal du trykke på knappen ⏻ og holde den nede i 2 sekunder. Sørg for, at den er uden for ladestationen.
Start ▷|	For at starte græsslåning af hele området eller genoptage opgaver på pause skal du trykke på knappen ▷| og derefter lukke dækslet inden for 5 sekunder. Opgaven annulleres, hvis låget ikke lukkes inden for 5 sekunder.
Hjem ⌂	For at sende robotten tilbage til ladestationen for at oplade skal du trykke på knappen ⌂ og derefter lukke dækslet inden for 5 sekunder. Opgaven annulleres, hvis låget ikke lukkes inden for 5 sekunder.
Tilbage ↩	For at navigere et niveau op i menuen skal du trykke på knappen ↩.

Kontroller

Drejeknap	Tryk på drejeknappen for at bekræfte valget i menuerne.
	For at aktivere Bluetooth-parringstilstand skal du holde drejeknappen nede i 3 sekunder.
	Drej drejeknappen med/mod uret for at navigere gennem menuen.
Start + Tilbage	For at fabriksnulstille robotten skal du trykke på knappen ▷| og knappen ↩ og holde dem nede sammen i 3 sekunder. PIN-koden slettes ikke.
Hjem + Tilbage	Tryk på knappen ⌂ og ↩, og hold dem nede sammen i 3 sekunder for at åbne siden **Om** i Indstillinger. Om-siden forsvinder i løbet af 5 sekunder.
Drejeknap + Tilbage	For at nulstille PIN-koden skal du holde drejeknappen og knappen ↩ nede sammen i 3 sekunder.
Stop	Tryk på **Stop**-knappen for at åbne topdækslet og stoppe robotten. PIN-koden skal indtastes på kontrolpanelet for at genoptage driften.

Oversigt over menustruktur



*Det kan blive opdateret afhængigt af softwareversionen.

Statuslys på robotten

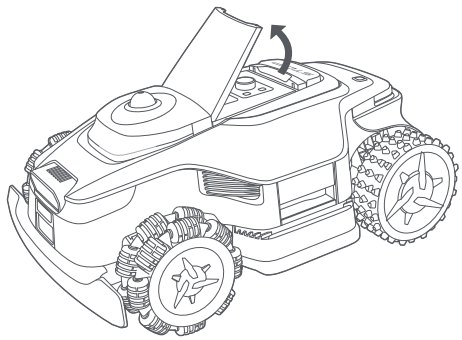
Farve	Betydning
Uafbrudt rød	1. Robotten er på standby.
	2. Robotten udfører en opgave eller er sat på pause.
	3. Batteriet er fuldt opladet (lysstyrken er lavere end når det er fuldt opladet).
	4. Robotten er dokket til ladestationen og oplader.
Rulning	Robotten har dokket til ladestationen.
Pulserende rød	1. Robotten er på patruljering.
	2. Video i realtid fra frontkameraet vises via appen.
	3. Robotten bevæger sig mod det angivne sted.
Blinker rødt	Robotten har oplevet en fejl under opgaven.
Center-ud-bølge	Robotten tændes.

Bemærk: Du kan tilpasse aktiveringsperioden og scenarierne for robottens statuslamper i **IndstillingerLys.**

4.2 Indledende indstillinger

Inden robotten tændes for første gang, skal der foretages nogle grundlæggende indstillinger, før robotten er klar til at begynde at arbejde.

❶ Løft topdækslet.

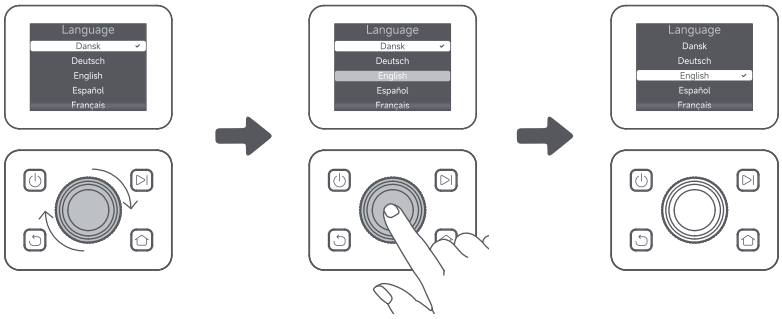


❷ Tryk på knappen ⏻ på kontrolpanelet og hold den nede i 2 sekunder for at tænde for robotten.
Bemærk: Robotten tænder automatisk, når den sættes i ladestationen.



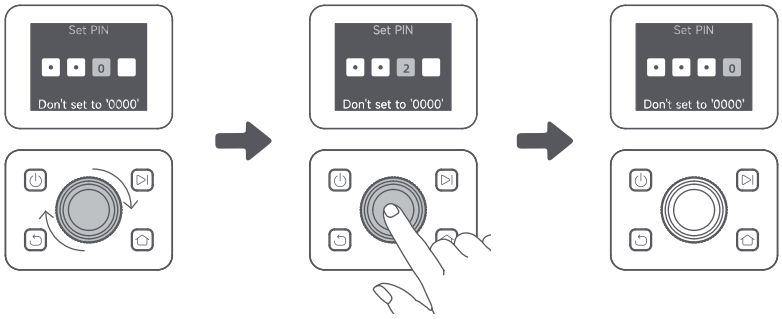
❸ Vælg dit foretrukne sprog

Drej drejeknappen med uret for at gå ned og mod uret for at gå op for at vælge dit sprog. Tryk på drejeknappen for at bekræfte.



❹ Indstil pinkode

1. Drej drejeknappen for at vælge et tal fra 0 til 9. Drej med uret for at øge antallet og mod uret for at mindske det. Tryk på drejeknappen for at bekræfte og indstille det næste ciffer. For at ændre det forrige ciffer skal du dreje drejeknappen mod uret, indtil tallet bliver 0, og fortsætte med at dreje den en gang til.
Vigtigt: Indstil ikke PIN-koden til 0000.



2. Indtast pinkoden igen for at afslutte indstillingen af pinkoden.
Bemærk: Hvis de to adgangskoder ikke stemmer overens, skal du indtaste den nye adgangskode igen.

❺ Tilslut robotten til internettet

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

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

Download on the App Store

Get it on Google Play

Robotten understøtter 4G-forbindelse og har indbygget GPS. For at opnå optimal ydeevne anbefaler vi dog, at du opretter en Wi-Fi-forbindelse.

Før netværksopsætning:

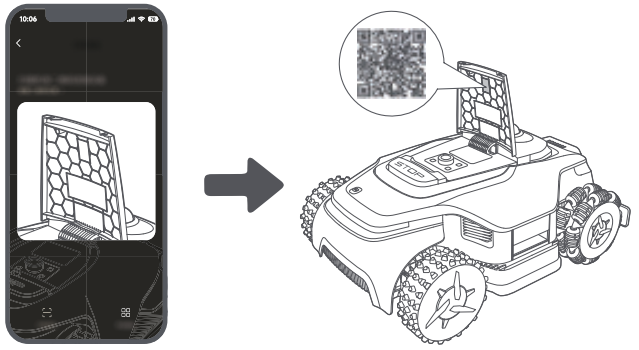
- Sørg for, at robotten og din mobile enhed er på det samme Wi-Fi-netværk.
- Sørg for, at din mobilenhed er inden for **10 m**fra robotten.
- Aktivér Bluetooth-funktionen på din mobile enhed.

1. Åbn Dreamehome-appen.
2. Du kan oprette forbindelse via en af følgende metoder:

a. Scan QR-koden: Gå til **Enhed**, og tryk på **Scan QR-koden for at oprette forbindelse**. Scan QR-koden, der er placeret på indersiden af robottens topdæksel, for at oprette forbindelse.

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

c. Automatisk søgning: Robotten søger efter enheder i nærheden. Tryk på din robot fra listen over fundne enheder for at oprette forbindelse.

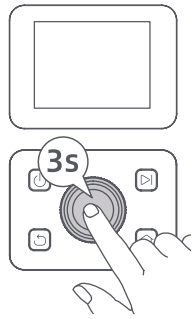


3. Følg instruktionerne i appen for at fuldføre Wi-Fi-netværksforbindelsen.

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

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

4. Tryk på drejeknappen på kontrolpanelet og hold den nede i 3 sekunder. Robotten går i Bluetooth-parringstilstand.



5. Følg instruktionerne i appen for at fuldføre parringen.

Hvordan fjerner man tilknytningen af robotten?

Robotten er automatisk tilknyttet Dreamehome-kontoen, når parringen er udført. Hver enhed kan kun være tilknyttet én konto. Den kan ikke være tilknyttet en anden konto på samme tid.
Hvis du vil parre robotten med en ny konto, skal du først fjerne tilknytningen. Sådan fjernes bindingen:
1. Åbn Dreamehome-appen. Gå til **Enhed**.
2. Hvis du har flere robotter knyttet til din Dreamehome-konto, skal du stryge til venstre eller højre for at få adgang til siden for den robot, du vil redigere.
3. Tryk på ⋮ i øverste højre hjørne.
4. Vælg ⊖ **Slet**.

Hvordan deler du din robot?

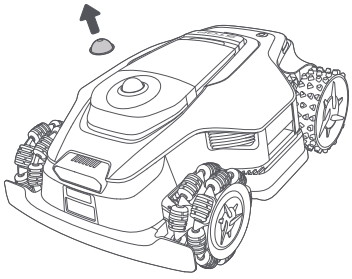
1. Tryk på ⋮ i øverste højre hjørne.
2. Vælg **Deling af enhed**.

Hvordan logger man ud af Dreamehome-kontoen eller sletter den?

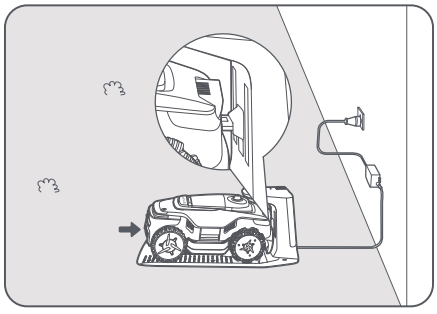
1. Gå til **Mig** > ⬡ > **Konto**.
2. Vælg **Log ud** eller **Slet konto**.

5 Kortlæg din have

Før du kortlægger, skal du kontrollere følgende:
- Robottens batteriniveau er over 50 %.
- Beskyttelsesdækslet på LiDAR'en er fjernet.



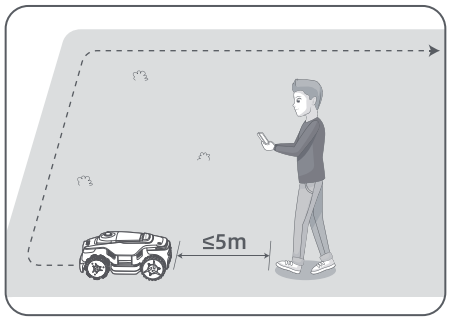
- Topdækslet er lukket.
- Robotten dokker korrekt i ladestationen.



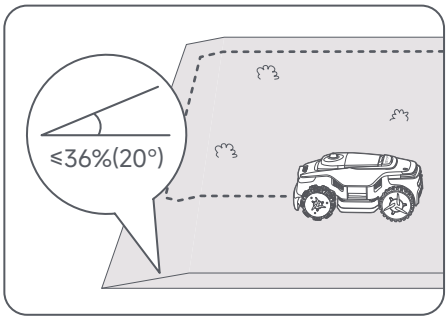
5.1 Opret den virtuelle skillelinje

Før du starter kortlægningsprocessen, skal du huske på følgende:
Vigtigt: Du må ikke flytte robotten manuelt, når du opretter afgrænsningen, da det kan medføre, at kortlægningen mislykkes.
Vigtigt: Når kortlægningen påbegyndes, må du ikke fjerndokke robotten i ladestationen, før kortlægningsprocessen er gennemført. Ellers kan LiDAR'en blive blokeret, hvilket kan få kortlægningen til at mislykkes.

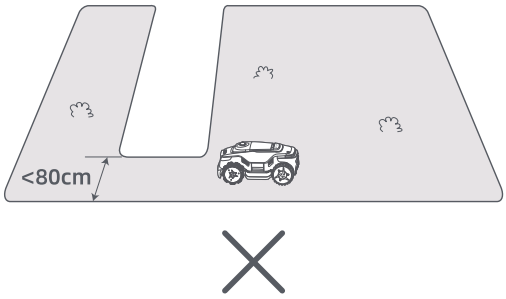
- Gå inden for **5 m** bag robotten under kortlægningsprocessen.

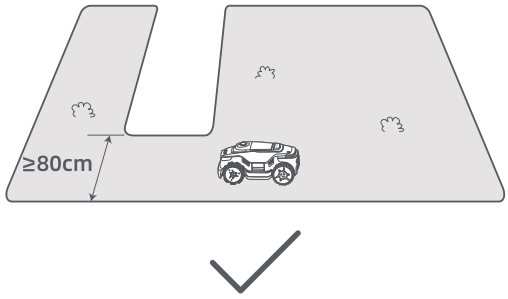


- Robotten kan navigere på skråninger med en hældning på op til **80 % (38°)**. For at opnå bedre slåresultater anbefales det dog at holde hældningen på arbejdsområderne under **36 % (20°)**.

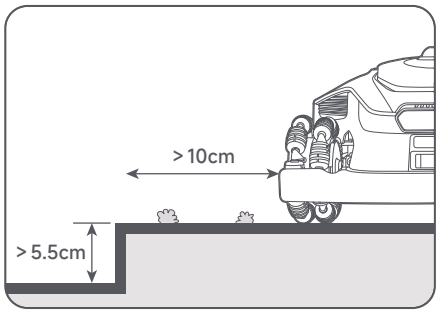


- For områder, der er smallere end **80 cm**, skal du indstille dem som stier, så robotten kan passere igennem, se afsnit 5.4: **Indstil sti**.

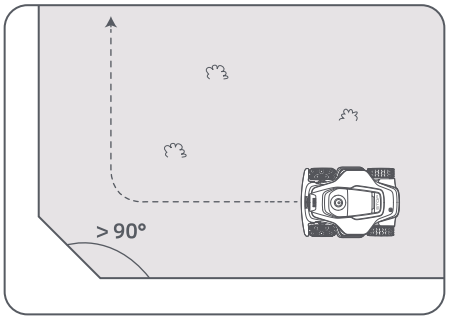




• Hvis din græsplæne er mere end **5,5 cm** højere end den tilstødende jord, skal du holde robotten mindst **10 cm** væk fra kanten. Hvis din græsplæne er i niveau med den tilstødende jord, kan robotten krydse omkredsen for at opnå optimale klipperesultater langs kanterne.

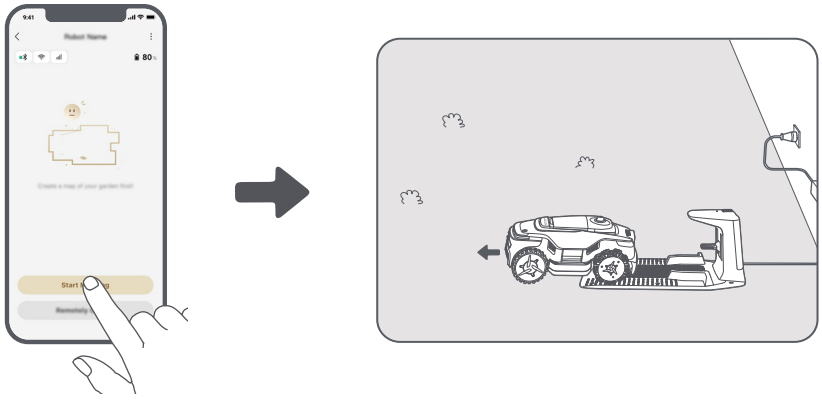


• Sørg for, at drejevinklerne er større end **90°**. Vinkler lavere end 90° kan gøre det vanskeligt for robotten at opnå et rent snit.

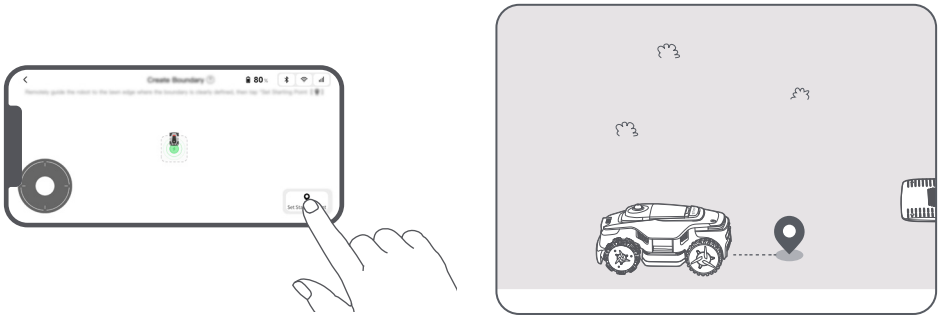


Start kortlægning:

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



2. Fjernstyr robotten til kanten af plænen, og tryk på **Angiv startpunkt** for at fastlægge startpunktet for skillelinjen.



3. Fjernstyr robotten, så den bevæger sig langs plænens omkreds for at kortlægge arbejdsområdet.

Automatisk registrering af skillelinje

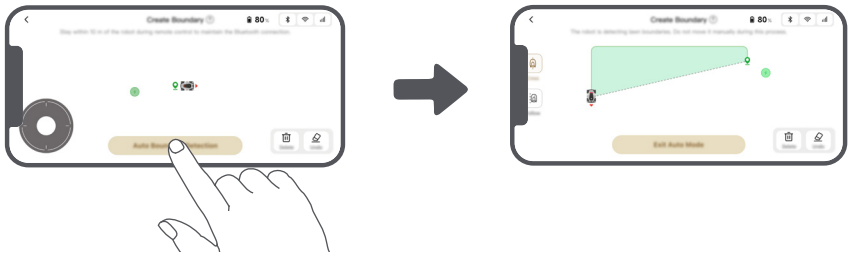
Robotten drives af en avanceret AI-algoritme og bruger sit frontkamera til at registrere græsarealer og ikke-græsarealer, så den kan identificere skillelinjer uden behov for manuel vejledning.

Når du har fjernstyret robotten til græsplænens kant og indstillet startpunktet, kan du bruge tilstanden **Automatisk registrering af skillelinje** mode. Du kan vælge, om robotten skal krydse omkredsen for at opnå renere kantskæringsresultater eller holde sig tæt på den for at undgå at blive blokeret.

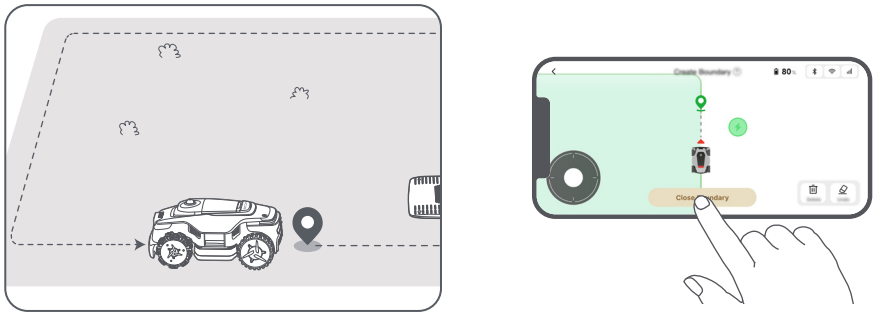
Vi anbefaler, at du følger robotten under denne proces. Hvis robotten ikke registrerer skillelinjerne nøjagtigt, kan du til enhver tid afslutte tilstanden Automatisk registrering af skillelinje og skifte til fjernbetjening.

Vigtigt: Funktionen Automatisk registrering af skillelinje skal bruges i dagslys for at sikre korrekt synlighed. Undgå at bruge denne funktion i dårligt lys eller regnvejr.

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

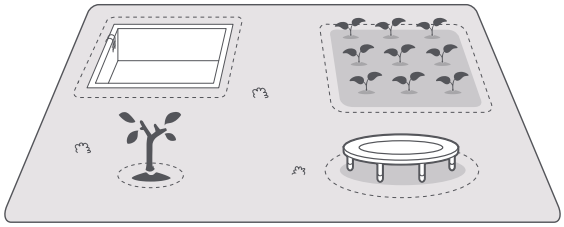


4. Når robotten vender tilbage til inden for **1 m** fra startpunktet, kan du trykke på **Luk skillelinje**, så bliver skillelinjen automatisk afsluttet.



5.2 Indstil undvigelseszone

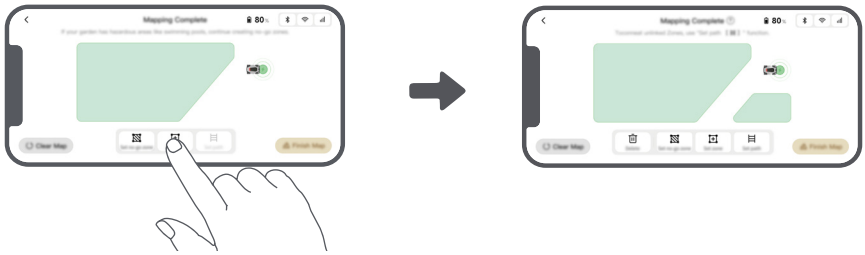
Selv om robotten automatisk kan undgå forhindringer, er det stadig nødvendigt at indstille områder med risiko for fald, som f.eks. swimmingpools og sandkasser, som undvigelseszoner. Genstande, du gerne vil beskytte (f.eks. et blomsterbed, en trampolin, en køkkenhave eller en udsat trærod), skal du indstille som undvigelseszoner. Du kan trykke på **Undvigelseszone** i appen for at fortsætte med at oprette undvigelseszoner. Alternativt kan du gå til > **Kortredigering** for at oprette eller slette undvigelseszonerne, når kortet er færdigt.



5.3 Opret flere zoner, og udvid eksisterende zoner

- **Sådan oprettes flere zoner**

Hvis din græsplæne er adskilt af veje, eller hvis du har flere isolerede græsplæner, kan du trykke på **Indstil zone** i appen for at fortsætte med at oprette arbejdsområder. Du kan også tilføje, slette eller ændre zonerne i > **Kortredigering**, når kortet er færdigt.



- **Sådan udvides eksisterende zoner**

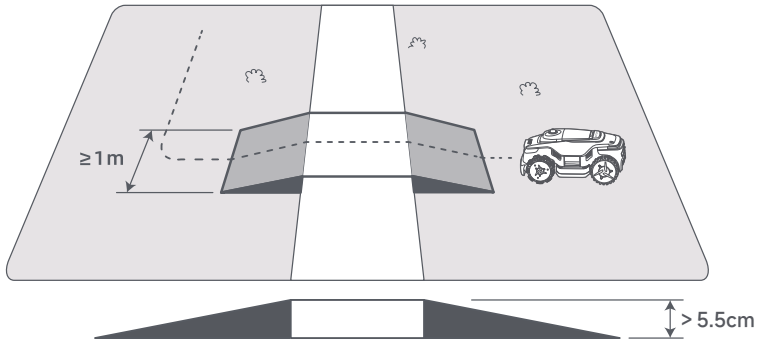
For at udvide en eksisterende zone skal du trykke på **Indstil zone** i appen for at oprette det område, du vil inkludere. Hvis de to områder overlapper hinanden, bliver de automatisk slået sammen. Alternativt kan du gå til **KortredigeringIndstil zone**, når kortlægningen er færdig, for at udvide en eksisterende zone.

- **Sådan separeres og kombineres zoner**

For at opdele en zone i mindre zoner eller sammenlægge zoner, der er opdelt ved hjælp af appen, til en større zone, skal du gå til > **KortredigeringZoneindstillinger** og trykke på **Opdel zone** eller **Sammenlæg** i appen.

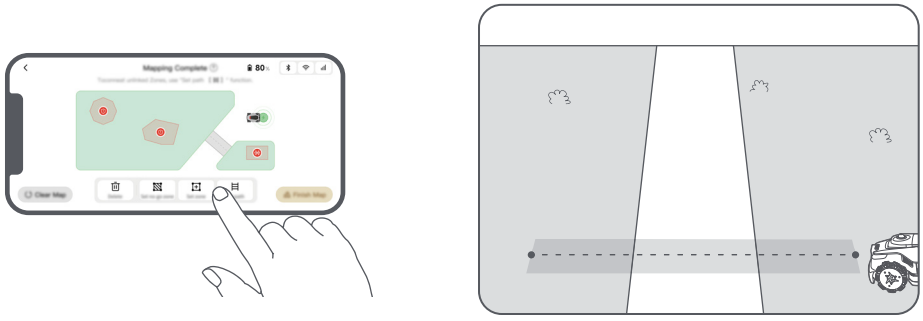
5.4 Indstil sti

For isolerede zoner skal du oprette en sti, der forbinder dem. Isolerede zoner uden en sti vil være utilgængelige for robotten.
Bemærk: Som standard bevæger robotten sig kun langs stien uden at slå græsset.
Vigtigt: Hvis din græsplæne er delt af passager, der er højere end **5,5 cm**, skal du placere et objekt med en hældning, der er lige så høj som passagen (f.eks. en rampe).



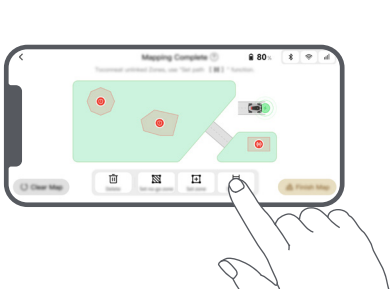
- **Sådan forbindes to isolerede arbejdsområder**

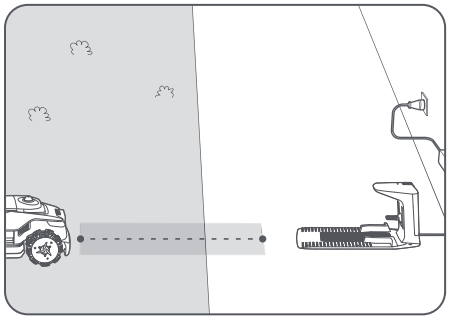
For isolerede områder skal du oprette stier, der forbinder dem, ellers vil de være utilgængelige for robotten. Tryk på **Indstil sti** for at oprette en sti.
Vigtigt: Sørg for, at begyndelsen og afslutningen af stien er i arbejdsområdet.



- **Sådan forbindes arbejdsområdet og ladestationen**

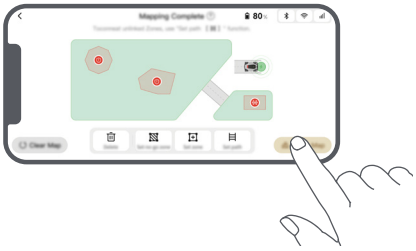
Hvis din ladestation ikke er i arbejdsområdet, skal der laves en sti, der forbinder den med arbejdsområdet. Tryk på **Indstil sti** for at oprette en sti, der gør det muligt for robotten at vende tilbage til ladestationen.
Vigtigt: Sørg for, at den ene ende er inde i arbejdsområdet, og at den anden ende er lige foran ladestationen. Det tilrådes at rette stien ind efter ladestationen.
Vigtigt: Når du opretter stier for at forbinde arbejdsområdet og ladestationen, må du ikke fjerndokke robotten i ladestationen. Ellers kan LiDAR'en blive blokeret, hvilket kan få kortlægningen til at mislykkes.





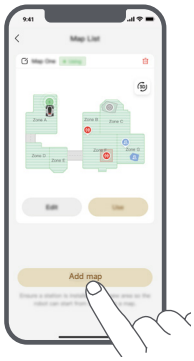
5.5 Færdiggør kort

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



5.6 Tilføj et sekundært kort

Hvis der ikke er nogen sti mellem din forhave og baghave, kan du oprette et sekundært kort. Når du har færdiggjort det første kort, skal du trykke på **Tilføj kort** for at fortsætte med at oprette det sekundære kort. Alternativt kan du navigere til **Kortredigering** og trykke på **Tilføj kort**, når kortlægningen er færdig. Når du er færdig med det sekundære kort, kan du skifte mellem kortene ved hjælp af **Kortredigering**.
Bemærk: Når du har skiftet kort, anvendes tidsplanerne og græsslåningsindstillingerne for det aktuelle kort.
Bemærk: Du kan købe en ekstra ladestation til at installere på det sekundære kort for større bekvemmelighed. Med en separat ladestation installeret i det andet kort behøver du kun at flytte robotten manuelt mellem to kort.

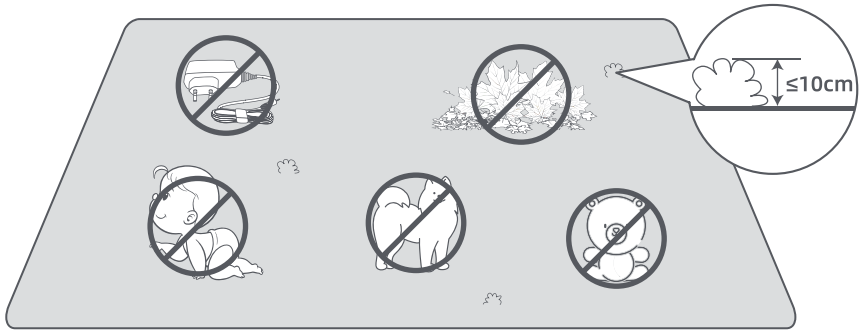


6 Drift

6.1 Start græsslåning for første gang

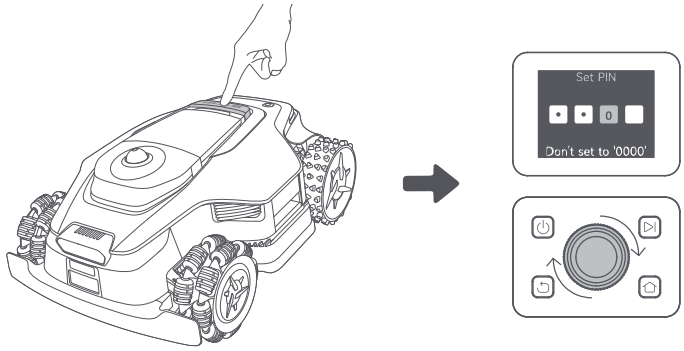
Tips før du slår græs:

- Brug en anden græsslåmaskine til at slå græsset ned til en højde på højst 10 cm.
- Fjern forhindringer som affald, bunker af blade, legetøj, ledninger og sten fra plænen. Sørg for, at der ikke er børn eller kæledyr på plænen, når robotten slå græs.
- Fyld hullerne i plænen ud.
- Indstil dine græsslåningspræferencer i appen før græsslåning (f.eks. græsslåningens effektivitet, græsslåningens højde og græsslåningsretning).
- Kortlæg din have.



a) Start via kontrolpanelet

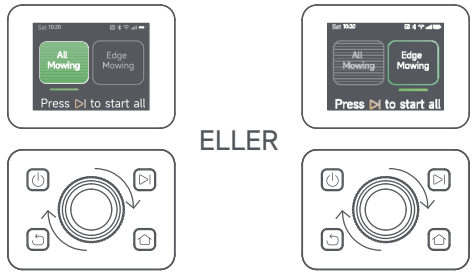
1. Tryk på **Stop**-knappen, løft topdækslet, og indtast PIN-koden.



2. Vælg "Tilstand" på skærmen, og tryk på drejeknappen.



3. Drej drejeknappen for at vælge slåtilstand.



4. Tryk på knappen ▷|, og **luk derpå topdækslet** inden for 5 sekunder. Robotten forlader ladestationen og påbegynder græsslåning af hele området. Du kan også trykke på **Start** i appen for at starte græsslåningen.



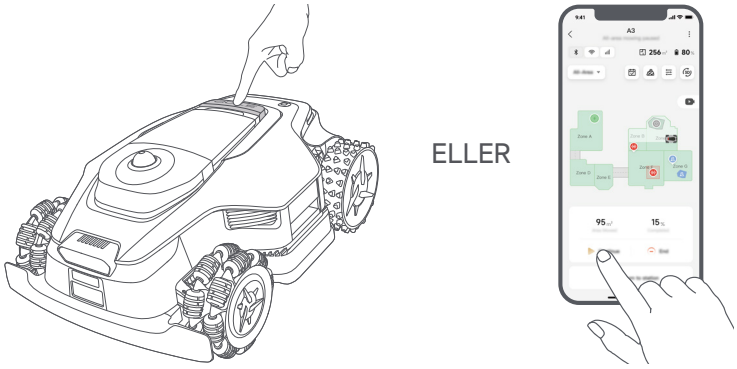
b) Start via appen

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

6.2 Pause

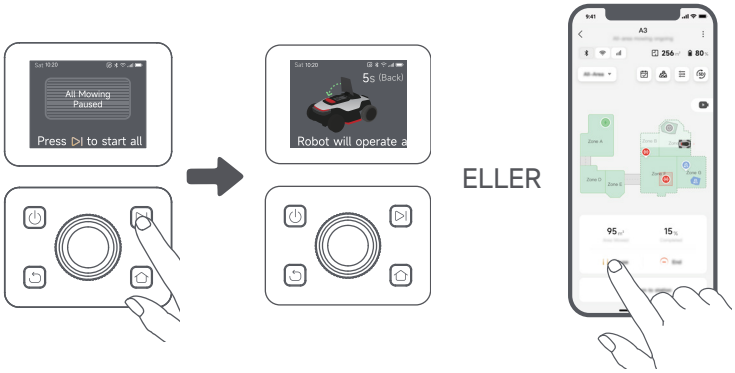
For at sætte den aktuelle slåopgave på pause kan du trykke på **Stop**-knappen på robotten eller trykke på **Pause** i appen.

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



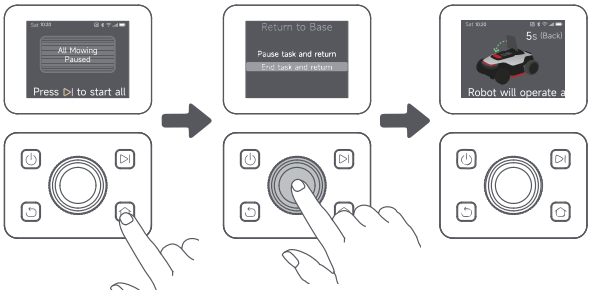
6.3 Genoptag

For at genoptage opgaven, når robotten er sat på pause, skal du trykke på knappen ▷| og derefter **lukke robottens topdæksel** inden for 5 sekunder. Robotten genoptager den tidligere slåopgave. Alternativt kan du trykke på **Fortsæt** i appen for at genoptage slåopgaven.

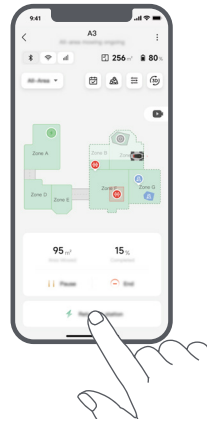


6.4 Vend tilbage til ladestationen

For at sende robotten tilbage til ladestationen skal du trykke på ⌂ på kontrolpanelet. Bekræft at sætte den aktuelle opgave på pause eller annullere den, og luk derefter **topdækslet** inden for 5 sekunder. Robotten vender automatisk tilbage til ladestationen for at lade op. Alternativt kan du vælge **Start vend tilbage til station** i appen for at sende robotten tilbage.



ELLER



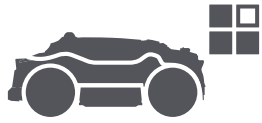
7 Dreamehome-app

Hvor du kan udforske mere

Dreamehome-appen er mere end en fjernbetjening. Der er mange ting, du kan gøre via appen: udføre forskellige indstillinger eksternt, afprøve forskellige slåtilstande, redigere kortet frit og justere græsslåningsplaner.

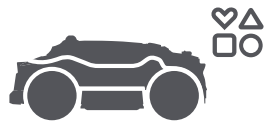
7.1 Slåtilstande

Robotten tilbyder forskellige slåtilstande. Du kan skifte mellem tilstande via appen, herunder Græsslåning af hele området, Zone-græsslåning, Græsslåning af kanter, Græsslåning af sted og Manuel tilstand.



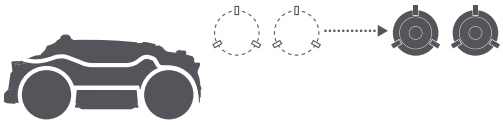
7.2 Slåformer

Tilpas din græsplæne ved at tilføje former via **KortredigeringFormer** i appen. Definerede former vil blive udelukket fra slåning i alle slåtilstande. Du kan ændre deres placering, størrelse eller fjerne dem i **Former**.



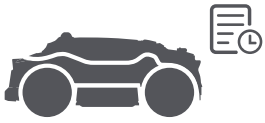
7.3 EdgeMaster™ 2.0 græsslåningssystem

Med EdgeMaster™ 2.0-teknologi udvider skivebladet sig udad under drift, hvilket sikrer grundig trimning. Denne funktion maksimerer slåningsdækningen og forbedrer udseendet af din græsplæne. Gå til **Indstillinger for kantslåningEdgeMaster™** i appen.



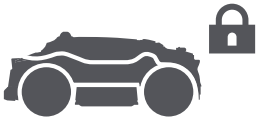
7.4 Tidsplan

Når det første kort er udfyldt, opretter robotten automatisk to ugentlige græsslåningsplaner i henhold til plænens størrelse, som er **Tidsplan forår/sommer** og **Tidsplan efterår/vinter**. Du kan trykke på i appen for at foretage detaljerede indstillinger af tidsplanen. Med tidsplansfunktionen kan du helt overlade det daglige slåarbejde til robotten. Du behøver kun at vedligeholde robotten regelmæssigt.
Bemærk: Hvis du er bekymret for, at robotten kan forstyrre dig eller dine naboer, når den arbejder autonomt i visse timer, kan du gå til **Indstillinger** > **Forstyr ikke** og indstille tiden for **Forstyr ikke** i appen.



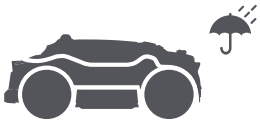
7.5 Børnelås

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



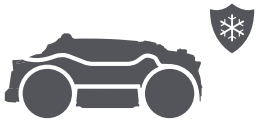
7.6 Regnbeskyttelse

Hvis du er bekymret for, at ugunstige vejrforhold kan påvirke slåningsarbejdet, kan du aktivere funktionen **Regnbeskyttelse** i **Indstillinger** på kontrolpanelet eller i appen. Når denne funktion er aktiveret, stopper robotten automatisk med at slå og vender tilbage til ladestationen, når det regner. Du kan indstille regnbeskyttelsestiden i appen.
Bemærk: Det kan skade din græsplæne at slå græsset, mens det er vådt. Det er tilrådeligt at forlænge beskyttelsestiden, så græsset kan nå at tørre, inden det slås igen.



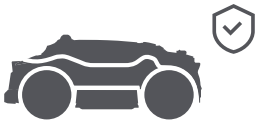
7.7 Frostbeskyttelse

Hvis temperaturen falder til under **6 °C**, kan græsslåning beskadige plænen permanent. Som en sikkerhedsforanstaltning vil batteriet ikke blive opladet. For at forhindre dette kan du aktivere funktionen **Frostbeskyttelse** i **Indstillinger**, enten via kontrolpanelet eller appen. Dette vil automatisk sætte slåningen på pause og sende robotten tilbage til ladestationen, når temperaturen falder til under **6 °C**. Robotten genoptager slåningen, når temperaturen stiger til over **11 °C**.



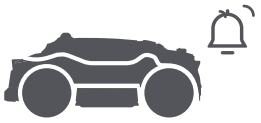
7.8 Sikkerhedsfunktioner

Robotten er udstyret med flere tyverisikringsfunktioner, der drives af den indbyggede GPS for ekstra sikkerhed. Derudover kan frontkameraet registrere menneskelig tilstedeværelse, hvilket gør robotten til en effektiv havevagt.



7.8.1 Løftealarm

Når denne funktion er aktiveret, udløses der straks en alarm, når robotten løftes, og robotten låses. For at genoptage driften skal du først indtaste PIN-koden på robotten.



7.8.2 Uden for kort-alarm

Med denne funktion aktiveret vil robotten blive låst, og alarmen vil lyde øjeblikkeligt, hvis den er uden for kortet.



7.8.3 Placering i realtid

Med denne funktion aktiveret kan du se robottens nuværende placering på Google Maps.



7.8.4 Varsling om menneskelig tilstedeværelse detekteret

Når denne funktion er aktiveret, meddeler robotten dig ved registrering af menneskelig tilstedeværelse.



7.8.5 Video i realtid

Tryk på for at se et live video-feed fra robottens frontkamera, så du kan overvåge din have når som helst og hvor som helst.



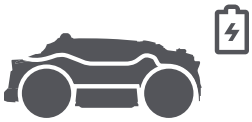
7.8.6 Patruljering

Mens robotten er på standby, kan du sende den til at patruljere bestemte skillelinjer eller steder i din have via appen. For at få adgang til denne funktion skal du gå til > **Patruljering**.



7.9 Brugerdefineret opladningsperiode

For at tilpasse robottens opladningsperiode til bestemte timer kan du aktivere funktionen **Brugerdefineret opladningsperiode** via **Indstillinger > Opladning** i appen. Når funktionen er aktiveret, oplader robotten sig selv til 20 %, når batteriniveauet er lavt, forudsat at der ikke er nogen slåningsopgaver. Den vil kun fuldføre en fuld opladning i den angivne opladningsperiode. Du kan også tilpasse **Batteriniveau til automatisk genopladning** og **Batteriniveau til genoptagelse af opgaver** for at indstille de batteriniveauer, ved hvilke robotten automatisk vender tilbage til ladestationen eller genoptager uafsluttede slåningsopgaver.



Bemærk: Dreames udviklingsteam vil løbende foretage **OTA (trådløse) opdateringer** og vedligeholdelse af firmware og app. Se efter opdateringsmeddelelser, eller aktiver funktionen **Automatisk opdatering** for at holde firmwaren og appen opdateret og få glæde af flere funktioner.

8 Vedligeholdelse

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

Del	Udskiftningsfrekvens
Knive	Efter 6-8 uge eller oftere

Bemærk: Du kan kontrollere den resterende tid for knivene ved at gå til **Indstillinger > Forbrugsvarer og vedligeholdelse** i appen. Når du har udskiftet de sliddele, som du bliver bedt om, skal du gå til detaljesiden for sliddelen og trykke på **Jeg har udskiftet den** for at nulstille timeren.
Bemærk: Hvis du har udpeget områder i din have til rutinemæssig rengøring og service af robotten, kan du indstille vedligeholdelsespunkter på kortet ved at gå til **Indstillinger> Gå til Vedligeholdelsespunkt > Rediger Punkt**. Når vedligeholdelsespunkterne er indstillet, kan du blot trykke på Gå og dirigere robotten til de udpegede steder, så den nemt kan serviceres.

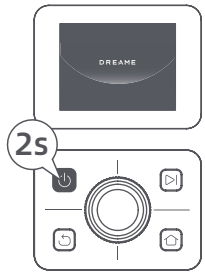
8.1 Rengøring

Rengør jævnligt din robot for at forhindre, at afklippet græs og snavs samler sig og blokerer skivebladet og drivhjulene, hvilket kan påvirke dens evne til at slå græs, dokke og bevæge sig. Vi anbefaler at bruge et rengøringssæt, som kan købes i lokale butikker eller online.

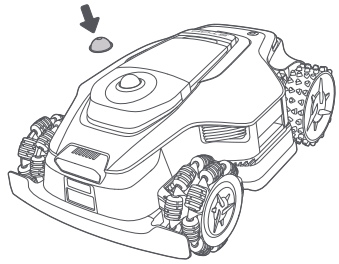
⚠ **Advarsel:** Før rengøring skal du slukke for robotten og tage stikket ud af ladestationen.
Forsigtig: Sørg for, at LiDAR-beskyttelsesdækslet sidder på LiDAR'en, før du vender robotten på hovedet, for at undgå skader på LiDAR'en.

• **Huset, chassiset og skivebladet:**

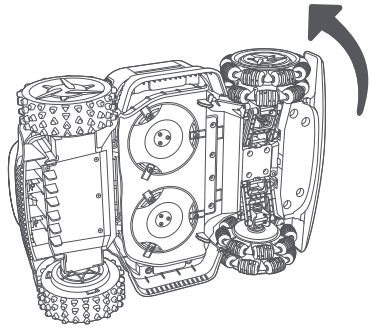
1. Sluk for robotten.



2. Dæk LiDAR'en med dens beskyttelsesdæksel.

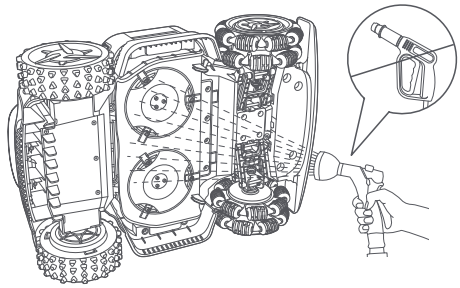


3. Placer robotten på siden.

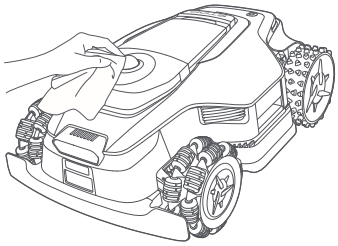


4. Rengør huset, skivebladet og chassiset med en slange.

⚠ **Advarsel:** Rør ikke ved knivene, når du rengør kabinettet. Brug handsker ved rengøring.
Forsigtig: Brug ikke en højtryksrenser til rengøring. Brug ikke rengøringsmidler til rengøring.

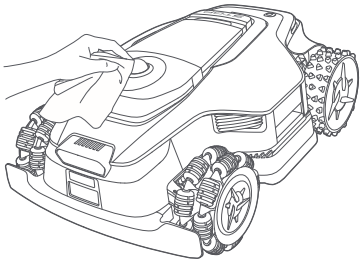


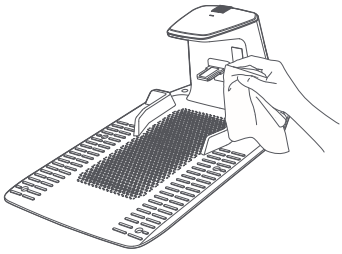
5. Brug en fnugfri klud til forsigtigt at rengøre LiDAR-sensoren.



- **Opladningskontakter og frontkamera:**

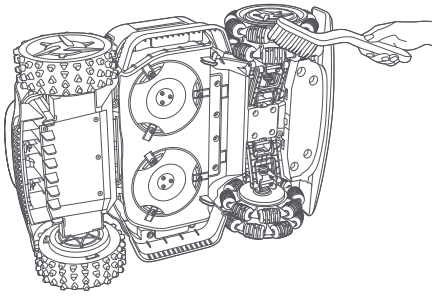
Brug en ren klud til at tørre opladningskontakterne på robotten og ladestationen af, og rengør også frontkameraet. Hold opladningskontakterne og frontkameraet tørre efter rengøring.





- **Drivhjul:**

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



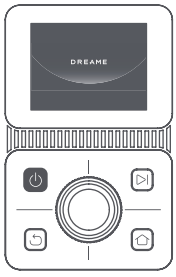
8.2 Udskiftning af komponenterne

- **Udskiftning af knivene**

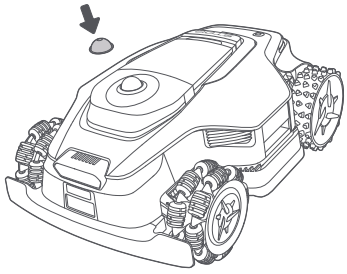
Udskift knivene regelmæssigt for at holde dem skarpe. Det anbefales at udskifte knivene hver **6.-8. uge** eller oftere. Brug kun originale Dreame-knive (MBKA10/MQBA10).

⚠ **Advarsel:** Sluk for robotten. Tag beskyttelseshandsker på, før du udskifter knivene.
Bemærk: Udskift alle tre knive på samme tid for at sikre et afbalanceret skæresystem.

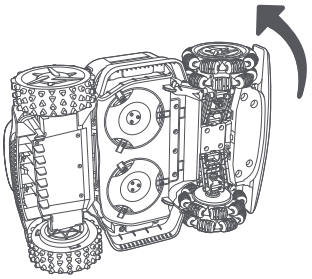
1. Sluk for robotten.



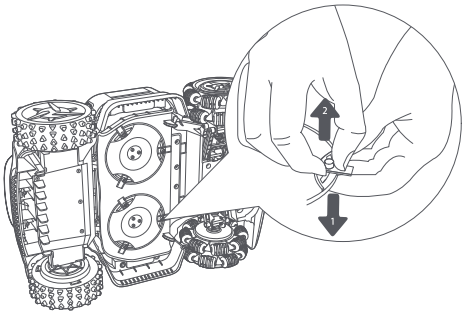
2. Dæk LiDAR'en med dens beskyttelsesdæksel.



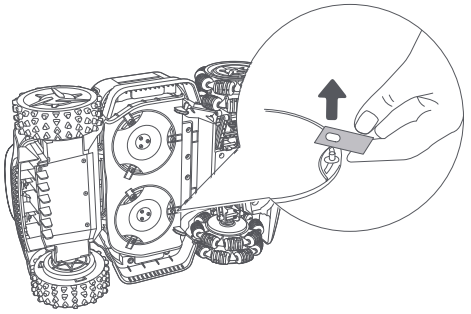
3. Stil robotten på et blødt underlag, og læg den på siden.



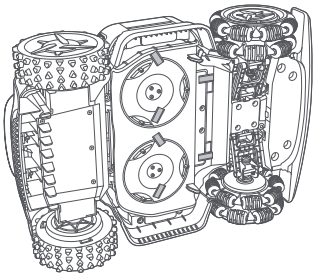
4. Fjern holderen ved at trykke på knappen under skivebladet.



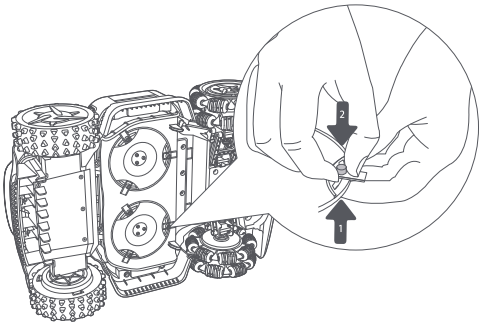
5. Fjern kniven ved at rette hullet på klingen ind efter akslen.



6. Fjern 3 knive og holdere.



7. Tryk på knappen under skivebladet, og juster hullet i holderen med skaftet for at fastgøre holderne og knivene.



8. Sørg for, at knivene kan rotere frit.

9 Batteri

Ved langtidsopbevaring skal robotten oplades hver **6. måned** for at beskytte batteriet. Batteriskade forårsaget af overafladning er ikke dækket af den begrænsede garanti. Oplad ikke batteriet ved en omgivelsestemperatur **over 45 °C** eller **under 6 °C**. Temperaturen ved langvarig opbevaring af batteriet bør være **mellem -10 og 35 °C**. For at minimere skaderne er den anbefalede opbevaringstemperatur for batteriet **mellem 0 og 25 °C**.
Bemærk: Levetiden for robottens batteri afhænger af brugsfrekvensen og antallet af driftstimer. Hvis batteriet er beskadiget eller ikke kan oplades, må du ikke kassere det forældede eller defekte batteri uden videre. Overhold de lokale regler for genbrug.

Opladningstilstand med lavt strømforbrug:
Når opladningstilstand med lavt strømforbrug er aktiveret, deaktiveres funktioner, der ikke er relateret til opladning (skærmen og netværket slukkes).

- For at aktivere opladningstilstand med lavt strømforbrug skal du trykke på og holde knappen ⏯ og knappen ⌂ nede samtidigt, og samtidig trykke hurtigt på knappen ↺ 5 gange. Du hører en stemmemeddelelse: Opladningstilstand med lavt strømforbrug er slået til.
- For at deaktivere opladningstilstand med lavt strømforbrug skal du genstarte robotten eller trykke hurtigt på knappen ⏻ 5 gange.

10 Vinteropbevaring

- **Robotten**

1. Oplad batteriet helt, før du slukker for robotten.
2. Rengør robotten grundigt, før den sættes til vinteropbevaring.
3. Sæt LiDAR-beskyttelsesdækslet på.
4. Opbevar robotten indendøre på et tørt sted ved en temperatur **over 0 °C.**

- **Ladestationen**

Tag stikket ud af ladestationen, og opbevar den på et tørt og køligt sted, væk fra direkte sollys.
Bemærk: Efter vinteropbevaring skal du geninstallere ladestationen og placere robotten i den for at oplade. Hvis du geninstallerer ladestationen et andet sted, opdaterer robotten automatisk stationens placering, så snart den oplader og forlader stationen. Hvis du støder på placeringsfejl på grund af store ændringer i din have, anbefales det, at du laver en ny kortlægning af området.

11 Transport

Sørg for, at robotten er slukket ved transport over lange afstande. Det anbefales at bruge den originale emballage. Sæt LiDAR-beskyttelsesdækslet på.
⚠ **Advarsel:** Sluk for robotten, før du transporterer den.
⚠ **Advarsel:**Løft robotten i det bageste håndtag, og hold skivebladet væk fra kroppen.

12 Fejlfinding

Problem	Årsag	Løsning
Robotten er ikke forbundet til appen.	1. Robotten er ikke inden for Wi-Fi-signaldækning eller Bluetooth-rækkevidde. 2. Robotten er slukket eller er ved at genstarte.	1. Tjek, om robotten er færdig med at starte op. 2. Tjek, om routeren fungerer korrekt. 3. Gå tættere på robotten for at etablere en Bluetooth-forbindelse.
Robot løftet.	Hjulet er ikke på jorden.	1. Sæt robotten tilbage på flad grund. 2. Indtast pinkoden på robotten, og bekræft. 3. Robot kan ikke krydse objekter højere end 5,5 cm. Sørg for, at grunden er jævn, der hvor den arbejder.
Robotten er væltet.	Robotten hælder mere end 37°.	1. Sæt robotten tilbage på flad grund. 2. Indtast pinkoden på robotten, og bekræft. 3. Robotten kan ikke kravle op ad bakker stejlere end 80 % (38°).
Robotten sidder fast.	Robotten er fanget og kan ikke komme ud.	1. Fjern de omkringliggende forhindringer, og prøv igen. 2. Flyt robotten til et fladt og åbent område inden for kortet manuelt, og start opgaven igen. Hvis du bliver ved med at støde på dette problem, skal du prøve igen, efter robotten er i ladestationen. 3. Tjek, om der er huller i jorden. Fyld hullerne i jorden, før du slår græsset, for at undgå, at robotten sidder fast. 4. Tjek, om det omgivende græs er højere end 10 cm. Du kan justere højden for forhindringsundvigelse eller bruge en manuel græsslåmaskine forud for at undgå, at robotten sidder fast. 5. Hvis robotten ofte sidder fast i denne placering, kan du indstille den som en undvigelseszone.
Funktionsfejl i venstre og højre forhjul samt venstre og højre baghjul.	Hjulet kan ikke rotere, eller der er et problem med hjulmotoren.	1. Rengør baghjulene, og prøv igen. 2. Hvis du fortsat oplever denne fejl, kan du prøve at genstarte robotten. 3. Hvis problemet varer ved, skal du kontakte eftersalgsservice.
Skivebladet kan ikke rotere.	Skivebladet kan ikke rotere normalt, eller der er problemer med skæremotoren.	1. Rengør skivebladet, og prøv igen. 2. Tjek, om det omgivende græs er højere end 10 cm. Du kan en manuel græsslåmaskine til at slå græsset med forud for at forhindre skivebladet i at blive blokeret af højt græs. 3. Tjek, om der er vand under skivebladet. Hvis det er tilfældet, så flyt robotten til et tørt sted og prøv derefter igen. 4. Hvis du fortsat oplever denne fejl, kan du prøve at genstarte robotten. 5. Hvis problemet varer ved, skal du kontakte eftersalgsservice.
Skivebladet kan ikke bevæge sig op eller ned.	Skivebladet kan ikke bevæge sig op eller ned.	1. Rengør skivebladet, og prøv igen. 2. Hvis du fortsat oplever denne fejl, kan du prøve at genstarte robotten. 3. Hvis problemet varer ved, skal du kontakte eftersalgsservice.

Problem	Årsag	Løsning
Skivebladet kan ikke bevæge sig til siden.	Skivebladet kan ikke bevæge sig til siden.	1. Rengør klippesystemet og fjern eventuelt affald eller fremmedlegemer. 2. Hvis du fortsætter med at støde på denne fejl, kan du starte med at deaktivere EdgeMaster™ funktionen. 3. Hvis problemet varer ved, skal du kontakte eftersalgsservice.
Kofangerfejl.	Den forreste kofangersensor udløses konstant.	1. Tjek, om robotten er fanget et sted. 2. Tryk forsigtigt på kofangeren, og sørg for, at den skubber sig tilbage. 3. Hvis du fortsat oplever denne fejl, kan du prøve at genstarte robotten. 4. Hvis problemet varer ved, skal du kontakte eftersalgsservice.
Opladningsfejl.	Robotten dokker i ladestationen, men der er problemer med ladestrømmen eller -spændingen.	1. Tjek, om ladestationen er forbundet korrekt til strøm. 2. Tjek, om opladningskontakterne på robotten og ladestationen er rene. 3. Efter tjekket er afsluttet, skal du prøve at dokke robotten i ladestationen igen. 4. Hvis problemet varer ved, skal du kontakte eftersalgsservice.
Batteriets temperatur er for høj.	Batteriets temperatur er ⩾ 60 °C.	1. Brug robotten, hvor den omkringliggende temperatur er under 40 °C. Du kan vente, indtil batteritemperaturen bliver sænket automatisk. 2. Du kan slukke robotten og genstarte den efter et stykke tid. 3. Hvis problemet varer ved, skal du kontakte eftersalgsservice.
Batteriets temperatur er høj.	Batteriets temperatur er ⩾ 45 °C.	1. Opladning kan mislykkes, når batteritemperaturen overstiger 45 °C. 2. Brug robotten, hvor den omkringliggende temperatur er under 40 °C.
Batteriets temperatur er lav.	Batteriets temperatur er ⩽ 6 °C.	1. Opladning kan mislykkes, når batteritemperaturen er under 6 °C. 2. Brug robotten, når den omkringliggende temperatur er over 6 °C.
LiDAR'en er blokeret.	LiDAR'en er blokeret (for eksempel er LiDAR-beskyttelsesdækslet ikke fjernet.	1. Fjern LiDAR-beskyttelsesdækslet, og prøv igen. 2. Hvis LiDAR'en på toppen af robotten er meget snavset, skal den rengøres med en fnugfri klud. Prøv derefter igen.
Fejlfunktion i LiDAR'en.	LiDAR'en er meget snavset, eller der er en sensorfejl.	1. Tjek, om LiDAR'en er snavset. Rengør den om nødvendigt, og prøv igen. 2. Hvis du fortsat oplever denne fejl, kan du prøve at genstarte robotten. 3. Hvis problemet varer ved, skal du kontakte eftersalgsservice.
LiDAR'en er beskidt.	LiDAR'en er beskidt.	Tør LiDAR-sensoren på toppen af robotten af med en ren klud. Hold LiDAR'en tørt efter rengøring.

Problem	Årsag	Løsning
LiDAR'ens temperatur er høj.	LiDAR-temperaturen er ≥ 80 °C.	1. Robotten vil automatisk forsøge at vende tilbage til ladestationen for at køle ned. 2. Sørg for, at robotten opererer ved en omgivelsestemperatur på under 40 °C. 3. Placer robotten i et skyggefuldt, køligt og velventileret område. Alarmen stopper, når temperaturen falder til et normalt niveau. 4. Robotten vil automatisk genoptage driften, når alarmen stopper. 5. Hvis problemet varer ved, skal du kontakte eftersalgsservice.
LiDAR'ens temperatur er for høj.	LiDAR-temperaturen er ≥ 90 °C.	1. LiDAR'en blev slukket på grund af høje temperaturer. 2. Sørg for, at robotten opererer ved en omgivelsestemperatur på under 40 °C. 3. Placer robotten i et skyggefuldt, køligt og velventileret område. Alarmen stopper, når temperaturen falder til et normalt niveau. 4. Hvis problemet varer ved, skal du kontakte eftersalgsservice.
Robot er væk.	Positioneringen er gået tabt.	1. Tjek, om LiDAR'en på toppen af robotten er beskidt. Skidt vil påvirke positionering. 2. Flyt manuelt robotten til et åbent sted inden for kortet, og prøv at starte opgaven igen. 3. Hvis positioneringen ikke er gendannet, skal du fjernstyre robotten tilbage til ladestationen via appen og så starte græsslåningsopgaven.
Sensorfejl.	Sensorfejl.	1. Genstart robotten, og prøv igen. 2. Hvis problemet varer ved, skal du kontakte eftersalgsservice.
Robotten er i undvigelseszonen.	Robotten er i undvigelseszonen.	1. Flyt robotten manuelt ud af undvigelseszonen, og prøv igen. 2. Fjernstyr robotten via appen for at flytte den ud af undvigelseszonen, og prøv derefter igen.
Robotten er uden for kortet.	Robotten er uden for kortet.	1. Flyt manuelt robotten ind på kortet, og prøv igen. 2. Fjernstyr robotten ind på kortet via appen, og prøv igen.
Nødstop aktiveret.	Der trykkes på robottens stop-knap.	Indtast pinkoden på robotten, og bekræft.
Lavt batteri. Robotten lukker snart ned.	Batteriniveau er ≤ 10 %.	Dok robotten i ladestationen for at oplade.
Robotten er væk fra kortet. Risiko for tyveri.	Robotten er væk fra kortet.	1. Indtast pinkoden på robotten, og bekræft. 2. Du kan deaktivere Uden for kort-alarmen under Indstillinger i appen.
Kunne ikke vende tilbage til ladestationen.	Robotten kan ikke finde ladestationen, når den vender tilbage til ladestationen.	1. Tjek, om der er forhindringer, der blokerer robotten. Fjern forhindringerne, og prøv igen. 2. Fjernstyr robotten tilbage til ladestationen via appen.

Problem	Årsag	Løsning
Kunne ikke dokke i ladestationen.	Robotten finder ladestationen, men kan ikke dokke.	1. Tjek, om de genskinnende folier på ladestationen er beskidte eller blokerede. 2. Tjek, om der er forhindringer foran ladestationen. 3. Tjek, om ladestationen er blevet fjernet. 4. Tjek om grundpladen er dækket med tykt mudder. 5. Tjek, om ladestationen er på en skråning. 6. Tjek om ladestationen har strøm. 7. Hjælp robotten med at dokke i ladestationen ved at bruge fjernbetjeningen eller manuelt.
Positionering mislykkedes.	Positioneringen mislykkes, når robotten forsøger at starte en slåopgave.	1. LiDAR'en kan være blokeret. Flyt robotten til et fladt og åbent område inden for kortet manuelt, og start opgaven igen. 2. Hvis du bliver ved med at støde på denne fejl, skal du prøve igen, efter robotten er dokket i ladestationen.
Utilstrækkelig plads til at dreje foran ladestationen.	Utilstrækkelig plads til at dreje foran ladestationen.	1. Hvis ladestationen er placeret på kanten af kortet eller inden i det, sørg for at der er mindst 1 m fri plads mellem stationens grundplades forreste område og kortets skillelinje; ellers kan robotten muligvis ikke dreje. 2. Flyt ladestationen, eller ændr kortet i Kortredigering.
Sti blokeret.	Sti blokeret.	1. Tjek, om der er indstillet en undvigelseszone på stien. 2. Tjek, om der er forhindringer, der blokerer for robotten. 3. Hvis robotten stadig ikke kan passere, slet stien i Kortredigering og indstil en ny.
Frontkameraet er snavset.	Frontkameraet er snavset.	Tør frontkameraet af med en ren klud.
Der er et problem med Frontkameraet.	Der er et problem med Frontkameraet.	1. Tør frontkameraet af med en ren klud. 2. Prøv at genstarte robotten. 3. Hvis problemet varer ved, skal du kontakte eftersalgsservice.
Frontkamera blokeret.	Frontkamera blokeret.	Tør frontkameraet af med en ren klud.
Der opstår en fejl i skillelinjedetekteringen under automatisk kortlægning.	Der opstår en fejl i skillelinjedetekteringen under automatisk kortlægning.	1. Sørg for, at lysforholdene er passende, ikke for lyse og ikke for mørke. 2. Bekræft, at vejret er klart, uden tåge eller regn. 3. Sørg for, at frontkameraet er rent og ikke blokeret. 4. Sørg for, at jordoverfladen er jævn, da ujævnheder kan påvirke registreringen. 5. Hvis skillelinjedetektering fortsætter med at fejle, skift til fjernbetjeningstilstand for kortlægning.
Unormale vibrationer.	Unormale vibrationer.	1. Undersøg skivebladet for at fastslå, om den er beskadiget. Hvis der konstateres skader, skal disken udskiftes. 2. Hvis disken er intakt, skal du kontakte kundeservice.

13 Specifikationer

		A3 2500	A3 3500	A3 5000
Grundlæggende information	Produktets navn	Dreame Robotplæneklipper A3 AWD Pro		
	Mærke	Dreame		
	Model	MXXA8300	MXXA9300	MXXA9301
	Mål	740×532×325 mm		
	Vægt (inklusive batteri)	23,9 kg		
Slåning	Anbefalet arbejdskapacitet	2500 m^2	3500 m^2	5000 m^2
	Græsslåningens effektivitet (EG-MF-standard)	Standard: ⩾500 m^2/t Høj effektivitet: ⩾700 m^2/t Hurtig: ⩾900 m^2/t		
	Græsslåningens højde	3-10 cm (i trin på 5 mm)		
	Slåbredde	⩾40 cm		
	Opladningstid [2]	55 min.	85 min.	110 min.
Støjemissioner	Lydeffektniveau LWA	65 dB(A)		
	Usikkerhed om lydeffekt KWA	3 dB(A)		
	Lydtryksniveau LpA	54 dB(A)		
	Usikkerhed om lydtryk KpA	3 dB(A)		
Arbejdsforhold	Driftstemperatur	0~50 °C Anbefalet: 10~35 °C		
	Temperatur ved langvarig opbevaring	-10~35 °C Anbefalet: 0~25 °C		
	IP-klassificering	Robot: IPX6 Ladestation: IPX4 Strømforsyning: IP67		
	Maksimal hældning for slåområdet	80%		
Forbindelse	Bluetooth-frekvensområde	2,4 GHz~2,4835 GHz		
	Maksimal RF-effekt	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)		
	Linktjeneste [3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41		
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS		

		A3 2500	A3 3500	A3 5000
Fremdrifts-motor	Kørehastighed under fjern-betjening	0,45 m/s–0,8 m/s		
	Kørehastighed ved slåning	Standard: 0,35 m/s Effektiv: 0,6 m/s Hurtig hastighed: 0,8 m/s		
	Motortype	Navmotor		
Skæremotor	Hastighed	2800/min.		
Batteri (ro-bot)	Batterimodel	MBPA20	MBPA30	MBPA40
	Batteritype	Litiumbatteri		
	Nominel kapacitet	5000 mAh	7500 mAh	10000 mAh
	Nominel spænding	Maks. 36 V		
Strømforsy-ning	Opladermodel	MPAA30		
	Indgangsspænding	100~240 V AC		
	Udgangsspænding	42 V		
	Udgangsstrøm	5 A		
Ladestation	Ladestationmodel	MCA20		
	Indgangsspænding	42 V		
	Udgangsspænding	42 V		
	Indgangsstrøm	5 A		
	Udgangsstrøm	5 A		

Standar-der	Bånd	Uplink (MHz)	Downlink (MHz)	Maksimal RF-ud-gangseffekt	GNSS	Frekvens-bånd
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] Opladningstiden gælder, når robotten automatisk vender tilbage til ladestationen ved lavt batteriniveau.
[3] Omfattede lande/regioner: Albanien, Andorra, Østrig, Belgien, Bosnien-Hercegovina, Bulgarien, Kroatien, Cypern, Tjekkiet, Danmark, Estland, Finland, Frankrig, Tyskland, Grækenland, Guernsey, Ungarn, Island, Irland, Italien, Kosovo, Letland, Liechtenstein, Litauen, Luxembourg, Makedonien, Malta, Moldova, Monaco, Montenegro, Holland, Norge, Polen, Portugal, Rumænien, Serbien, Slovakiet, Slovenien, Spanien, Sverige, Schweiz, Storbritannien, Ukraine.

Bemærk: Specifikationerne kan ændres, da vi løbende forbedrer vores produkt. Du kan finde de seneste oplysninger på vores hjemmeside https://global.dreametech.com.

Alkuperäiset ohjeet

Sisällysluettelo

1 Turvallisuusohjeet P202
2 Tuotteen esittely P206
3 Asennus P208
4 Valmistelu ensimmäistä käyttökertaa varten P211
5 Puutarhan kartoittaminen P216
6 Käyttö P222
7 Dreamehome-sovellus P225
8 Huolto P228
9 Akku P232
10 Talvisäilytys P232
11 Kuljettaminen P232
12 Vianetsintä P233
13 Tekniset tiedot P237

1 Turvallisuusohjeet

1.1 Yleiset turvallisuusohjeet

• Vältä laitteen ja sen oheislaitteiden käyttöä huonoissa sääolosuhteissa, erityisesti jos on olemassa salamaniskun vaara.
• Lue käyttöohje huolellisesti ja varmista, että ymmärrät ohjeet ennen tuotteen käyttöä.
• Käytä tuotteen kanssa vain Dreamen suosittelemia varusteita. Kaikki muut käyttötavat ovat virheellisiä.
• Älä anna lasten olla koneen lähellä tai leikkiä sillä, kun se on toiminnassa.
• Älä käytä tuotetta alueilla, joilla ihmiset eivät ole tietoisia sen läsnäolosta.
• Älä juokse, kun käytät tuotetta manuaalisesti Dreamehome-sovelluksella. Kävele aina, varo askeleitasi rinteessä ja pidä tasapaino aina yllä.
• Vältä tuotteen käyttämistä, jos työalueella on ihmisiä, erityisesti lapsia tai eläimiä.
• Jos tuotetta käytetään julkisilla alueilla, aseta työalueen ympärille varoituskyltit, joissa on seuraava teksti: "Varoitus! Automaattinen ruohonleikkuri! Pysy kaukana koneesta! Valvo lapsia!"
• Käytä tukevia jalkineita ja pitkiä housuja, kun käytät tuotetta.
• Tuotteen vaurioitumisen sekä ajoneuvo- ja henkilöonnettomuuksien välttämiseksi älä määritä työalueita tai kuljetusreittejä ylittämään yleisiä kulkureittejä.
• Älä koske liikkuvia vaarallisia osia, kuten terälevyä, ennen kuin se on pysähtynyt kokonaan.
• Hakeudu lääkäriin henkilövahingon tai onnettomuuden sattuessa.
• Kytke tuote **pois päältä** ennen tukosten poistamista, huoltotoimenpiteitä tai tuotteen tarkastamista. Jos tuote tärisee epänormaalisti, tarkista se vaurioiden varalta ennen uudelleenkäynnistystä. Älä käytä tuotetta, jos jokin osa on viallinen.
• Älä asenna pääkaapelia alueille, joille tuote voi leikata. Noudata kaapelin asennuksesta annettuja ohjeita.
• Käytä tuotteen lataamiseen vain toimitukseen kuuluvaa laustelakkaa. Vääränlainen käyttö voi aiheuttaa sähköiskun, ylikuumenemista tai syövyttävän nesteen vuotamista akusta. Jos elektrolyyttiä vuotaa, huuhtele vedellä/neutraloivalla aineella ja hakeudu lääkäriin, jos syövyttävää nestettä joutuu silmiin.
• Kun liität pääkaapelin pistorasiaan, käytä vikavirtasuojakytkintä (RCD), jonka suurin laukaisuvirta on 30 mA.
• Käytä vain Dreamen suosittelemia alkuperäisiä akkuja. Tuotteen turvallisuutta ei voida taata, jos käytetään muita kuin alkuperäisiä akkuja. Älä käytä ei-ladattavia paristoja.
• Pidä kaikki virtajohdot ja jatkojohdot poissa työskentelyalueelta, sillä johtojen vaurioituminen voi aiheuttaa kosketuksen jännitteisten osien kanssa.
• Tässä asiakirjassa käytetyt kuvat ovat vain viitteellisiä. Katso todelliset tuotteet.
• Älä koskaan anna lasten, henkilöiden, joilla on heikentyneet fyysiset, sensoriset tai henkiset kyvyt tai joilla ei ole riittävästi kokemusta ja tietoa, tai henkilöiden, jotka eivät tunne näitä ohjeita, käyttää konetta. Paikalliset määräykset voivat rajoittaa käyttäjän ikää.
• Älä liitä tai kosketa vaurioitunutta kaapelia, ennen kuin se on irrotettu pistorasiasta. Jos kaapeli vaurioituu käytön aikana, irrota pistoke pistorasiasta. Kulunut tai vaurioitunut kaapeli lisää sähköiskun vaaraa, ja huoltohenkilöstön tulee vaihtaa se.
• Älä työnnä tuotetta voimakkaasti tai nopeasti, sillä tuote voi vaurioitua.
• Jotta radiotaajuusaltistusta koskevat vaatimukset täyttyisivät, laitteen ja ihmisen on oltava 35 cm:n etäisyydellä toisistaan.
• VAROITUS: Käytä akun lataamiseen vain laitteen mukana toimitettua irrotettavaa virtalähdettä.

1.2 Asennusta koskevat turvallisuusohjeet

- Vältä laustelakan asentamista alueille, joissa ihmiset voivat kompastua siihen.
- Älä asenna laustelakkaa alueille, joissa on seisovan veden vaara.
- Älä asenna laustelakkaa lisävarusteineen alle 60 cm:n päähän syttyvästä materiaalista. Laustelakan ja virtalähteen toimintahäiriöt tai ylikuumeneminen voivat aiheuttaa palovaaran.

1.3 Käyttöä koskevat turvallisuusohjeet

- Pidä kädet ja jalat etäällä pyörivistä teristä. Älä aseta käsiä tai jalkoja tuotteen lähelle tai sen alle, kun se on kytketty päälle.
- Älä nosta tai siirrä tuotetta, kun se on kytketty päälle.
- Käytä pysäköintitilaa tai kytke tuote **pois päältä**, kun työalueella on ihmisiä, erityisesti lapsia tai eläimiä.
- Varmista, ettei nurmikolla ole esineitä, kuten kiviä, oksia, työkaluja tai leluja. Muutoin terät voivat vaurioitua, jos ne osuvat johonkin esineeseen.
- Älä aseta esineitä tuotteen tai laustelakan päälle.
- Älä käytä tuotetta, jos STOP-painike ei toimi.
- Vältä törmäyksiä tuotteen ja ihmisten tai eläinten välillä. Jos ihminen tai eläin tulee tuotteen reitille, pysäytä tuote välittömästi.
- Kytke tuote aina **pois päältä**, kun sitä ei käytetä.
- Tuotetta ei saa käyttää samaan aikaan upposadettimen kanssa. Varmista Aikataulu-toimintoa käyttämällä, että tuote ja upposadetin eivät toimi samaan aikaan.
- Älä sijoita liitäntäkanavaa paikkoihin, joihin on asennettu upposadettimia.
- Älä käytä tuotetta, jos työalueella on seisovaa vettä, kuten rankkasateen tai veden kertymisen aikana.

1.4 Huoltoa koskevat turvallisuusohjeet

- Kytke tuote **pois päältä**, kun teet huoltotoimenpiteitä.
- Varmista pesun jälkeen, että tuote asetetaan maahan normaalissa asennossa, ei ylösalaisin.
- Älä käännä tuotetta ylösalaisin alustan puhdistamista varten. Jos käännät sen ylösalaisin puhdistusta varten, muista palauttaa se oikeaan asentoon puhdistuksen jälkeen. Tämä varotoimenpide on tarpeen, jotta moottoriin ei pääse vettä, mikä saattaisi vaikuttaa normaaliin toimintaan.
- Irrota pistoke laustelakasta tai käytä käytönestolaitetta ennen laustelakan puhdistamista tai huoltamista.
- Älä käytä painepesuria tai liuottimia tuotteen puhdistamiseen.

1.5 Akun turvallisuus

Litiumioniakut voivat räjähtää tai aiheuttaa tulipalon, jos ne puretaan, oikosuljetaan tai altistetaan vedelle, tulelle tai korkeille lämpötiloille. Käsittele niitä varoen, älä pura tai avaa akkua ja vältä kaikenlaista sähköistä tai mekaanista väärinkäyttöä. Säilytä niitä suojassa suoralta auringonvalolta.
1.Käytä vain valmistajan toimittamaa akkulaturia ja virtalähdettä. Sopimattoman laturin ja virtalähteen käyttämisestä voi seurata sähköisku ja / tai ylikuumeneminen.
2. ÄLÄ YRITÄ KORJATA TAI MUUTTAA AKKUJA! Korjausyritykset voivat aiheuttaa vakavia, räjähdyksestä tai sähköiskusta johtuvia henkilövahinkoja. Jos syntyy vuoto, vapautuvat elektrolyytit ovat syövyttäviä ja myrkyllisiä.
3.Tämä laite sisältää akkuja, jotka vain ammattitaitoiset henkilöt saavat vaihtaa.

1.6 Jäännösriskit

Käytä vammojen välttämiseksi suojakäsineitä, kun vaihdat teriä.

1.7 Symbolit ja tarrat

	**VAROITUS -** Lue käyttöohjeet ennen koneen käyttöä.
	**VAROITUS -** Pysy turvallisella etäisyydellä koneesta käytön aikana.
	**VAROITUS -** Käytä käytönestolaitetta ennen koneella työskentelyä tai sen nostamista.
	**VAROITUS -** Älä aja koneen päällä. Älä kosketa pyörivää terää.
	**VAROITUS -** Tätä tuotetta ei saa hävittää tavallisen kotitalousjätteen mukana. Varmista, että tuote kierrätetään paikallisten lakisääteisten vaatimusten mukaisesti.

CE	Tämä tuote on sovellettavien EY-direktiivien mukainen.
III	Luokka III
	Lue ohjeet ennen lataamista.
⎓	Tasavirta
	Luokka II

KÄYTTÖTARKOITUS

Puutarhatuote on tarkoitettu kotitalouksien nurmikon leikkaamiseen. Se on suunniteltu leikkaamaan usein, mikä pitää nurmikon terveempänä ja paremman näköisenä kuin koskaan ennen. Nurmikon koon mukaan leikkuri voidaan ohjelmoida toimimaan mihin aikaan tai miten usein tahansa. Sillä ei voi kaivaa, lakaista eikä poistaa lunta.

CE

TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. ilmoittaa täten, että radiolaitemalli Dreame MXXA8300/MXXA9300/MXXA9301 on direktiivin 2014/53/EU vaatimusten mukainen. EU-vaatimustenmukaisuusvakuutuksen koko teksti on saatavilla seuraavassa Internet-osoitteessa: https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.

Tuote on Yhdistyneen kuningaskunnan PSTI-määräysten mukainen, vaatimustenmukaisuusvakuutuksen koko teksti on saatavilla seuraavassa Internet-osoitteessa: https://global.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti.

Yksityiskohtainen sähköinen käyttöohje on osoitteessa https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

Verkkoturvallisuutta koskeva ilmoitus

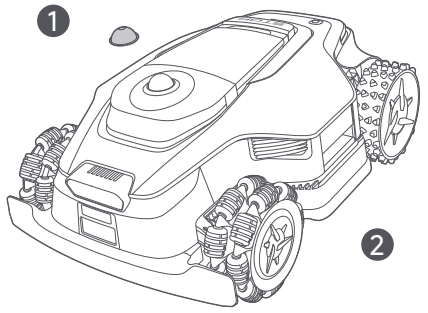
Seuraavat tiedot on tarkoitettu varmistamaan tämän laitteen turvallinen käyttö verkkoympäristöissä:
Tämä laite on varustettu useilla verkkoyhteysominaisuuksilla, kuten Ethernet-portilla (RJ-45), langattomalla Wi-Fi-tietoliikennemoduulilla ja USB-virheenkorjausrajapinnalla. Seuraavat verkkopalvelut ovat oletusarvoisesti käytössä käynnistyksen yhteydessä:

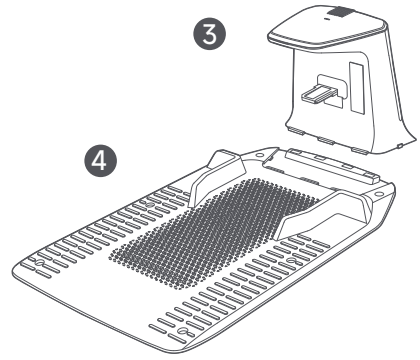
- **Web-määrityspalvelu (HTTP/HTTPS):** Kuuntelee porttia 80 (HTTP) ja porttia 443 (HTTPS) paikallista määritystä ja tilanvalvontaa varten. Tietovuotojen estämiseksi on suositeltavaa poistaa HTTP-palvelu käytöstä heti asennuksen jälkeen ja ottaa käyttöön vain HTTPS luotettavan TLS-varmenteen kanssa.
- **Device Broadcasting (mDNS/SSDP):** Käytetään laitteen automaattiseen tunnistamiseen lähettämällä laitetiedot lähiverkkoon (LAN). Jos näitä palveluita ei tarvita, on suositeltavaa poistaa ne käytöstä tietojen skannausriskin vähentämiseksi.
- **USB-liitäntä:** Käytetään paikallisiin laiteohjelmistopäivityksiin ja lokitietojen poimintaan. Kun virheenkorjaustila on käytössä, se voi paljastaa järjestelmätiedostojen käyttöoikeudet. On suositeltavaa rajoittaa käyttö vain valtuutetulle henkilöstölle ja poistaa tämä käyttöliittymä käytöstä, kun laitetta ei huolleta.

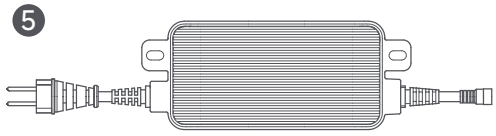
Yksityiskohtaiset konfigurointiohjeet ovat kohdassa *Valmistelu ensimmäistä käyttökertaa varten.*

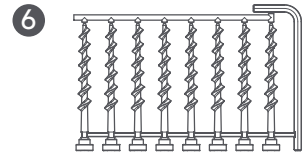
2 Tuotteen esittely

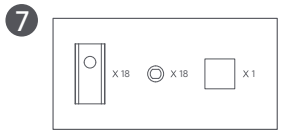
2.1 Laatikon sisältö









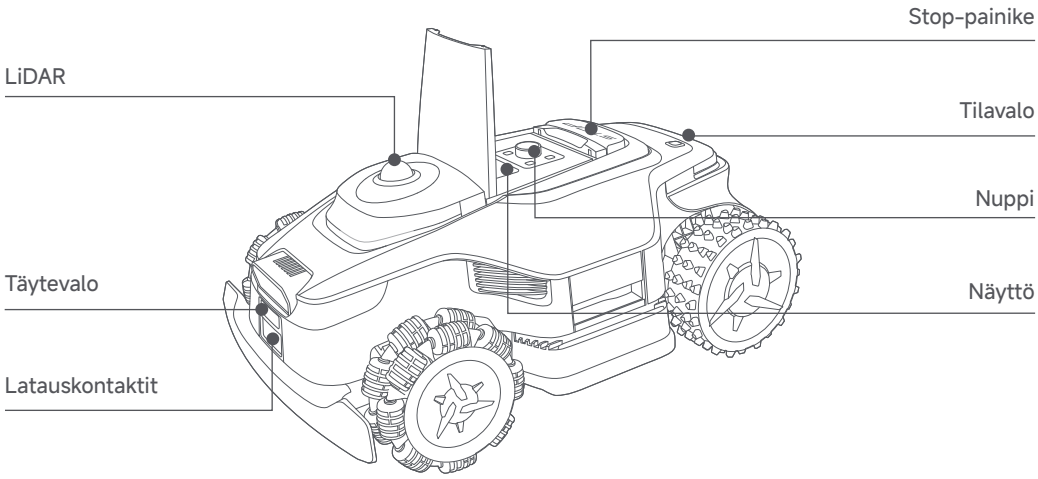


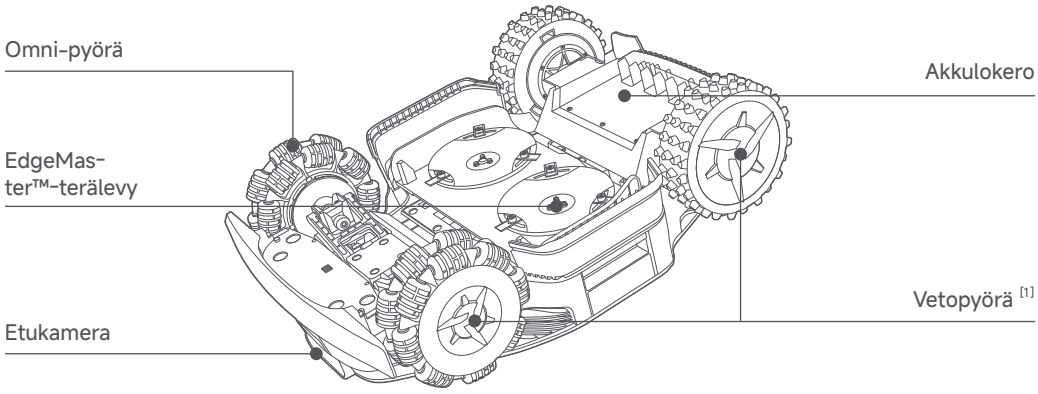




1. LiDAR-suojakansi
2. Robottiruohonleikkuri
3. Lataustorni (ja 10 m:n jatkojohto)
4. Pohjalevy
5. Virtalähde
6. Ruuvit × 8, kuusiokoloavain
7. Varaterät ja pidikkeet × 18, nukkaamaton liina
8. Käyttöohje
9. Pikaopas

2.2 Tuotteen yleiskuvaus

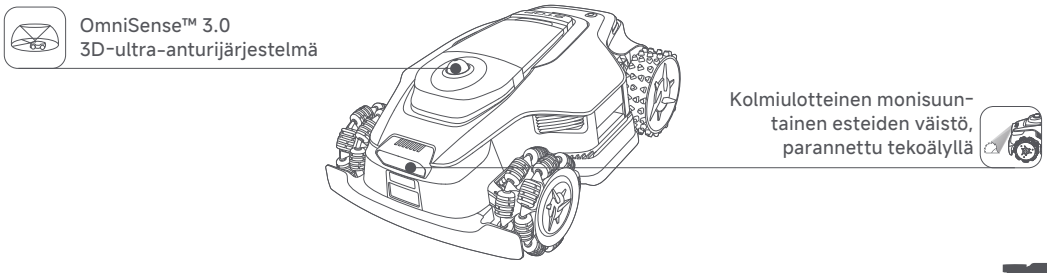




[1] Varustettu napamoottoreilla.

2.3 OmniSense™ 3.0: 3D-ultra-anturijärjestelmä ja tekoälykamera

OmniSense™ 3.0 nostaa nurmikon hoidon aivan uudelle tasolle. Se on mullistava 3D-ultra-anturijärjestelmä, jossa on algoritmilla avustettu HDR-kamera. Järjestelmä tarjoaa kattavamman ja yksityiskohtaisemman kuvan puutarhan 3D-ympäristöstä.



2.4 GPS- ja 4G-yhteydellä varustettu linkkipalvelu

Robotti on varustettu linkkipalvelulla, joka tarjoaa 4G-mobiiliverkkoyhteyden.

Linkkipalvelun aktivoiminen

Linkkipalvelu aktivoituu automaattisesti, kun käynnistät robotin. tulee näkyviin robotin näytölle ja sovellukseen, mikä osoittaa, että aktivointi on onnistunut. Voit tarkastella linkkipalvelun käyttötietoja sovelluksen kohdassa **Yhteydet**.

Linkkipalvelun ollessa aktiivinen voit etävalvoa robotin tilaa ja käynnistää leikkuutehtäviä ilman Wi-Fi-yhteyttä. Lisäksi laitteessa on sisäänrakennettu GPS reaaliaikaista sijainnin seurantaa varten, mikä parantaa robotin varkaudenesto-ominaisuuksia. Voit seurata laitteen sijaintia milloin tahansa, mistä tahansa, ja saada ilmoituksen, jos se liikkuu määritetyn kartta-alueen ulkopuolelle.

Linkkipalvelu on maksuton ensimmäisten kolmen vuoden ajan aktivoinnin jälkeen. Jos haluat pidentää palvelun voimassaoloaikaa, ota yhteyttä Dreamen asiakaspalveluun osoitteessa **dreamesupport@dreame.tech**.

2.5 Anturit

Nimi	Kuvaus
LiDAR	Hankkii tietoja ympäristöstä ja helpottaa robotin paikannusta, esteiden väistämistä sekä veden ja lian tunnistamista. Tunnistusalue (100 klx:n valossa) on 40 m 10 %:n heijastuvuudella, 70 m 80 %:n heijastuvuudella Kuvakulma: 360° (vaakasuunnassa) × 59° (pystysuunnassa)
Etukamera	Tunnistaa esteet, nurmikon rajat ja ihmisten läsnäolon. Kuvakulma: 89° (vaakasuunnassa), 58° (pystysuunnassa) ja 97° (viistosti) Tarkkuus: 2 MP
GPS	Robotissa on sisäänrakennettu GPS-toiminto. Voit seurata robotin sijaintia reaaliaikaisesti Google Mapsissa sovelluksen kautta.

3 Asennus

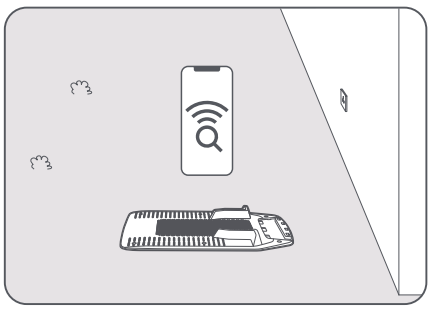
3.1 Sopivan paikan valitseminen

• Sijoita pohjalevy tasaiselle alustalle lähelle nurmikon reunaa ja pistorasian viereen. Sijoita se alueelle, jossa on vahva Wi-Fi-signaali.

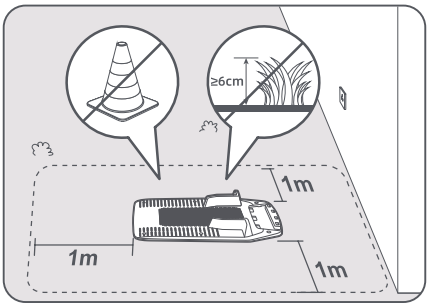
Huomaa: Tarkista Wi-Fi-signaalin voimakkuus sijainnissa mobiililaitteen avulla. Vahva Wi-Fi-signaali takaa vakaan yhteyden robotin ja sovelluksen välillä.

Tärkeää: Varmista, että maa on tarpeeksi pehmeää ruuvien asentamista varten.

Tärkeää: Jos latausastelakka on rinteessä, varmista, ettei kaltevuus ole liian jyrkkä. Muuten robotti voi liukua taaksepäin eikä pääse telakoitumaan.

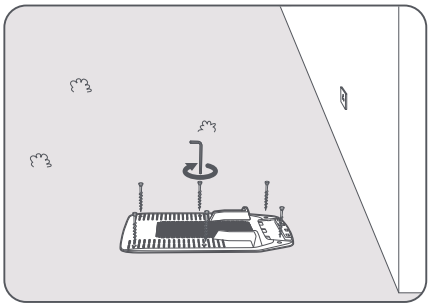


• Jätä lataustelakan kummallekin puolelle ja eteen vähintään **1 m** vapaata tilaa. Pohjalevyn vasemmalla tai oikealla puolella tai edessä ei saa olla esteitä. Varmista, että ruohon pituus paikan ympärillä on alle **6 cm**. Jos ruoho on tätä pidempää, leikkaa se ensin työnnettävällä leikkurilla. Pitkä ruoho voi vaikeuttaa robotin palaamista lataustelakkaan.

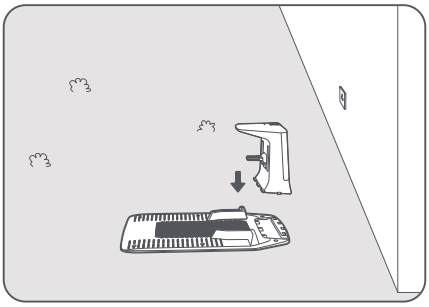


3.2 Asenna lataustelakka

❶ Kiinnitä pohjalevy maahan toimitukseen kuuluvilla ruuveilla ja kuusiokoloavaimella.

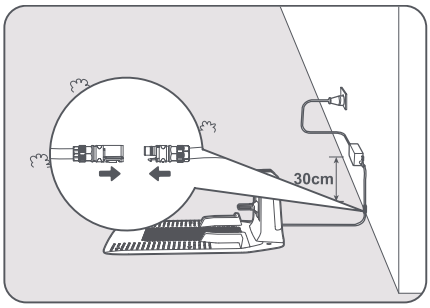


❷ Kiinnitä lataustorni pohjalevyyn niin, että kuulet naksahduksen.

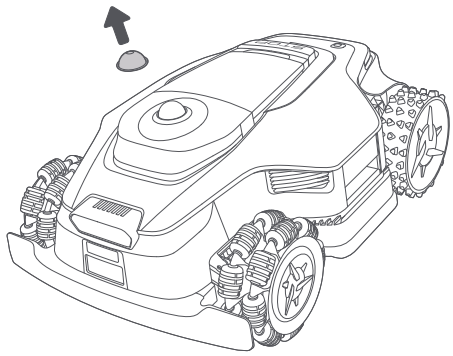


❸ Liitä virtalähde jatkojohtoon ja liitä sitten pistorasiaan. Pidä virtalähde vähintään **30 cm** maanpinnan yläpuolella.

Huomaa: Lataustelakan LED-merkkivalo **palaa sinisenä**, kun virta on kytketty.



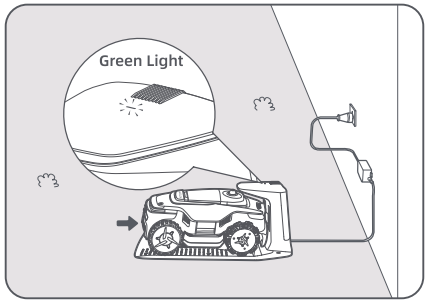
❹ Irrota LiDAR-suojakansi.



❺ Aseta robotti lataustelakkaan lataukseen. Varmista, että robotin ja lataustelakan latauskontaktit on liitetty oikein.

Huomaa: Merkkivalo **vilkkuu vihreänä**, kun robotti latautuu lataustelakassa.

Huomaa: Jos haluat lisätä katoksen lisäsuojaa varten, käytä vastaavaa Dreame-katosta, joka on saatavilla paikallisista myymälöistä tai verkosta. Muun kuin Dreame-katoksen käyttäminen voi aiheuttaa ongelmia lataamisen aikana.

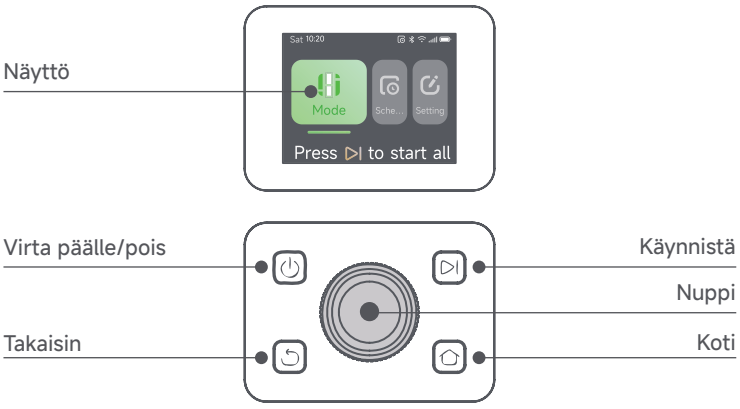


Lataustelakan LED-merkkivalo

LED-merkkivalon väri	Merkitys
Vilkkuva/kiinteä punainen	1. Lataustelakassa on ongelma (esimerkiksi ongelma latausvirran tai -jännitteen kanssa).
	2. Robotti telakoituu lataustelakkaan, mutta lataus on epänormaali (esimerkiksi latauskontakteissa on oikosulku).
Kiinteä sininen	Lataustelakan virta on kytketty. Robotti ei ole lataustelakassa.
Vilkkuva vihreä	Robottia ladataan lataustelakassa.
Kiinteä vihreä	Robotti on latautunut täyteen lataustelakassa / latausajan ulkopuolella.

4 Valmistelu ensimmäistä käyttökertaa varten

4.1 Ohjauspaneeliin tutustuminen



Näyttö

Icon	Tila
	Akun varaustaso (Näyttää akun nykyisen varaustason.)
	Lataus (Robotti on telakoitu laustelakkaan.)
	Bluetooth (Robotti on yhdistetty sovellukseen Bluetoothin kautta.)
	Wi-Fi (Robotti on yhdistetty sovellukseen Wi-Fi-verkon kautta.)
	Linkkipalvelu (Linkkipalvelu on aktivoitu.)
	Aikataulu (Tehtävä on aikataulutettu tälle päivälle, mutta sitä ei ole vielä aloitettu.)

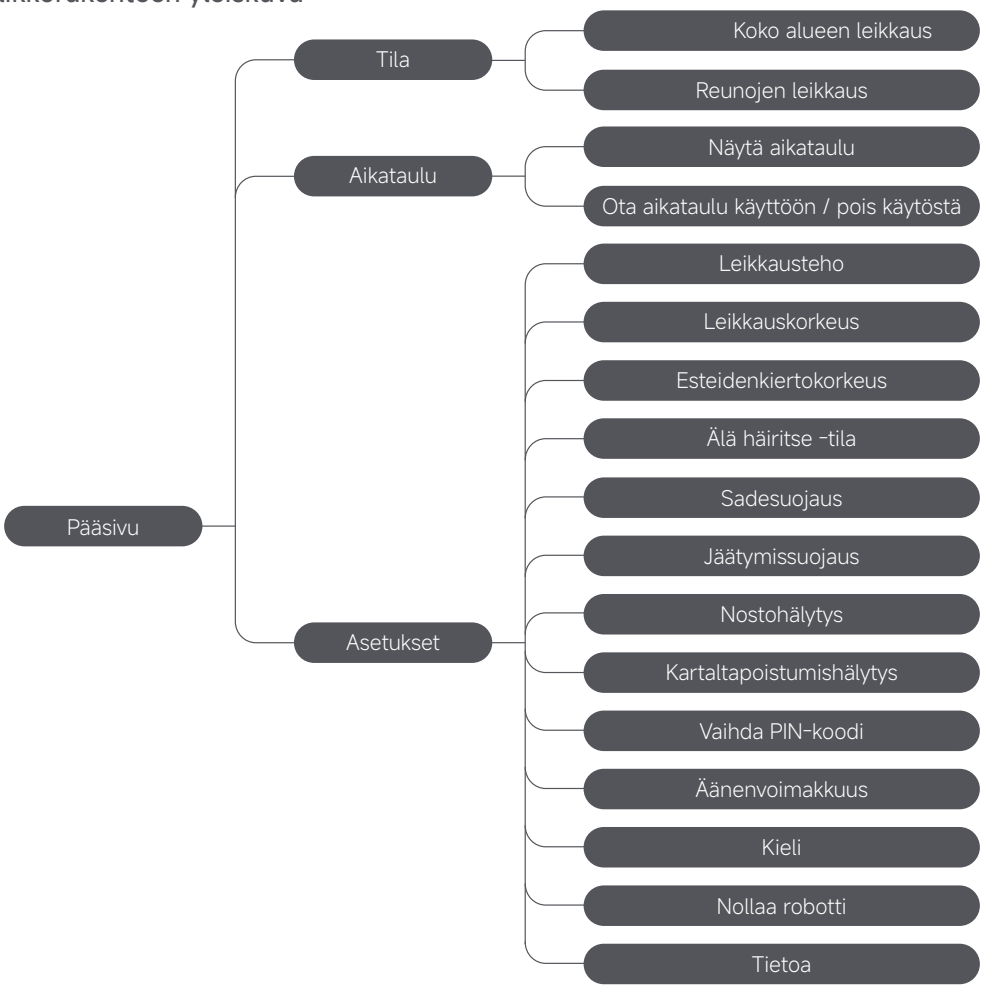
Säätimet

Painike	Toiminto
Virta ⏻	Voit kytkeä robotin päälle/pois päältä pitämällä ⏻ -painiketta painettuna 2 sekunnin ajan. Varmista, että se on laustelakan ulkopuolella.
Käynnistä ▷|	Aloita koko alueen leikkaus tai jatka keskeytettyjä tehtäviä painamalla ▷| -painiketta, sulje sitten kansi 5 sekunnin kuluessa. Tehtävä peruutetaan, jos kantta ei suljeta 5 sekunnin kuluessa.
Koti ⌂	Voit lähettää robotin takaisin laustelakkaan latautumaan painamalla ⌂ -painiketta ja sulkemalla kannen 5 sekunnin kuluessa. Tehtävä peruutetaan, jos kantta ei suljeta 5 sekunnin kuluessa.
Takaisin ⮌	Voit siirtyä valikossa yhden tason ylöspäin painamalla ⮌ -painiketta.

Säätimet

Nuppi	Vahvista nuppia painamalla valikoissa tehty valinta.
	Ota Bluetooth-pariliitostila käyttöön pitämällä nuppia painettuna 3 sekunnin ajan.
	Voit navigoida valikossa kiertämällä nuppia myötä-/vastapäivään.
Käynnistä + Takaisin	Voit palauttaa robotin tehdasasetukset painamalla ▷| -painiketta ja ↩ -painiketta yhtä aikaa 3 sekunnin ajan. PIN-koodia ei poisteta.
Koti + Takaisin	Paina ⌂ -painiketta ja ↩ -painiketta yhtä aikaa 3 sekunnin ajan, kun haluat siirtyä Asetukset-kohdan **Tietoa**-sivulle. Tietoa-sivu katoaa 5 sekunnin kuluttua.
Nuppi + Takaisin	Voit nollata PIN-koodin painamalla nuppia ja ↩ -painiketta yhtä aikaa 3 sekunnin ajan.
Pysäytys	Voit avata yläkannen ja pysäyttää robotin painamalla **Stop**-painiketta. Toiminnan jatkamista varten ohjauspaneeliin täytyy syöttää PIN-koodi.

Valikkorakenteen yleiskuva



*Voidaan päivittää ohjelmistoversion mukaan.

Robotin tilavalo

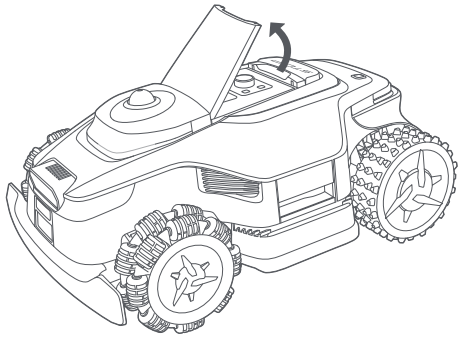
Väri	Merkitys
Kiinteä punainen	1. Robotti on valmiustilassa.
	2. Robotti suorittaa tehtävää tai on tauolla.
	3. Akku on ladattu täyteen (kirkkaus on pienempi kuin täyteen ladattuna).
	4. Robotti on telakoituneena laustelakkaan ja latautuu.
Rullaava	Robotti on telakoitunut laustelakkaan.
Hehkuva punainen	1. Robotti on partioimassa.
	2. Etukameran reaaliaikainen video näytetään sovelluksen kautta.
	3. Robotti etenee kohti määrättyä paikkaa.
Vilkkuva punainen	Robotissa on ilmennyt toimintahäiriö tehtävän aikana.
Keskeltä ulospäin suuntautuva aalto	Robotti käynnistyy.

Huomaa: Voit mukauttaa robotin valon aktivointijakson ja käyttötilanteet kohdassa **Asetukset > Valo.**

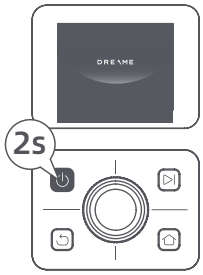
4.2 Alkuasetukset

Ennen robotin ensimmäistä käynnistyskertaa on tehtävä joitakin perusasetuksia, jotta robotti on valmis aloittamaan työnsä.

❶ Nosta yläkansi ylös.

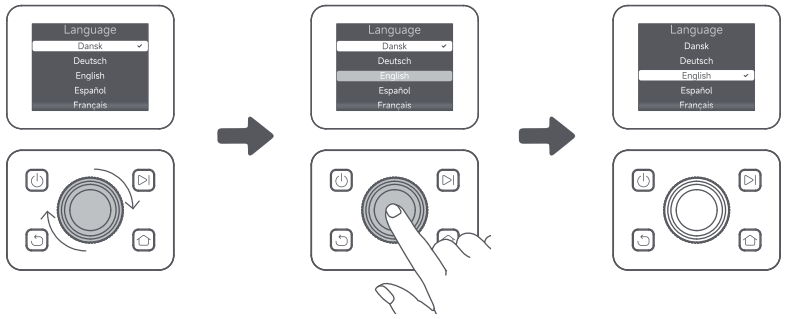


❷ Kytke robotti päälle painamalla ohjauspaneelin ⏻ -painiketta 2 sekunnin ajan.
Huomaa: Robotti kytkeytyy automaattisesti päälle, kun se telakoituu laustelakkaan.



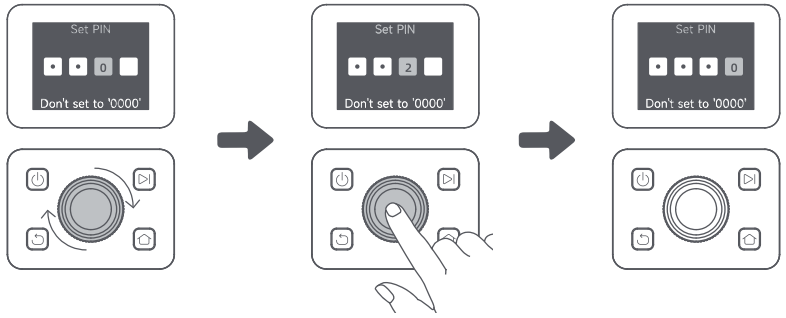
❸ Valitse haluamasi kieli

Valitse kieli kiertämällä nuppia myötäpäivään alaspäin siirtymistä ja vastapäivään ylöspäin siirtymistä varten. Vahvista painamalla nuppia.



❹ Aseta PIN-koodi

1. Valitse numero 0–9 kiertämällä nuppia. Suurenna numeroa kiertämällä myötäpäivään ja pienennä sitä kiertämällä vastapäivään. Vahvista ja aseta seuraava numero painamalla nuppia. Jos haluat muuttaa edellistä numeroa, kierrä nuppia vastapäivään, kunnes numeroksi vaihtuu 0, ja kierrä vielä kerran.
Tärkeää: Älä valitse PIN-koodia "0000".



2. Viimeistele PIN-koodin asettaminen syöttämällä PIN-koodi uudelleen.
Huomaa: Jos kaksi salasanaa eivät vastaa toisiaan, aseta uusi salasana uudelleen.

❺ Yhdistä robotti Internetiin

Lataa Dreamehome-sovellus mobiililaitteeseen skannaamalla QR-koodi. Kun asennus on tehty, luo tili ja kirjaudu sisään.

Voit myös ladata Dreamehome-sovelluksen App Storesta tai Google Playsta.

Download on the App Store

Get it on Google Play

Robotti tukee 4G-yhteyttä, ja siinä on sisäänrakennettu GPS. Optimaalisen suorituskyvyn kannalta on kuitenkin suositeltavaa määrittää Wi-Fi-yhteys.

Ennen verkon määrittämistä:

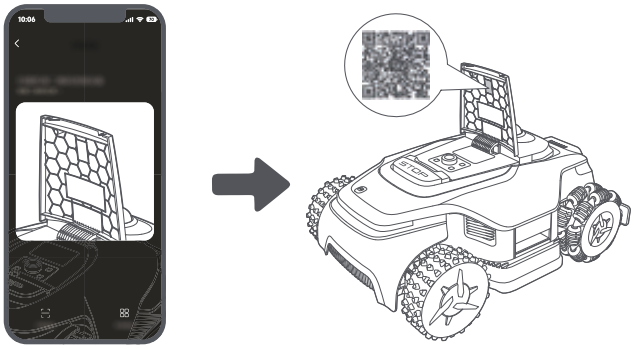
- Varmista, että robotti ja mobiililaite ovat samassa Wi-Fi-verkossa.
- Varmista, että mobiililaite on enintään **10 metrin** päässä robotista.
- Ota Bluetooth-toiminto käyttöön mobiililaitteessa.

1. Avaa Dreamehome-sovellus.
2. Voit muodostaa yhteyden jollakin seuraavista tavoista:

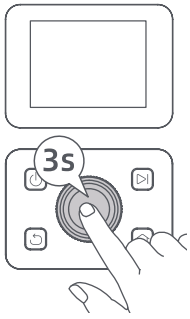
a. Lue QR-koodi: Siirry kohtaan **Laite** ja napauta **Yhdistä lukemalla QR-koodi**. Muodosta yhteys skannaamalla robotin yläkannen sisäpuolella oleva QR-koodi.

b. Lisää manuaalisesti: Siirry kohtaan **Laite** ja napauta **Lisää**. Valitse sitten robotin malli yhteyden muodostamista varten.

c. Automaattinen löytäminen: Robotti etsii lähellä olevia laitteita. Muodosta yhteys napauttamalla robottia löydettyjen laitteiden luettelosta.



3. Suorita Wi-Fi-verkkoyhteyden muodostaminen loppuun noudattamalla sovelluksessa annettuja ohjeita.
Tärkeää: Käytä 2,4 GHz:n taajuudella toimivaa yksikaistaista verkkoa tai 2,4/5 GHz:n taajuudella toimivaa kaksikaistaista verkkoa.
Tärkeää: Varmista, ettei Wi-Fi-verkossa ole palomuuria ja ettei sitä ole salattu. Muuten verkkoasennus voi epäonnistua.
4. Pidä ohjauspaneelin nuppia painettuna 3 sekunnin ajan. Robotti siirtyy Bluetooth-pariliitostilaan.



5. Muodosta laitepari noudattamalla sovelluksessa annettuja ohjeita.

Miten robotin liitos poistetaan?

Robotti liitetään automaattisesti Dreamehome-tiliin, kun laitepari on muodostettu. Kukin laite voidaan liittää vain yhteen tiliin. Sitä ei voi liittää toiseen tiliin samaan aikaan.
Jos haluat muodostaa laiteparin robotin ja uuden tilin välille, sinun on ensin poistettava sen liitos. Liitoksen poistaminen:

1. Avaa Dreamehome-sovellus. Siirry kohtaan **Laite**.
2. Jos Dreamehome-tiliin on liitetty useita robotteja, siirry muokattavan robotin sivulle pyyhkäisemällä vasemmalle tai oikealle.
3. Napauta oikeassa yläkulmassa ⋮.
4. Valitse ⊖ **Poista**.

Miten robotin voi jakaa muiden kanssa?

1. Napauta oikeassa yläkulmassa ⋮.
2. Valitse **Laitteen jakaminen**.

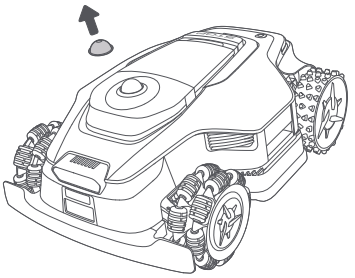
Miten Dreamehome-tililtä voi kirjautua ulos tai miten tilin voi poistaa?

1. Siirry kohtaan **Minä** > ⬡ > **Tili**.
2. Valitse **Kirjaudu ulos** tai **Poista tili**.

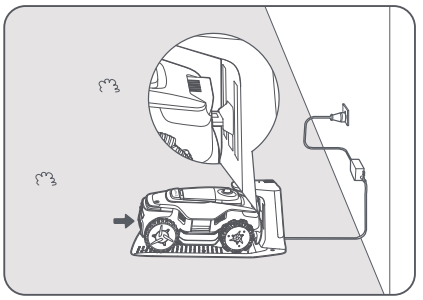
5 Puutarhan kartoittaminen

Tarkista seuraavat asiat ennen kartoitusta:

- Robotin akun varaustaso on yli 50 %.
- LiDAR-laitteen suojakansi on irrotettu.



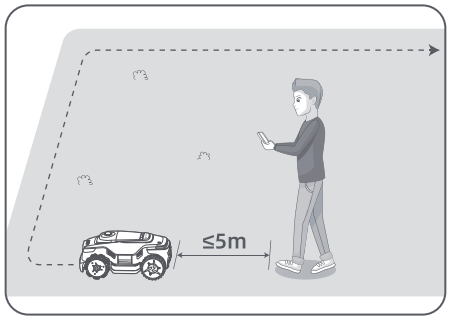
- Yläkansi on suljettu.
- Robotti on telakoitu oikein laustelakkaan.



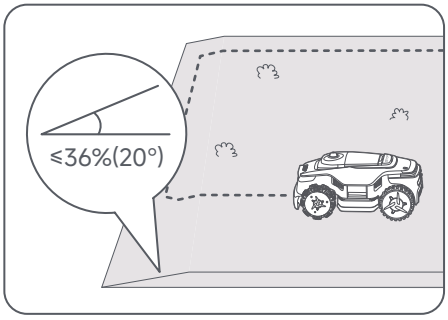
5.1 Virtuaalisen rajan luominen

Pidä seuraavat asiat mielessä ennen kartoituksen aloittamista:
Tärkeää: Älä siirrä robottia manuaalisesti rajaa luodessasi, sillä muuten kartoitus voi epäonnistua..
Tärkeää: Kun kartoitus alkaa, älä telakoi robottia lataustelakkaan etäohjauksella, ennen kuin kartoitus on päättynyt. Muutoin LiDAR saattaa tukkeutua, mistä voi seurata kartoituksen epäonnistuminen.

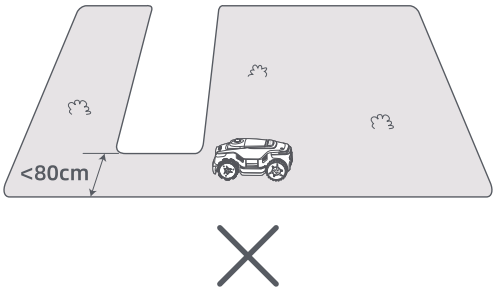
- Kävele enintään **5 metrin** etäisyydellä robotin takana kartoituksen aikana.

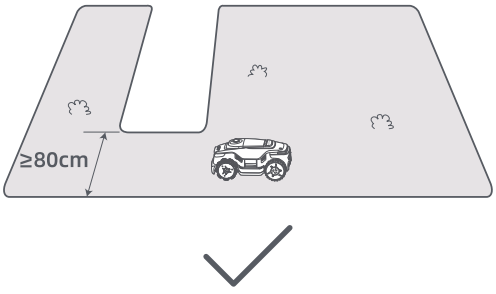


- Robotti pystyy liikkumaan rinteissä, joiden kaltevuus on enintään **80 % (38°)**. Parempien leikkaustulosten saamiseksi on kuitenkin suositeltavaa, että työalueiden kaltevuus on alle **36 % (20°)**.

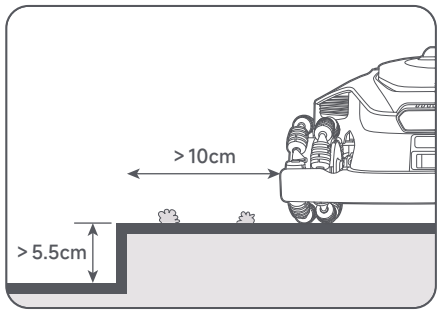


- Jos alue on kapeampi kuin **80 cm**, aseta se reitiksi, jotta robotti voi kulkea sen läpi (katso kohta 5.4: **Aseta reitti**).

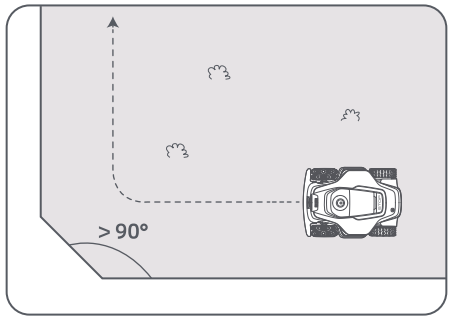




• Jos nurmikko on yli **5,5 cm** korkeammalla kuin viereinen maa, pidä robotti vähintään **10 cm:n** päässä reunasta. Jos nurmikkosi on viereisen maan tasalla, robotti voi ylittää nurmikon rajan reunojen optimaalista leikkaamista varten.

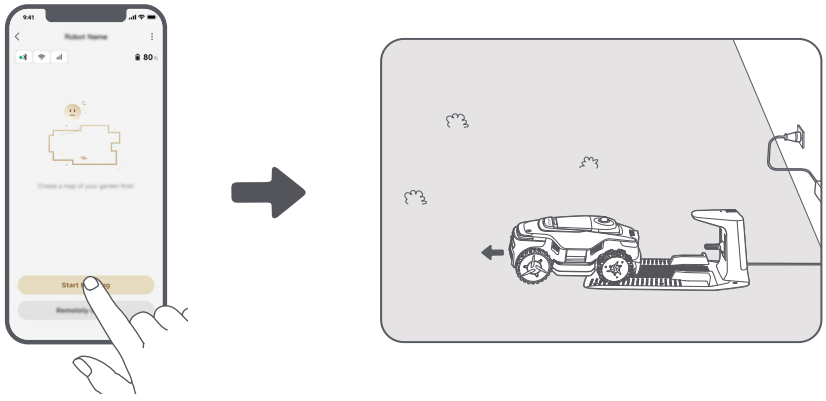


• Varmista, että kääntökulmat ovat suuremmat kuin **90°**. 90° pienemmät kulmat voivat vaikeuttaa leikkaamista siististi.

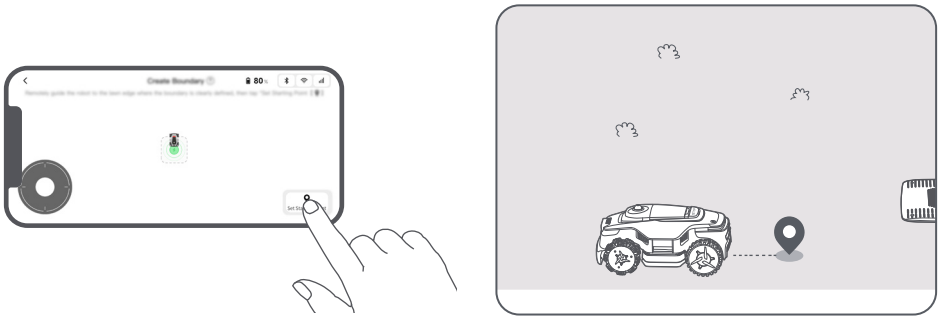


Aloita kartoitus:

1. Napauta sovelluksessa **Aloita luominen**, jolloin robotti tarkistaa oman tilansa ja kalibroi itsensä. Robotti poistuu automaattisesti latauslaitteesta kalibrointia varten. Ole varovainen.



2. Etäohjaa robotti nurmikon reunalle ja määritä rajan aloituspiste napauttamalla **Määritä aloituspiste**.



3. Kartoita työalue etäohjaamalla robottia nurmikon reunaa pitkin.

Automaattinen rajojen tunnistus

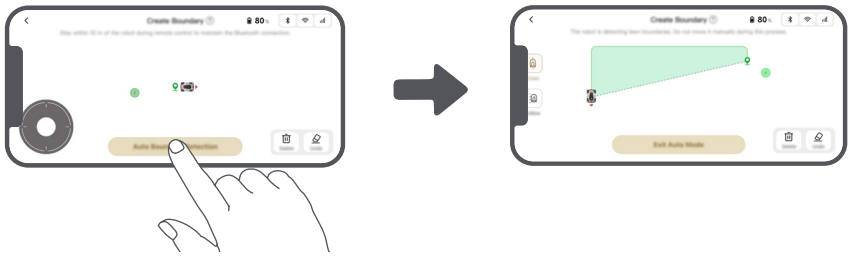
Edistyneen tekoälyalgoritmin ansiosta robotti tunnistaa etukameransa avulla, onko alueella nurmikkoa vai ei, joten se pystyy tunnistamaan rajat ilman manuaalista ohjausta.

Kun olet ohjannut robotin etäohjauksella nurmikon reunalle ja asettanut aloituskohdan, voit käyttää **Automaattinen rajojen tunnistus** -tilaa. Voit valita, haluatko robotin ylittävän reunan, jolloin leikkausjälki on siistimpi, vai pysyvän lähellä reunaa, jotta robotti ei juutu kiinni.

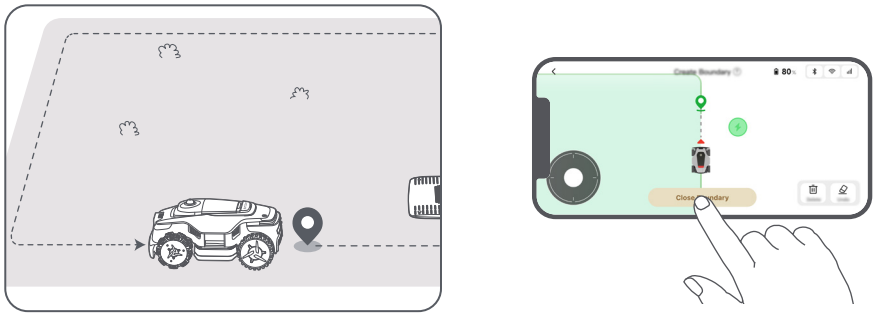
On suositeltavaa seurata robottia tämän prosessin aikana. Jos robotti ei tunnista rajoja tarkasti, voit poistua Automaattinen rajojen tunnistus -tilasta milloin tahansa ja siirtyä etäohjaukseen.

Tärkeää: Automaattinen rajojen tunnistus -tilaa tulee käyttää päivänvalossa, jotta näkyvyys on riittävän hyvä. Vältä tämän ominaisuuden käyttämistä heikossa valaistuksessa tai sateella.

Tärkeää: Varmista, että robotin etukamera on puhdas eikä sen edessä ole esteitä.

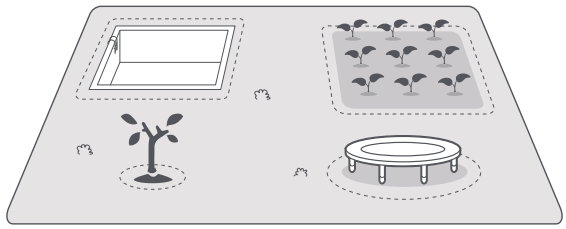


4. Kun robotti palaa **1 m:n** päähän aloituspisteestä, voit napauttaa **Sulje raja**, niin raja viimeistellään automaattisesti.



5.2 Aseta kielletty alue

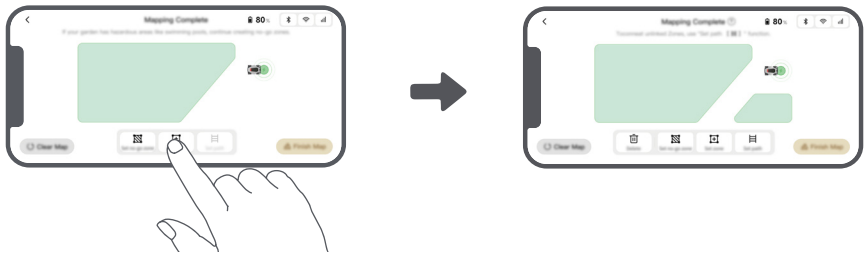
Vaikka robotti osaa automaattisesti väistää esteitä, on silti tarpeen asettaa alueet, joilla on putoamisvaara, kuten uima-altaat ja hiekkakuopat, kielletyiksi alueiksi. Määritä kohteet, joita haluat suojella, (kuten kukka-penkki, trampoliini, kasvimaa tai paljastunut puun juuri), kielletyiksi alueiksi. Voit jatkaa kiellettyjen alueiden luomista napauttamalla sovelluksessa **Kielletty alue**. Voit myös luoda tai poistaa kiellettyjä alueita kartan valmistumisen jälkeen siirtymällä kohtaan > **Kartan muokkaus**.



5.3 Luo lisää alueita ja laajenna nykyisiä alueita

- Useiden alueiden luominen

Jos nurmikkosi on teiden halkoma tai sinulla on useita erillisiä nurmikoita, voit jatkaa työalueiden luomista napauttamalla sovelluksessa **Aseta alue**. Voit lisätä, poistaa tai muokata alueita myös valitsemalla > **Kartan muokkaus**, kun kartta on valmis.



- Nykyisten alueiden laajentaminen

Voit laajentaa nykyistä aluetta napauttamalla sovelluksessa **Aseta alue** ja luomalla haluamasi alueen. Jos nämä kaksi aluetta menevät päällekkäin, ne yhdistetään automaattisesti. Voit laajentaa nykyistä aluetta myös siirtymällä kohtaan > **Kartan muokkaus** > **Aseta alue** kartoitusten valmistuttua.

- Alueiden erottaminen ja yhdistäminen

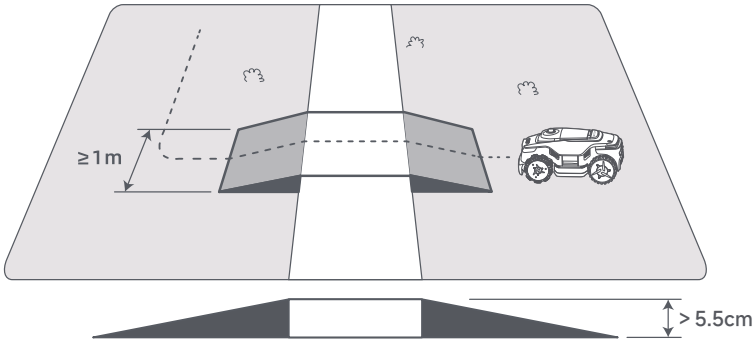
Jos haluat jakaa alueen pienempiin osiin tai yhdistää sovelluksella jaetut alueet suuremmaksi alueeksi, siirry sovelluksessa kohtaan > **Kartan muokkaus** > **Alueasetukset** ja napauta **Jaa alue** tai **Yhdistä**.

5.4 Aseta reitti

Erillisille alueille täytyy luoda reitti, joka yhdistää ne toisiinsa. Robotti ei pääse erillisille alueille, joihin ei ole reittiä.

Huomaa: Oletusarvoisesti robotti vain kulkee reittiä pitkin leikkaamatta ruohoa.

Tärkeää: Jos nurmikko on jaettu yli **5,5 cm** korkeilla kulkuväylillä, aseta kulkuväylälle yhtä korkea esine (esim. luiska).

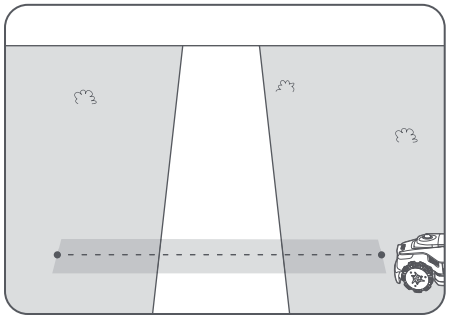


- **Kahden erillisen työalueen yhdistäminen**

Jos alueet ovat erillisiä, luo reittejä niiden yhdistämiseksi, sillä muuten robotti ei pääse niihin. Luo reitti napauttamalla **Aseta reitti**.

Tärkeää: Varmista, että reitin alku ja loppu ovat työalueella.



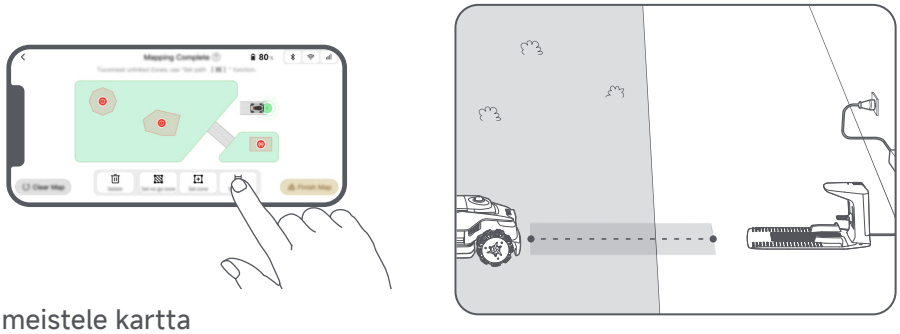


- **Työalueen ja lataustelakan yhdistäminen toisiinsa**

Jos lataustelakka ei ole työalueella, täytyy luoda reitti, joka yhdistää sen työalueeseen. Napauttamalla **Aseta reitti** voi luoda reitin, jota pitkin robotti pystyy palamaan lataustelakkaan.

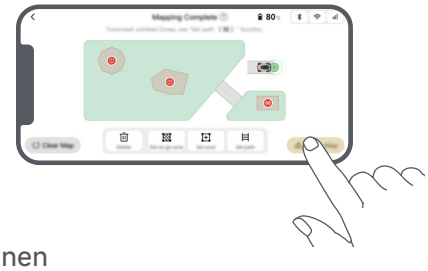
Tärkeää: Varmista, että yksi pää on työalueen sisällä ja toinen pää suoraan lataustelakan edessä. Polku kannattaa kohdistaa lataustelakan kanssa.

Tärkeää: Kun luot reittejä työalueen ja lataustelakan yhdistämiseksi, älä telakoi robottia lataustelakkaan etäohjauksella. Muutoin LiDAR saattaa tukkeutua, mistä voi seurata kartoituksen epäonnistuminen.



5.5 Viimeistele kartta

Napauta **Viimeistele kartta**, kun työalueet, reitit ja kielletyt alueet ovat valmiita.

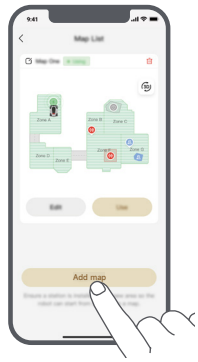


5.6 Toisen kartan lisääminen

Jos etu- ja takapihan välillä ei ole reittiä, voit luoda toisen kartan. Kun olet saanut ensimmäisen kartan valmiiksi, jatka toisen kartan luomista napauttamalla **Lisää kartta**. Voit myös valita kartoituksen valmistuttua > **Kartan muokkaus** ja napauttaa **Lisää kartta**. Kun toinen kartta on valmis, voit vaihtaa karttojen välillä > **Kartan muokkaus** -toiminnon kautta.

Huomaa: Kartan vaihtamisen jälkeen nykyisen kartan aikataulut ja leikkausasetukset otetaan käyttöön.

Huomaa: Voit ostaa toisen laustelakan ja asentaa sen toiseen karttaan lataamisen helpottamiseksi. Kun toiseen karttaan asennetaan erillinen laustelakka, vain robottia täytyy siirtää manuaalisesti kahden kartan välillä.

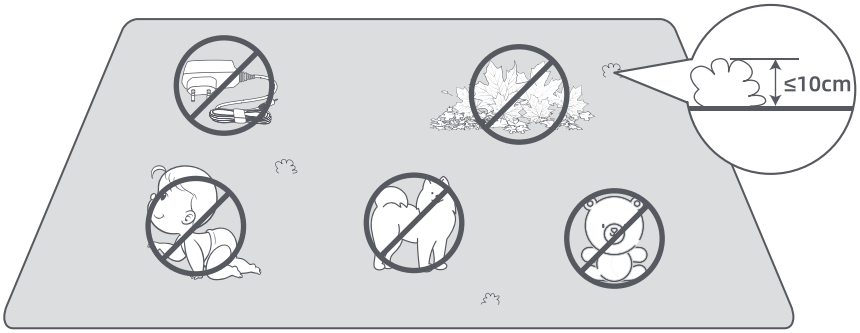


6 Käyttö

6.1 Leikkuun aloittaminen ensimmäisen kerran

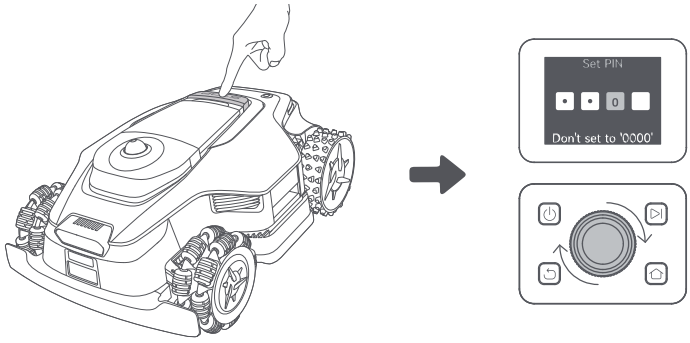
Vinkkejä ennen leikkuuta:

- Leikkaa ruoho työnnettävällä leikkurilla enintään 10 cm pitkäksi.
- Poista nurmikolta esteet, kuten roskat, lehtikasat, lelut, johdot ja kivet. Varmista, ettei nurmikolla ole lapsia tai lemmikkejä, kun robotti leikkaa.
- Täytä nurmikon reiät.
- Tee leikkausasetukset sovelluksessa etukäteen (kuten leikkausteho, leikkauskorkeus ja leikkaussuunta).
- Puutarhan kartoittaminen.



a) Käynnistys ohjauspaneelin kautta

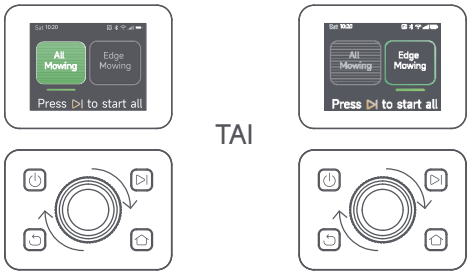
1. Paina **Stop**-painiketta, nosta yläkansi ylös ja syötä PIN-koodi.



2. Valitse näytöstä "Tilat" ja paina nuppia.



3. Valitse leikkaustila kiertämällä nuppia.



4. Paina ▷| -painiketta, **sulje sitten yläkansi** 5 sekunnin kuluessa. Robotti poistuu lataustelakasta ja aloittaa koko alueen leikkauksen. Voit aloittaa leikkuun myös napauttamalla sovelluksessa **Käynnistä**.



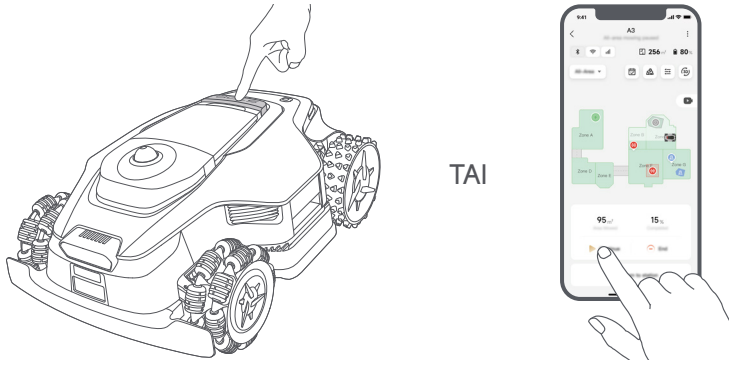
b) Käynnistys sovelluksen kautta

1. Avaa sovellus.
2. Valitse leikkaustila ja käynnistä leikkaus napauttamalla **Käynnistä**.

6.2 Tauko

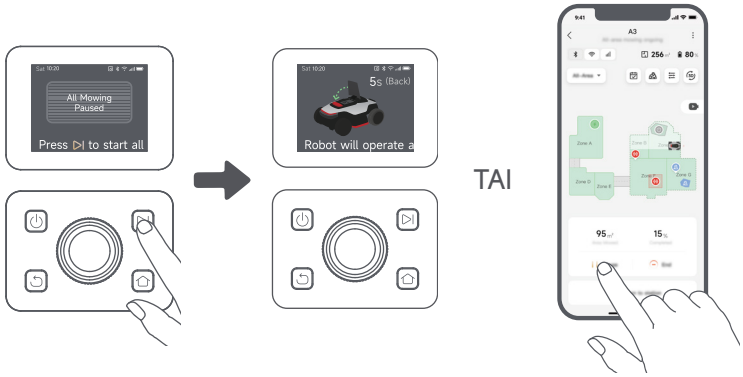
Voit keskeyttää nykyisen leikkaustehtävän painamalla robotin **Stop**-painiketta tai napauttamalla sovelluksessa **Tauko**.

Huomaa: Robottia ei voi käynnistää suoraan sovelluksesta sen jälkeen, kun **Stop**-painiketta on painettu. Voit jatkaa toimintaa syöttämällä PIN-koodin ohjauspaneelissa.



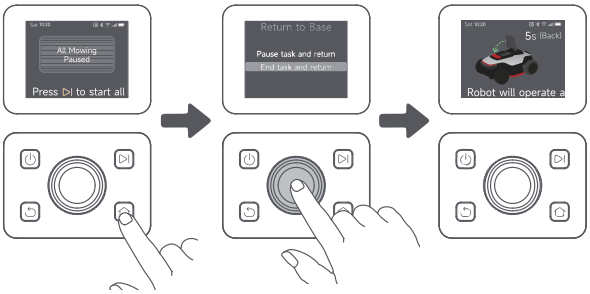
6.3 Jatka

Jos haluat jatkaa tehtävää, kun robotin toiminta on keskeytetty, paina ▷| -painiketta ja **sulje sitten robotin yläkansi** 5 sekunnin kuluessa. Robotti jatkaa edellistä leikkaustehtävää. Vaihtoehtoisesti voit jatkaa leikkaustehtävää napauttamalla sovelluksessa **Jatka**.

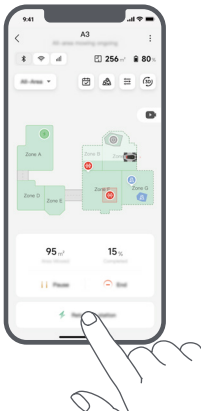


6.4 Palaa lataustelakkaan

Voit lähettää robotin takaisin lataustelakkaan painamalla ohjauspaneelin ⌂ -kuvaketta. Vahvista nykyisen tehtävän keskeyttäminen tai peruuttaminen ja **sulje sitten yläkansi** 5 sekunnin kuluessa. Robotti palaa automaattisesti lataustelakkaan lataukseen. Voit lähettää robotin takaisin myös valitsemalla sovelluksessa **Aloita paluu telakalle**.



TAI



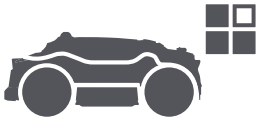
7 Dreamehome-sovellus

Missä voit tutkia lisää

Dreamehome-sovellus on enemmän kuin etäohjaus. Sovelluksen avulla voit tehdä monia asioita: säätää erilaisia asetuksia etäyhteyden kautta, kokeilla erilaisia leikkaustiloja, muokata karttaa vapaasti ja säätää leikkausaikatauluja.

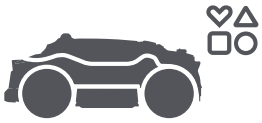
7.1 Leikkaustilat

Robotissa on erilaisia leikkaustiloja. Voit vaihtaa leikkaustilojen välillä sovelluksen kautta, mukaan lukien koko alueen leikkaus, alueleikkaus, reunojen leikkaus, kohdeleikkaus ja manuaalinen tila.



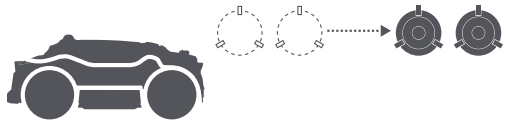
7.2 Leikkausmuodot

Voit mukauttaa nurmikkoasi lisäämällä muotoja valitsemalla sovelluksessa > **Kartan muokkaus** > **Muodot**. Määritetyt muodot jätetään leikkauksen ulkopuolelle kaikissa leikkaustiloissa. Voit muuttaa niiden sijaintia ja kokoa tai poistaa niitä **Muodot**-kohdassa.



7.3 EdgeMaster™ 2.0 -leikkausjärjestelmä

EdgeMaster™ 2.0 -tekniikka laajentaa terälevyä käytön aikana ulospäin, mikä takaa perusteellisen leikkaustuloksen. Tämä ominaisuus maksimoi leikkuualueen ja tekee nurmikosta siistimmän näköisen. Siirry sovelluksessa kohtaan > **Reunanleikkuuasetukset** > **EdgeMaster™**.



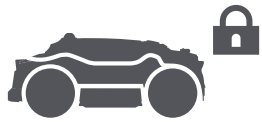
7.4 Aikataulu

Kun ensimmäinen kartta on valmis, robotti luo automaattisesti nurmikon koon mukaan kaksi viikoittaista leikkausohjelmaa, jotka ovat **"Kevään ja kesän aikataulu"** ja **"Syksyn ja talven aikataulu"**. Voit tehdä yksityiskohtaiset aikatauluasetukset napauttamalla sovelluksessa . Aikataulutoiminnon avulla voit jättää päivittäisen leikkaustyön kokonaan robotin tehtäväksi. Sinun tarvitsee vain huoltaa robotti säännöllisesti.
Huomaa: Jos olet huolissasi siitä, että robotti saattaa häiritä sinua tai naapureita, kun se toimii itsenäisesti tiettyinä aikoina, voit siirtyä sovelluksessa kohtaan **Asetukset** > **Älä häiritse** ja asettaa **Älä häiritse** -ajan.



7.5 Lapsilukko

Jos olet huolissasi siitä, että lapset saattavat käyttää robottia, siirry sovelluksessa kohtaan **Asetukset** ja ota käyttöön **Lapsilukko**-toiminto. Kun tämä toiminto on käytössä, robotti lukitaan, jos mitään toimintoja ei suoriteta 5 minuuttiin ja kansi on auki.



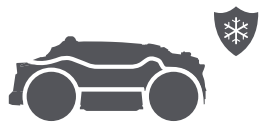
7.6 Sadesuojaus

Jos huolestut siitä, että epäsuotuisat sääolosuhteet voivat vaikuttaa leikkuutyöhön, voit ottaa käyttöön **Sadesuojaus**-toiminnon ohjauspaneelin tai sovelluksen kohdassa **Asetukset**. Kun tämä toiminto on käytössä, robotti keskeyttää automaattisesti leikkauksen ja palaa laustelakkaan, kun sataa. Voit asettaa sadesuojausajan sovelluksessa.
Huomaa: Märän ruohon leikkaaminen voi vaurioittaa nurmikkoa. Suojauksen kestoa kannattaa pidentää, jotta ruoho ehtii kuivua ennen uutta leikkausta.



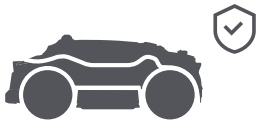
7.7 Jäätymissuojaus

Jos lämpötila on alle **6 °C**, leikkaaminen voi vahingoittaa nurmikkoa pysyvästi. Turvallisuussyistä akkua ei ladata. Tämän estämiseksi voit ottaa käyttöön **Jäätymissuojaus**-ominaisuuden ohjauspaneelin tai sovelluksen **Asetukset**-kohdassa. Tämä keskeyttää leikkuun automaattisesti ja lähettää robotin takaisin laustelakkaan, kun lämpötila on alle **6 °C**. Robotti jatkaa leikkaamista, kun lämpötila on yli **11 °C**.



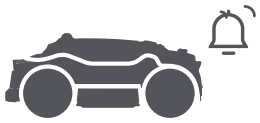
7.8 Turvaominaisuudet

Robotti on varustettu useilla sisäänrakennetun GPS:n avulla toimivilla varkaudenesto-ominaisuuksilla, jotka parantavat laitteen turvallisuutta. Lisäksi etukamera pystyy havaitsemaan ihmisen läsnäolon, mikä tekee robotista tehokkaan puutarhan vartijan.



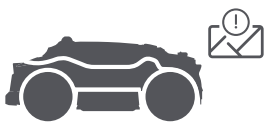
7.8.1 Nostohälytys

Kun tämä toiminto on käytössä, hälytys laukeaa välittömästi, kun robottia nostetaan, ja robotti lukitaan. Voit jatkaa toimintaa syöttämällä ensin robotin PIN-koodin.



7.8.2 Kartaltapoistumishälytys

Kun tämä toiminto on käytössä, robotti lukitaan ja hälytys laukeaa välittömästi, jos robotti poistuu kartalta.



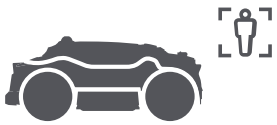
7.8.3 Reaaliaikainen sijainti

Kun tämä toiminto on käytössä, voit tarkastella robotin nykyistä sijaintia Google Maps.



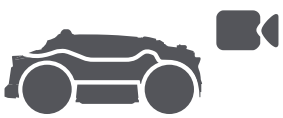
7.8.4 Ihmisten läsnäolohälytys

Kun tämä toiminto on käytössä, robotti antaa ilmoituksen havaitessaan ihmisen läsnäolon.



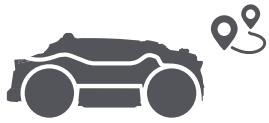
7.8.5 Reaaliaikainen video

Napauta , kun haluat nähdä suoraa videokuvaa robotin etukamerasta ja valvoa puutarhaa missä ja milloin tahansa.



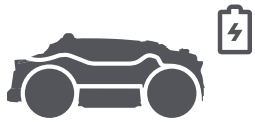
7.8.6 Partiointi

Kun robotti on valmiustilassa, voit lähettää sen sovelluksen kautta partioimaan tiettyjä rajoja tai paikkoja puutarhassa. Voit käyttää tätä ominaisuutta siirtymällä kohtaan > **Partiointi**.



7.9 Yksilöllinen latausaika

Voit mukauttaa robotin latausajan tiettyihin tunteihin ottamalla käyttöön **Yksilöllinen latausaika** -toiminnon sovelluksen kohdassa **Asetukset > Lataus**. Kun toiminto on aktiivinen, robotti lataa itsensä 20 prosentin tasoon, kun akun varaustaso on alhainen, jos leikkaustehtäviä ei ole. Se latautuu täyteen vain määritettynä latausaikana. Voit myös asettaa **Akun taso automaattista latausta varten**- ja **Akun taso tehtävien jatkamista varten** -asetuksia mukauttamalla akun varaustason, jolla robotti palaa automaattisesti lataustelakkaan tai jatkaa keskeneräisiä leikkuutehtäviä.



Huomaa: Dreamen kehitystiimi tekee jatkuvasti **OTA (Over-the-Air)** -päivityksiä ja ylläpitoa laiteohjelmistolle ja sovellukselle. Tarkista päivitysilmoitukset tai ota **Automaattinen päivitys** -toiminto käyttöön, jotta laiteohjelmisto ja sovellus pysyvät ajan tasalla ja pääset nauttimaan uusista ominaisuuksista.

8 Huolto

Paranna robotin suorituskykyä ja pidennä sen käyttöikää puhdistamalla se säännöllisesti ja vaihtamalla kuluneet osat alla olevin välein:

Osa	Vaihtoväli
Terät	6–8 viikon välein tai useammin

Huomaa: Voit tarkistaa terien jäljellä olevan käyttöajan siirtymällä sovelluksessa kohtaan **Asetukset > Kulutustarvikkeet ja huolto**. Kun olet vaihtanut kulutustarvikkeet kehotuksen mukaisesti, siirry kulutustarvikkeen tietosivulle ja nollaa ajastin napauttamalla **Olen vaihtanut sen**.
Huomaa: Jos puutarhassa on määritetty alueita robotin rutiinipuhdistusta ja -huoltoa varten, voit asettaa huoltopisteet kartalle siirtymällä kohtaan **Asetukset > Siirry Huoltopisteeseen > Muokkaa pistettä.** Kun huoltopisteet on asetettu, voit vain napauttaa Siirry ja ohjata robotin osoitettuihin paikkoihin helppoa huoltoa varten.

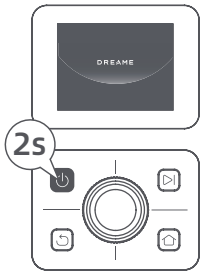
8.1 Puhdistaminen

Puhdista robotti säännöllisesti, jotta ruohonleikkuujätteitä ja likaa eivät pääse kertymään ja tukkimaan leikkuupäätä ja vetopyöriä, mikä voi vaikuttaa robotin leikkaus-, telakointi- ja liikkumistehoon. On suositeltavaa käyttää puhdistussarjaa, joka on saatavilla paikallisista kaupoista tai verkosta.

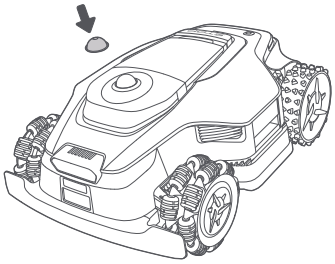
⚠ **Varoitus:** Sammuta robotti ja irrota lataustelakka pistorasiasta ennen puhdistamista.
Huomio: Varmista ennen robotin kääntämistä ylösalaisin, että LiDAR-suojakansi on LiDARin päällä, jotta LiDAR ei vahingoitu.

• **Kotelo, alusta ja terälevy:**

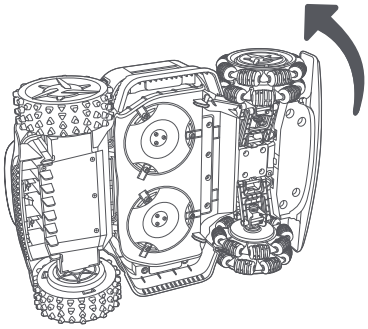
1. Sammuta robotti.



2. Peitä LiDAR sen suojakannella.

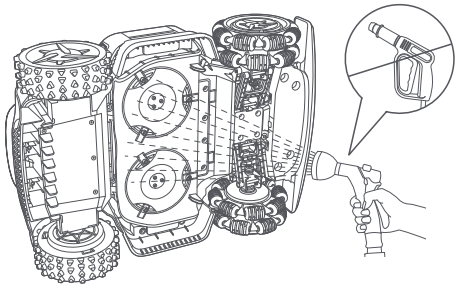


3. Aseta robotti kyljelleen.

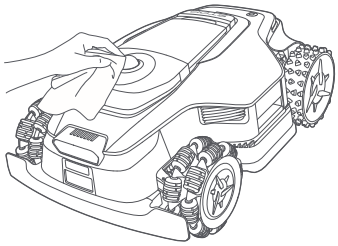


4. Puhdista kotelo, terälevy ja alusta letkulla.

⚠ **Varoitus:** Älä koske teriin, kun puhdistat alustaa. Käytä käsineitä puhdistamisen aikana.
Varoitus: Älä käytä puhdistamiseen painepesuria. Älä käytä puhdistamiseen pesuaineita.

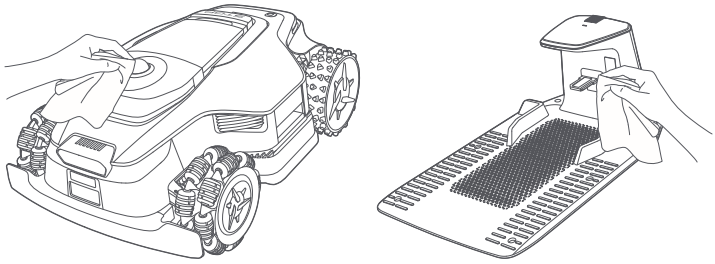


5. Puhdista LiDAR-anturi varovasti nukkaamattomalla puhdistusliinalla.



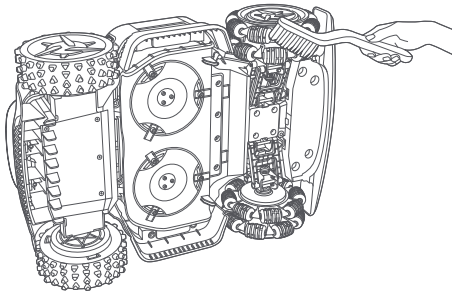
- **Latauskontaktit ja etukamera:**

Pyyhi robotin ja lataustelakan latauskontaktit puhtaalla liinalla ja puhdista myös etukamera. Pidä latauskontaktit ja etukamera kuivina puhdistamisen jälkeen.



- **Vetopyörät:**

Poista kura pyöristä harjalla hyvän pidon varmistamiseksi.



8.2 Komponenttien vaihtaminen

- **Terien vaihtaminen**

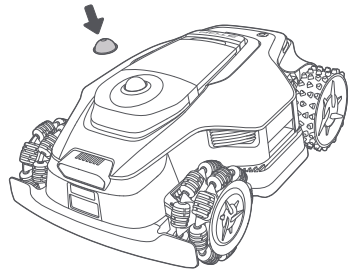
Jotta terät pysyisivät terävinä, vaihda ne säännöllisesti. Terät kannattaa vaihtaa **6–8 viikon** välein tai useammin. Käytä vain alkuperäisiä Dreame-teriä (MBKA10/MQBA10).

⚠ **Varoitus:** Sammuta robotti. Käytä suojakäsineitä, kun vaihdat teriä.
Huomaa: Vaihda kaikki kolme terää samaan aikaan, jotta leikkausjärjestelmä pysyy tasapainossa.

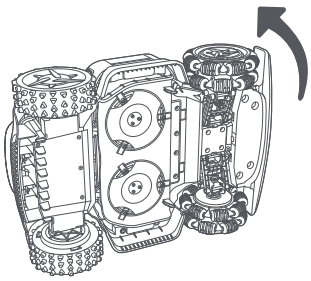
1. Sammuta robotti.



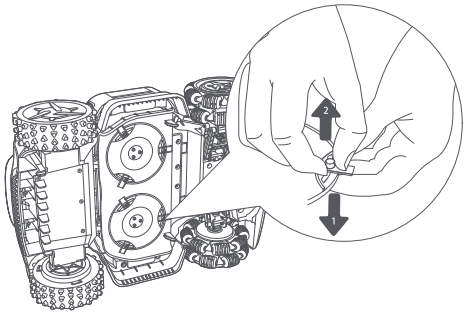
2. Peitä LiDAR sen suojakannella.



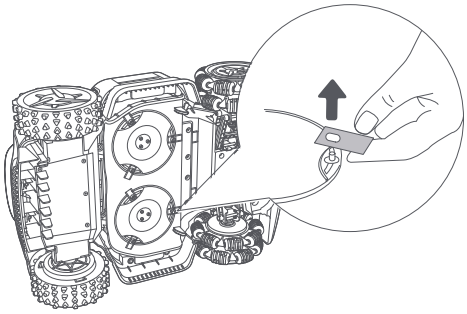
3. Aseta robotti kyljelleen pehmeälle alustalle.



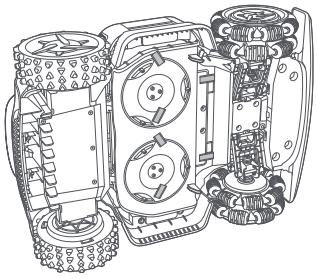
4. Irrota pidike painamalla leikkuupään alla olevaa painiketta.



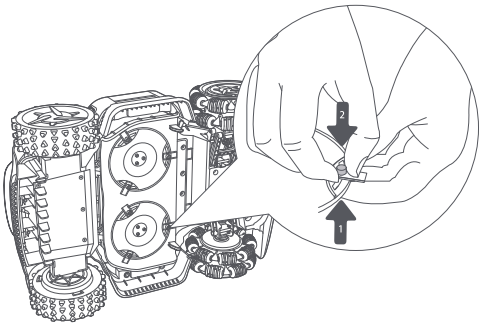
5. Irrota terä kohdistamalla terän reikä akseliin.



6. Irrota 3 terää ja pidikkeet.



7. Paina terälevyn alla olevaa painiketta ja kohdista pidikkeen reikä akseliin pidikkeiden ja terien kiinnittämistä varten.



8. Varmista, että terät pyörivät vapaasti.

9 Akku

Pitkäaikaisessa säilytyksessä robotti on ladattava **6 kuukauden** välein akun suojaamiseksi. Rajoitettu takuu ei kata akun ylipurkautumisen aiheuttamia vaurioita. Älä lataa akkua, jos ympäristön lämpötila on **yli 45 °C** tai **alle 6 °C**. Akun pitkäaikaisen varastointilämpötilan tulee olla **-10–35 °C**. Vaurioiden minimoimiseksi akun suositeltava varastointilämpötila on **0–25 °C**.
Huomaa: Robotin akun käyttöikä vaihtelee käyttötiheyden ja käyttötuntien mukaan. Jos akku on vaurioitunut tai sitä ei voi ladata, älä hävitä vanhentunutta tai viallista akkua sattumanvaraisesti. Noudata paikallisia kierrätysmääräyksiä.

Vähävirtainen lataustila:
Kun vähävirtainen lataustila on aktivoitu, toiminnot, jotka eivät liity lataukseen, poistetaan käytöstä (näyttö ja verkko kytketään pois päältä).

- Ota vähävirtainen lataustila käyttöön painamalla ⏭-painiketta ja ⌂ -painiketta pitkään samaan aikaan ja painamalla samalla ⮌-painiketta nopeasti 5 kertaa. Kuulet äänikehotteen: Vähävirtainen lataustila on käytössä.
- Voit poistaa vähävirtaisen lataustilan käytöstä käynnistämällä robotin uudelleen tai painamalla ⏻ -painiketta nopeasti 5 kertaa.

10 Talvisäilytys

- **Robotti**

1. Lataa akku täyteen ennen robotin sammuttamista.
2. Puhdista robotti huolellisesti ennen sen talvisäilytystä.
3. Laita LiDAR-suojakansi paikalleen.
4. Säilytä robottia sisällä kuivassa paikassa, jonka lämpötila on **yli 0 °C.**

- **Lataustelakka**

Irrota lataustelakka pistorasiasta ja säilytä sitä kuivassa ja viileässä paikassa suojassa suoralta auringonvalolta.
Huomaa: Talvisäilytyksen jälkeen asenna lataustelakka takaisin paikalleen ja aseta robotti siihen latausta varten. Jos asennat lataustelakan uudelleen eri paikkaan, robotti päivittää telakan sijainnin automaattisesti heti, kun se on ladattu ja se poistuu telakasta. Jos puutarhassa tapahtuu suuria, paikannusvirheitä aiheuttavia muutoksia, alue kannattaa kartoittaa uudelleen.

11 Kuljettaminen

Varmista pitkän matkan kuljetuksia varten, että robotti on kytketty pois päältä. On suositeltavaa käyttää alkuperäispakkausta. Laita LiDAR-suojakansi paikalleen.
⚠ **Varoitus:** Sammuta robotti ennen sen kuljettamista.
⚠ **Varoitus:** Nosta robottia takakahvasta ja pidä terälevy etäällä kehosta.

12 Vianetsintä

Ongelma	Syy	Ratkaisu
Robotti ei ole yhteydessä sovellukseen.	1. Robotti ei ole Wi-Fi-signaalin kuuluvuusalueella tai Bluetooth-alueella. 2. Robotti on sammutettu tai käynnistyy uudelleen.	1. Tarkista, onko robotti suorittanut käynnistysprosessin loppuun. 2. Tarkista, että reititin toimii oikein. 3. Siirry lähemmäs robottia Bluetooth-yhteyden muodostamiseksi.
Robottia on nostettu.	Pyörä ei ole maassa.	1. Laita robotti takaisin tasaiselle alustalle. 2. Syötä robotin PIN-koodi ja vahvista. 3. Robotti ei voi ylittää yli 5,5 cm korkeita kohteita. Pidä maanpinta tasaisena siellä, missä se työskentelee.
Robotti on kallistunut.	Robotti kallistuu yli 37°.	1. Laita robotti takaisin tasaiselle alustalle. 2. Syötä robotin PIN-koodi ja vahvista. 3. Robotti ei voi nousta yli 80 %:n (38°) rinnettä.
Robotti on juuttunut.	Robotti juuttui eikä pääse pois.	1. Poista ympärillä olevat esteet ja yritä sitten uudelleen. 2. Siirrä robotti manuaalisesti tasaiselle ja avoimelle paikalle kartan sisällä, ja yritä aloittaa tehtävä uudelleen. Jos ongelma jatkuu, yritä uudelleen, kun robotti on lataustelakassa. 3. Tarkista, onko maassa reikiä. Täytä reiät ennen leikkausta, jotta robotti ei juuttuisi. 4. Tarkista, onko ruoho ympärillä yli 10 cm pitkää. Voit säätää esteidenkiertokorkeutta tai leikata nurmikon etukäteen työnnettävällä ruohonleikkurilla, jotta robotti ei juuttuisi. 5. Jos robotti juuttuu usein tähän paikkaan, voit asettaa sen kielletyksi alueeksi.
Vasemman ja oikean etupyörän, vasemman ja oikean takapyörän toimintahäiriö.	Pyörä ei pääse pyörimään, tai pyörän moottorissa on ongelma.	1. Puhdista takapyörät ja yritä sitten uudelleen. 2. Jos virhe esiintyy uudelleen, kokeile käynnistää robotti uudelleen. 3. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.
Leikkuupää ei pyöri.	Leikkuupää ei pääse pyörimään normaalisti tai leikkuumoottorissa on vikaa.	1. Puhdista leikkuupää ja yritä sitten uudelleen. 2. Tarkista, onko ruoho ympärillä yli 10 cm pitkää. Voit leikata nurmikon etukäteen työnnettävällä ruohonleikkurilla, jotta pitkä ruoho ei tukkisi leikkuupäätä. 3. Tarkista, onko leikkuupään alla vettä. Jos vettä on, siirrä robotti kuivaan paikkaan ja yritä sitten uudelleen. 4. Jos virhe esiintyy uudelleen, kokeile käynnistää robotti uudelleen. 5. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.
Leikkuupää ei liiku ylös tai alas.	Leikkuupää ei liiku ylös tai alas.	1. Puhdista leikkuupää ja yritä sitten uudelleen. 2. Jos virhe esiintyy uudelleen, kokeile käynnistää robotti uudelleen. 3. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.

Ongelma	Syy	Ratkaisu
Leikkuupää ei voi liikkua sivulle.	Leikkuupää ei voi liikkua sivulle.	1. Puhdista leikkuujärjestelmä ja poista mahdolliset roskat tai vieraat esineet. 2. Jos virhe toistuu, voit aluksi poistaa EdgeMaster™-toiminnon käytöstä. 3. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.
Vika puskurissa.	Etupuskurin anturi laukeaa jatkuvasti.	1. Tarkista, onko robotti juuttunut johonkin. 2. Napauta puskuria varovasti ja varmista, että se kimpoaa takaisin. 3. Jos virhe esiintyy uudelleen, kokeile käynnistää robotti uudelleen. 4. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.
Latausvirhe.	Robotti telakoituu lataustelakkaan, mutta latausvirrassa tai -jännitteessä on ongelma.	1. Tarkista, että lataustelakkaan on kytketty oikein virta. 2. Tarkista, että robotin ja lataustelakan latauskontaktit ovat puhtaat. 3. Kun tarkistus on suoritettu, yritä telakoida robotti lataustelakkaan uudelleen. 4. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.
Akun lämpötila liian korkea.	Akun lämpötila on ⩾ 60 °C.	1. Käytä robottia, kun ympäristön lämpötila on alle 40 °C. Voit odottaa, että akun lämpötila laskee automaattisesti. 2. Voit sammuttaa robotin ja käynnistää sen uudelleen jonkin ajan kuluttua. 3. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.
Akun lämpötila on korkea.	Akun lämpötila on ⩾ 45 °C.	1. Lataus saattaa epäonnistua, jos akun lämpötila on yli 45 °C. 2. Käytä robottia, kun ympäristön lämpötila on alle 40 °C.
Akun lämpötila on matala.	Akun lämpötila on ⩽ 6 °C.	1. Lataus saattaa epäonnistua, jos akun lämpötila on alle 6 °C. 2. Käytä robottia, kun ympäristön lämpötila on yli 6 °C.
LiDAR on peittynyt.	LiDAR on peittynyt (esimerkiksi LiDAR-suojakantta ei ole poistettu).	1. Poista LiDAR-suojakansi ja yritä sitten uudelleen. 2. Jos robotin yläosassa oleva LiDAR on hyvin likainen, puhdista se nukkaamattomalla puhdistusliinalla ja yritä sitten uudelleen.
LiDARin toimintahäiriö.	LiDAR on hyvin likainen, tai anturissa on virhe.	1. Tarkista, onko LiDAR likainen. Puhdista se tarvittaessa ja yritä sitten uudelleen. 2. Jos virhe esiintyy uudelleen, kokeile käynnistää robotti uudelleen. 3. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.
LiDAR on likainen.	LiDAR on likainen.	Pyyhi robotin päällä oleva LiDAR-anturi puhtaalla liinalla. Pidä LiDAR kuivana puhdistamisen jälkeen.

Ongelma	Syy	Ratkaisu
LiDARin lämpötila on korkea.	LiDARin lämpötila on ⩾ 80 °C.	1. Robotti yrittää automaattisesti palata latauste-lakkaan jäähtymään. 2. Varmista, että robottia käytetään alle 40 °C:n lämpötilassa. 3. Aseta robotti varjoisaan ja viileään paikkaan, jossa on hyvä ilmanvaihto. Hälytys lakkaa, kun lämpötila laskee normaalille tasolle. 4. Robotti jatkaa automaattisesti toimintaa, kun hälytys lakkaa. 5. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalve-luun.
LiDARin lämpötila on liian korkea.	LiDARin lämpötila on ⩾ 90 °C.	1. LiDAR on sammutettu korkean lämpötilan vuoksi. 2. Varmista, että robottia käytetään alle 40 °C:n lämpötilassa. 3. Aseta robotti varjoisaan ja viileään paikkaan, jossa on hyvä ilmanvaihto. Hälytys lakkaa, kun lämpötila laskee normaalille tasolle. 4. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalve-luun.
Robotti on eksynyt.	Paikannus on menetetty.	1. Tarkista, onko robotin päällä oleva LiDAR likai-nen. Lika vaikuttaa paikannukseen. 2. Siirrä robotti manuaalisesti avoimeen paikkaan kartan sisällä ja yritä aloittaa tehtävä uudelleen. 3. Jos paikannusta ei saada palautettua, etäohjaa robotti sovelluksella takaisin latauste-lakkaan ja aloita sitten leikkaustehtävä.
Anturin virhe.	Anturin virhe.	1. Käynnistä robotti uudelleen ja yritä uudelleen. 2. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalve-luun.
Robotti on kielletyllä alueella.	Robotti on kielletyllä alueella.	1. Siirrä robotti manuaalisesti pois kielletyltä alueelta ja yritä sitten uudelleen. 2. Etäohjaa robotti sovelluksella pois kielletyltä alueelta ja yritä sitten uudelleen.
Robotti on kartan ulko-puolella.	Robotti on kartan ulkopuolel-la.	1. Siirrä robotti manuaalisesti kartan sisälle ja yritä sitten uudelleen. 2. Etäohjaa robotti sovelluksella takaisin kartan sisälle ja yritä sitten uudelleen.
Hätäpysäytys on aktivoi-tu.	Robotin Stop-painiketta pai-netaan.	Syötä robotin PIN-koodi ja vahvista.
Akku vähissä. Robotti sammuu pian.	Akun varaustaso on ⩽ 10 %.	Telakoi robotti latauste lakkaan ladattavaksi.
Robotti on poissa kartal-ta. Varkauden vaara.	Robotti on poissa kartalta.	1. Syötä robotin PIN-koodi ja vahvista. 2. Voit poistaa kartaltapoistumishälytyksen käy-töstä sovelluksen asetuksista.
Palaaminen latauste lak-kaan epäonnistui.	Kun robotti palaa latauste lak-kaan, se ei löydä telakkaa.	1. Tarkista, onko robotin tiellä esteitä. Poista esteet ja yritä uudelleen. 2. Etäohjaa robotti sovelluksella takaisin latauste-lakkaan.

Ongelma	Syy	Ratkaisu
Telakoituminen lataustelakkaan epäonnistui.	Robotti löytää lataustelakan, mutta telakoituminen ei onnistu.	1. Tarkista, ovatko telakan heijastinkalvot likaiset tai peittyneet. 2. Tarkista, onko telakan edessä esteitä. 3. Tarkista, onko telakkaa siirretty. 4. Tarkista, onko pohjalevy paksun kuran peitossa. 5. Tarkista, onko telakka kaltevalla pinnalla. 6. Tarkista, onko telakassa virtaa. 7. Auta robottia telakoitumaan lataustelakkaan manuaalisesti tai käyttämällä etäohjausta.
Paikantaminen epäonnistui.	Paikantaminen epäonnistuu, kun robotti yrittää aloittaa leikkaustehtävän.	1. LiDAR saattaa olla peittynyt. Siirrä robotti manuaalisesti tasaiselle ja avoimelle paikalle kartan sisällä, ja yritä aloittaa tehtävä uudelleen. 2. Jos virhe jatkuu, yritä uudelleen, kun robotti on telakoitu lataustelakkaan.
Liian vähän tilaa kääntymiseen aseman edessä.	Liian vähän tilaa kääntymiseen aseman edessä.	1. Jos asema on asetettu kartan reunalle tai sen sisälle, varmista, että telakan pohjalevyn etuosan ja kartan rajan välillä on vähintään 1 m vapaata tilaa; muutoin robotti ei välttämättä pääse kääntymään. 2. Siirrä telakkaa tai muuta karttaa Kartan muokkaus -toiminnolla.
Este reitillä.	Este reitillä.	1. Tarkista, onko reitillä kielletty alue. 2. Tarkista, onko robotin tiellä esteitä. 3. Jos robotti ei edelleenkään pääse kulkemaan, poista polku Kartan muokkaus -kohdassa ja luo uusi.
Etukamera on likainen.	Etukamera on likainen.	Pyyhi etukamera puhtaalla liinalla.
Etukamerassa on ongelma.	Etukamerassa on ongelma.	1. Pyyhi etukamera puhtaalla liinalla. 2. Kokeile käynnistää robotti uudelleen. 3. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltopalveluun.
Etukamera estetty.	Etukamera estetty.	Pyyhi etukamera puhtaalla liinalla.
Automaattisen kartoituksen aikana tapahtuu rajan tunnistusvirhe.	Automaattisen kartoituksen aikana tapahtuu rajan tunnistusvirhe.	1. Varmista, että valaistusolosuhteet ovat sopivat; ei liian kirkkaat tai liian hämärät. 2. Vahvista, että sää on selkeä, vältä sumua ja sadetta. 3. Varmista, että etukamera on puhdas ja esteetön. 4. Varmista, että maanpinta on tasainen, sillä kohoumat voivat vaikuttaa tunnistamiseen. 5. Jos rajan tunnistus epäonnistuu edelleen, siirry kartoittamaan etäohjaustilassa.
Epänormaalia tärinää.	Epänormaalia tärinää.	1. Tarkista terälevyn kunto ja selvitä, onko se vaurioitunut. Jos vaurioita on, vaihda terälevy. 2. Jos terälevy on ehjä, ota yhteyttä asiakaspalveluun.

13 Tekniset tiedot

		A3 2500	A3 3500	A3 5000
Perustiedot	Tuotteen nimi	Dreame robottiruohonleikkuri A3 AWD Pro		
	Merkki	Dreame		
	Malli	MXXA8300	MXXA9300	MXXA9301
	Mitat	740 × 532 × 325 mm		
	Paino (akun kanssa)	23,9 kg		
Leikkaus	Suositeltava käyttökapasiteetti	2500 m^2	3500 m^2	5000 m^2
	Leikkausteho (EGMF-standardi)	Standardi: ⩾ 500 m^2/h Suuri teho: ⩾ 700 m^2/h Nopea: ⩾ 900 m^2/h		
	Leikkauskorkeus	3–10 cm (5 mm:n välein)		
	Leikkausleveys	⩾ 40 cm		
	Latausaika [2]	55 min	85 min	110 min
Melupäästöt	Äänitehotaso LWA	65 dB(A)		
	Äänitehon epävarmuudet KWA	3 dB(A)		
	Äänenpainetaso LpA	54 dB(A)		
	Äänenpaineen epävarmuudet KpA	3 dB(A)		
Työskentely-olosuhteet	Käyttölämpötila	0~50 °C Suositus: 10~35 °C		
	Pitkäaikainen säilytyslämpötila	-10~35 °C Suositus: 0~25 °C		
	IP-luokitus	Robotti: IPX6 Lataustelakka: IPX4 Virtalähde: IP67		
	Leikkausalueen enimmäiskaltevuus	80%		
Liitettävyys	Bluetooth-taajuusalue	2,4 GHz~2,4835 GHz		
	Maks. RF-teho	802.11b: 16 ± 2 dBm (@11 Mb/s) 802.11g: 14 ± 2 dBm (@54 Mb/s) 802.11n: 13 ± 2 dBm (@HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm		
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400–2483,5M)		
	Linkkipalvelu [3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41		
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS		

		A3 2500	A3 3500	A3 5000
Käyttömoottori	Ajonopeus etäohjattaessa	0,45 m/s–0,8 m/s		
	Ajonopeus leikkaamisen aikana	Vakio: 0,35 m/s Tehokas: 0,6 m/s Kiire: 0,8 m/s		
	Moottorin tyyppi	Napamoottori		
Leikkuumoottori	Nopeus	2800/min		
Akku (robotti)	Akun malli	MBPA20	MBPA30	MBPA40
	Akun tyyppi	Litiumakku		
	Nimelliskapasiteetti	5000 mAh	7500 mAh	10000 mAh
	Nimellisjännite	Enintään 36 V		
Virtalähde	Laturin malli	MPAA30		
	Tulojännite	100~240 V AC		
	Lähtöjännite	42 V		
	Lähtövirta	5 A		
Lataustelakka	Lataustelakan malli	MCA20		
	Tulojännite	42 V		
	Lähtöjännite	42 V		
	Tulovirta	5 A		
	Lähtövirta	5 A		

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

[2] Latausaika koskee tilannetta, jossa robotti palaa automaattisesti lataustelakkaan, kun akun varaus on alhainen.
[3] Kattavuusalueen maat/alueet: Alankomaat, Albania, Andorra, Belgia, Bosnia ja Hertsegovina, Bulgaria, Espanja, Guernsey, Irlanti, Islanti, Italia, Itävalta, Kosovo, Kreikka, Kroatia, Kypros, Latvia, Liechtenstein, Liettua, Luxemburg, Makedonia, Malta, Moldova, Monaco, Montenegro, Norja, Puola, Portugali, Ranska, Romania, Ruotsi, Saksa, Serbia, Slovakia, Slovenia, Suomi, Sveitsi, Tanska, Tšekki, Ukraina, Unkari, Viro, Yhdistynyt kuningaskunta.

Huomaa: Tekniset tiedot voivat muuttua, koska kehitämme tuotteitamme jatkuvasti. Löydät uusimmat tiedot verkkosivustoltamme osoitteesta https://global.dreametech.com.

