Traduction de l'instruction originale

Sommaire

1 Consignes de sécurité P87
2 Présentation du produit P91
3 Installation P95
4 Préparation à la première utilisation P97
5 Mappage de votre jardin P103
6 Opération P108
7 Application Dreamehome P111
8 Entretien P114
9 Batterie P118
10 Stockage d'hiver P118
11 Transport P118
12 Résolution des pannes P119
13 Caractéristiques P124

1 Consignes de sécurité

1.1 Consignes générales de sécurité

• Avant d'utiliser le produit, lisez attentivement et comprenez le manuel d'utilisation.
• Utiliser uniquement les outils recommandés par Dreame avec le produit. Toute autre utilisation n'est pas appropriée.
• Lorsque la machine fonctionne, ne laissez pas les enfants se trouver à proximité ou jouer avec elle.
• N'utilisez pas le produit dans des zones où les gens ignorent sa présence.
• Ne l'exécutez pas lorsque vous utilisez manuellement le produit avec l'application Dreamehome. À tout moment, marchez, surveillez vos pas sur les pentes et maintenez votre équilibre.
• Évitez d'utiliser le produit lorsqu'il y a des personnes, en particulier des enfants ou des animaux, dans la zone de travail.
• Si vous utilisez le produit dans des lieux publics, placez des panneaux d'avertissement autour de la zone de travail avec le texte suivant : "Avertissement ! La tondeuse à gazon est un outil automatique ! Évitez de toucher la machine ! Observez les enfants !"
• Portez des chaussures robustes et un pantalon long lorsque vous utilisez le produit.
• Pour éviter tout dommage au produit et tout accident impliquant des véhicules ou des personnes, ne placez pas de zones de travail ou de voies de transport sur les voies publiques.
• Ne touchez pas les pièces dangereuses en mouvement, telles que le disque de coupe, avant qu'il ne soit complètement arrêté.
• Demandez de l'aide médicale en cas de blessure ou d'accident.
• Réglez le produit sur **OFF** avant de supprimer les blocages, d'effectuer la maintenance ou d'examiner le produit. Si le produit vibre anormalement, inspectez-le pour détecter tout dommage avant de redémarrer. N'utilisez pas le produit si des pièces sont défectueuses.
• N'installez pas le câble principal dans les zones où le produit risque de couper. Suivez les instructions fournies pour l'installation du câble.
• Pour charger le produit, utilisez uniquement la station de recharge incluse dans l'emballage. Une utilisation incorrecte peut provoquer un choc électrique, une surchauffe ou une fuite de liquide corrosif de la batterie. En cas de fuite d'électrolyte, nettoyez avec de l'eau ou un agent neutralisant, et si le liquide corrosif entre en contact avec vos yeux, consultez un médecin.
• Lors du raccordement du câble principal à la prise de courant, utilisez un dispositif à courant résiduel (RCD) avec un courant de déclenchement maximum de 30 mA.
• Utilisez uniquement des piles d'origine recommandées par Dreame. La sécurité du produit ne peut être garantie avec des batteries non originales. N'utilisez pas de piles non rechargeables.
• Pour éviter d'endommager les rallonges qui pourraient entraîner un contact avec des pièces sous tension, gardez les rallonges à l'écart des pièces dangereuses en mouvement.
• Les illustrations utilisées dans ce document sont uniquement à titre de référence. Veuillez vous référer aux produits réels.
• Les réglementations locales peuvent limiter l'âge de l'opérateur. Les enfants, les personnes ayant des capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, les personnes manquant d'expérience et de connaissances ou les personnes non familiarisées avec ces instructions ne doivent jamais utiliser la machine.
• Tant qu'un câble n'est pas débranché de la prise de courant, ne le connectez pas et ne le touchez pas. Débranchez la fiche de la prise de courant si le câble est endommagé pendant le fonctionnement. Le personnel de service doit remplacer un câble usé ou endommagé car il augmente le risque de chocs électriques.
• Ne poussez pas le produit rapidement ou en forçant car vous risquez de l'endommager.
• Pour respecter les exigences d'exposition aux RF, une distance de séparation de 35 cm entre l'appareil et la personne doit être maintenue.
• Pour recharger la batterie, utilisez uniquement le bloc d'alimentation amovible fourni avec l'appareil.

1.2 Consignes de sécurité pour l'installation

• Évitez d'installer la borne de recharge dans des zones où des personnes pourraient trébucher dessus.
• N'installez pas la borne de recharge dans des zones où il existe un risque d'eau stagnante.
• La station de recharge et ses accessoires ne doivent pas être installés à moins de 60 cm de tout matériau combustible. Un incendie peut survenir en cas de dysfonctionnement ou de surchauffe de la station de chargement et de l'alimentation électrique.

1.3 Consignes de sécurité pour le fonctionnement

• Gardez vos mains et vos pieds éloignés des lames rotatives. Ne placez pas vos mains ou vos pieds à proximité ou en dessous du produit lorsqu'il est allumé.
• Ne soulevez pas et ne déplacez pas le produit lorsqu'il est allumé.
• Utilisez le mode stationnement ou réglez le produit sur **OFF** lorsqu'il y a des personnes, en particulier des enfants ou des animaux, dans la zone de travail.
• Assurez-vous que la pelouse ne contient aucun objet comme des pierres, des branches, des outils ou des jouets. Sinon, lorsqu'elles entrent en contact avec un objet, les lames peuvent être endommagées.
• Ne placez pas d'objets sur le produit ou la station de chargement.
• N'utilisez pas le produit si le Bouton d'**arrêt** ne fonctionne pas.
• Évitez les collisions entre le produit et des personnes ou des animaux. Si une personne ou un animal se trouve sur le chemin du produit, arrêtez-le immédiatement.
• Réglez toujours le produit sur **OFF** lorsqu'il n'est pas utilisé.
• N'utilisez pas le produit simultanément avec un arroseur escamotable. Utilisez la fonction Programmation pour vous assurer que le produit et l'arroseur escamotable ne fonctionnent pas en même temps.
• Évitez de placer un canal de connexion là où des arroseurs escamotables sont installés.
• N'utilisez pas le produit si la zone de travail est couverte d'eau stagnante, par exemple en cas de forte pluie ou d'accumulation d'eau.

1.4 Consignes de sécurité pour l'entretien

• Réglez le produit sur **OFF** lors de la maintenance.
• Assurez-vous que le produit est posé sur le sol dans son orientation habituelle et non à l'envers après le lavage.
• Le produit ne doit pas être inversé pour nettoyer le châssis. Si vous le tournez à l'envers à des fins de nettoyage, assurez-vous qu'il retrouve sa bonne orientation. Cela est fait pour éviter que l'eau ne pénètre dans le moteur et ne perturbe son fonctionnement normal.
• Débranchez la fiche de la borne de recharge ou actionnez le dispositif de désactivation avant de nettoyer ou d'effectuer l'entretien de la borne de recharge.
• N'utilisez pas de nettoyeur haute pression ni de solvants pour nettoyer le produit.

1.5 Sécurité de la batterie

Si les batteries lithium-ion sont démontées, court-circuitées, exposées à l'eau, au feu ou à des températures élevées, elles peuvent exploser ou provoquer un incendie. Évitez toute forme d'abus électrique ou mécanique et manipulez-les avec précaution. Conservez-les à l'abri de la lumière directe du soleil.
1. Utilisez uniquement le chargeur de batterie et l'alimentation électrique fournis par le fabricant. L'utilisation d'un chargeur et d'une alimentation inappropriés peut provoquer des chocs électriques et/ou une surchauffe.
2. N'essayez pas de réparer ou de modifier les batteries! Les blessures graves causées par une explosion ou un choc électrique peuvent entraîner des tentatives de réparation. Les électrolytes libérés sont corrosifs et toxiques en cas de fuite.
3. Ces appareils ont des piles qui ne peuvent être remplacées que par des personnes qualifiées.

1.6 Risques résiduels

Lors du remplacement des lames, portez des gants de protection pour éviter les blessures.

1.7 Symboles et autocollants

	**AVERTISSEMENT -** **Avant d'utiliser la machine, lisez attentivement les instructions d'utilisation.**
	**AVERTISSEMENT -** **Lors de l'utilisation, maintenez une distance de sécurité avec la machine.**
	**AVERTISSEMENT -** **Gardez une distance de sécurité par rapport à la machine lors de l'utilisation.**
	**AVERTISSEMENT -** **Évitez de monter sur la machine.**
	**AVERTISSEMENT -** **Ce produit ne doit pas être jeté avec les ordures ménagères ordinaires. Assurez-vous que le produit est recyclé en conformité avec les lois locales.**

CE	**Ce produit est conforme aux directives CE applicables.**
III	**Classe III**
	**Avant de charger, lisez les instructions.**
⎓	**Courant continu**
	**Classe II**

UTILISATION PRÉVUE

Le produit de jardin est destiné à la tonte des pelouses domestiques. Il est conçu pour tondre fréquemment, maintenant une pelouse plus saine et plus belle que jamais. En fonction de la taille de votre pelouse, votre tondeuse peut être programmée pour fonctionner à tout moment ou à n'importe quelle fréquence. Il est impossible de l'utiliser pour creuser, balayer ou déneiger.

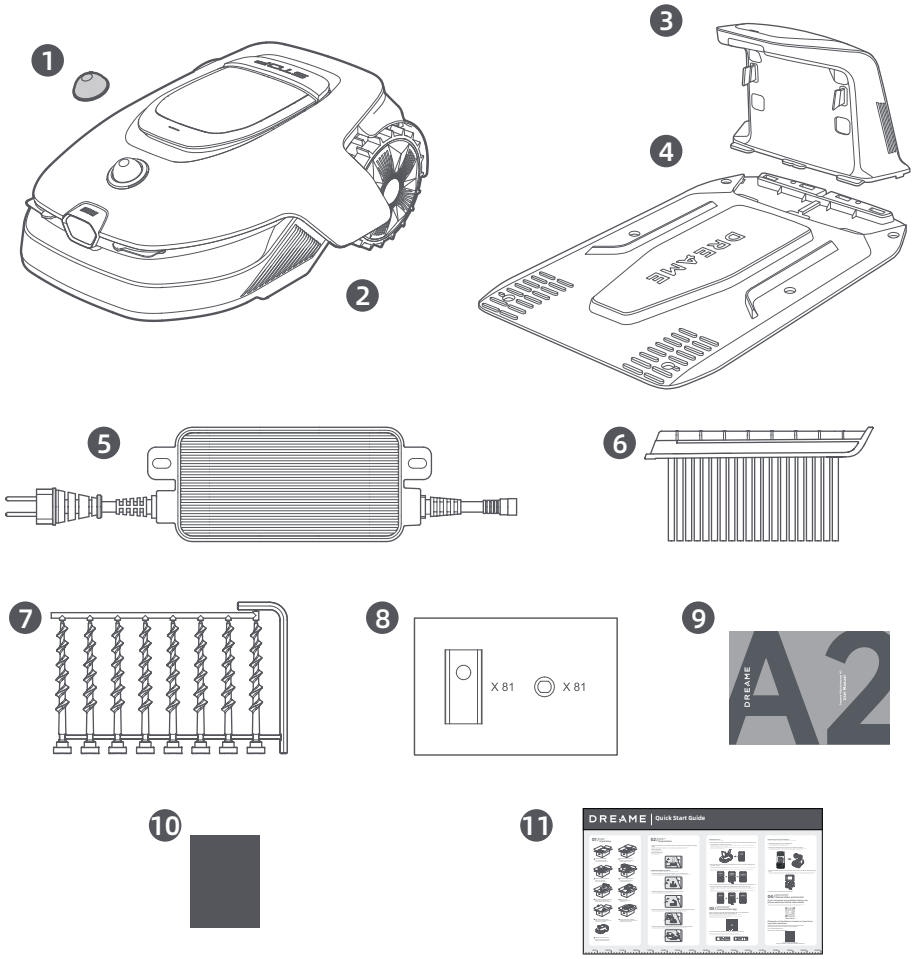
CE

Par la présente, Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. certifie que le modèle d'équipement radio Dreame MXXA8210 est conforme à la Directive 2014/53/UE. Le texte intégral de la déclaration de conformité UE est disponible à l'adresse Internet suivante : https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.

Pour le mode d'emploi électronique détaillé, rendez-vous sur le site https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

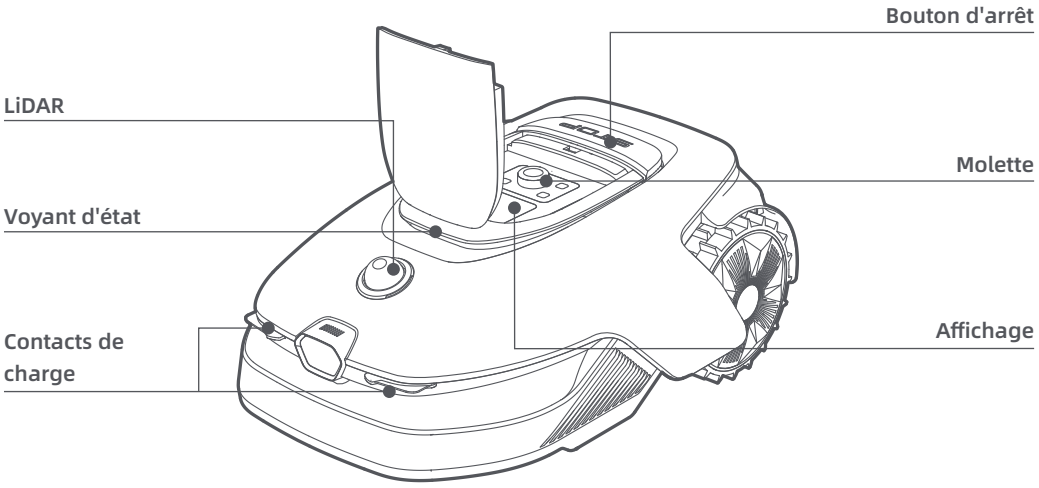
2 Présentation du produit

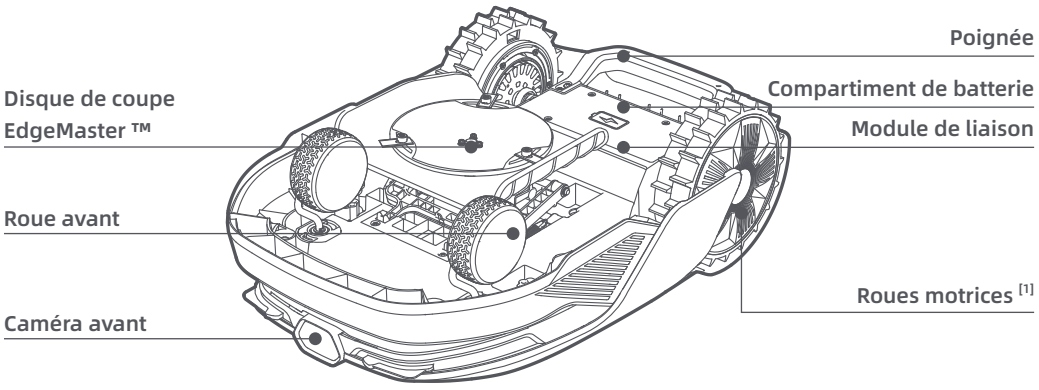
2.1 Qu'est-ce qui est dans la boîte



1. Couvercle de protection LiDAR
2. Le robot
3. Tour de charge (avec un câble d'extension de 10 m)
4. Plaque de base
5. Alimentation
6. Brosse de nettoyage
7. Vis × 8, Clé hexagonale
8. Lames et supports de rechange × 81
9. Manuel d'utilisation
10. Chiffon non pelucheux
11. Guide de démarrage rapide

2.2 Présentation de produit

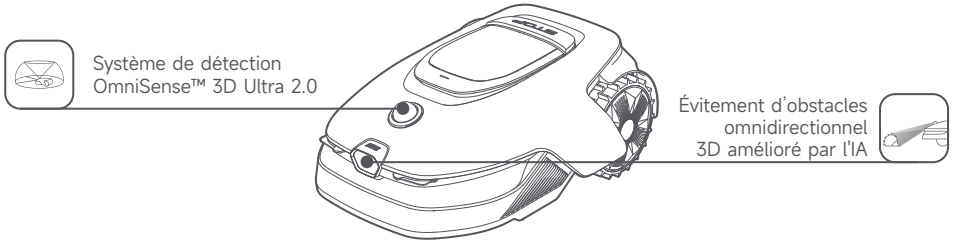




[1] Équipé de moteurs de moyeu.

2.3 OmniSense ™ 2.0 : système de détection 3D Ultra avec caméra AI

Optimisez l'entretien de votre pelouse avec OmniSense ™ 2.0, un système de détection révolutionnaire 3D Ultra équipé d'une caméra HDR assistée par algorithme, offrant une perception plus complète et plus détaillée de l'environnement 3D du jardin.



2.4 Module de liaison avec GPS et connectivité 4G

Le robot est équipé d'un module de liaison qui fournit le service de liaison, offrant une connectivité au réseau cellulaire 4G.

Activez le service de liaison

Allumez votre robot et le service de liaison s'activera automatiquement. s'allumera sur l'affichage du robot et dans l'application, indiquant que l'activation est réussie. Vous pouvez consulter le statut d'utilisation du module et du service de liaison sous l'onglet **« Connexions »** dans l'application.

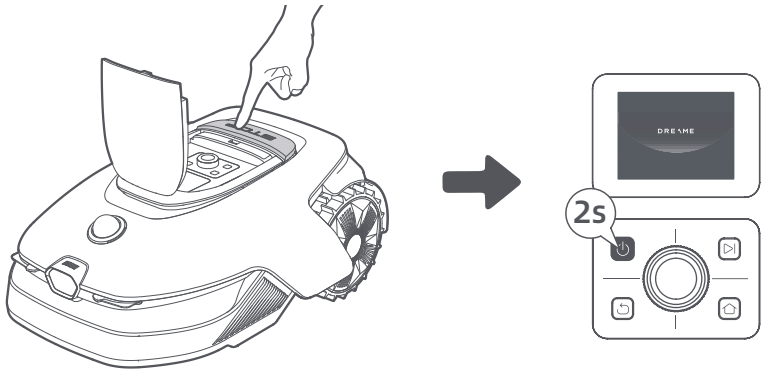
Avec le service de liaison activé, vous pouvez surveiller l'état de votre robot à distance et commencer à tondre sans connexion Wi-Fi. De plus, le module comprend un GPS intégré pour le suivi de la localisation en temps réel, améliorant ainsi les capacités antivol du robot. Vous pouvez suivre sa position à tout moment, de n'importe où, et recevoir des notifications s'il sort de la zone définie sur la carte.

Le service de liaison est offert à titre gratuit pendant les trois premières années à compter de la date d'activation. Pour prolonger le service après la date d'expiration, veuillez contacter l'équipe du service après-vente de Dreame en écrivant à **aftersales@dreame.tech.**

Important : Le module de liaison n'est conçu que pour l'utilisation avec la tonte robotisée Dreame. Tout état anormal détecté dans le service de liaison peut entraîner la suspension de votre service. Dans ce cas, veuillez contacter l'équipe du service après-vente de Dreame en écrivant à **aftersales@dreame.tech** : l'équipe vous aidera à rétablir le service.
Important : Si vous ne contactez pas le service après-vente de Dreame pour renouveler le service de liaison dans l'année suivant son expiration, votre Module de liaison sera verrouillé. Pour réactiver le service, vous devez apporter le Module de liaison à un centre de service après-vente de Dreame. Des frais supplémentaires pour la réparation et l'entretien peuvent s'appliquer pour la réactivation. Veuillez faire attention aux notifications dans l'application concernant ce problème. Pour vérifier la date d'expiration de votre service de liaison, allez dans **Paramètres > Connexions > Module de liaison** dans l'application.

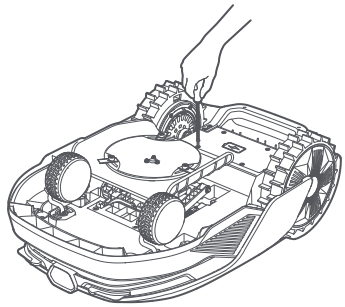
Comment retirer le module de liaison ?

Attention : Veuillez porter des gants de protection pour éviter les blessures.
Attention : Assurez-vous que le couvercle de protection est en place sur le LiDAR avant de retourner le robot.
❶ Éteignez le robot.

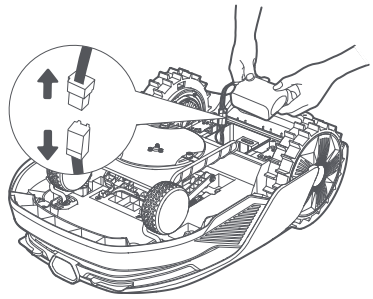


❷ Placez le robot sur une surface souple et retournez-le.

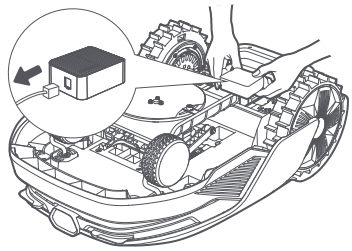
❸ Avec un tournevis, desserrez 4 vis pour retirer le couvercle.



❹ Retirez la batterie et débranchez le connecteur de la batterie.



❺ Débranchez le connecteur du module et retirez soigneusement le module de liaison de son emplacement.



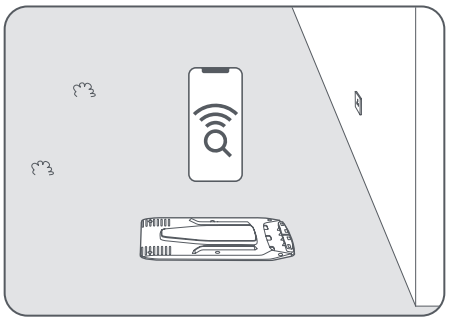
2.5 Capteurs

Nom	Description
LiDAR	Obtient des informations relatives à l'environnement et facilite le positionnement du robot, l'évitement des obstacles et la détection de l'eau et de la saleté. Plage de détection (à 100 klx) : 40 m à 10 % de réflectivité ; 70 m à 80 % de réflectivité Champ de vision : 360° (horizontal) × 59° (vertical)
Caméra avant	Détecte les obstacles, les limites de la pelouse et la présence humaine. Angle de vue : 89° (horizontal), 58° (vertical), 97° (diagonal) Résolution : 2 MP
GPS	Le module de liaison avec un GPS intégré est installé dans le robot. Vous pouvez suivre la localisation du robot en temps réel dans Google Maps via l'application.

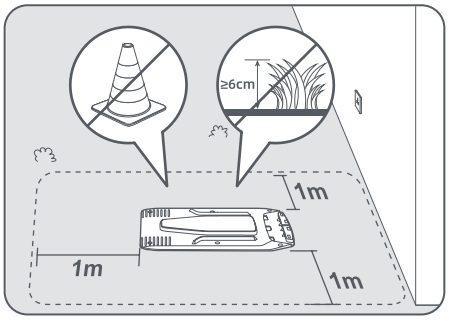
3 Installation

3.1 Sélectionner un emplacement approprié

• Placer la station de chargement sur une surface plane en bordure de pelouse et à proximité d'une prise d'alimentation. Il est recommandé de placer la station de chargement dans une zone avec une bonne force du signal Wi-Fi.
Remarque : Utilisez votre téléphone pour aider à contrôler la force du signal Wi-Fi de l'emplacement. Une bonne force du signal Wi-Fi améliore la stabilité de la connexion entre le robot et l'application.
Important : Assurez-vous que le sol est suffisamment souple pour permettre la pose des vis.
Important : Si la station de chargement est sur une pente, assurez-vous que l'inclinaison n'est pas trop raide pour éviter que le robot ne glisse en arrière et ne parvienne pas à s'arrimer.

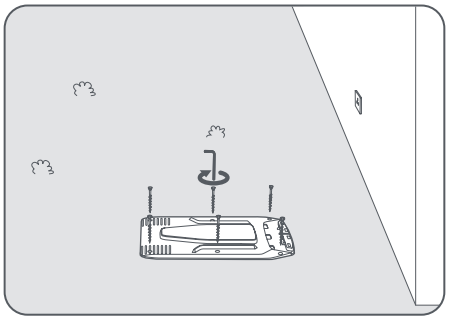


• Garder au moins **1 m** d'espace libre sans obstacle à gauche, à droite et devant la station de chargement. Assurez-vous que l'herbe autour de l'emplacement est inférieure à **6 cm**. Si l'herbe est plus haute, veuillez d'abord la tondre avec une tondeuse. Si l'herbe est haute, le robot pourrait avoir des difficultés à retourner à la station de chargement.

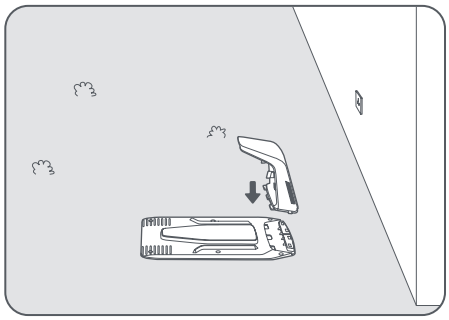


3.2 Installer la station de chargement

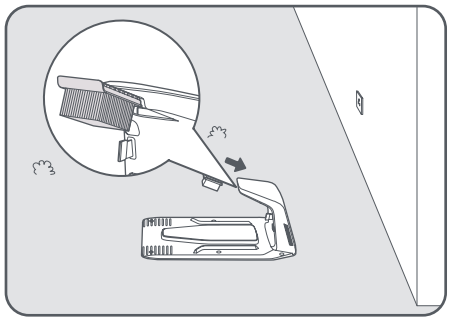
❶ Fixez la plaque de base au sol avec les vis fournies en utilisant la clé hexagonale.



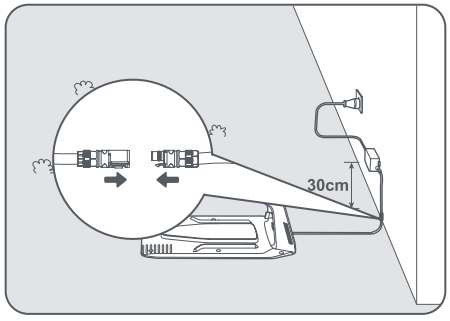
❷ Insérez la tour de chargement sur la plaque de base jusqu'à ce que vous entendiez le clic.



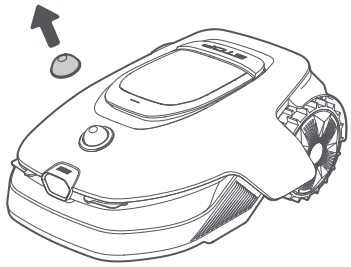
❸ Insérez la brosse de nettoyage dans la tour de charge en alignant la languette avec la fente.



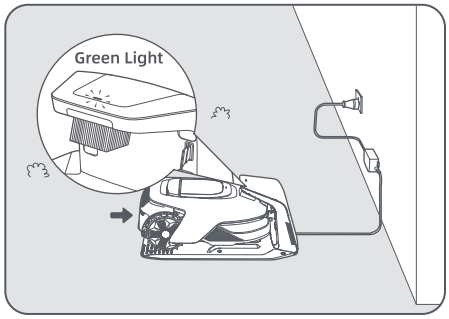
❹ Branchez l'alimentation à la rallonge, puis connectez-la à la prise d'alimentation. Gardez l'alimentation à au moins **30 cm** au-dessus du sol.
Remarque : Le voyant LED sur la station de charge sera **bleu fixe** lorsque la station est sous tension.



❺ Retirez le couvercle de protection du LiDAR.



❻ Mettez le robot dans la station de chargement pour le charger. Assurez-vous que les contacts de chargement sur le robot et la station de chargement sont correctement raccordés.
Remarque : Le voyant lumineux **clignote en vert** lorsque le robot se charge correctement dans la station de chargement.
Remarque : Si vous souhaitez ajouter un garage pour une protection supplémentaire, veuillez utiliser le garage Dreame correspondant, disponible dans les magasins locaux ou en ligne. L'utilisation d'un garage non conçu par Dreame peut causer des problèmes lors de la recharge.

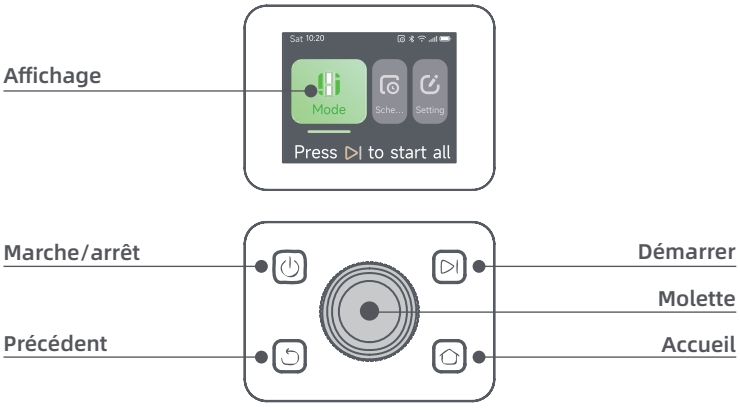


Voyant LED sur la station de chargement

Couleur de la lumière du voyant LED	Signification
Rouge clignotant/fixe	1. La station de chargement a un problème (par exemple, un problème d'intensité ou de tension de chargement).
	2. Le robot est ancré dans la station de chargement, mais le chargement est anormal (par exemple, les contacts de chargement sont en court-circuit).
Bleu fixe	La station de chargement est sous alimentation. Le robot n'est pas dans la station de chargement.
Clignotant vert	Le robot est en cours de chargement dans la station de chargement.
Vert fixe	Le robot est dans la station de chargement et complètement chargé.

4 Préparation à la première utilisation

4.1 Familiarisez-vous avec le panneau de contrôle



Affichage

Icône	Statut
	Niveau de batterie (affiche le niveau actuel de la batterie)
	Chargement (Le robot est bien ancré dans la station de chargement.)
	Bluetooth (Le robot est connecté à l'application via Bluetooth.)
	Wi-Fi (Le robot est connecté à l'application via un réseau Wi-Fi.)
	Service de liaison (Le service de liaison est activé.)
	Programme (Une tâche est programmée pour aujourd'hui et elle n'a pas encore été lancée.)

Contrôles

Bouton	Fonction
Puissance ⏻	Pour allumer/éteindre le robot, maintenez le bouton ⏻ enfoncé pendant 2 secondes. Assurez-vous qu'il est hors de la station de charge.
Démarrer ⏯	Pour démarrer la tonte de toute la surface ou reprendre les tâches en pause, appuyez sur le bouton ⏯ , puis fermez le couvercle dans les 5 secondes. La tâche sera annulée si le couvercle n'est pas fermé dans les 5 secondes.
Accueil ⌂	Pour renvoyer le robot à la station de charge, appuyez sur le bouton ⌂ , puis fermez le couvercle dans les 5 secondes. La tâche sera annulée si le couvercle n'est pas fermé dans les 5 secondes.
Précédent ↩	Pour retourner au niveau précédent dans le menu, appuyez sur le bouton ↩.
Molette	Pour confirmer la sélection dans les menus, appuyez sur la molette.
	Pour activer le mode d'appairage Bluetooth, appuyez et maintenez la molette enfoncée pendant 3 secondes.
	Pour naviguer dans le menu, tournez la molette dans le sens des aiguilles d'une montre/dans le sens inverse des aiguilles d'une montre.
Démarrer + Précédent	Pour réinitialiser le robot, appuyez et maintenez les boutons ⏯ et ↩ enfoncés simultanément pendant 3 secondes. Le code PIN ne sera pas effacé.
Accueil + Précédent	Appuyez et maintenez les boutons ⌂ et ↩ enfoncés simultanément pendant 3 secondes pour accéder à la page **À propos de** dans les Paramètres. La page **À propos de** disparaîtra au bout de 5 secondes.
Molette + Précédent	Pour réinitialiser le code PIN, appuyez et maintenez la molette et le bouton ↩ enfoncés simultanément pendant 3 secondes.
Arrêter	Appuyez sur le bouton d'**arrêt** pour ouvrir le couvercle supérieur et mettre le robot en arrêt. Le code PIN doit être saisi sur le panneau de commande pour reprendre l'opération.

Présentation de la structure du menu



*Elle pourrait être actualisée, selon la version du logiciel.

Voyant d'état sur le robot

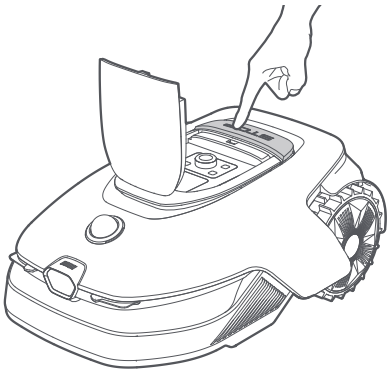
Couleur	Signification
Rouge fixe	Une erreur est survenue.
Bleu fixe	Le robot est en veille.
Bleu clignotant	Le robot effectue une tâche ou est en pause.
Vert clignotant	Le robot est en charge dans la station de charge.
Vert fixe	La batterie est complètement chargée.
Jaune clignotant	1. Le robot est en patrouille. 2. La vidéo en temps réel de la caméra avant est affichée via l'application.

Remarque : Vous pouvez personnaliser la période d'activation et les scénarios de lumière du robot dans **Paramètres > Lumière**.

4.2 Paramètres initiaux

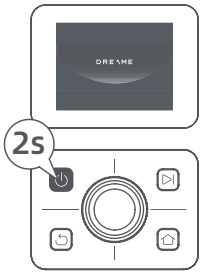
Avant d'allumer le robot pour la première fois, certains paramètres de base doivent être configurés pour que le robot puisse commencer à travailler.

❶ Appuyez sur le bouton **d'arrêt** pour ouvrir le couvercle supérieur.



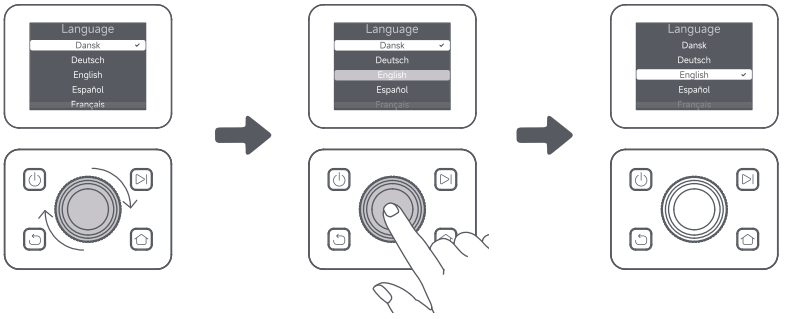
❷ Appuyez sur le bouton ⏻ du panneau de contrôle et maintenez-le enfoncé pendant 2 secondes pour allumer le robot.

Remarque : Le robot s'allumera automatiquement lorsqu'il s'amarrera à la station de charge.



❸ Sélectionner la langue de préférence

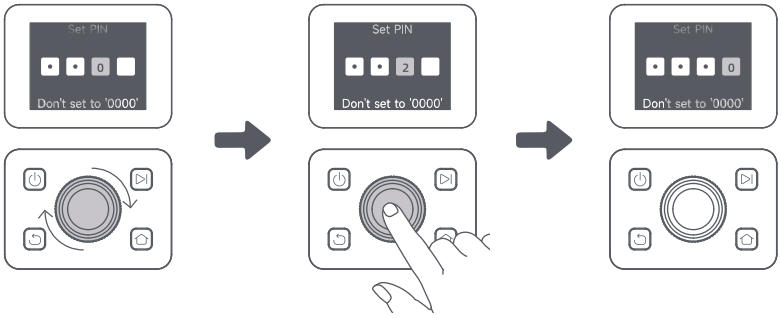
Tourner le bouton dans le sens horaire pour descendre, dans le sens anti-horaire pour monter, et sélectionner votre langue. Appuyer sur le bouton pour confirmer.



❹ Spécifier le code PIN

1. Tourner le bouton pour sélectionner un nombre entre 0 et 9. Le tourner dans le sens horaire pour augmenter le nombre de 0 à 9, et dans le sens anti-horaire pour le diminuer. Appuyer sur le bouton pour régler le chiffre suivant. Pour modifier le chiffre précédent, tourner le bouton dans le sens anti-horaire jusqu'à ce que le nombre arrive à 0 et tourner une fois de plus.

Important : Ne pas régler le code PIN sur « 0000 ».



2. Entrer de nouveau le code PIN pour terminer le réglage du code PIN.
Remarque : Si les deux mots de passe ne correspondent pas, veuillez régler de nouveau le mot de passe.

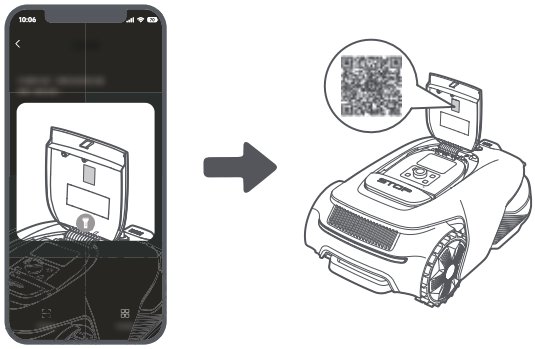
❺ Raccorder le robot à Internet
Scanner le QR code pour télécharger l'application Dreamehome sur votre téléphone. Après l'installation, créez un compte et connectez-vous.

Vous pouvez également télécharger l'application Dreamehome depuis l'App Store ou Google Play.

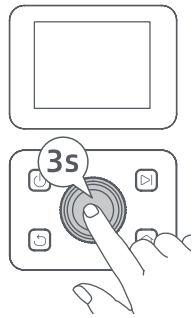
Download on the App Store Get it on Google Play

Le robot est équipé du module de liaison qui prend en charge la connectivité 4G et inclut un GPS intégré. Cependant, il est conseillé de terminer la configuration du réseau Wi-Fi pour de meilleures performances.

Avant la configuration du réseau :
• Assurez-vous que le robot et votre téléphone portable sont sur le même réseau Wi-Fi.
• Assurez-vous que votre téléphone portable est à une distance maximale de **10 m** du robot.
• Activez la fonction Bluetooth sur votre téléphone portable.
1. Ouvrez l'application Dreamehome.
2. Vous pouvez vous connecter via l'une des méthodes suivantes :
a. Scanner le code QR : Allez dans **Appareil** et appuyez sur **Scannez le code QR pour vous connecter**. Scannez le code QR situé à l'intérieur du couvercle supérieur du robot pour vous connecter.
b. Ajouter manuellement : Allez dans **Appareil** et appuyez sur **Ajouter**. Sélectionnez ensuite votre modèle de robot pour vous connecter.
c. Découverte automatique : Le robot recherchera les appareils à proximité. Appuyez sur votre robot dans la liste des appareils détectés pour vous connecter.



3. Veuillez suivre les instructions dans l'application pour terminer la connexion au réseau Wi-Fi.
Important : Utilisez un réseau à bande unique de 2,4 GHz ou un réseau à double bande de 2,4/5 GHz.
Important : Assurez-vous que votre réseau Wi-Fi n'a pas de pare-feu et n'est pas crypté. Sinon, la configuration du réseau peut échouer.
4. Appuyez sans relâcher le bouton sur le panneau de contrôle pendant 3 secondes. Le robot entrera en mode d'association Bluetooth.



5. Veuillez suivre les instructions dans l'application pour terminer le couplage.

Comment dissocier le robot ?

Le robot est automatiquement associé au compte Dreamehome une fois l'association terminée. Chaque dispositif ne peut être associé qu'à un seul compte. Il ne peut pas être associé à un autre compte en même temps.
Pour associer le robot à un nouveau compte, vous devez d'abord le dissocier. Pour le dissocier :
1. Ouvrez l'application Dreamehome. Allez à **Appareil**.
2. Si vous avez plusieurs robots liés à votre compte Dreamehome, balayez vers la gauche ou la droite pour accéder à la page du robot que vous souhaitez modifier.
3. Appuyez sur ⋮ dans le coin supérieur droit.
4. Sélectionnez **Supprimer**.

Comment partager votre robot ?

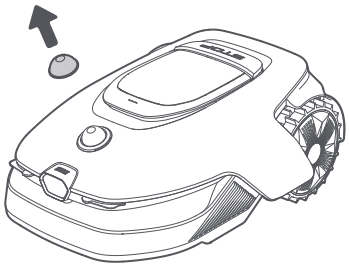
1. Appuyez sur ⋮ dans le coin supérieur droit.
2. Sélectionnez **Partage d'appareil.**

Comment exécuter la déconnexion de votre compte Dreamehome ou le supprimer ?

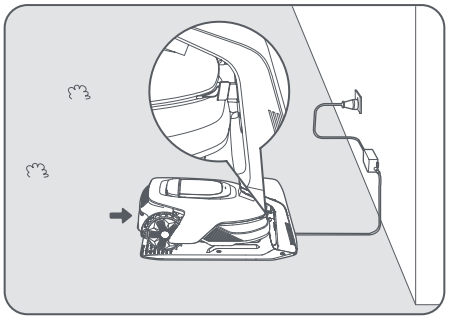
1. Allez à **Moi** > ⬡ > **Compte**.
2. Sélectionnez **Se déconnecter** ou **Supprimer le compte**.

5 Mappage de votre jardin

Avant le mappage, contrôler ce qui suit :
• Le niveau de batterie du robot dépasse les 50 %.
• Le couvercle de protection du LiDAR est retiré.

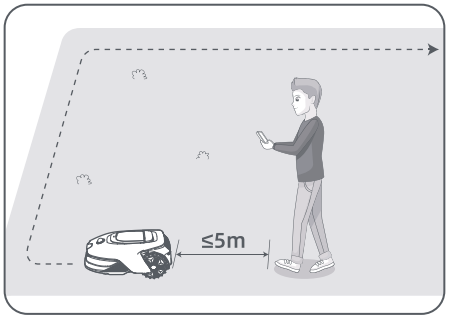


• Le couvercle supérieur est fermé.
• Le robot se connecte correctement à la station de chargement.

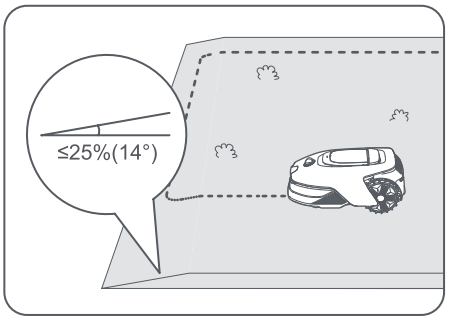


5.1 Créer la limite

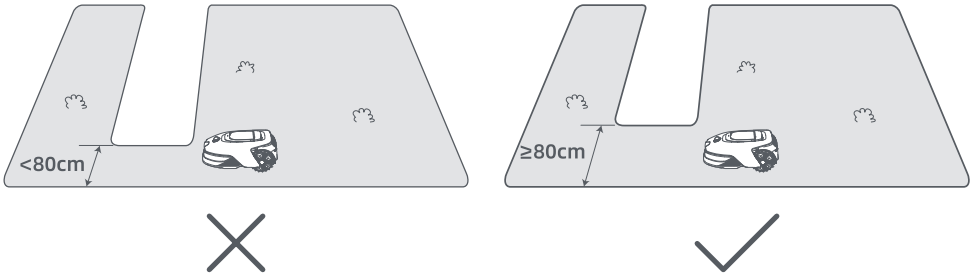
Avant de commencer le processus de cartographie, veuillez tenir compte des points suivants :
Important : Ne déplacez pas manuellement le robot pendant la création de la limite, sans quoi le mappage pourrait échouer.
Important : Lorsque la cartographie commence, n'installez pas le robot à distance dans la station de charge tant que le processus de cartographie n'est pas terminé. Dans le cas contraire, le LiDAR pourrait être bloqué, ce qui peut entraîner un échec de la cartographie.
• Marchez à moins de **5 m** derrière le robot pendant le processus de cartographie.



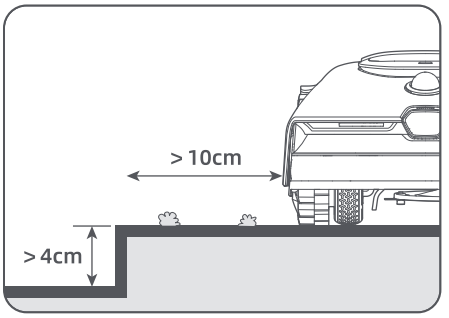
• Le robot peut naviguer sur des pentes avec une inclinaison allant jusqu'à **50% (27°)**. Cependant, pour de meilleurs résultats de tonte, il est recommandé de maintenir les pentes des zones de travail en dessous de **25 % (14°)**.



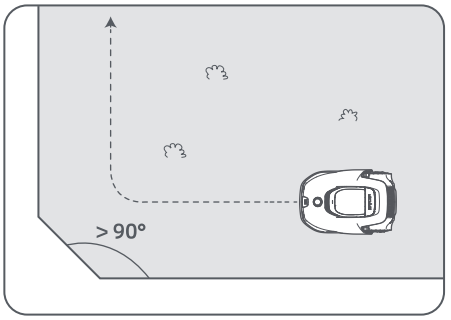
• Pour les zones de moins de **80 cm** de large, veuillez les définir comme des chemins pour permettre au robot de passer (voir section 5.4 : **Définir la trajectoire**).



• Si votre pelouse est plus de **4 cm** plus haute que le sol adjacent, gardez le robot à au moins **10 cm** du bord. Si votre pelouse est au niveau du sol adjacent, le robot peut chevaucher le périmètre pour des résultats de tonte optimaux le long des bords.

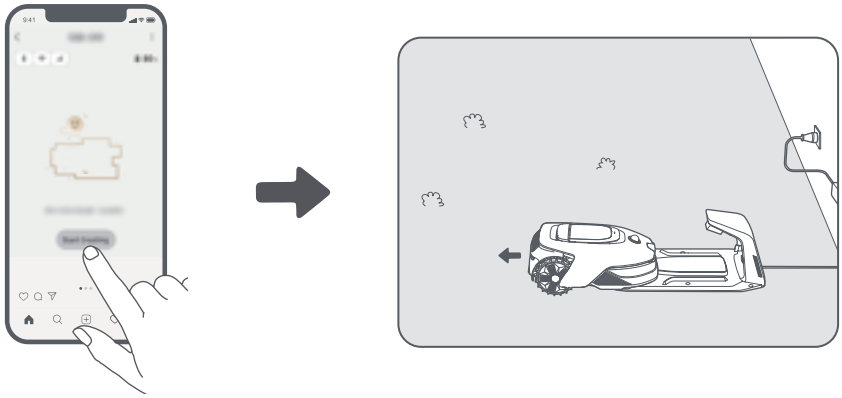


• Assurez-vous que les angles présentent une courbure de plus de 90° . Des angles inférieurs à **90°** peuvent rendre difficile pour le robot de réaliser une coupe nette.

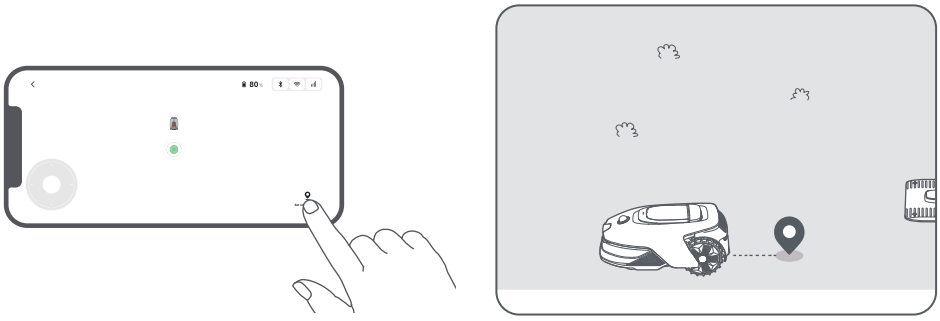


Commencer la cartographie :

1. Appuyez sur **Commencer à créer** via l'application et le robot contrôlera le statut et le calibrage. Il quittera automatiquement la station de chargement pour exécuter le calibrage. Soyez prudent.



2. Guidez le robot à distance jusqu'au bord de votre pelouse et appuyez sur **Définir le point de départ** pour établir le point de départ de la limite.



3. Télécommandez le robot pour se déplacer le long de la bordure de la pelouse pour créer la zone de travail.

Détection automatique des limites

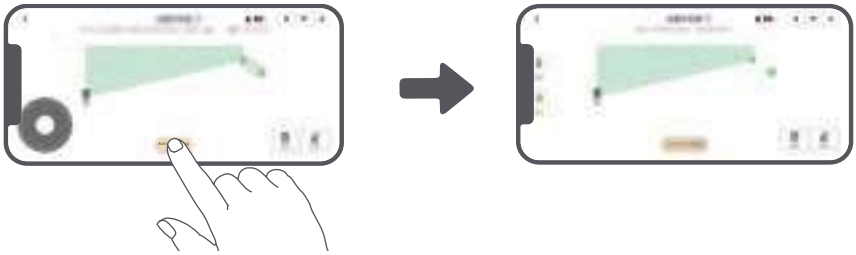
Grâce à un algorithme d'IA avancé, le robot utilise sa caméra avant pour détecter les zones herbeuses et non herbeuses, lui permettant d'identifier les limites sans avoir besoin d'être guidé manuellement.

Après avoir guidé le robot à distance jusqu'au bord de la pelouse et défini le point de départ, vous pouvez utiliser le mode **Détection automatique des limites**. Vous pouvez choisir si le robot doit traverser le périmètre pour obtenir des résultats de coupe des bords plus nets ou rester à proximité pour éviter de se coincer.

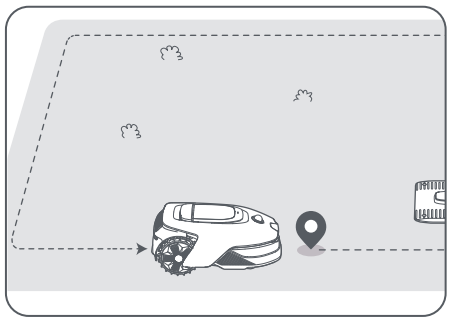
Nous vous recommandons de suivre le robot pendant ce processus. Si le robot ne parvient pas à détecter correctement les limites, vous pouvez quitter le mode Détection automatique des limites et passez à la télécommande à tout moment.

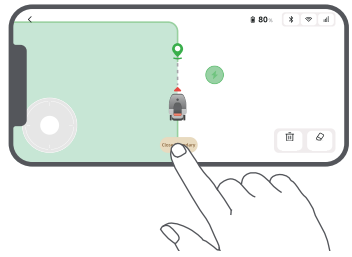
Important : Le mode Détection automatique des limites doit être utilisé à la lumière du jour pour garantir une bonne visibilité. Évitez d'utiliser cette fonction en cas de faible luminosité ou de pluie.

Important : Assurez-vous que la caméra avant du robot est propre et dégagée.



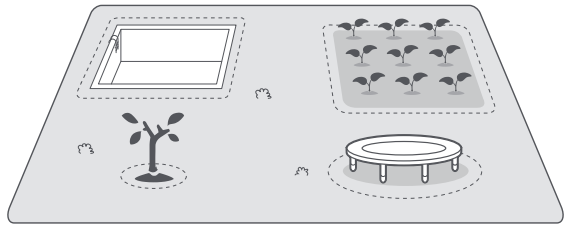
4. Lorsque le robot retourne à la place à **1 m** à proximité du point de démarrage, vous pouvez taper sur **Fermer la délimitation** et la limite sera automatiquement complétée.





5.2 Définir la zone interdite

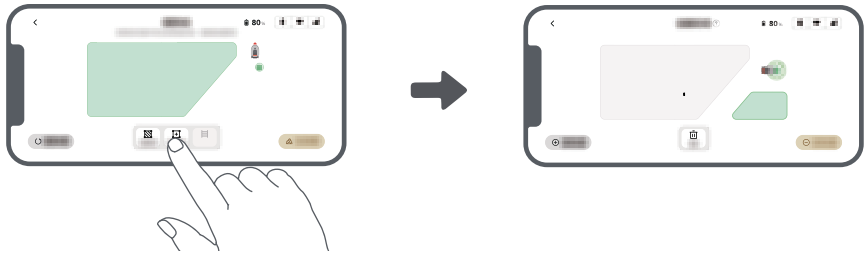
Bien que le robot puisse automatiquement éviter les obstacles, il est toujours nécessaire de configurer les zones à risque de chute, telles que les piscines et les bacs à sable, comme des zones interdites. Pour les objets que vous voulez protéger (comme les parterres de fleurs, les trampolines, un terrain cultivé ou une racine d'arbre dénudée), veuillez les inclure dans la zone interdite. Vous pouvez appuyer sur **Zone interdite** dans l'application pour continuer à créer des zones interdites. Alternativement, vous pouvez aller dans > **Édition de la carte** pour créer ou supprimer des zones interdites une fois la carte terminée.



5.3 Créer plus de zones et élargir les zones existantes

• Pour créer plus de zones

Si la pelouse est séparée par des routes ou vous avez plusieurs pelouses isolées, vous pouvez taper sur **Zone de travail** dans l'application pour continuer à créer la zone de travail avec la télécommande. Vous pouvez également ajouter, supprimer ou modifier les zones dans > **Édition de la carte** lorsque la carte est finie.



• Pour étendre les zones existantes

Pour étendre une zone existante, appuyez sur **Zone de travail** dans l'application pour créer la zone que vous souhaitez inclure. Si les deux zones se chevauchent, elles seront automatiquement fusionnées. Alternativement, vous pouvez aller à > **Édition de la carte** > **Zone de travail** après la cartographie pour étendre une zone existante.

• Pour séparer et combiner des zones

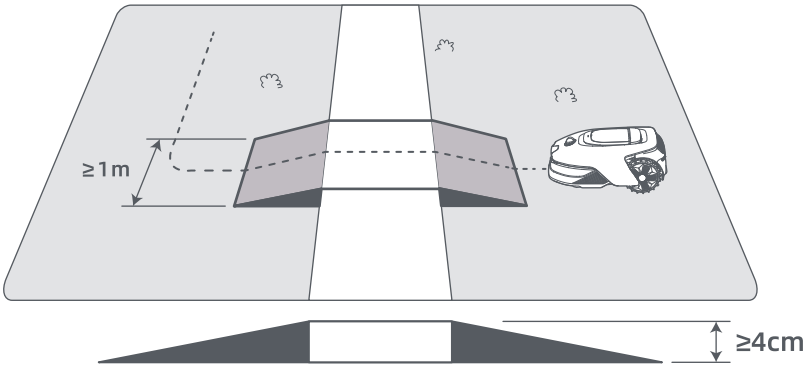
Pour diviser une zone en plus petites ou pour fusionner des zones divisées à l'aide de l'application en une plus grande, allez à > **Édition de la carte** > **Paramètres de la zone** et appuyez sur **Séparer** ou **Combiner** dans l'application.

5.4 Définir la trajectoire

Pour les zones isolées, veuillez créer une trajectoire pour les raccorder entre elles. Les zones isolées sans trajectoire seront inaccessibles au robot.

Remarque : Par défaut, le robot ne fait que se déplacer le long du chemin sans tondre l'herbe.

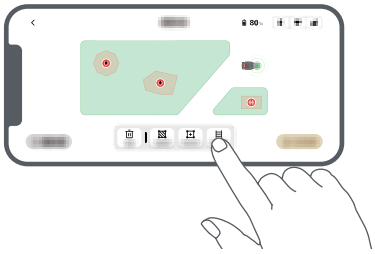
Important : Si votre pelouse est divisée par des passages de plus de **4 cm**, placez un objet avec une pente d'une hauteur égale à celle du passage (une rampe par exemple).

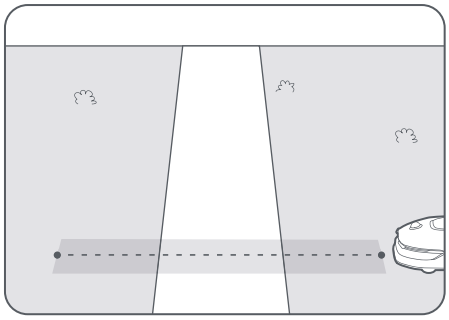


• Raccorder deux zones de travail isolées entre elles

Pour les zones isolées, veuillez créer des chemins pour les raccorder, sinon le robot ne pourra pas y accéder. Appuyez sur **Chemin** pour créer un chemin.

Important : Assurez-vous que le début et la fin de la trajectoire sont compris dans la zone de travail.



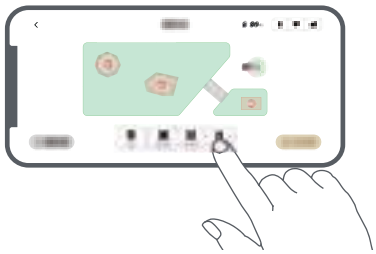


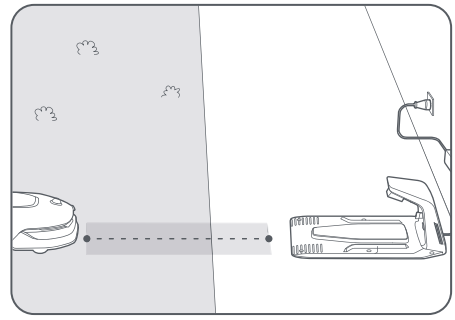
• Connecter la zone de travail et la station de chargement

Si votre station de charge n'est pas dans la zone de travail, un chemin doit être créé pour la raccorder à la zone de travail. Appuyez sur **Chemin** pour créer un chemin permettant au robot de retourner à la station de charge.

Important : Assurez-vous qu'une extrémité est à l'intérieur de la zone de travail et que l'autre extrémité est juste en face de la station de chargement. Il est conseillé d'aligner le chemin avec la station de chargement.

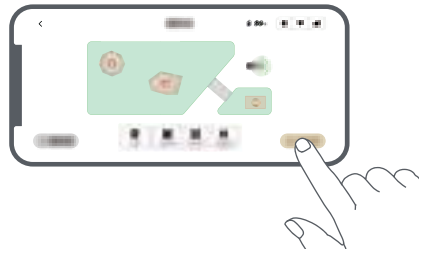
Important : Lorsque vous créez des trajets pour relier l'espace de travail à la station de chargement, ne guidez pas le robot à distance jusqu'à la station de chargement. Si ce n'est pas le cas, le LiDAR pourrait être bloqué, ce qui pourrait empêcher le mappage.





5.5 Finir la carte

Appuyez sur **Terminer la carte** lorsque les zones de travail, les trajectoires et les zones interdites sont terminées.



5.6 Ajouter une deuxième carte

S'il n'y a pas de chemin entre votre jardin avant et arrière, vous pouvez créer une deuxième carte. Après avoir terminé la première carte, appuyez sur **Ajouter une carte** pour continuer à créer la deuxième. Alternativement, vous pouvez naviguer vers > **Édition de la carte** et appuyer sur **Ajouter une carte** après avoir terminé la cartographie. Une fois que vous avez terminé la deuxième carte, vous pouvez basculer entre les cartes via > **Édition de la carte**.

Remarque : Après avoir changé de carte, les horaires et les paramètres de tonte de la carte actuelle seront appliqués.

Remarque : Vous pouvez acheter une station de chargement supplémentaire à installer sur la deuxième carte pour plus de commodité. Avec une station de chargement séparée installée sur la deuxième carte, vous n'avez qu'à déplacer le robot manuellement entre les deux cartes.



6 Opération

6.1 Commencer à tondre pour la première fois

Conseils avant la tonte :

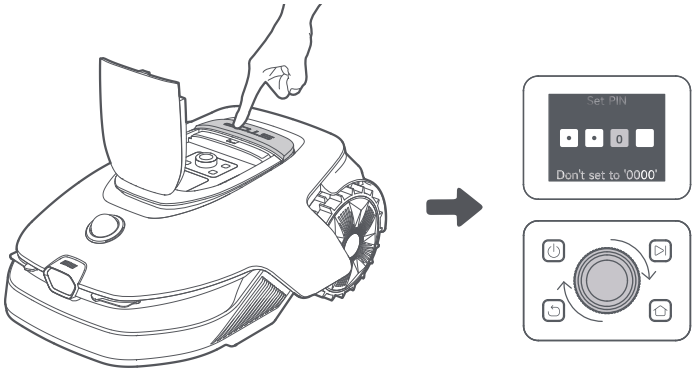
• Utiliser une tondeuse à pousser pour tondre l'herbe à une hauteur non supérieure à **10 cm**.

• Éliminer les obstacles en incluant les débris, les piles de feuilles, les jouets, les câbles et les pierres et en les retirant de la pelouse. Assurez-vous qu'aucun enfant ou animal domestique ne soit sur la pelouse quand le robot est en train de tondre.
• Remplir les trous dans la pelouse.
• Définir les préférences de tonte dans l'application à l'avance (par exemple, efficacité, hauteur et direction de tonte).



a) Démarrer via le panneau de contrôle

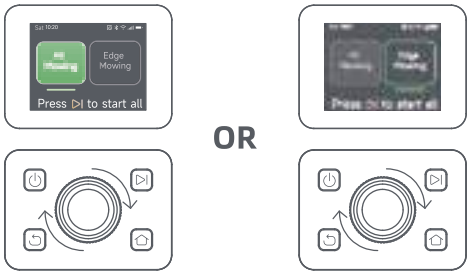
1. Appuyez sur le bouton **Arrêter** pour ouvrir le couvercle et entrer le code PIN.



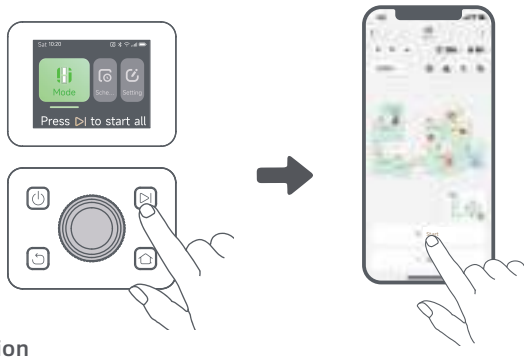
2. Sélectionnez les « **Modes** » sur l'affichage et appuyez sur le bouton.



3. Tournez le bouton pour sélectionner le mode de tonte.



4. Appuyez sur le bouton ▷| et **fermez le couvercle supérieur** dans les 5 secondes. Le robot quittera la station de chargement et commencera à tondre toute la zone.



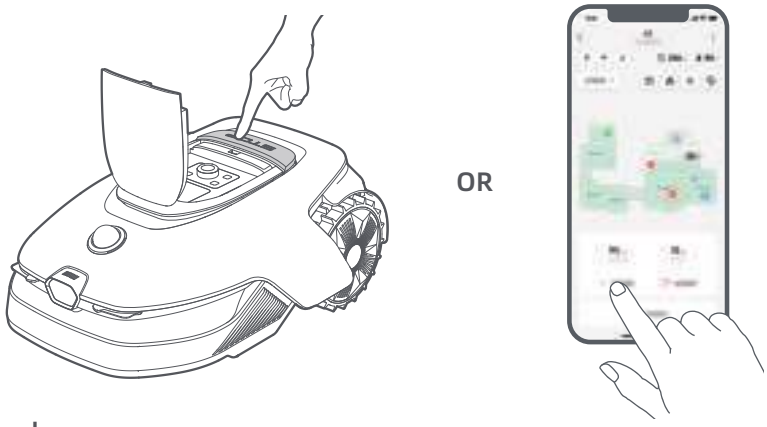
b) Démarrer via l'application

1. Ouvrez l'application.
2. Sélectionnez un mode de tonte et appuyez sur **Démarrer** pour commencer à tondre.

6.2 Pause

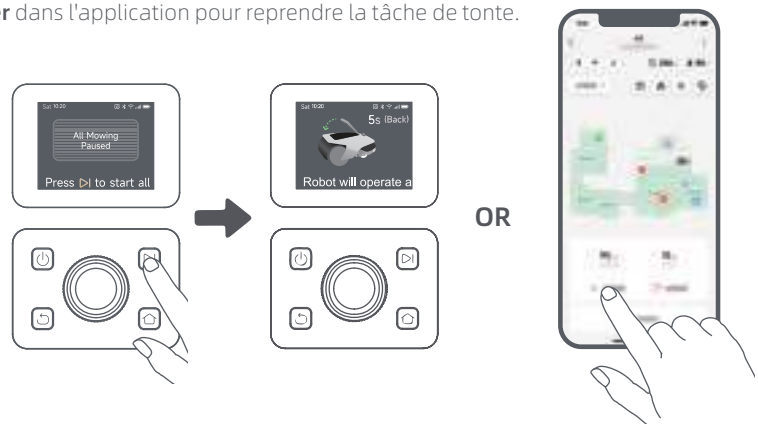
Pour mettre en pause la tâche actuelle de tonte, vous pouvez enfoncer la touche **Arrêt** sur le robot ou **Pause** dans l'application.

Remarque : Le robot ne peut pas être démarré directement via l'application après avoir appuyé sur le bouton d'**arrêt**. Pour reprendre l'opération, saisissez votre code PIN sur le panneau de contrôle.



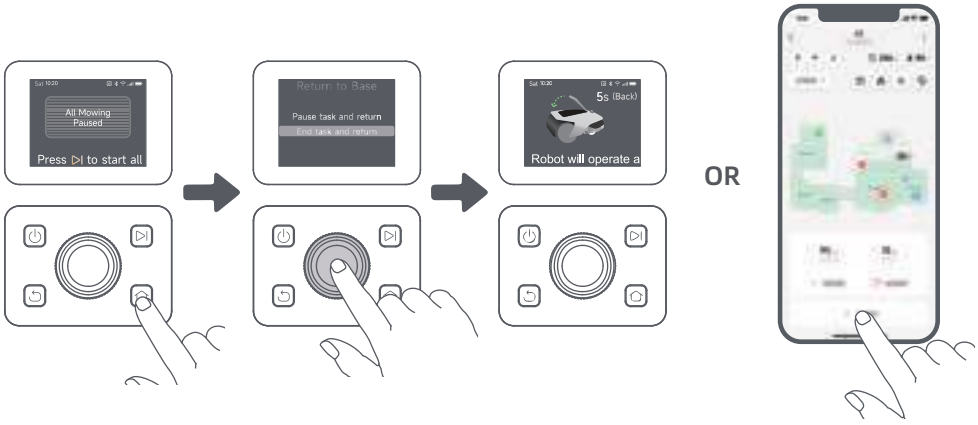
6.3 Reprendre

Pour reprendre la tâche lorsque le robot est en pause, appuyez sur le bouton ▷| , puis **fermez le couvercle du haut** dans les 5 secondes. Le robot reprendra la précédente tâche de tonte. Vous pouvez aussi appuyer sur **Continuer** dans l'application pour reprendre la tâche de tonte.



6.4 Retourner à la station de chargement

Pour renvoyer le robot à sa station de charge, appuyez sur ⌂ du panneau de contrôle. Confirmez la mise en pause ou l'annulation de la tâche en cours, puis **refermez le capot supérieur** dans les 5 secondes. Le robot retournera automatiquement à sa station de charge pour se recharger. Vous pouvez également sélectionner **Commencer le retour à la station** dans l'application pour renvoyer le robot.



7 Application Dreamehome

Où vous pouvez explorer davantage

L'application Dreamehome est plus qu'une télécommande. Vous pouvez faire beaucoup de choses avec l'application : compléter à distance les divers paramètres, essayer différents modes de tonte, modifier librement la carte et régler les programmes de tonte.

7.1 Modes de tonte

Le robot offre diverses méthodes de tonte. Vous pouvez passer d'un mode à l'autre via l'application, notamment la tonte de toute la zone, la tonte par zone, la tonte en bordure, la tonte localisée et le mode manuel.



7.2 Formes de tonte

Personnalisez votre pelouse en ajoutant des formes via > **Édition de la carte** > **Formes** dans l'application. Les formes définies seront exclues de la tonte dans tous les modes de tonte. Vous pouvez modifier leur position, taille ou les supprimer dans **Formes**.



7.3 Disque de coupe EdgeMaster ™

Le disque de coupe EdgeMaster ™ est conçu pour se déplacer sur le côté lorsqu'il atteint les bords de la pelouse, garantissant une coupe plus nette. Pour activer cette fonctionnalité, allez dans > **Paramètres de la tonte en bordure** > **EdgeMaster ™** dans l'application.



7.4 Programme

Après avoir terminé la première carte, le robot crée automatiquement deux programmes hebdomadaires de tonte selon la taille de la pelouse : « **Programme Pr & Été** » (printemps/été) et « **Programme Aut & Hiv** » (automne/hiver). Vous pouvez taper sur dans l'application pour aller sur les paramètres de détails du programme. Avec la fonction de programme, vous pouvez laisser tout le travail quotidien de tonte au robot. Il ne vous reste qu'à entretenir régulièrement le robot.

Remarque : Si vous avez peur que le robot ne vous dérange ou ne dérange les voisins lorsqu'il travaille de façon autonome pendant certaines heures de la journée, vous pouvez aller sur **Paramètres** > **Ne pas déranger** et régler les heures en mode **Ne pas déranger** dans l'application.



7.5 Verrouillage parental

Si vous avez peur que les enfants puissent mettre le robot en marche, naviguez vers **Paramètres** et activez la fonction de **Verrouillage parental** dans l'application. En activant cette fonction, le robot sera verrouillé si aucune opération n'est exécutée pendant 5 minutes lorsque le couvercle est ouvert.



7.6 Protection contre la pluie

Si vous avez peur que des conditions météorologiques graves ne puissent affecter le travail de tonte, vous pouvez activer la fonction de **Protection contre la pluie** dans les **Paramètres** sur le panneau de contrôle ou dans l'application. Lorsque cette fonction est activée, le robot interrompt automatiquement la tonte et retourne à la station de chargement lorsqu'il pleut. Vous pouvez régler l'heure de protection contre la pluie dans l'application.

Remarque : Tondre de l'herbe mouillée peut endommager votre pelouse. Il est conseillé de prolonger la durée de protection pour permettre à l'herbe de sécher avant de tondre à nouveau. Le temps de protection par défaut est de 3 heures, et vous pouvez l'augmenter dans l'application.



7.7 Protection contre le gel

Si la température descend en dessous de **6° C**, la tonte peut endommager définitivement la pelouse. La batterie ne se chargera pas par mesure de sécurité. Pour éviter cela, vous pouvez activer la fonction **Protection contre le gel** dans les **Paramètres**, soit via le panneau de commande, soit via l'application. Cela mettra automatiquement la tonte en pause et renverra le robot à la station de charge lorsque la température descendra en dessous de **6° C**. Le robot reprendra la tonte une fois que la température dépassera **11° C**.



7.8 Caractéristiques de sécurité

Le robot est équipé de plusieurs fonctionnalités antivol, alimentées par le GPS intégré dans le module de liaison pour une sécurité accrue. De plus, la caméra avant peut détecter la présence humaine, faisant du robot un gardien de jardin utile.



7.8.1 Alarme de levage

Avec cette fonction activée, une alarme se déclenchera immédiatement lorsque le robot est soulevé, et le robot sera verrouillé. Pour reprendre l'opération, entrez d'abord le code PIN sur le robot.



7.8.2 Alarme hors carte

En activant cette fonction, le robot sera verrouillé et l'alarme sera immédiatement déclenchée s'il sort de la carte.



7.8.3 Localisation en temps réel

Une fois cette fonction activée, vous pouvez voir l'emplacement actuel du robot dans Google Maps.



7.8.4 Alerte de détection de présence humaine

Lorsque cette fonction est activée, le robot vous avertira lors de la détection d'une présence humaine.



7.8.5 Vidéo en temps réel

Appuyez sur pour afficher un flux vidéo en direct à partir de la caméra avant du robot, vous permettant de surveiller votre jardin en tout temps et en tout lieu.



7.8.6 Patrouille

Lorsque le robot est en veille, vous pouvez l'envoyer patrouiller le long de certaines limites ou endroits dans votre jardin via l'application. Pour accéder à cette fonction, allez dans > **Patrouille**.



7.9 Période de recharge personnalisée

Pour personnaliser la période de charge du robot à des heures spécifiques, vous pouvez activer la fonction **Période de recharge personnalisée** via **Paramètres** > **Chargement** dans l'application. Lorsqu'elle est activée, le robot se chargera à 20 % lorsque le niveau de batterie est faible, à condition qu'il n'y ait pas de tâches de tonte. Une charge complète ne sera effectuée que pendant la période de charge désignée. Vous pouvez également personnaliser le **Niveau de batterie pour la recharge automatique** et le **Niveau de batterie pour la reprise des tâches** afin de définir les niveaux de batterie auxquels le robot retournera automatiquement à la station de chargement ou reprendra les tâches de tonte inachevées.



Remarque : L'équipe de développement Dreame exécutera continuellement des mises à jour **OTA (Over-the-Air)** et un entretien sur le micrologiciel et l'application. Veuillez contrôler les notifications de mise à jour ou activez la fonction de **mise à jour automatique** pour garder le micrologiciel et l'application à jour et jouir ainsi de plus de fonctionnalités.

8 Entretien

Pour de meilleures performances et une plus longue durée de vie du robot, nettoyez-le régulièrement et remplacez les pièces usées selon la fréquence ci-dessous :

Composant	Fréquence de remplacement
Lames	Toutes les 6 à 8 semaines ou moins
Brosse de nettoyage	Tous les 12 mois ou moins

Remarque : Vous pouvez vérifier le temps restant pour les lames et la brosse de nettoyage en accédant à **Paramètres** > **Consommables et entretien** dans l'application. Après avoir remplacé les consommables comme indiqué, allez sur la page de détails du consommable et appuyez sur **Je l'ai remplacé** pour réinitialiser le minuteur.
Remarque : Si vous avez désigné des zones dans votre jardin pour le nettoyage et l'entretien de routine du robot, vous pouvez définir des Points de Maintenance sur la carte en accédant à **Paramètres** > **Aller au Point de Maintenance** > **Modifier le Point**. Une fois les points de maintenance définis, vous pouvez simplement appuyer sur Aller pour diriger le robot vers les emplacements désignés pour un entretien facile.

8.1 Nettoyage

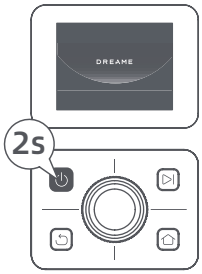
Nettoyez régulièrement votre robot pour éviter que les résidus d'herbe et la saleté ne s'accumulent et n'obstruent le disque de coupe et les roues motrices, ce qui pourrait affecter ses performances de tonte,

d'amarrage et de mouvement. Nous recommandons l'utilisation d'un kit de nettoyage, disponible dans les magasins locaux ou en ligne.

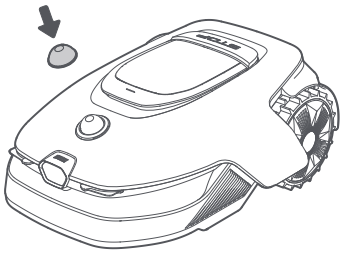
⚠ **Avertissement :** Avant de nettoyer, veuillez éteindre le robot et débrancher la station de charge.
Prudence : Assurez-vous que le couvercle de protection du LiDAR est sur le LiDAR avant de retourner le robot pour éviter d'endommager le LiDAR.

• Le corps, le châssis et le disque de coupe :

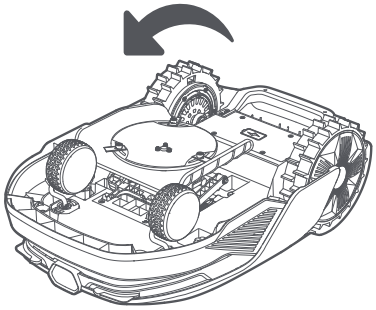
1. Éteignez le robot.



2. Mettez le couvercle de protection du LiDAR sur le LiDAR.

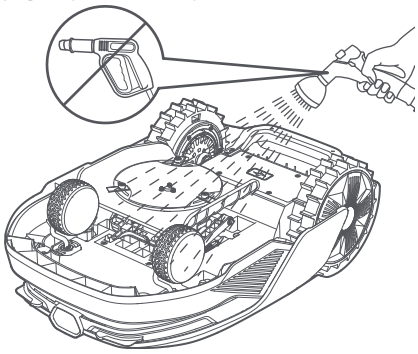


3. Retournez le robot.

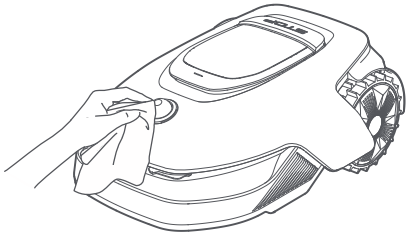


4. Nettoyez le corps, la lame et le châssis du robot avec un tuyau souple.

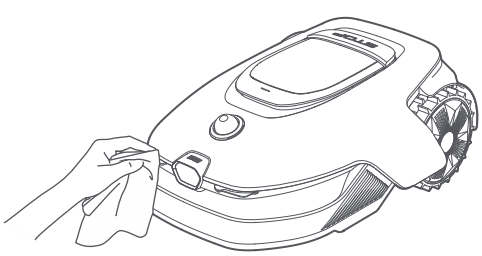
⚠ **Avertissement :** Ne pas toucher les lames pendant le nettoyage du châssis. Toujours porter des gants pendant le nettoyage.
Prudence : Ne pas utiliser de nettoyage à pression. Ne pas utiliser de solution détergente pendant le nettoyage.

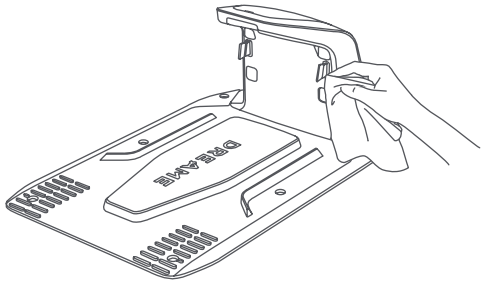


5. Nettoyez soigneusement le capteur LiDAR avec un chiffon non pelucheux.

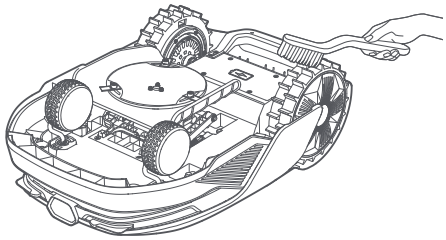


• Contacts de charge et caméra avant :
Utilisez un chiffon propre pour nettoyer les contacts de charge sur le robot et la station de recharge et nettoyez auss la caméra avant. Séchez les contacts de charge et la caméra avant après le nettoyage.





• Roues motrices :
Utilisez une brosse pour enlever la boue des roues afin d'assurer une bonne adhérence.

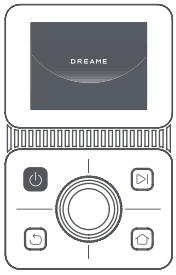


8.2 Remplacement des composants

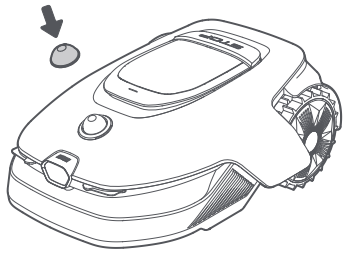
• Remplacement des lames
Pour garder les lames effilées, les remplacer régulièrement. Il est recommandé de remplacer les lames toutes les **6 à 8 semaines** ou moins. N'utilisez que les lames originales Dreame.

⚠ **Avertissement :** Veuillez éteindre le robot. Portez des gants de protection avant de remplacer les lames.
Remarque : Remplacer les trois lames en même temps pour assurer un système de coupe équilibré.

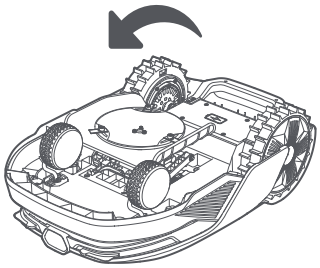
1. Éteignez le robot.



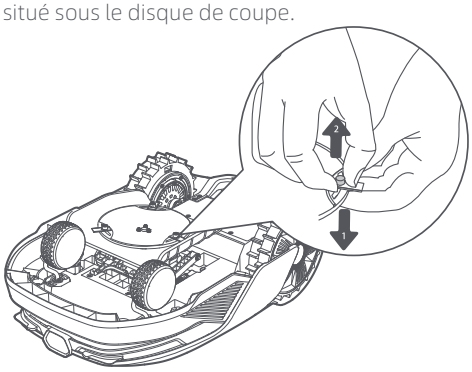
2. Utilisez un chiffon doux pour nettoyer soigneusement le capteur LiDAR.



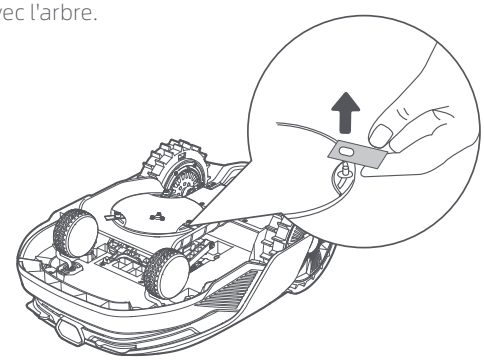
3. Placez le robot sur une surface souple et retournez-le.



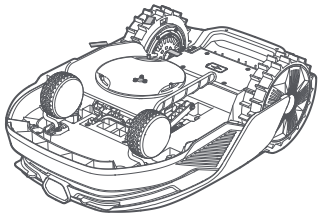
4. Retirez le support en appuyant sur le bouton situé sous le disque de coupe.



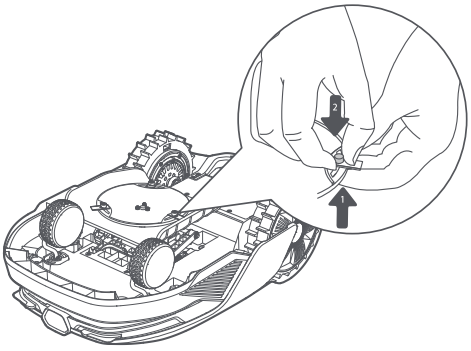
5. Retirez la lame en alignant le trou de la lame avec l'arbre.



6. Retirez les 3 lames et les supports.



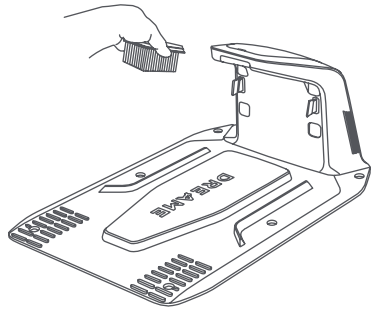
7. Appuyez sur le bouton sous le disque de coupe et alignez le trou du support avec l'arbre pour fixer les supports et les lames en place.



8. Assurez-vous que les lames peuvent tourner librement.

• Remplacement de la brosse de nettoyage

Lorsque la brosse de nettoyage du capteur du LiDAR est usé, ses soies peuvent tomber ou se détériorer et affecter les performances du nettoyage. Remplacer régulièrement la brosse de nettoyage pour un bon résultat de nettoyage. Il est recommandé de remplacer la brosse de nettoyage tous les **12 mois** ou moins.



9 Batterie

Pour un stockage à long terme, rechargez le robot tous les **6 mois** pour protéger la batterie. Les dommages à la batterie résultant d'un déchargement excessif ne sont pas couverts par la garantie limitée. Ne pas charger la batterie à une température ambiante **de plus de 45 ° C** ou **de moins de 6 ° C**. La température de stockage de la batterie à long terme doit être comprise **entre -10 et 35 ° C**. Pour minimiser les dommages, la température de stockage recommandée est **entre 0 et 25 ° C**.

Remarque : La durée de vie de la batterie dépend de la fréquence d'utilisation et des heures de fonctionnement. Si la batterie est endommagée ou ne peut pas être chargée, ne jetez pas la batterie obsolète ou défectueuse de manière arbitraire. Observez les réglementations locales en matière de recyclage.

Mode de charge à faible puissance :

Avec le mode de chargement à faible puissance activé, les fonctions non associées au chargement seront désactivées (l'affichage et le réseau seront désactivés).

• Pour activer le mode de charge à faible puissance, appuyez et maintenez enfoncées les touches ⏭ et ⌂ simultanément, puis appuyez rapidement 5 fois sur la touche ↩ en même temps. Vous entendrez un message vocal : le mode de charge à faible consommation est activé.

• Pour désactiver le mode de charge à faible puissance, redémarrez le robot ou appuyez rapidement 5 fois sur la touche ⏻.

10 Stockage d'hiver

• Le robot

1. Chargez complètement la batterie avant d'éteindre le robot.
2. Nettoyez le robot avant de le mettre en stockage d'hiver.
3. Placez le couvercle de protection du LiDAR.
4. Stockez le robot dans un endroit sec à une température **supérieure à 0 ° C**.

• Station de chargement

Débrancher la station de chargement et la stocker dans un endroit sec et frais, à l'abri de la lumière directe du soleil.

Remarque : Après le stockage hivernal, veuillez réinstaller la station de chargement et placer le robot dedans pour le charger. Si vous réinstallez la station de chargement à un endroit différent, le robot mettra automatiquement à jour l'emplacement de la station dès qu'il se chargera et quittera la station. En cas d'erreurs de positionnement dues à des changements majeurs dans votre jardin, il est recommandé de remapper la zone.

11 Transport

Pour un transport sur de longues distances, assurez-vous que le robot est éteint. Il est recommandé d'utiliser

l'emballage d'origine. Veuillez mettre en place le couvercle de protection LiDAR.

⚠ **Avertissement :** Veuillez éteindre le robot avant de le transporter.

⚠ **Avertissement :** Soulevez le robot par la poignée arrière, en gardant le disque de lame éloigné de votre corps.

12 Résolution des pannes

Problème	Causes	Solution
Le robot n'est pas connecté à l'application.	1. Le robot n'est pas en couverture Wi-Fi ou Bluetooth. 2. Le robot est éteint ou redémarre.	1. Vérifiez si le robot a terminé le processus de mise sous tension. 2. Vérifiez si le routeur fonctionne correctement. 3. Rapprochez-vous du robot pour établir une connexion Bluetooth.
Robot soulevé.	Les roues ne touchent pas le sol.	1. Remettez le robot sur un sol plat. 2. Entrez le code PIN sur le robot et confirmez. 3. Le robot ne peut pas traverser des objets de plus de 4 cm de haut. Gardez le sol à niveau là où il travaille.
Robot incliné.	Le robot est incliné à plus de 37° .	1. Remettez le robot sur un sol plat. 2. Entrez le code PIN sur le robot et confirmez. 3. Le robot ne peut pas monter des pentes avec une inclinaison supérieure à 50% (27°).
Robot piégé.	Le robot est piégé et ne peut pas se libérer.	1. Réessayez après avoir éliminé les obstacles à proximité. 2. Déplacez manuellement le robot dans un endroit plat et ouvert à l'intérieur de la carte et essayer de recommencer la tâche. Si vous continuez de rencontrer des problèmes, réessayer après que le robot est dans la station de charge. 3. Vérifiez la présence de trous dans le sol. Comblez les trous avant de tondre pour éviter que le robot ne soit piégé. 4. Vérifiez que l'herbe environnante n'est pas d'une hauteur supérieure à 10 cm. Vous pouvez ajuster la hauteur d'évitement des obstacles ou utiliser une tondeuse à pousser pour tondre la pelouse à l'avance afin d'éviter que le robot ne soit piégé. 5. Si le robot est souvent pris dans cet endroit, vous pouvez définir cet emplacement comme une zone interdite.
Erreur roue arrière gauche/droite.	La roue ne peut pas tourner ou le moteur de la roue a un problème.	1. Nettoyez les roues arrière, puis réessayez. 2. Essayez de redémarrer le robot si cette erreur persiste. 3. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
Le disque de coupe ne peut pas tourner.	Le disque de coupe ne peut pas tourner normalement ou le moteur de coupe a un problème.	1. Nettoyez le disque de coupe avant d'essayer de nouveau. 2. Vérifiez que l'herbe environnante n'est pas d'une hauteur supérieure à 10 cm. Vous pouvez utiliser une tondeuse à pousser pour tondre la pelouse afin d'empêcher que le disque de coupe ne se bloque à cause de l'herbe haute.

Problème	Causes	Solution
		3. Vérifiez si de l'eau se trouve sous le disque de coupe. Déplacez le robot dans un endroit sec et réessayez s'il y en a. 4. Essayez de redémarrer le robot si cette erreur persiste. 5. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
Le disque de coupe ne parvient pas à monter ou descendre.	Le disque de coupe ne parvient pas à monter ou descendre.	1. Nettoyez le disque de coupe et réessayez. 2. Essayez de redémarrer le robot si cette erreur persiste. 3. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
Le disque de coupe ne peut pas se déplacer latéralement.	Le disque de coupe ne peut pas se déplacer latéralement.	1. Nettoyez le système de coupe et retirez tout débris ou corps étranger. 2. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, vous pouvez d'abord désactiver la fonction EdgeMaster ™. 3. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Erreur de pare-chocs.	Le capteur de pare-chocs avant est constamment déclenché.	1.Vérifiez le robot pour voir s'il est piégé quelque part. 2. Tapotez sur le pare-chocs pour vous assurer qu'il rebondit. 3. Essayez de redémarrer le robot si cette erreur persiste. 4. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
Erreur de chargement.	Le robot est ancré dans la station de chargement, mais l'intensité ou la tension de chargement a un problème.	1. Vérifier que la station de chargement est correctement raccordé à l'alimentation. 2. Vérifier si les contacts de chargement sur le robot et la station de chargement sont propres. 3. Lorsque le contrôle est terminé, essayez d'ancrer de nouveau le robot dans la station de chargement. 4. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
La température de la batterie est trop élevée.	La température de la batterie est ≥ 60℃ .	1. Utiliser le robot lorsque la température ambiante est inférieure à 40 ° C. Vous pouvez attendre que la température de la batterie diminue automatiquement. 2. Vous pouvez éteindre le robot et le redémarrer après un certain temps. 3. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
La température de la batterie est élevée.	La température de la batterie est ≥ 45℃ .	1. Le chargement peut échouer lorsque la température de la batterie dépasse 45 ° C. 2. Utiliser le robot lorsque la température ambiante est inférieure à 40 ° C.
La température de la batterie est basse.	La température de la batterie est ≤ 6℃ .	1. Le chargement peut échouer lorsque la température de la batterie est inférieure à 6 ° C. 2. Utiliser le robot lorsque la température ambiante est supérieure à 6 ° C.

Problème	Causes	Solution
Le lidar est bloqué.	Le LiDAR est bloqué (par exemple, le couvercle de protection du LiDAR n'est pas retiré).	1. Réessayez après avoir retiré le capot de protection du lidar. 2. Si le lidar du robot est sale, nettoyez-le avec un chiffon non pelucheux et réessayez.
Dysfonctionnement du LiDAR.	Le LiDAR est très sale ou il y a une erreur de capteur.	1. Vérifiez si le lidar est sale. Nettoyez-le si nécessaire, puis réessayez. 2. Essayez de redémarrer le robot si cette erreur persiste. 3. Veuillez contacter le service après-vente si le problème persiste.
Le LiDAR est sale.	Le LiDAR est sale.	Nettoyez le capteur LiDAR sur le dessus du robot avec un chiffon propre. Gardez le LiDAR sec après le nettoyage.
La température du LiDAR est élevée.	Température du LiDAR ≥ 80 °C .	1. Le robot essaiera automatiquement de retourner à la station de chargement pour se refroidir. 2. Assurez-vous que le robot fonctionne à une température ambiante inférieure à 40 °C . 3. Placez le robot dans un endroit ombragé, frais et bien ventilé. L'alarme s'arrêtera lorsque la température reviendra à la normale. 4. Le robot reprendra automatiquement son fonctionnement une fois l'alarme arrêtée. 5. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
La température du LiDAR est trop élevée.	Température du LiDAR ≥ 90 °C .	1. Le LiDAR est désactivé en raison de températures élevées. 2. Assurez-vous que le robot fonctionne à une température ambiante inférieure à 40 °C . 3. Placez le robot dans un endroit ombragé, frais et bien ventilé. L'alarme s'arrêtera lorsque la température reviendra à la normale. 4. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Le robot est perdu.	Le positionnement est perdu.	1. Vérifier que le lidar au sommet du robot est sale. La saleté affectera le positionnement. 2. Déplacer manuellement le robot pour le placer dans un espace ouvert dans la carte et essayer de reprendre la tâche. 3. Si le positionnement n'est pas retrouvé, télécommander le robot pour le ramener à la station de chargement via l'application, puis commencer la tâche de tonte.
Erreur de capteur.	Erreur de capteur.	1. Redémarrer le robot et réessayer. 2. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
Le robot est dans la zone interdite.	Le robot est dans la zone interdite.	1. Déplacez le robot manuellement de la zone interdite, puis réessayez. 2. Utilisez l'application pour contrôler le robot à distance pour le déplacer hors de la zone interdite, puis réessayez.
Le robot est sorti de la carte.	Le robot est sorti de la carte.	1. Déplacez le robot à l'intérieur de la carte manuellement, puis réessayez. 2. Utilisez l'application pour contrôler le robot à l'intérieur de la carte à distance, puis réessayez.

Problème	Causes	Solution
Le bouton d'arrêt d'urgence est activé.	Le bouton d'arrêt du robot est enfoncé.	Entrez le code PIN sur le robot et confirmez.
Batterie faible. Le robot s'éteindra bientôt.	Le niveau de la batterie est ≤ 10 %.	Ancrer le robot dans la station de chargement pour le chargement.
Le robot est hors de la carte. Risque de vol.	Le robot est hors de la carte.	1. Entrez le code PIN sur le robot et confirmez. 2. Vous pouvez désactiver l'alamre Hors carte dans les paramètres ou dans l'application.
Impossible de retourner à la station de chargement.	Le robot ne peut pas trouver la station de chargement lorsqu'il retourne à la station de chargement.	1. Vérifier la présence d'obstacles bloquant le robot. Éliminer les obstacles et réessayer. 2. Télécommander le robot pour le ramener à la station de chargement via l'application.
Échec de l'ancrage dans la station de chargement.	Le robot trouve la station de chargement, mais l'ancrage échoue.	1. Regardez si les pellicules réfléchissantes sur la station de chargement sont sales ou bloqués. 2. Vérifiez la présence d'obstacles devant la station de chargement. 3. Vérifier que la station de chargement est déplacée. 4. Vérifiez si la plaque de base est couverte de boue épaisse. 5. Vérifiez si la station est sur une pente. 6. Vérifiez si la station est alimentée. 7. Aidez le robot à s'accoupler à la station en utilisant la télécommande ou manuellement.
Échec du positionnement.	Le positionnement échoue lorsque le robot essaie de commencer une tâche de tonte.	1. Le Lidar pourrait être obstrué. Déplacez manuellement le robot vers un endroit plat et ouvert à l'intérieur de la carte et essayez de recommencer la tâche. 2. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, veuillez réessayer après que le robot soit dans la station.
Espace insuffisant pour tourner devant la station.	Espace insuffisant pour tourner devant la station.	1. Si la station est placée sur le bord ou à l'intérieur de la carte, assurez-vous qu'il y a au moins 1 m d'espace libre entre la zone avant de la plaque de base de la station et la limite de la carte ; sinon, le robot pourrait ne pas pouvoir tourner. 2. Déplacez la station, ou modifiez la carte dans Édition de la carte.
Chemin obstrué.	Chemin obstrué.	1. Vérifiez si une zone interdite est définie dans le chemin. 2. Vérifiez s'il y a des obstacles bloquant le robot. 3. Si le robot ne peut toujours pas passer, supprimez le chemin dans l'édition de carte et définissez-en un nouveau.
La caméra avant est sale.	La caméra avant est sale.	Essuyez la caméra avant avec un chiffon non pelucheux.
Il y a un problème avec la caméra avant.	Il y a un problème avec la caméra avant.	1. Essuyez la caméra avant avec un chiffon non pelucheux. 2. Essayez de redémarrer le robot. 3. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.

Problème	Causes	Solution
Caméra avant bloquée.	Caméra avant bloquée.	Essuyez la caméra avant avec un chiffon non pelucheux.
Une erreur de détection de limites se produit lors de la cartographie automatique.	Une erreur de détection de limites se produit lors de la cartographie automatique.	1. Assurez-vous que les conditions d'éclairage sont adéquates, ni trop lumineuses ni trop sombres. 2. Vérifiez que le temps est dégagé, en évitant le brouillard ou la pluie. 3. Assurez-vous que la caméra avant du robot est propre et dégagée. 4. Assurez-vous que la surface du sol est plane, car les bosses peuvent affecter la détection. 5. Si la détection de limites continue à échouer, passez en mode de contrôle à distance pour la cartographie.

13 Caractéristiques

Informations de base	Nom du produit	Robot tondeuse Dreame A2
	Marque	Dreame
	Modèle	MXXA8210
	Dimensions	666 × 444 × 273 mm
	Poids (batterie incluse)	16,4 kg
Tonte	Capacité de travail recommandée	3 000 m²
	Efficacité de la tonte	Norme : 1 000 m²/jour Efficacité : 2 000 m²/jour
	Hauteur de tonte	30–70 mm
	Largeur de tonte	22 cm
	Temps de chargement [2]	65 min
Émissions de bruit	Niveau d'intensité sonore LWA	54 dB(A)
	Incertitude de puissance sonore KWA	3 dB(A)
	Niveau de pression sonore LpA	46 dB(A)
	Incertitudes de pression sonore KpA	3 dB(A)
Condition de travail	Température de service	0~50 ° C Recommandée : 10~35 ° C
	Température de stockage sur une période prolongée	-10~35 ° C Recommandée : 0~25 ° C
	Classement IP	Tondeuse : IPX6 Station de chargement : IPX4 Alimentation : IP67
	Pente maximale pour zone de tonte	50 % (27°)
Connectivité	Fréquence Bluetooth	2 400,0–2 483,5 MHz
	Puissance RF maximale	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2 400–2 483,5 M)
	Service de liaison [3]	LTE-FDD : B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD : B38/40/41
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS

Moteur d'entraînement	Vitesse d'entraînement en télécommande	0,45 m/s-0,8 m/s
	Vitesse d'entraînement en tonte	Norme : 0,35 m/s Efficacité : 0,6 m/s
	Type de moteur	Moteur à moyeu
Moteur de coupe	Vitesse	2 200 tr/min
Batterie (tondeuse)	Modèle de batterie	MBPA14
	Type de batterie	Batterie lithium-ion
	Capacité nominale	5 000 mAh
	Tension nominale	18 V DC
Alimentation	Modèle de chargeur	MPAA10
	Tension en entrée	100~240 V AC
	Tension en sortie	20 V DC
	Intensité en sortie	3 A
Station de chargement	Modèle de station de chargement	MCA10
	Tension en entrée	20 V DC
	Tension en sortie	20 V DC
	Intensité en entrée	3 A
	Intensité en sortie	3 A
Accessoires	Lames et supports de rechange	81
	Modèle de lame	MBKA10/MQBA10

Normes	Bande	Montée (MHz)	Descente (MHz)	Puissance de sortie RF maximale	GNSS	Bandes de fréquence
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] Lorsque le robot revient automatiquement à la station de chargement avec une batterie faible, le temps de charge s'applique.

[3] Pays/régions inclus dans la couverture : Albanie, Allemagne, Andorre, Autriche, Belgique, Bosnie-Herzégovine, Bulgarie, Croatie, Chypre, Danemark, Espagne, Estonie, Finlande, France, Grèce, Guernesey, Hongrie, Islande, Irlande, Italie, Kosovo, Lettonie, Liechtenstein, Lituanie, Luxembourg, Macédonie, Malte, Moldavie, Monaco, Montenegro, Norvège, Pays-Bas, Pologne, Portugal, République tchèque, Roumanie, Royaume-Uni, Serbie, Slovaquie, Slovénie, Suède, Suisse, Ukraine.

Remarque : Les caractéristiques sont sujettes à modification du fait que nous améliorons continuellement nos produits. Pour les informations les plus récentes, veuillez visiter notre site web sur https://global.dreametech.com.

Traduzione dell'istruzione originale

Tavola dei contenuti

1 Istruzioni di sicurezza P128
2 Introduzione al prodotto P132
3 Installazione P136
4 Preparazioni al primo utilizzo P138
5 Mappa il tuo giardino P144
6 Operazione P149
7 Dreamehome App P152
8 Manutenzione P155
9 Batteria P159
10 Conservazione invernale P159
11 Trasporto P159
12 Risoluzione problemi P160
13 Specifiche P164

1 Istruzioni di sicurezza

1.1 Istruzioni di sicurezza generali

• Leggere attentamente il manuale d'uso prima di utilizzare il prodotto.
• Utilizzare esclusivamente i dispositivi consigliati da Dreame con il prodotto. Ogni altro tipo di utilizzo è improprio.
• Tenere i bambini lontani dal dispositivo quando è in funzione.
• Non utilizzare il prodotto in luoghi dove le persone non sono a conoscenza della presenza del dispositivo.
• Fare attenzione a non correre quando si manovra manualmente il dispositivo tramite l'app Dreamehome. È preferibile camminare, prestare attenzione ad eventuali pendenze e mantenere sempre l'equilibrio.
• Evitare di usare il prodotto quando ci sono persone nell'area di lavoro, specie se bambini o animali.
• Se il prodotto viene utilizzato in aree pubbliche, posizionare cartelli intorno all'area di lavoro con la seguente dicitura "Attenzione! Tosaerba automatico in movimento! Tenersi lontani dal dispositivo e tenere d'occhio i bambini!"
• Indossare scarpe resistenti e pantaloni lunghi durante l'utilizzo del prodotto.
• Per evitare danni al prodotto e incidenti che coinvolgano veicoli e persone, non impostare aree di lavoro o percorsi di trasporto su luoghi pubblici.
• Non toccare le parti pericolose in movimento, come le lame, fino a che non si sono completamente fermate.
• Contattare il medico in caso di lesioni o incidenti.
• Impostare il prodotto su **OFF** prima di rimuovere i blocchi, eseguire la manutenzione o esaminare il prodotto. Se il prodotto vibra in modo anomalo, esaminarlo per cercare eventuali danni prima di riavviarlo. Non usare il prodotto se alcune parti risultano difettate.
• Non posizionare il cavo principale nelle aree dove il dispositivo eseguirà il taglio. Seguire le istruzioni fornite per l'installazione del cavo.
• Utilizzare esclusivamente la base di ricarica inclusa nel pacchetto per ricaricare il prodotto. Un uso non corretto può provocare scosse elettriche, surriscaldamento o fuoriuscita di liquido corrosivo dalla batteria. In caso di fuoriuscita di elettroliti, sciacquare con acqua/agente neutralizzante e contattare il medico se il liquido corrosivo entra in contatto con gli occhi.
• Durante il collegamento del cavo principale alla presa di corrente, utilizzare il dispositivo di corrente residua (RCD) con una corrente di intervento massima di 30 mA.
• Utilizzare esclusivamente le batterie originali consigliate da Dreame. La sicurezza del prodotto non può essere garantita con l'utilizzo di batterie non originali. Non utilizzare batterie non ricaricabili.
• Tenere le prolunghe lontane dalle parti pericolose in movimento per evitare danni ai cavi, che potrebbero portare al contatto con le parti sotto tensione.
• Le illustrazioni riportate in questo documento fungono solo da esempio. Si prega di fare riferimento ai prodotti reali.
• È vietato far utilizzare il dispositivo ai bambini, alle persone con ridotte capacità fisiche, sensoriali e mentali o a persone senza alcuna esperienza o conoscenza delle seguenti istruzioni. Le leggi locali possono stabilire un'età minima per l'operatore.
• Non connettere o toccare alcun cavo danneggiato fino a che non è stato rimosso dalla presa di corrente. Se il cavo si danneggia durante l'utilizzo, togliere la spina dalla presa di corrente. Un cavo usurato o danneggiato aumenta il rischio di scossa elettrica e deve essere sostituito dal personale di assistenza.
• Non spingere il prodotto con forza o rapidità, poiché ciò potrebbe danneggiarlo.
• Per mantenere la conformità con il requisito di esposizione alle RF, dovrebbe essere mantenuta una distanza di separazione di 35 cm tra il dispositivo e la persona.
• Per ricaricare la batteria, utilizzare esclusivamente l'unità di alimentazione rimovibile fornita con questo apparecchio.

1.2 Istruzioni di sicurezza per l'installazione

• Evitare di installare la base di ricarica in aree in cui le persone possono inciamparvi.
• Non installare la base di ricarica in aree in cui è presente il rischio di ristagno d'acqua.
• Non installare la base di ricarica, incluso qualunque altro accessorio, a meno di 60 cm da qualsiasi materiale combustibile. Il malfunzionamento o il riscaldamento della base di ricarica e dell'alimentatore possono provocare il rischio di incendio.

1.3 Istruzioni di sicurezza durante l'utilizzo del dispositivo

• Tenere le mani e i piedi lontani dalle lame rotanti. Non posizionare le mani o i piedi vicino o sotto il prodotto quando è acceso.
• Non sollevare o muovere il prodotto quando è acceso.
• Utilizzare la modalità Parcheggio o impostare il prodotto su **OFF** in presenza di persone nell'area di lavoro, specie se si tratta di bambini o animali.
• Assicurarsi che sul prato non vi siano oggetti come pietre, rami, attrezzi o giocattoli, in quanto le lame potrebbero subire danneggiamenti.
• Non posizionare oggetti sopra al prodotto o alla stazione di ricarica.
• Non usare il prodotto se il pulsante **STOP** non è attivo.
• Evitare la collisione del prodotto con persone o animali. Se una persona o animale si trova nel percorso del dispositivo, fermarlo immediatamente.
• Impostare sempre il prodotto su **OFF** quando non è in funzione.
• Non utilizzare il prodotto contemporaneamente ad un irrigatore a scomparsa. Utilizzare la funzione Programma per evitare che il prodotto e l'irrigatore a scomparsa operino contemporaneamente.
• Evitare di posizionare una rete di collegamento nel punto in cui si trovano gli irrigatori a scomparsa.
• Non utilizzare il prodotto in aree dove è presente acqua stagnante, come per esempio durante forti piogge.

1.4 Istruzioni di sicurezza per la manutenzione

• Imposta il prodotto su **OFF** durante la manutenzione.
• Dopo il lavaggio, assicurarsi che il prodotto sia posizionato a terra orientato normalmente e non capovolto.
• Non capovolgere il prodotto per pulire il telaio. Se il dispositivo viene capovolto per la pulizia, assicurarsi di riposizionarlo a terra orientato correttamente. Questo tipo di precauzione serve per evitare che l'acqua penetri nel motore, con il pericolo di comprometterne il normale funzionamento.
• Scollegare la spina dalla base di ricarica o azionare il dispositivo di disattivazione prima di eseguire la pulizia o la manutenzione della base di ricarica.
• Non utilizzare idropulitrici o solventi per pulire il prodotto.

1.5 Sicurezza della batteria

Le batterie agli ioni di litio possono esplodere o provocare un incendio se smontate, cortocircuitate, esposte all'acqua, al fuoco o alle alte temperature, quindi è necessario maneggiarle con cura. Non smontare o aprire la batteria ed evitare qualsiasi utilizzo improprio. Tenerle lontane dalla luce del sole.
1. Utilizzare esclusivamente il caricabatterie e l'alimentatore forniti dal produttore. L'utilizzo di un caricabatterie o di un alimentatore non appropriato può provocare scosse elettriche e/o surriscaldamento.
2. NON RIPARARE O MODIFICARE IN ALCUN MODO LE BATTERIE! Provare a modificare o a riparare le batterie può provocare lesioni personali, causate da esplosione o scossa elettrica. Se la batteria si danneggia e fuoriesce un liquido, gli elettroliti rilasciati sono corrosivi e tossici.
3. Le batterie di questo dispositivo possono essere sostituite solo da persone esperte.

1.6 Rischi residui

Quando si sostituiscono le lame, per evitare il rischio di lesioni personali si consiglia di indossare guanti protettivi.

1.7 Simboli e adesivi

	**ATTENZIONE -** Leggere le istruzioni per l'uso prima di utilizzare la macchina.
	**ATTENZIONE -** Mantenere la distanza di sicurezza dalla macchina quando è in funzione.
	**ATTENZIONE -** Azionare il dispositivo di disattivazione prima di maneggiare o sollevare la macchina.
	**ATTENZIONE -** Non salire sulla macchina.
	**ATTENZIONE -** Non è consentito smaltire questo prodotto come normale rifiuto domestico. Assicurarsi che il prodotto venga riciclato in conformità delle leggi locali.

CE	**Questo prodotto è conforme alle direttive CE applicabili.**
III	**Classe III**
	**Leggi le istruzioni prima di ricaricare.**
⎓	**Corrente continua**
	**Classe II**

USO PREVISTO

Il prodotto da giardino è destinato alla falciatura del prato domestico. È progettato per falciare spesso, mantenendo un prato più sano e dall'aspetto migliore che mai. A seconda delle dimensioni del tuo prato, il tuo tosaerba può essere programmato per funzionare in qualsiasi momento o frequenza. Non è adatto per scavare, spazzare o rimuovere la neve.

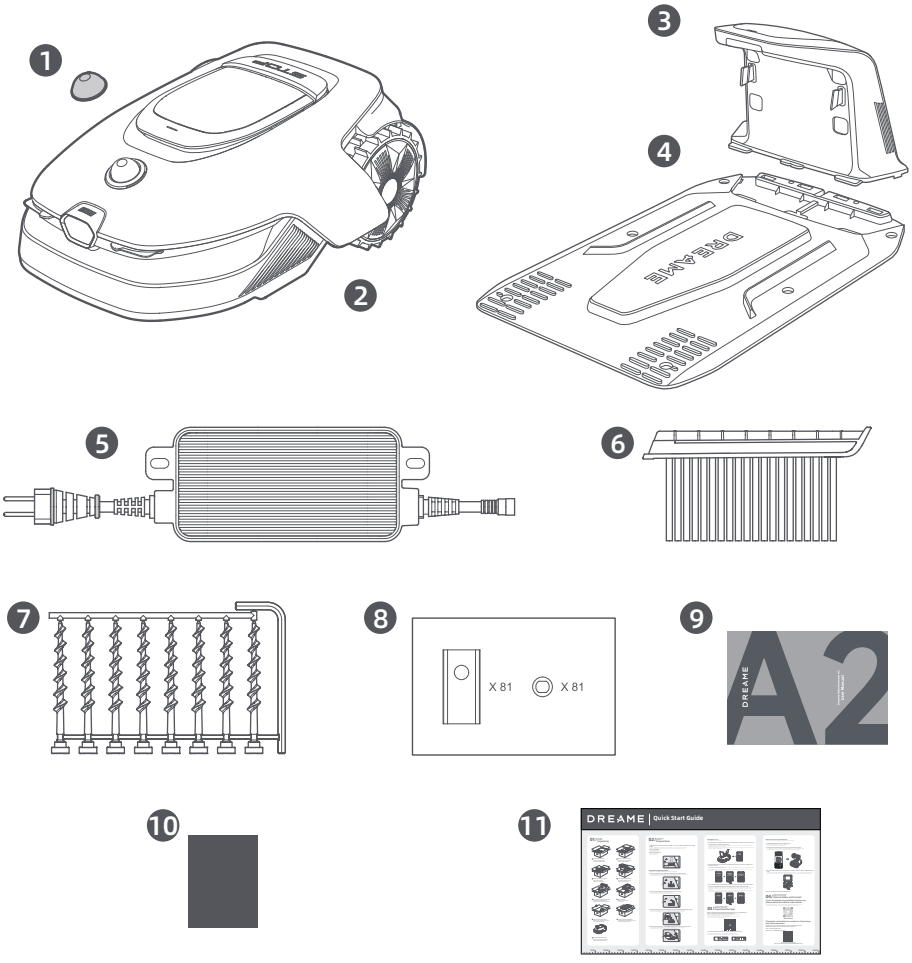
CE

Con la presente, Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. dichiara che il modello di apparecchiatura radio Dreame MXXA8210 è conforme alla Direttiva 2014/53/UE. Il testo completo della dichiarazione di conformità UE è disponibile al seguente indirizzo internet: https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.

Per il manuale dettagliato in formato digitale, visitare la pagina https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

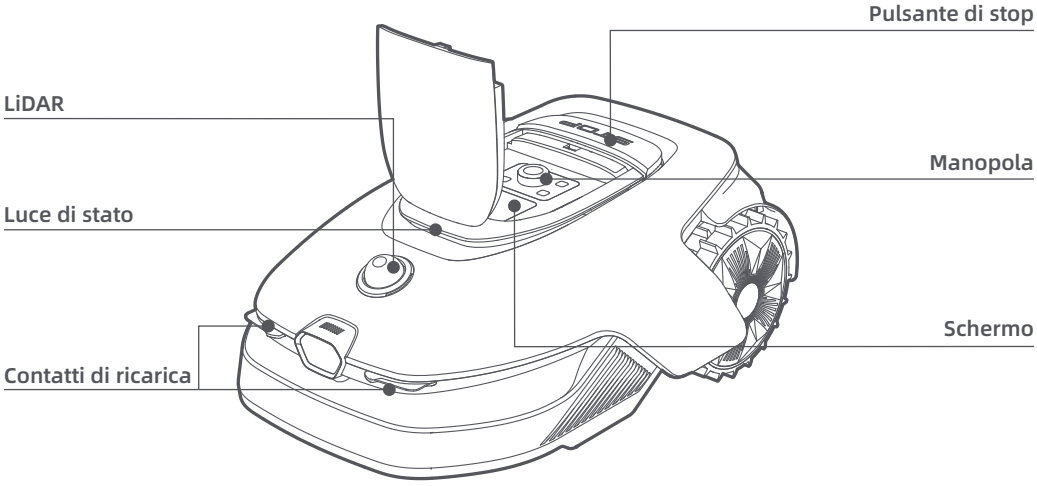
2 Introduzione al prodotto

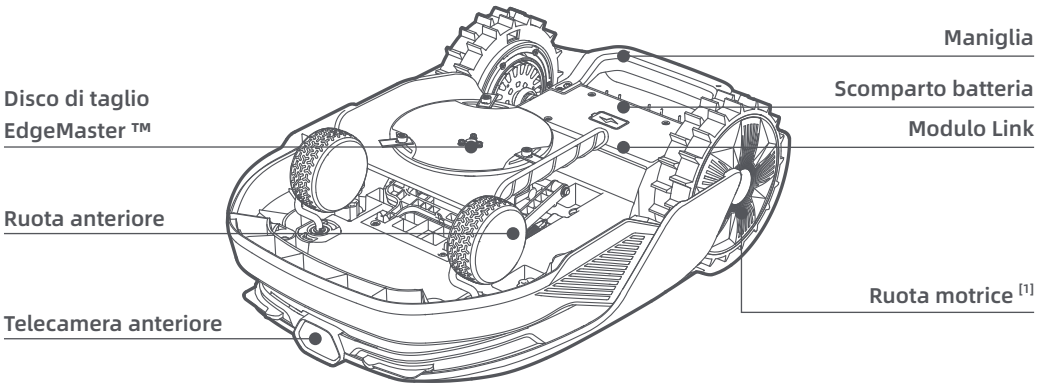
2.1 Contenuto della confezione



1. Coperchio protettivo LiDAR
2. Il robot
3. Torre di ricarica (con una prolunga da 10 m)
4. Piastra di base
5. Alimentazione elettrica
6. Spazzola di pulizia
7. Viti × 8, chiave esagonale
8. Lame di ricambio e supporti × 81
9. Manuale utente
10. Panno senza pelucchi
11. Guida avvio rapido

2.2 Panoramica del prodotto

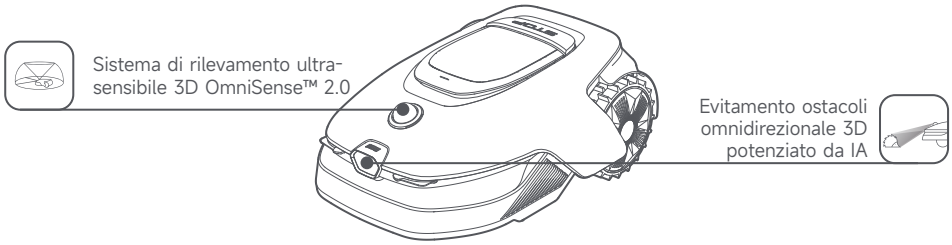




[1] Dotato di motori a mozzo.

2.3 OmniSense ™ 2.0: Sistema di rilevamento ultra-performante 3D con telecamera AI

Porta la cura del prato a un nuovo livello con OmniSense ™ 2.0, un rivoluzionario sistema di rilevamento ultra-performante 3D dotato di una telecamera HDR assistita da algoritmi, che offre una percezione più dettagliata dell'ambiente 3D del giardino.



2.4 Modulo Link con GPS e connettività 4G

Il robot è dotato di un Modulo Link che fornisce il servizio Link, offrendo connettività alla rete cellulare 4G.

Attiva il Servizio Link

Dopo l'installazione del Modulo Link, accendi il tuo robot e il Servizio Link si attiva automaticamente. si illuminerà sul display del robot e nell'app, indicando che l'attivazione è avvenuta con successo. Puoi visualizzare lo stato di utilizzo del Modulo Link e del Servizio Link sotto **Connessioni** nell'app.

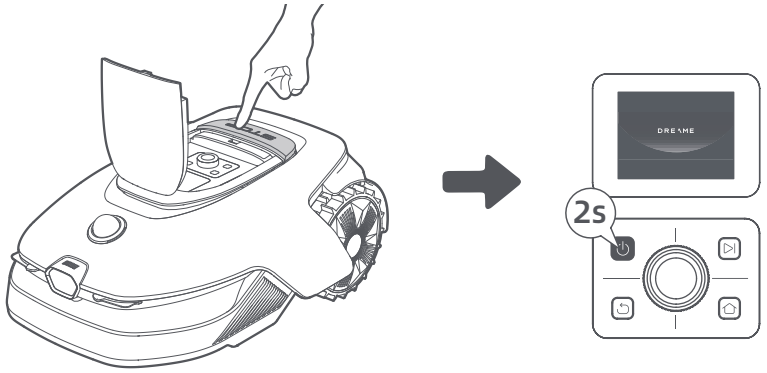
Con il Servizio Link attivato, puoi monitorare da remoto lo stato del tuo robot e avviare le attività di falciatura senza una connessione Wi-Fi. Inoltre, il modulo include un GPS integrato per il monitoraggio della posizione in tempo reale, migliorando le capacità antifurto del robot. Puoi tracciare la sua posizione in qualsiasi momento e da qualsiasi luogo, ricevendo notifiche se si sposta fuori dall'area della mappa designata.

Il Servizio Link è offerto gratis per i primi tre anni iniziando dal momento dell'attivazione. Per estendere il servizio alla scadenza, contatta il team del servizio post-vendita Dreame su **aftersales@dreame.tech.**

Importante: Il Modulo Link è progettato esclusivamente per essere usato con le Dreame tosaerba robotico. Qualsiasi stato anomalo rilevato nel Servizio Link potrebbe causare una sospensione del tuo servizio. Se questo accade, contatta il team del servizio post-vendita su **aftersales@dreame.tech** per aiutarti a ripristinare il servizio.
Importante: Se non contatti il servizio post-vendita Dreame per rinnovare il servizio Link entro un anno dalla sua scadenza, il tuo Modulo Link sarà bloccato. Per riattivare il servizio, devi portare il Modulo Link a un centro di servizio post-vendita Dreame. Potrebbero essere applicati costi aggiuntivi per la riparazione e la manutenzione per la riattivazione. Si prega di prestare attenzione alle notifiche nell'app riguardanti questo problema. Per controllare la data di scadenza del tuo servizio Link, vai su **Impostazioni** > **Connessioni** > **Modulo Link** nell'app.

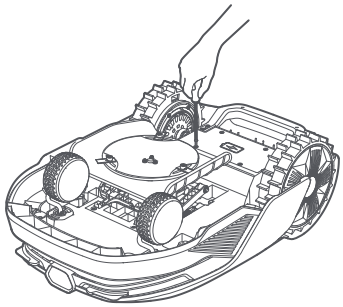
Come rimuovere il modulo Link?

Attenzione: Indossare guanti protettivi per evitare lesioni.
Attenzione: Assicurarsi che la copertura protettiva sia sul LiDAR prima di capovolgere il robot.
❶ Disattiva il robot.

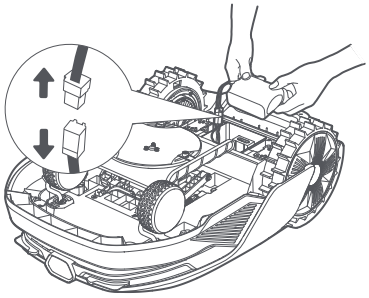


❷ Posiziona il robot su una superficie morbida e giralo al contrario.

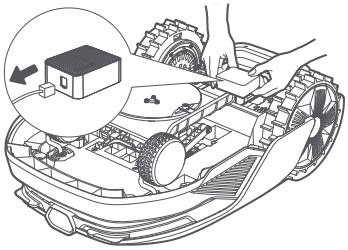
❸ Allenta 4 viti per rimuovere il coperchio usando un cacciavite.



❹ Estrai la batteria, e disconnetti il connettore della batteria.



❺ Scollegare il connettore del modulo e rimuovere con cautela il Modulo Link dal suo alloggiamento.



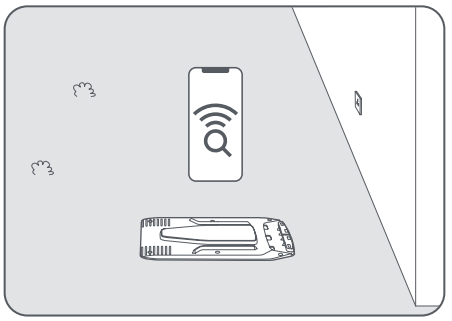
2.5 Sensori

Nome	Descrizione
LiDAR	Ottiene informazioni ambientali e facilita il posizionamento del robot, evita gli ostacoli e rileva acqua e sporco. Intervallo di rilevamento (a 100 klx): 40 m con riflettività del 10%; 70 m con riflettività dell'80% Campo visivo: 360° (orizzontale) x 59° (verticale)
Telecamera anteriore	Rileva ostacoli, confini del prato e presenza umana. Angolo di visuale: 89° (orizzontale), 58° (verticale), 97° (diagonale) Risoluzione: 2 MP
GPS	Il Modulo Link con GPS integrato è installato nel robot. Puoi monitorare la posizione del robot in tempo reale su Google Maps tramite l'app.

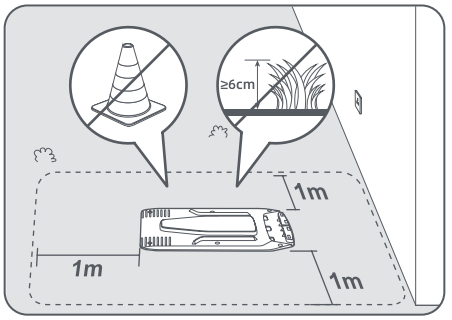
3 Installazione

3.1 Seleziona una posizione adatta

• Posiziona la stazione di ricarica su una superficie piana vicino al bordo del prato e a una presa di corrente. Si raccomanda di posizionare la stazione di ricarica in una zona con una buona copertura del segnale Wi-Fi.
Nota: Usa il tuo dispositivo mobile per aiutare a controllare la forza del segnale Wi-Fi della zona. Una buona forza del segnale di rete Wi-Fi aumenta la stabilità di connessione tra il robot e l'app.
Importante: Assicurati che il terreno sia abbastanza morbido da permettere l'installazione a vite.
Importante: Se la stazione di ricarica si trova su una pendenza, assicurarsi che l'inclinazione non sia troppo ripida per evitare che il robot scivoli indietro e non riesca ad agganciarsi alla base.

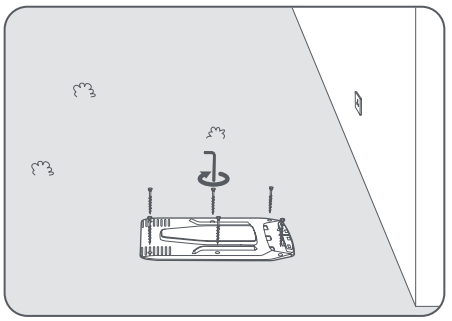


• Mantieni almeno **1 m** di spazio libero senza ostacoli a sinistra, a destra e davanti alla stazione di ricarica. Assicurati che l'erba intorno alla zona sia più corta di **6 cm**. Se l'erba è più alta, falciala con un tagliaerba manuale prima. L'erba alta può rendere difficile il ritorno del robot alla stazione di ricarica.

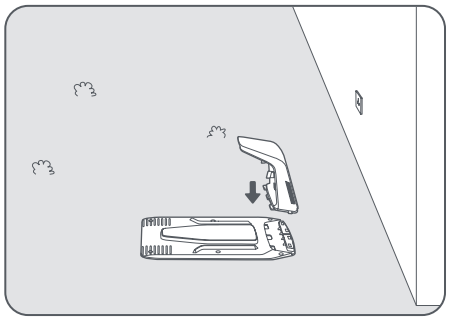


3.2 Installa la stazione di ricarica

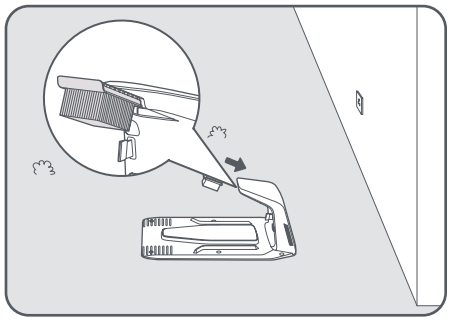
❶ Fissa la piastra di base al suolo con le viti in dotazione usando la chiave esagonale.



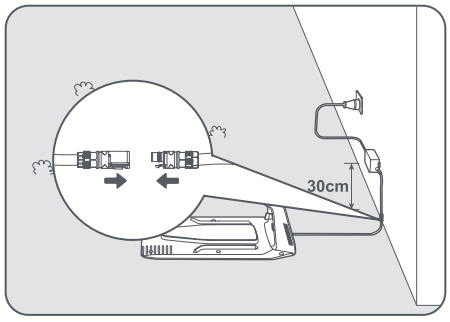
❷ Inserisci la torre di ricarica alla piastra di base fino a sentire un click.



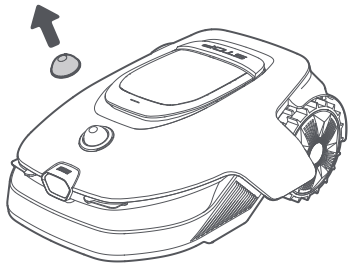
❸ Inserisci la spazzola di pulizia nella torre di ricarica allineando la linguetta con la fessura.



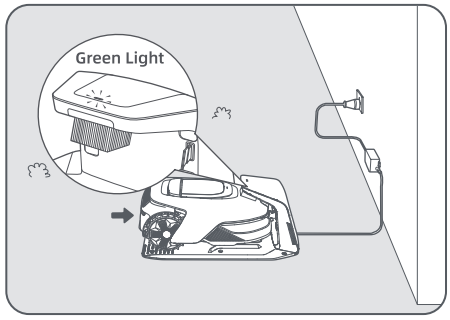
❹ Connetti l'alimentazione al cavo di prolunga e poi connetti a una presa di corrente. Mantieni l'alimentatore almeno **30 cm** sopra il terreno.
Nota: L'indicatore LED sulla stazione di ricarica sarà di colore **blu fisso** quando c'è corrente.



❺ Rimuovi il coperchio protettivo LIDAR.



❻ Metti il robot nella stazione di ricarica per caricarlo. Assicurati che i contatti di ricarica sul robot e la stazione di ricarica siano connessi correttamente.
Nota: La spia luminosa **lampeggerà verde** quando il robot si sta caricando correttamente nella stazione di ricarica.
Nota: Se desideri aggiungere un garage per una protezione extra, utilizza il garage Dreame corrispondente, disponibile nei negozi locali o online. L'uso di un garage non Dreame potrebbe causare problemi durante la ricarica.

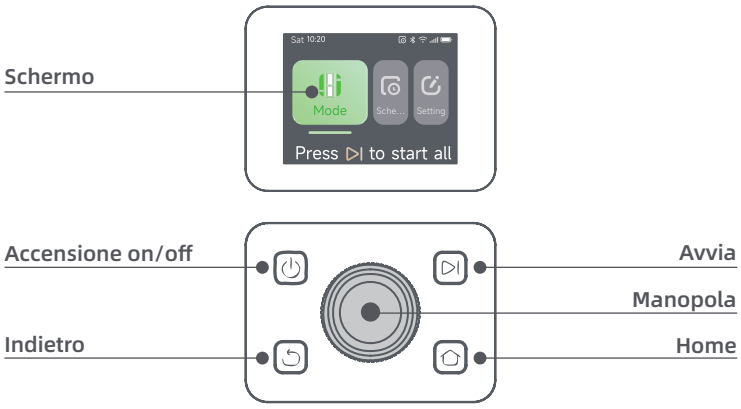


L'indicatore LED sulla stazione di ricarica

Colore Luce Indicatore LED	Significato
Rosso lampeggiante/fisso	1. La stazione di ricarica presenta un problema (ad esempio un problema con la corrente di ricarica o di tensione).
	2. Il robot si aggancia alla stazione di ricarica ma la ricarica mostra anomalie (ad esempio i contatti di ricarica sono in corto circuito).
Blu fisso	La stazione di ricarica ha corrente. Il robot non è nella stazione di ricarica.
Verde lampeggiante	Il robot si sta ricaricando nella stazione di ricarica.
Verde fisso	Il robot è nella stazione di ricarica e completamente carico.

4 Preparazioni al primo utilizzo

4.1 Familiarizza con il pannello di controllo



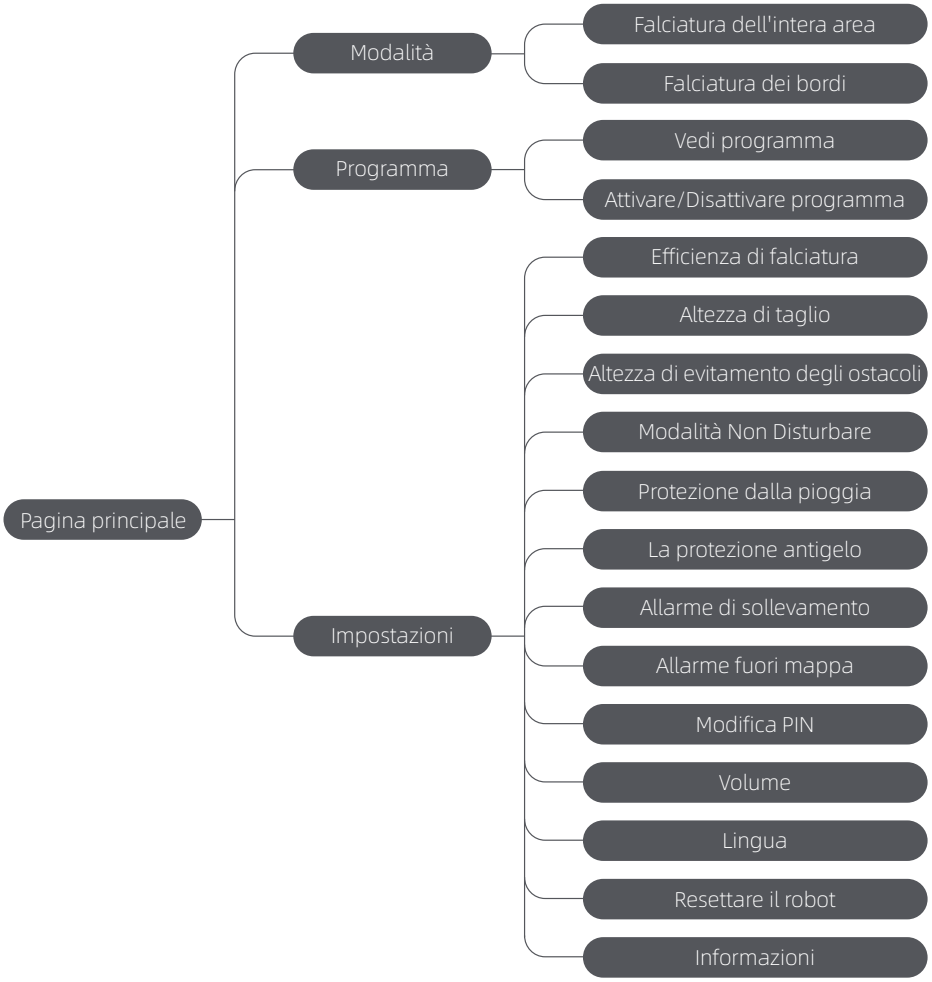
Schermo

Icona	Stato
	Livello batteria (Mostra il livello corrente di batteria).
	In carica (Il robot si aggancia bene alla stazione di ricarica).
	Bluetooth (Il robot è connesso all'app tramite Bluetooth).
	Wi-Fi (Il robot è connesso all'app tramite una rete Wi-Fi).
	Servizio Link (Servizio Link attivato).
	Programma (Un'attività è programmata per oggi ma non è ancora iniziata).

Controlli

Pulsante	Funzione
Alimentazione ⏻	Per accendere o spegnere il robot, tenere premuto il pulsante ⏻ per 2 secondi. Assicurarsi che sia fuori dalla stazione di ricarica.
Avvia ⏯	Per avviare il taglio dell'intera area o riprendere le attività in pausa, premere il pulsante ⏯ , quindi chiudere il coperchio entro 5 secondi. L'attività è cancellata se il coperchio non è chiuso entro 5 secondi.
Home ⌂	Per riportare il robot alla stazione di ricarica, premere il pulsante ⌂ e chiudere il coperchio entro 5 secondi. L'attività è cancellata se il coperchio non è chiuso entro 5 secondi.
Indietro ↩	Per navigare verso l'alto di un livello nel menu, premere il pulsante ↩.
Manopola	Per confermare la selezione nei menu, premere la manopola.
	Per attivare la modalità di abbinamento Bluetooth, tenere premuta la manopola per 3 secondi.
	Ruotare la manopola in senso orario/antiorario per navigare nel menu.
Avvia + Indietro	Per ripristinare il robot alle impostazioni di fabbrica, tenere premuti i pulsanti ⏯ e ↩ insieme per 3 secondi. Il codice PIN non verrà cancellato.
Home + Indietro	Tenere premuti i pulsanti ⌂ e ↩ per 3 secondi per accedere alla pagina **Informazioni** nelle impostazioni. La pagina **Informazioni** sparisce entro 5 secondi.
Manopola + Indietro	Per reimpostare il codice PIN, tenere premuta la manopola e il pulsante ↩ per 3 secondi.
Stop	Premere il pulsante **Stop** per aprire il coperchio superiore e fermare il robot. Per riprendere l'operazione, è necessario inserire il codice PIN nel pannello di controllo.

Panoramica della struttura del menu



*Può essere aggiornato a seconda della versione del software.

Luce di stato sul robot

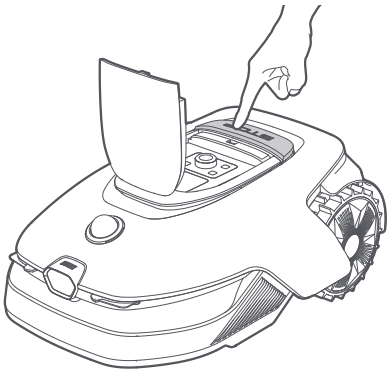
Colore	Significato
Rosso fisso	Si è verificato un errore.
Blu fisso	Il robot è in standby.
Blu lampeggiante	Il robot sta eseguendo un compito o è in pausa.
Verde lampeggiante	Il robot sta caricando nella stazione di ricarica.
Verde fisso	La batteria è completamente carica.
Giallo lampeggiante	1. Il robot è in pattugliamento. 2. Il video in tempo reale dalla fotocamera frontale viene visualizzato tramite l'app.

Nota: Puoi personalizzare il periodo di attivazione e gli scenari della luce del robot in **Impostazioni** > **Luce**.

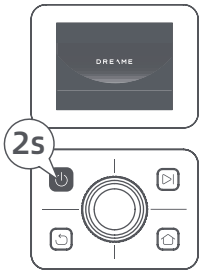
4.2 Impostazioni iniziali

Prima di accendere il robot per la prima volta, ci sono alcune impostazioni di base da eseguire prima che il robot sia pronto ad iniziare a funzionare.

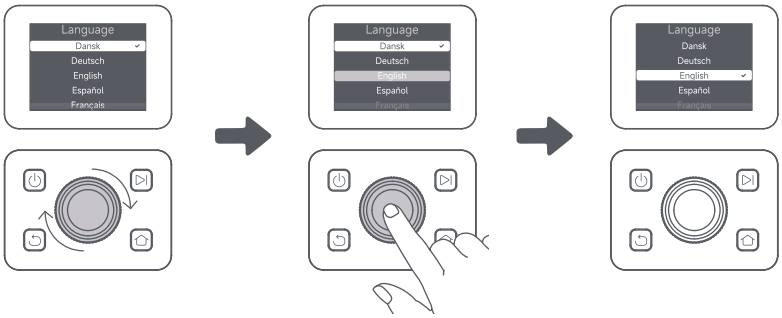
❶ Premere il pulsante di **stop** per aprire il coperchio superiore.



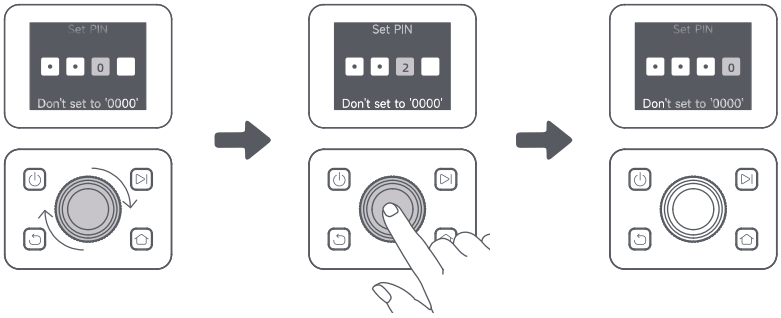
❷ Tieni premuto il pulsante ⏻ sul pannello di controllo per 2 secondi per accendere il robot.
Nota: Il robot si accenderà automaticamente quando si aggancia alla stazione di ricarica.



❸ Seleziona la lingua che preferisci
Gira la manopola in senso orario per andare giù e in senso antiorario per andare su per selezionare la tua lingua. Premi la manopola per confermare.



❹ Imposta codice PIN
1. Gira la manopola per selezionare un numero da 0 a 9. Girala in senso orario per aumentare il numero da 0 a 9 e girala in senso antiorario per diminuire il numero. Premi la manopola per impostare il numero seguente. Per modificare il numero precedente, gira la manopola in senso antiorario fino a che il numero diventa 0 e continua a girarla ancora una volta.
Importante: Non impostare il codice PIN su "0000".



2. Inserisci il codice PIN di nuovo per completare l'impostazione del codice PIN.
Nota: Se due password non combaciano, imposta di nuovo la nuova password.

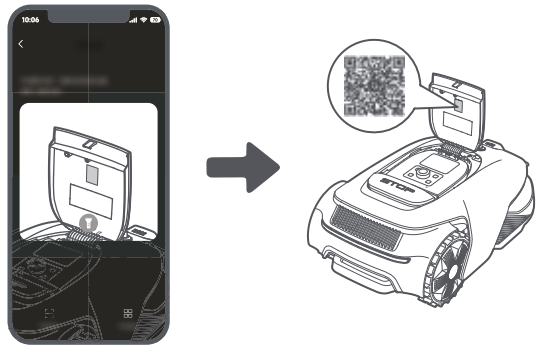
5 Connetti il robot a internet
Scansiona il codice QR per scaricare l'app Dreamehome sul tuo dispositivo mobile. Dopo l'installazione, crea un account e accedi.

Puoi anche scaricare l'app Dreamehome da App Store o Google Play.

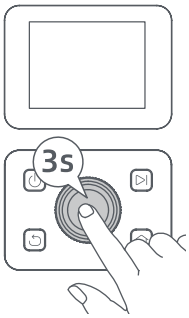
Download on the App Store Get it on Google Play

Il robot è dotato del Modulo Link che supporta la connettività 4G e include GPS integrato. Tuttavia, è consigliabile completare la configurazione della rete Wi-Fi per migliori prestazioni.

Prima della configurazione della rete:
• Assicurati che il robot e il tuo dispositivo mobile siano sulla stessa rete Wi-Fi.
• Assicurati che il tuo dispositivo mobile sia entro 10 m dal robot.
• Abilita la funzione Bluetooth sul tuo dispositivo mobile.
1. Apri l'app Dreamehome.
2. Puoi connetterti tramite uno dei seguenti metodi:
a. Scansiona il codice QR: Vai su **Dispositivo** e tocca **Scansiona il codice QR per connetterti**. Scansiona il codice QR situato all'interno del coperchio superiore del robot per connetterti.
b. Aggiungi manualmente: Vai su **Dispositivo** e tocca **Aggiungi**. Seleziona quindi il modello del tuo robot per connetterti.
c. Scoperta automatica: Il robot cercherà i dispositivi nelle vicinanze. Tocca il tuo robot dall'elenco dei dispositivi rilevati per connetterti.



3. Segui le istruzioni nell'app per completare la connessione alla rete Wi-Fi.
Importante: Usare una singola banda di rete di 2.4 GHz di frequenza o a banda doppia di frequenza 2.4/5 GHz.
Importante: Assicurati che la tua rete Wi-Fi non abbia un firewall e non sia crittografata. Altrimenti, la configurazione della rete potrebbe non riuscire.
4. Tenere premuta la manopola sul pannello di controllo per 3 secondi. Il robot accederà alla modalità di associazione Bluetooth.



5. Segui le istruzioni nell'app per completare l'associazione.

Come scollegare il robot?

Il robot è automaticamente collegato all'account Dreamehome una volta che l'associazione è completata. Ogni dispositivo può essere solo collegato a un account. Non può essere collegato a un altro account allo stesso tempo.
Per associare il robot ad un nuovo account, è necessario prima scollegarlo. Per scollegarlo:
1. Apri l'app Dreamehome. Vai a **Dispositivo**.
2. Se hai più il robot collegati al tuo account Dreamehome, scorri a sinistra o a destra per accedere alla pagina del robot che desideri modificare.
3. Tocca ⋮ nell'angolo in alto a destra.
4. Seleziona ⊖ **Elimina**.

Come condividere il tuo robot?

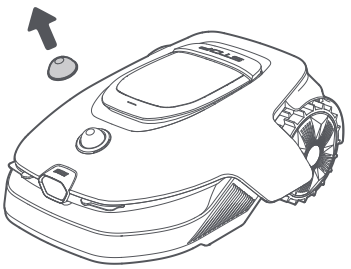
1. Tocca ⋮ nell'angolo in alto a destra.
2. Seleziona **Condivisione del dispositivo**.

Come disconnetterti dal tuo account Dreamehome o eliminarlo?

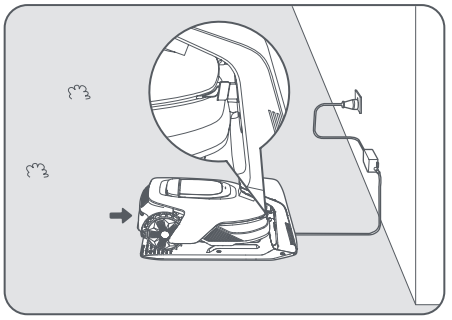
1. Vai su **Io** > ⬡ > **Account**.
2. Seleziona **Disconnettiti** o **Elimina Account**.

5 Mappa il tuo giardino

Prima di mappare, controlla i seguenti:
• Il livello di batteria del robot è superiore al 50%.
• Il coperchio protettivo di LiDAR è rimosso.

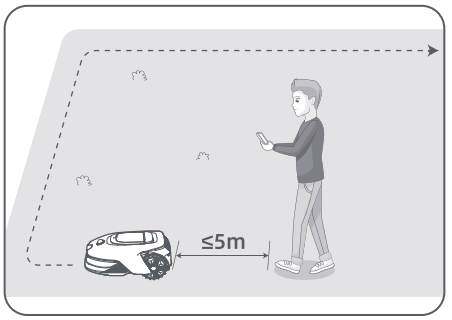


• Il coperchio superiore è chiuso.
• Il robot si aggancia correttamente alla stazione di ricarica.

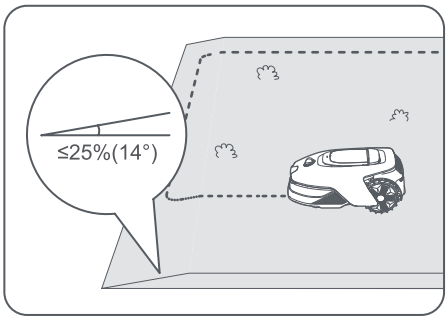


5.1 Crea il confine

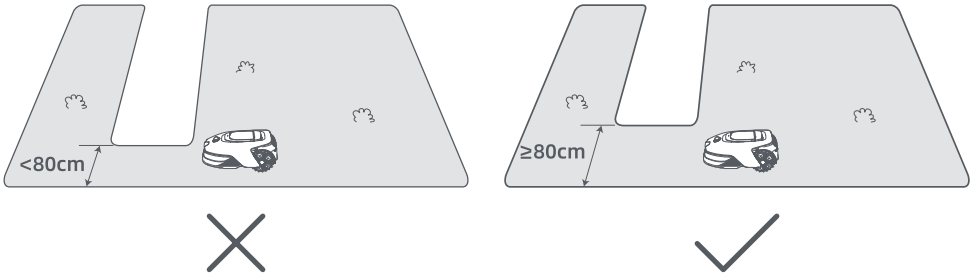
Prima di avviare il processo di mappatura, tenere in considerazione quanto segue:
Importante: Non spostare manualmente il robot quando crei il confine, altrimenti la mappatura viene annullata.
Importante: Quando la mappatura inizia, non far agganciare da remoto il robot alla base di ricarica prima della fine della mappatura, altrimenti il LiDAR rischia di bloccarsi e la mappatura viene annullata.
• Cammina entro **5 m** dietro il robot quando lo controlli da remoto.



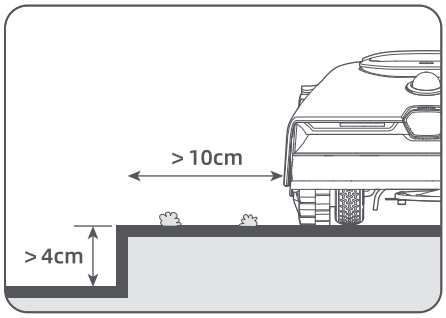
• Il robot può navigare su pendenze con un'inclinazione fino al **50% (27°)**. Tuttavia, per migliori risultati di taglio, si consiglia di mantenere le pendenze delle aree di lavoro al di sotto del **25 % (14°)**.



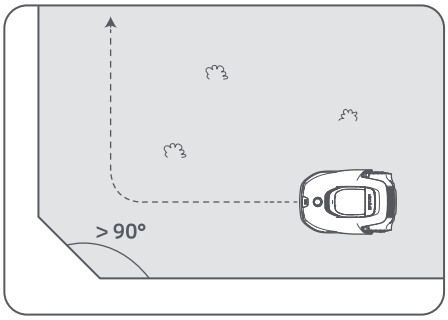
• Per aree più strette di **80 cm**, impostarle come percorsi per permettere al robot di passare (vedi sezione 5.4: **Imposta percorso**).



• Se il tuo prato è più alto di **4 cm** rispetto al terreno adiacente, tieni il robot ad almeno **10 cm** dal bordo. Se il tuo prato è allo stesso livello del terreno adiacente, il robot può attraversare il perimetro per ottenere risultati di taglio ottimali lungo i bordi.

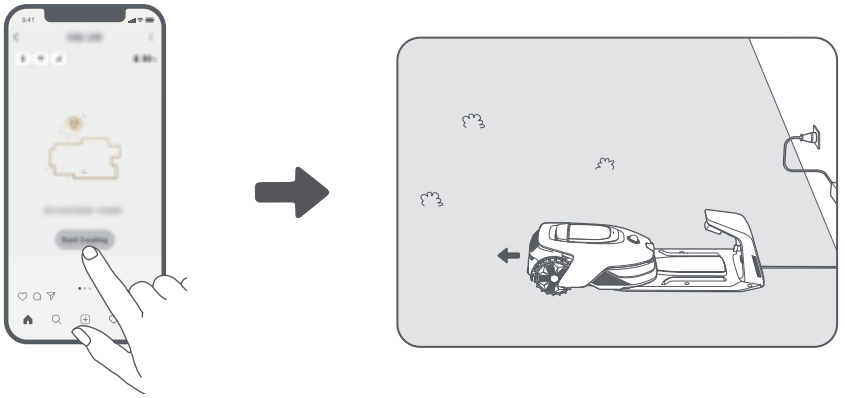


• Assicurati che gli angoli di svolta siano maggiori di **90°** . Angoli inferiori a 90° possono rendere difficile per il robot ottenere un taglio pulito.

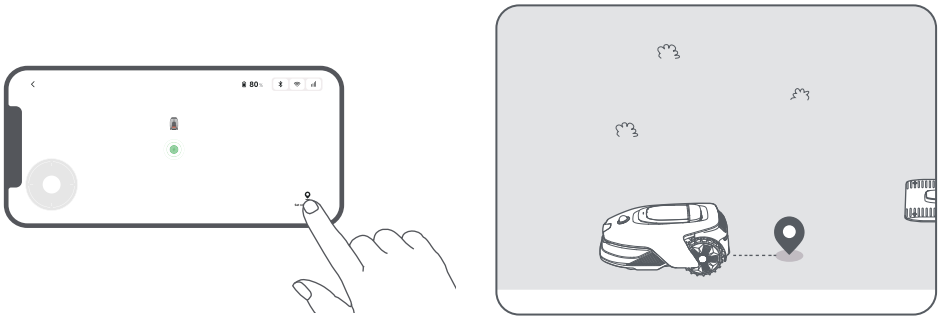


Avviare la mappatura:

1. Tocca **Inizia a creare** tramite l'app, e il robot controlla il suo stato e calibra. Lascia automaticamente la stazione di ricarica per fare la calibrazione. Fare attenzione.



2. Guida il robot fino al bordo del prato e tocca **Imposta il punto di partenza** per definire il punto di partenza del confine.



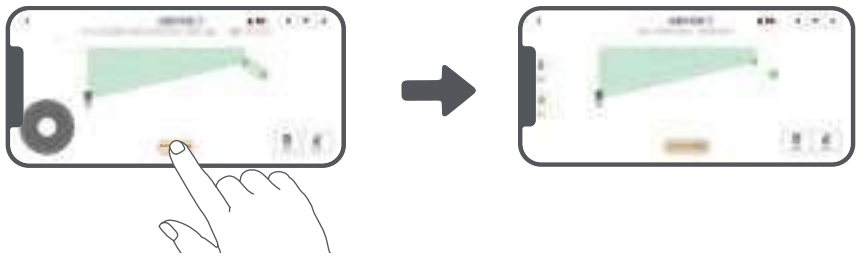
3. Controlla da remoto robot per muoverlo lungo il bordo del tuo prato per creare la zona di lavoro.

Rilevamento automatico del confine

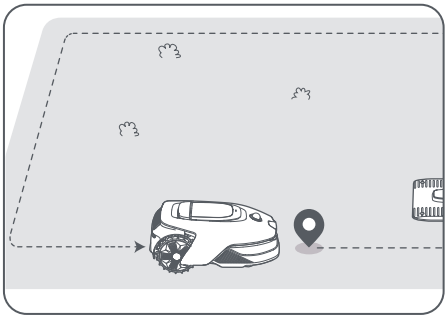
Grazie a un algoritmo di intelligenza artificiale avanzato, il robot utilizza la telecamera frontale per rilevare aree erbose e non erbose, consentendogli di identificare i confini senza bisogno di una guida manuale. Dopo aver guidato il robot da remoto verso il bordo del prato e impostato il punto di inizio, è possibile utilizzare la modalità di **Rilevamento automatico del confine**. E' possibile scegliere se il robot deve attraversare il perimetro per risultati di taglio più puliti o rimanere vicino ad esso per evitare collisioni.
Ti consigliamo di seguire il robot durante il processo di mappatura. Se il robot non riesce a rilevare correttamente i confini, puoi uscire dalla modalità di mappatura automatica e passare al controllo manuale in qualsiasi momento.

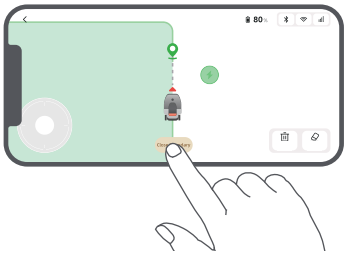
Importante: La funzione di mappatura automatica dovrebbe essere utilizzata durante il giorno per garantire una visibilità ottimale. Evita di utilizzare questa funzione in condizioni di scarsa illuminazione o pioggia.

Importante: Assicurati che la fotocamera anteriore del robot sia pulita e non ostruita.



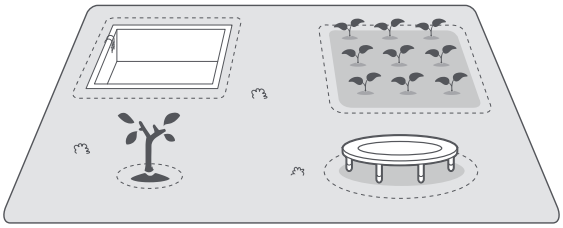
4. Quando il robot ritorna a posto **1 m** vicino al punto di inizio, puoi toccare **Chiudi il confine** e il confine automaticamente è completato.





5.2 Imposta zona di delimitazione

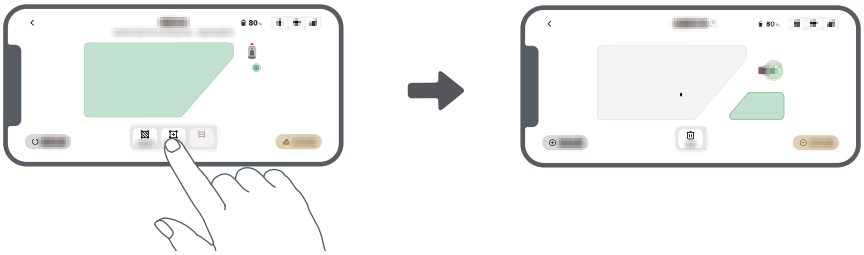
Anche se il robot può automaticamente evitare gli ostacoli, è ancora necessario impostare le zone in cui potrebbe cadere, come piscine e sabbiere, definendole come zone vietate. Per gli oggetti che vuoi proteggere (come un'aiuola, un trampolino, un orto o la radice nuda di un albero), impostarle come zone vietate. Puoi toccare **Zona vietata** nell'app per continuare a creare zone di interdizione In alternativa, puoi andare su > **Modifica mappa** per creare o eliminare le zone vietate dopo aver completato la mappa.



5.3 Creare più zone ed espandere le zone esistenti

• Per creare più zone

Se il tuo prato è separato da strade o se hai molti prati isolati, puoi toccare **Zona di lavoro** nell'app per continuare a creare la zona di lavoro. Puoi anche aggiungere, eliminare o modificare le zone in > **Modifica Mappa** quando la mappa è finita.



• Per espandere le zone esistenti

Per espandere una zona esistente, tocca **Zona di lavoro** nell'app per creare l'area che desideri includere. Se le due aree si sovrappongono, verranno automaticamente unite. In alternativa, puoi andare su > **Modifica mappa** > **Zona di lavoro** dopo aver completato la mappatura per espandere una zona esistente.

• Per separare e combinare le zone

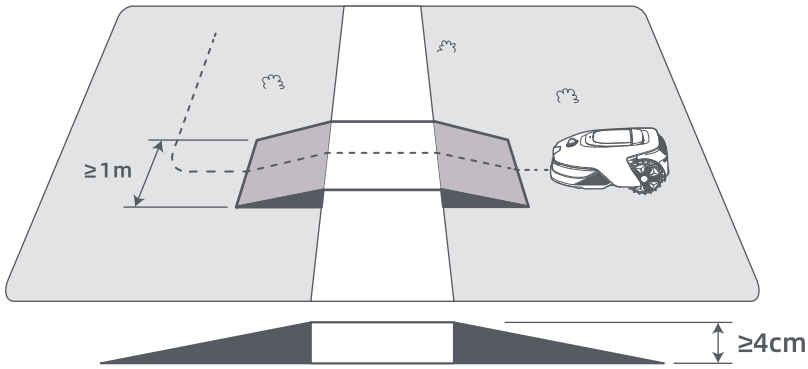
Per dividere una zona in aree più piccole o per unire zone che sono state divise utilizzando l'app in una più grande, vai a > **Modifica mappa** > **Impostazioni della zona** e tocca **Separa** o **Combina** nell'app.

5.4 Imposta percorso

Per zone isolate, crea un percorso per connetterle. Zone isolate senza un percorso saranno inaccessibili al robot.

Nota: Di default, il robot si muove soltanto lungo il percorso ma non taglia l'erba.

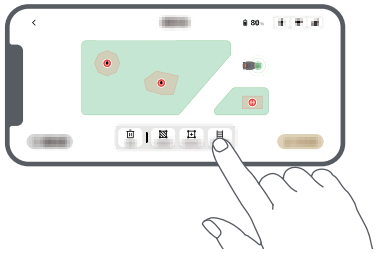
Importante: Se il tuo prato è diviso da passaggi più alti di **4 cm**, posiziona un oggetto con una pendenza uguale in altezza al passaggio (come una rampa).

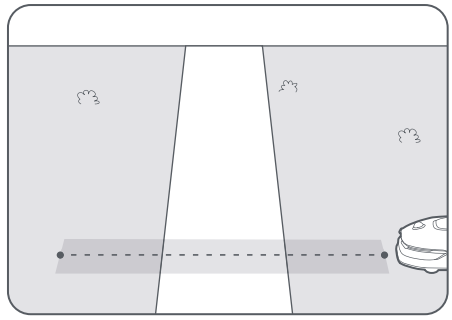


• Per connettere due zone di lavoro isolate

Per le zone isolate, crea percorsi per connetterle, altrimenti saranno inaccessibili al robot. Tocca **Percorso** per creare un percorso.

Importante: Assicurati che l'inizio e la fine del percorso siano nella zona di lavoro.



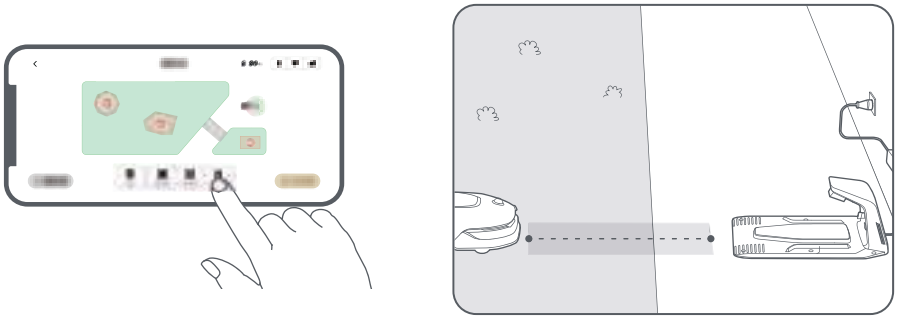


• Per connettere la zona di lavoro e la stazione di ricarica

Se la tua stazione di ricarica non è nella zona di lavoro, deve essere creato un percorso per collegarla alla zona di lavoro. Tocca **Percorso,** e controlla da remoto al robot per creare un percorso che gli permetta di tornare alla stazione.

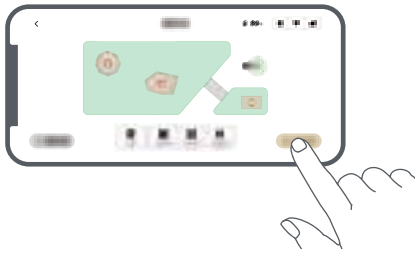
Importante: Assicurati che un'estremità sia all'interno dell'area di lavoro e l'altra estremità sia proprio di fronte alla stazione di ricarica. È consigliabile allineare il percorso con la stazione di ricarica.

Importante: Durante la creazione del percorso di collegamento tra l'area di lavoro e la base di ricarica, non far agganciare il robot da remoto alla base di ricarica, altrimenti il LiDAR rischia di bloccarsi e la mappatura verrà annullata.



5.5 Finire mappa

Tocca **Finire Mappa** quando le zone di lavoro, i percorsi e le zone di delimitazione sono completate.



5.6 Aggiungi una seconda mappa

Se non c'è un percorso tra il giardino anteriore e quello posteriore, puoi creare una seconda mappa. Dopo aver completato la prima mappa, tocca **Aggiungi mappa** per continuare a creare la seconda. In alternativa, puoi navigare su > **Modifica mappa** e toccare **Aggiungi mappa** dopo aver completato la mappatura. Una volta terminata la seconda mappa, puoi passare da una mappa all'altra tramite > **Modifica mappa**.
Nota: Dopo aver cambiato mappa, verranno applicati i programmi e le impostazioni di taglio della mappa corrente.
Nota: Puoi acquistare una stazione di ricarica aggiuntiva da installare nella seconda mappa per una maggiore comodità. Con una stazione di ricarica separata installata nella seconda mappa, devi solo spostare manualmente il robot tra le due mappe.

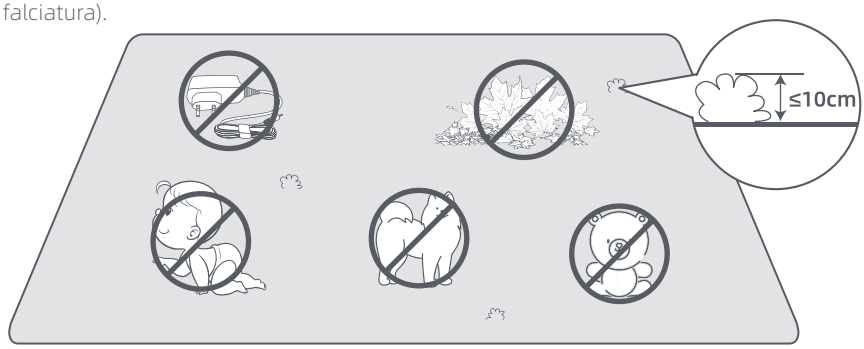


6 Operazione

6.1 Inizia la falciatura per la prima volta

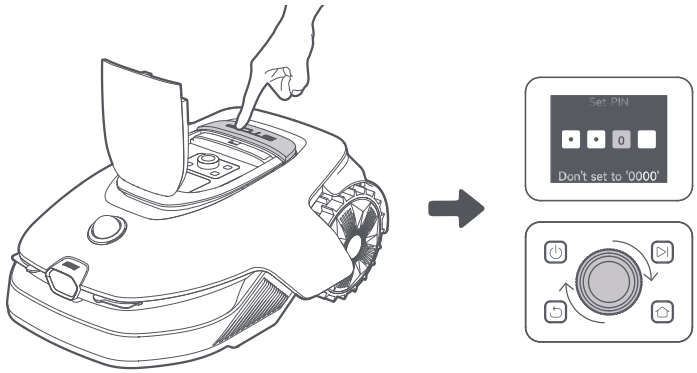
Consigli prima della falciatura:
• Usa una falciatrice a spinta per falciare l'erba ad un'altezza non più di **10 cm**.
• Elimina gli ostacoli inclusi detriti, mucchi di foglie, giochi, cavi e pietre dal prato. Assicurati che non ci siano bambini o animali sul prato quando il robot sta falciando.

• Riempi i buchi nel prato.
• Imposta le tue preferenze di falciatura nell'app in anticipo (come efficienza di falciatura, altezza falciatura e direzione falciatura).



a) Avvia tramite il pannello di controllo

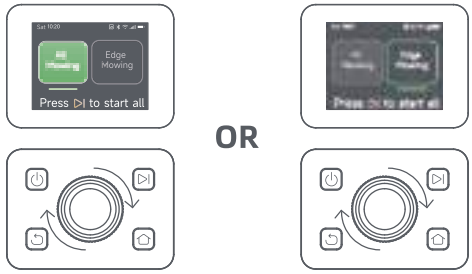
1. Premi il pulsante **Stop** per aprire il coperchio e inserisci il codice PIN.



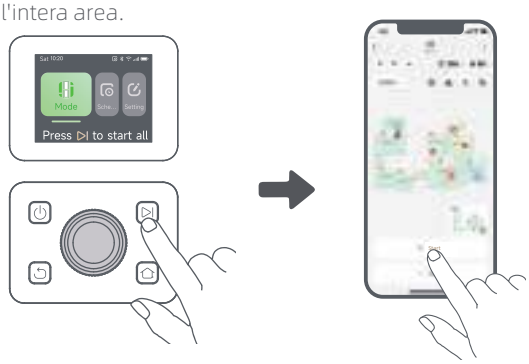
2. Seleziona "**Modalità**" sullo schermo e premi la manopola.



3. Gira la manopola per selezionare la modalità falciatura.



4. Premi il pulsante ▷| e **chiudi il coperchio superiore** entro 5 secondi. Il robot lascerà la stazione di ricarica e inizierà a falciare l'intera area.



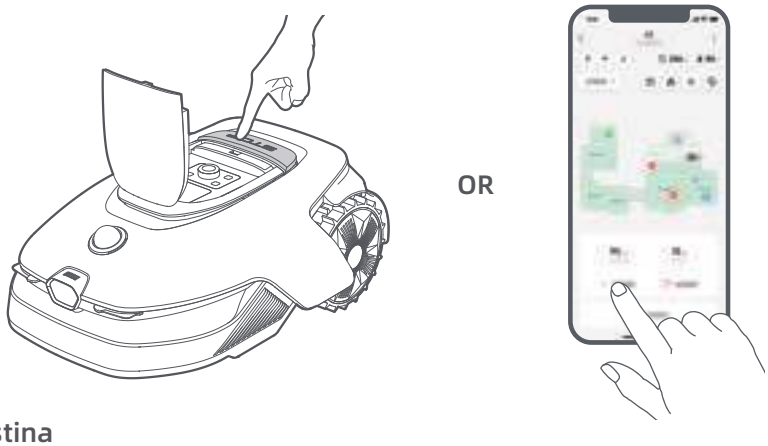
b) Avvia tramite app

1. Apri l'app.
2. Seleziona una modalità di falciatura e tocca **Avvia** per iniziare la falciatura.

6.2 Pausa

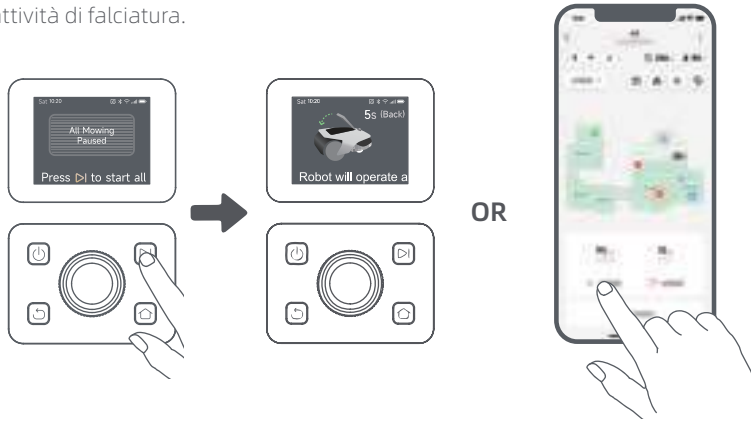
Per mettere in pausa l'attuale attività di falciatura, puoi premere il pulsante **Stop** sul robot o toccare **Metti in pausa** nell'app.

Nota: Il robot non può essere avviato direttamente tramite l'app dopo aver premuto il pulsante **Stop**. Per riprendere l'operazione, inserisci il tuo codice PIN sul pannello di controllo.



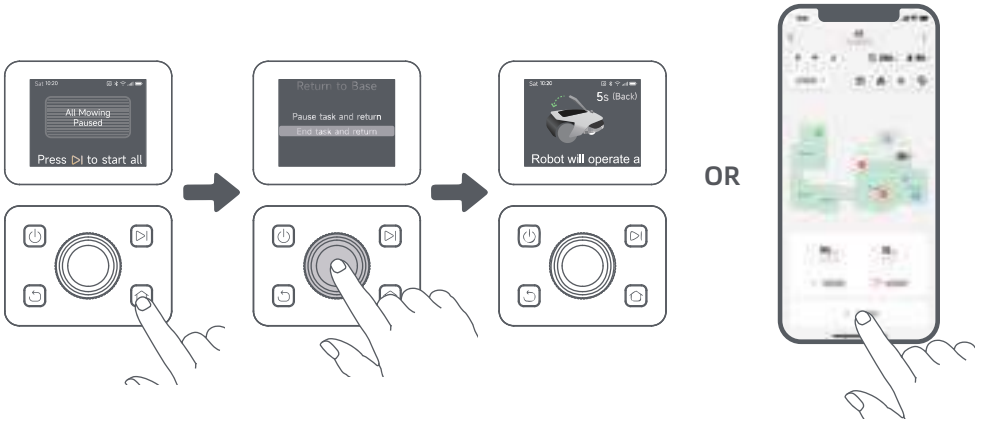
6.3 Ripristina

Per ripristinare l'attività quando il robot è in pausa, premi il ▷| sul robot e **chiudi il coperchio** entro 5 secondi. Il robot ripristinerà la precedente attività di falciatura. Puoi anche toccare **Continua** nell'app per ripristinare l'attività di falciatura.



6.4 Ritorna alla stazione di ricarica

Per far tornare il robot alla stazione di ricarica, premere l'icona sul pannello di controllo. Confermare la messa in pausa o l'annullamento dell'attività corrente, quindi **chiudere il coperchio superiore** entro 5 secondi. Il robot tornerà automaticamente alla stazione di ricarica per ricaricarsi. In alternativa, è possibile selezionare **Avvio ritorno alla stazione** nell'app per riportare il robot indietro.



7 Dreamehome App

Dove puoi esplorare di più

Dreamehome App è più di un controllo remoto. Ci sono molte cose che puoi fare attraverso l'app: completare varie impostazioni da remoto, sperimentare diverse modalità di falciatura, modificare la mappa liberamente e aggiustare i programmi di falciatura.

7.1 Modalità falciatura

Il robot offre varie modalità di taglio. Puoi anche passare tra le modalità attraverso l'app inclusa la Falciatura di tutta l'area, Falciatura a zone, falciatura dei bordi, Falciatura a punti e Modalità Manuale.



7.2 Forme di taglio

Personalizza il tuo prato aggiungendo forme tramite > **Modifica mappa** > **Forme** nell'app. Le forme definite saranno escluse dal taglio in tutte le modalità di taglio. Puoi modificare la loro posizione, dimensione o rimuoverle in **Forme**.



7.3 Disco di taglio EdgeMaster ™

Il disco di taglio EdgeMaster ™ è progettato per spostarsi lateralmente quando raggiunge i bordi del prato, garantendo un taglio più netto. Per abilitare questa funzione, vai su > **Impostazioni per la falciatura dei bordi** > **EdgeMaster ™** nell'app.



7.4 Programma

Dopo che la prima mappa è stata completata, il robot crea automaticamente due programmi di falciatura settimanale in base alla misura del prato, che sono "**Programma Prim/Est**" e "**Programma Autu/Inv**". Puoi toccare nell'app per definire le impostazioni precise del programma. Con la funzione programma, puoi tranquillamente lasciare il lavoro quotidiano di falciatura al robot. Hai solo bisogno di eseguire la manutenzione del robot regolarmente.
Nota: Se ti preoccupa che il robot possa disturbare te e o i tuoi vicini quando lavora in autonomia durante determinati orari, puoi andare su **Impostazioni** > **Non disturbare** e impostare l'orario **Non disturbare** nell'app.



7.5 Blocco bambino

Se ti preoccupa che i bambini possano attivare il robot, vai su **Impostazioni** e attiva la funzione **Blocco bambini** nell'app. Con questa funzione attivata, il robot sarà bloccato se non viene eseguita nessuna operazione per 5 minuti quando il coperchio è aperto.



7.6 Protezione dalla pioggia

Se ti preoccupa che le condizioni meteorologiche avverse possano influenzare il lavoro di falciatura, puoi attivare la funzione **Protezione dalla pioggia** nelle **Impostazioni** sul pannello di controllo o nell'app. Con questa funzione abilitata, il robot mette automaticamente in pausa la falciatura e ritorna alla stazione di ricarica quando piove. E' possibile impostare l'orario di protezione dalla pioggia nell'app.
Nota: Tagliare l'erba bagnata può danneggiare il vostro prato. È consigliabile prolungare la durata della protezione per permettere all'erba di asciugarsi prima di tagliare di nuovo. Il tempo di protezione predefinito è di 3 ore, e potete aumentarlo nell'app.



7.7 Protezione dal gelo

Se la temperatura scende sotto i **6° C**, la falciatura può danneggiare permanentemente il prato. La batteria non si caricherà per motivi di sicurezza. Per evitare questo, puoi attivare la funzione **Protezione dal gelo** nelle **Impostazioni**, tramite il pannello di controllo o l'app. Questo metterà automaticamente in pausa la falciatura e riporterà il robot alla stazione di ricarica quando la temperatura scende sotto i **6° C**. Il robot riprenderà a falciare non appena la temperatura supererà gli **11° C**.



7.8 Funzioni di sicurezza

Il robot è dotato di diverse funzionalità antifurto, supportate dal GPS integrato nel modulo Link per una maggiore sicurezza. Inoltre, a telecamera frontale è in grado di rilevare la presenza umana, rendendo il robot un utile custode del giardino.



7.8.1 Allarme di sollevamento

Con questa funzione attivata, un allarme suonerà immediatamente quando il robot viene sollevato, e sarà pertanto bloccato. Per riprendere l'operazione, inserisci prima il codice PIN sul robot.



7.8.2 Allarme fuori mappa

Con questa funzione attivata, il robot è bloccato e l'allarme scatta immediatamente se è fuori dalla mappa.



7.8.3 Posizione in tempo reale

Con questa funzione attivata, puoi visualizzare la posizione attuale del robot su Google Maps.



7.8.4 Avviso di rilevamento della presenza umana

Quando attivato, il robot ti notificherà al rilevamento della presenza umana.



7.8.5 Video in tempo reale

Premere su per visualizzare un feed video in diretta dalla telecamera anteriore del robot, fornendoti la possibilità di monitorare in tempo reale il tuo giardino in qualsiasi momento e ovunque ti trovi.



7.8.6 Perlustrazione

Mentre il robot è in standby, puoi inviarlo a perlustrare confini o punti specifici del tuo giardino navigando su > **Perlustrazione** nell'app.



7.9 Periodo di carica personalizzato

Per personalizzare il periodo di ricarica del robot a ore specifiche, è possibile abilitare la funzione **Periodo di carica personalizzato** tramite **Impostazioni** > **Ricarica** nell'app. Quando attivata, il robot si caricherà al 20% quando il livello della batteria è basso, a condizione che non ci siano compiti di falciatura. Completerà una carica completa solo durante il periodo di ricarica designato. È anche possibile personalizzare il **Livello della batteria per la ricarica automatica** e il **Livello della batteria per riprendere le attività** per impostare i livelli di batteria ai quali il robot tornerà automaticamente alla stazione di ricarica o riprenderà le attività di falciatura non completate.



Nota: Il team di sviluppo Dreame effettua continuamente aggiornamenti **via etere** e manutenzione sul firmware e sull'app. Controlla per notifiche di aggiornamento o attiva la funzione **Aggiornamento automatico** per mantenere il firmware e l'app aggiornati e goditi più funzionalità.

8 Manutenzione

Per una migliore prestazione e durata del robot, puliscilo regolarmente e sostituisci le parti usurate secondo la frequenza indicata di seguito:

Parte	Frequenza sostituzione
Lame	Ogni 6-8 settimane o prima
Spazzola di pulizia	Ogni 12 mesi o prima

Nota: Puoi controllare il tempo rimanente per le lame e la spazzola di pulizia navigando su **Impostazioni** > **Materiali di consumo e manutenzione** nell'app. Dopo aver sostituito i consumabili come indicato, vai alla pagina dei dettagli del consumabile e tocca **L'ho sostituito** per resettare il timer.
Nota: Se hai designato aree nel tuo giardino per la pulizia e la manutenzione di routine del robot, puoi impostare Punti di Manutenzione sulla mappa navigando su **Impostazioni** > **Vai al Punto di Manutenzione** > **Modifica Punto**. Una volta impostati i punti di manutenzione, puoi semplicemente toccare **Vai** per dirigere il robot verso le posizioni designate per una facile manutenzione.

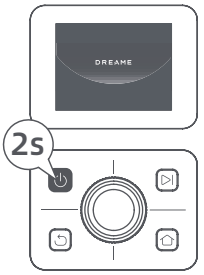
8.1 Pulizia

Pulisci regolarmente il tuo robot per evitare che i residui di erba e lo sporco si accumulino e ostruiscano il disco di taglio e le ruote motrici, compromettendo le sue prestazioni di taglio, aggancio e movimento. Si consiglia di utilizzare un kit di pulizia, disponibile nei negozi locali o online.

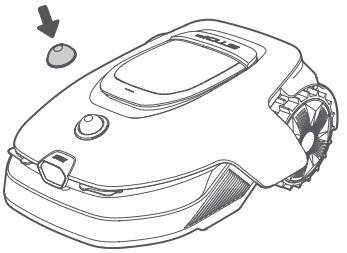
⚠ **Attenzione:** Prima di pulire, spegnere il robot e scollegare la stazione di ricarica.
Attenzione: Assicurati che il coperchio protettivo LiDAR sia sul LiDAR prima di girare il robot al contrario per evitare danni al LiDAR.

• Il corpo del robot, telaio e disco di taglio:

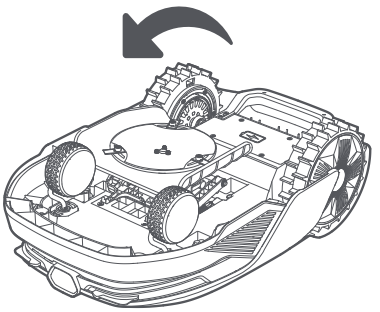
1. Spegnere il robot.



2. Metti il coperchio protettivo sul LiDAR.

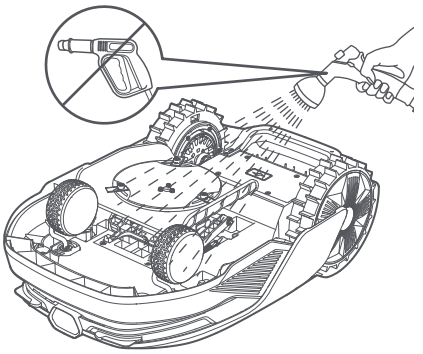


3. Gira il robot al contrario.

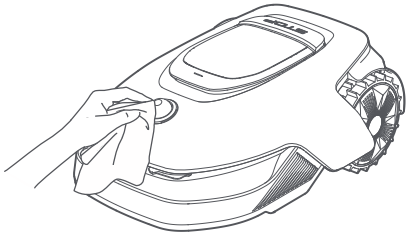


4. Utilizza un tubo flessibile per pulire il corpo, il disco di taglio e il telaio del robot.

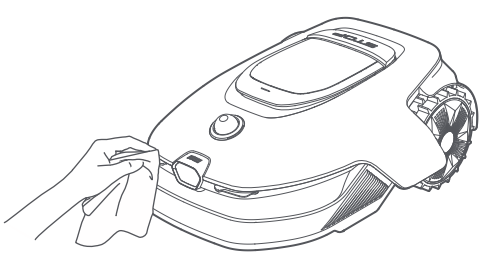
⚠ **Attenzione:** Non toccare le lame mentre pulisci il telaio. Indossa i guanti quando pulisci.
Attenzione: Non usare un'idropulitrice ad alta pressione per la pulizia. Non usare detergenti per la pulizia.

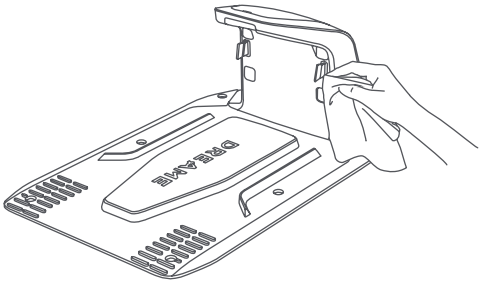


5. Usa un panno senza pelucchi per pulire attentamente il sensore lidar.

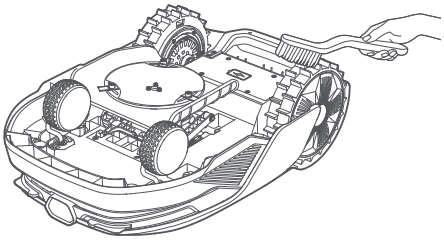


• Contatti di ricarica e videocamera anteriore:
Usare un panno pulito per pulire i contatti di ricarica del robot e la stazione di ricarica. Pulire anche la videocamera anteriore. Asciugare i contatti di ricarica e la videocamera dopo averli puliti.





• Ruote motrici:
Utilizzare una spazzola per rimuovere il fango dalle ruote così da garantire una buona aderenza.

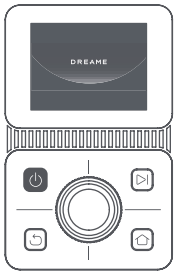


8.2 Sostituzione dei componenti

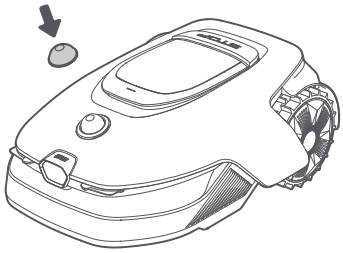
• Sostituzione delle lame
Per mantenere le lame affilate, sostituisci le lame regolarmente. Si raccomanda di sostituire le lame ogni **6-8 settimane** o prima. Usa solo lame originali Dreame.

⚠ **Attenzione:** Si prega di spegnere il robot. Indossare guanti protettivi prima di sostituire le lame.
Nota: Sostituisci tutte e tre le lame allo stesso tempo per assicurarti un sistema di taglio bilanciato.

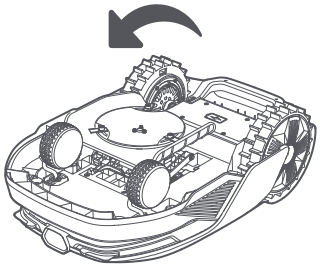
1. Spegnere il robot.



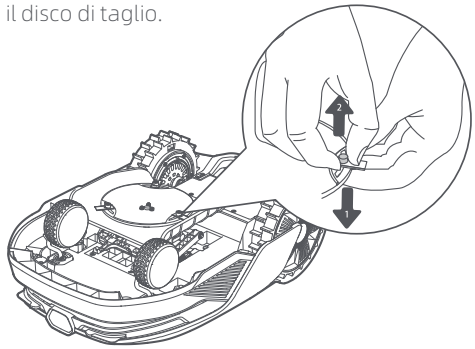
2. Assicurati che il coperchio protettivo LiDAR sia sopra.



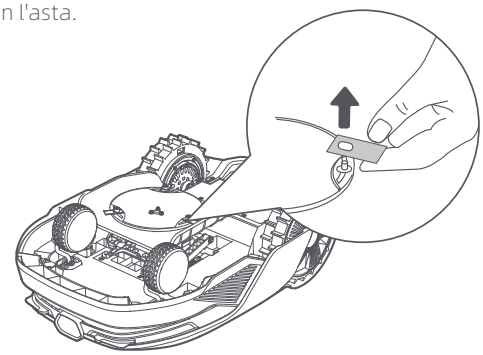
3. Metti il robot su una superficie morbida e giralo al contrario.



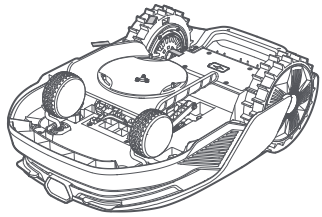
4. Rimuovi i supporti premendo il pulsante sotto il disco di taglio.



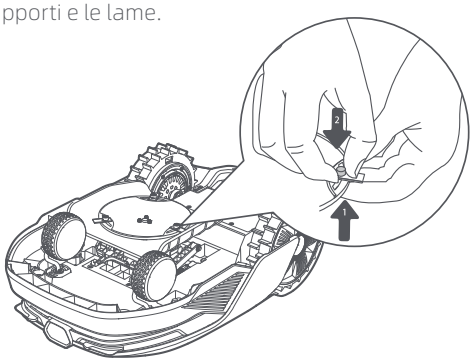
5. Rimuovi la lama allineando il foro della lama con l'asta.



6. Rimuovi le 3 lame e i supporti.



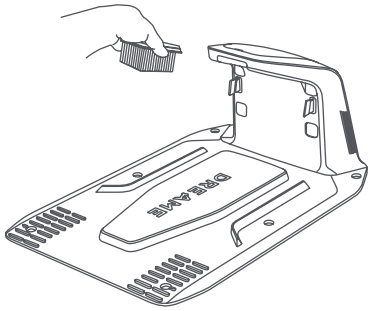
7. Premi il pulsante sotto il disco di taglio e allinea il foro del supporto con l'asta per fissare i supporti e le lame.



8. Assicurati che le lame possano ruotare liberamente.

• Sostituzione della spazzola di pulizia

Quando la spazzola di pulizia per il sensore LiDAR si consuma, le sue setole potrebbero sfilacciarsi o deteriorarsi, influenzando le prestazioni di pulizia. Sostituisci la spazzola di pulizia regolarmente per mantenere un buon risultato di pulizia. Si raccomanda di sostituire la spazzola di pulizia ogni **12 mesi** o prima.



9 Batteria

Per una conservazione a lungo termine, carica il robot ogni **6 mesi** per proteggere la batteria. I danni alla batteria causati da una scarica eccessiva non sono coperti dalla garanzia limitata. Non caricare la batteria in un ambiente con una temperatura **superiore a 45 ° C** o **inferiore a 6 ° C**. La temperatura dello stoccaggio a lungo termine della batteria deve essere compresa **tra -10 e 35 ° C**. Per ridurre il danno, la temperatura raccomandata di conservazione per la batteria va da **0 a 25 ° C**.
Nota: La durata della batteria del robot dipende dalla frequenza di utilizzo e dalle ore di operazione. Se la batteria è danneggiata o non può essere caricata, non smaltire arbitrariamente la batteria obsoleta o difettosa. Rispetta le regole di riciclaggio locale.

Modalità di ricarica a basso consumo:
Con la modalità di ricarica a basso consumo attiva, le funzioni non relative a caricare saranno disabilitate (schermo e rete saranno disattivati).
• Per attivare la modalità di ricarica a bassa potenza, tenere premuti i tasti ⏭ e ⌂ contemporaneamente, quindi premere rapidamente il tasto ↩ 5 volte nello stesso momento. Sentirai un avviso vocale: la modalità di ricarica a basso consumo è attiva.
• Per disabilitare la modalità di ricarica a bassa potenza, riavvia il robot o premi rapidamente 5 volte il pulsante ⏻.

10 Stoccaggio durante il periodo invernale

• Il robot
1. Carica completamente la batteria prima di spegnere il robot.
2. Pulisci il robot completamente prima di conservarlo per l'inverno.
3. Mettere il coperchio protettivo LIDAR.
4. Conserva il robot in un luogo asciutto ad una temperatura **superiore a 0 ° C**.

• Stazione di ricarica
Scollega la stazione di ricarica e conservalo in un luogo asciutto e fresco, lontano dalla luce diretta del sole.
Nota: Dopo lo stoccaggio invernale, reinstalla la stazione di ricarica e posiziona il robot al suo interno per caricarlo. Se reinstalli la stazione di ricarica in un luogo diverso, il robot aggiornerà automaticamente la posizione della stazione non appena si carica e lascia la stazione. Se riscontri errori di posizionamento a causa di cambiamenti significativi nel tuo giardino, si consiglia di rimappare l'area.

11 Trasporto

Per il trasporto a lunga distanza, assicurati che il robot sia spento. Si consiglia di utilizzare l'imballaggio originale. Posizionare il coperchio protettivo LiDAR.
⚠ **Attenzione:** Spegnere il robot prima di trasportarlo.
⚠ **Attenzione:** Sollevare il robot dalla maniglia posteriore, tenendo il disco di taglio lontano dal corpo.

12 Risoluzione problemi

Problema	Causa	Soluzione
Il robot non è connesso all'app.	1. Il robot non rientra nella copertura del segnale Wi-Fi o nel campo del Bluetooth. 2. Il robot è spento o si sta riavviando.	1. Controlla se il robot ha completato il processo di accensione. 2. Controlla se il router funziona correttamente. 3. Avvicinarsi ad il robot per stabilire una connessione Bluetooth.
Il robot sollevato.	La ruota non è sul terreno.	1. Metti nuovamente il robot su una superficie piana. 2. Inserisci il codice PIN sul robot e conferma. 3. Il robot non può attraversare oggetti più alti di 4 cm. Mantieni il terreno uniforme dove sta lavorando.
Il robot ribaltato.	Il robot si ribalta più di 37° .	1. Metti nuovamente il robot su una superficie piana. 2. Inserisci il codice PIN sul robot e conferma. 3. Il robot non può salire pendii superiori al 50% (27°).
Il robot intrappolato.	Il robot è intrappolato e non può uscire.	1. Rimuovi gli ostacoli intorno e riprova. 2. Sposta manualmente il robot su una superficie piana e aperta dentro la mappa e cerca di nuovo l'attività. Se continui a incontrare questo problema, riprova dopo che il robot è nella stazione di ricarica. 3. Controlla se ci sono buchi nel terreno. Riempi i buchi prima della falciatura per prevenire che il robot sia intrappolato. 4. Controlla se l'erba circostante è più alta di 10 cm. Puoi aggiustare l'altezza elusione ostacolo o usare un tosaerba a spinta per falciare il prato prima per evitare che il robot sia intrappolato. 5. Se il robot è spesso intrappolato in questa posizione, puoi impostarla come zona di delimitazione.
Errore ruota posteriore sinistra/destra.	La ruota non può ruotare o il motore della ruota ha un problema.	1. Pulisci le ruote posteriori e riprova. 2. Se continui a riscontrare l'errore, prova a riavviare il robot. 3. Se il problema persiste, contatta il servizio post-vendita.
Il disco di taglio non può ruotare.	Il disco di taglio non può ruotare normalmente o il motore di taglio ha un problema.	1. Pulisci il disco di taglio e riprova. 2. Controlla se l'erba circostante è più alta di 10 cm. Puoi usare un tosaerba a spinta per falciare il prato prima per evitare che il disco di taglio sia bloccato dall'erba alta. 3. Controlla se c'è acqua sotto il disco di taglio. Se c'è acqua, sposta il robot in un luogo asciutto e riprova. 4. Se continui a riscontrare l'errore, prova a riavviare il robot. 5. Se il problema persiste, contatta il servizio post-vendita.
Il disco di taglio non si muove verso l'alto o verso il basso.	Il disco di taglio non si muove verso l'alto o verso il basso.	1. Pulire il disco di taglio e riprovare. 2. Se si continua a riscontrare questo errore, prova a riavviare il robot.

Problema	Causa	Soluzione
		3. Se il problema persiste, contattare l'assistenza post-vendita.
Il disco di taglio non si sposta lateralmente.	Il disco di taglio non si sposta lateralmente.	1. Pulire il sistema di taglio e rimuovere eventuali detriti o oggetti estranei. 2. Se continui a riscontrare questo errore, puoi disattivare prima la funzione EdgeMaster ™. 3. Se il problema persiste, contattare l'assistenza post-vendita.
Errore paraurti.	Il sensore del paraurti anteriore è costantemente innescato.	1. Controlla se il robot è intrappolato da qualche parte. 2. Tocca gentilmente il paraurti e assicurati che rimbalzi indietro. 3. Se continui a riscontrare l'errore, prova a riavviare il robot. 4. Se il problema persiste, contatta il servizio post-vendita.
Errore di carica.	Il robot si aggancia alla stazione di ricarica, ma la corrente ricarica o il voltaggio ha un problema.	1. Controlla se la stazione di carica è correttamente connessa alla corrente. 2. Controlla se i contatti di ricarica sul robot e la stazione di ricarica sono puliti. 3. Dopo che il controllo è terminato, prova ad agganciare il robot di nuovo nella stazione di ricarica. 4. Se il problema persiste, contatta il servizio post-vendita.
Temperatura della batteria troppo alta.	La temperatura della batteria è ≥ 60℃ .	1. Usa il robot dove la temperatura ambiente è inferiore a 40℃ . Puoi attendere fino a quando la temperatura della batteria diminuisce automaticamente. 2. Puoi disattivare il robot e riavviarlo dopo un po'. 3. Se il problema persiste, contatta il servizio post-vendita.
Temperatura della batteria troppo alta.	Temperatura della batteria ≥ 45℃ .	1. La carica potrebbe fallire quando la temperatura della batteria è superiore a 45℃ . 2. Usa il robot dove la temperatura ambiente è inferiore a 40℃ .
Temperatura della batteria troppo bassa.	Temperatura della batteria ≤ 6℃ .	1. La carica potrebbe fallire quando la temperatura della batteria è inferiore a 6℃ . 2. Usa il robot dove la temperatura ambiente è sopra i 6℃ .
LiDAR è bloccato.	LiDAR è bloccato (per esempio il coperchio protettivo LiDAR non è stato rimosso).	1. Rimuovi il coperchio di protezione del lidar e riprova. 2. Se il lidar sulla parte superiore del robot è molto sporco, puliscilo con un panno senza pelucchi e riprova.
Malfunzionamento del lidar.	Il lidar è molto sporco o c'è un errore del sensore.	1. Controlla se il lidar è sporco. Pulirlo se necessario e riprova. 2. Se continui a riscontrare l'errore, prova a riavviare il robot. 3. Se il problema persiste, contatta il servizio post-vendita.

Problema	Causa	Soluzione
Il LiDAR è sporco.	Il LiDAR è sporco.	Pulire il sensore LiDAR sulla parte superiore del robot con un panno pulito. Mantenere il LiDAR asciutto dopo la pulizia.
La temperatura del LiDAR è alta.	Temperatura del LiDAR ≥ 80 °C .	1. Il robot tenterà automaticamente di tornare alla stazione di ricarica per raffreddarsi. 2. Assicurarsi che il robot operi a una temperatura ambiente inferiore a 40 °C . 3. Posizionare il robot in un'area ombreggiata, fresca e ben ventilata. L'allarme si fermerà quando la temperatura scenderà a un intervallo normale. 4. Il robot riprenderà automaticamente il funzionamento una volta che l'allarme si ferma. 5. Se il problema persiste, contattare l'assistenza post-vendita.
La temperatura del LiDAR è troppo alta.	Temperatura del LiDAR ≥ 90 °C .	1. Il LiDAR è spento a causa delle alte temperature. 2. Assicurarsi che il robot operi a una temperatura ambiente inferiore a 40 °C . 3. Posizionare il robot in un'area ombreggiata, fresca e ben ventilata. L'allarme si fermerà quando la temperatura scenderà a un intervallo normale. 4. Se il problema persiste, contattare l'assistenza post-vendita.
Il robot è perso.	Il posizionamento è perso.	1. Controlla se il LiDAR sulla superficie di il robot è sporco. Lo sporco influenza la localizzazione. 2. Sposta manualmente il robot in un luogo aperto dentro la mappa e prova a iniziare di nuovo l'attività. 3. Se la localizzazione non è recuperata, controlla da remoto il robot fino alla stazione tramite l'app, e poi avvia l'attività di falciatura.
Errore sensore.	Errore sensore.	1. Riavvia il robot e riprova. 2. Se il problema persiste, contatta il servizio post-vendita.
Il robot è nella zona di delimitazione.	Il robot è nella zona di delimitazione.	1. Sposta manualmente il robot fuori dall'area vietata e riprova. 2. Controlla il robot da remoto tramite l'app per spostarlo fuori dall'area vietata e riprova.
Il robot è fuori dalla mappa.	Il robot è fuori dalla mappa.	1. Sposta manualmente il robot all'interno della mappa e riprova. 2. Controlla il robot da remoto all'interno della mappa tramite l'app e riprova.
L'arresto di emergenza è attivato.	Il pulsante Stop sul robot è premuto.	Inserisci il codice PIN sul robot e conferma.
Batteria scarica. Il robot si spegnerà subito.	Il livello batteria è ≤ 10%.	Aggancia il robot nella stazione di ricarica per caricare.
Il robot è fuori dalla mappa. Rischio di furto.	Il robot è fuori dalla mappa.	1. Inserisci il codice PIN per verificare. 2. Puoi disabilitare l'allarme fuori mappa nelle impostazioni sull'app.
Impossibile tornare alla stazione di ricarica.	Il robot non può trovare la stazione di ricarica quando torna alla stazione di ricarica.	1. Controlla se ci sono ostacoli che bloccano il robot. Rimuovi gli ostacoli e riprova. 2. Controlla da remoto il robot fino alla stazione di ricarica tramite l'app.

Problema	Causa	Soluzione
Impossibile agganciare alla stazione di ricarica.	Il robot trova la stazione di ricarica ma non può agganciarsi.	1. Controlla se le pellicole riflettenti sulla stazione di ricarica sono sporche o bloccate. 2. Controlla se ci sono ostacoli davanti alla stazione di ricarica. 3. Controlla se la stazione di ricarica è spostata. 4. Controlla se la piastra di base è coperta di fango spesso. 5. Controlla se la stazione si trova su una pendenza. 6. Verifica se la stazione ha alimentazione 7. Aiuta il robot ad agganciarsi alla stazione utilizzando il telecomando o manualmente.
Posizionamento non riuscito.	Posizionamento fallito quando il robot prova a iniziare l'attività falciatura.	1. Il lidar potrebbe essere ostruito. Sposta manualmente il robot in un luogo piatto e aperto all'interno della mappa e prova a ricominciare il compito. 2. Se continui a incontrare questo errore, riprova dopo che il robot è ancorato nella stazione.
Spazio insufficiente per girare di fronte alla stazione.	Spazio insufficiente per girare di fronte alla stazione.	1. Se la stazione è posizionata sul bordo della mappa o all'interno di essa, assicurarsi che vi sia almeno 1 m di spazio libero tra l'area anteriore della piastra di base della stazione e il limite della mappa; altrimenti, il robot potrebbe non essere in grado di girare. 2. Spostare la stazione, o modificare la mappa in Modifica mappa.
Percorso ostruito.	Percorso ostruito.	1. Controlla se è impostata una zona vietata nel percorso. 2. Controlla se ci sono ostacoli che bloccano il robot. 3. Se il robot non riesce ancora a passare, eliminare il percorso nell'editor della mappa e impostarne uno nuovo.
La telecamera anteriore è sporca.	La telecamera anteriore è sporca.	Pulisci la telecamera anteriore con un panno pulito.
C'è un problema con la telecamera anteriore.	C'è un problema con la telecamera anteriore.	1. Pulisci la telecamera anteriore con un panno pulito. 2. Provare a riavviare il robot. 3. Se il problema persiste, contattare l'assistenza post-vendita.
Telecamera anteriore bloccata.	Telecamera anteriore bloccata.	Pulisci la telecamera anteriore con un panno pulito.
Durante la mappatura automatica si verifica un errore di rilevamento dei confini.	Durante la mappatura automatica si verifica un errore di rilevamento dei confini.	1. Assicurarsi che l'illuminazione sia idonea: luce né troppo forte, né troppo soffusa. 2. Verificare che il tempo sia sereno, con assenza di nebbia o pioggia. 3. Assicurarsi che la telecamera anteriore del robot sia pulita e non ostruita. 4. Assicurarsi che la superficie del terreno sia uniforme, poiché gli urti possono influire sul rilevamento. 5. Se il rilevamento dei confini continua a non funzionare, passare alla modalità di controllo remoto per la mappatura.

13 Specifiche

Informazioni di base	Nome del prodotto	Tosaerba robotico A2 Dreame
	Marchio	Dreame
	Modello	MXXA8210
	Dimensioni	666 × 444 × 273 mm
	Peso (batteria inclusa)	16,4 kg
Falciatura	Capacità lavorativa consigliata	3.000 m²
	Efficienza di falciatura	Standard: 1.000 m²/giorno Efficiente: 2.000 m²/giorno
	Altezza falciatura	30–70 mm
	Larghezza falciatura	22 cm
	Tempo di ricarica [2]	65 min
Emissioni di rumore	Livello di potenza sonora LWA	54 dB(A)
	Incertezza potenza sonora KWA	3 dB(A)
	Livello di pressione sonora LpA	46 dB(A)
	Incertezze pressione sonora KpA	3 dB(A)
Condizioni di lavoro	Temperatura di lavoro	0~50° C Raccomandata: 10~35° C
	Temperatura dello stoccaggio a lungo termine	-10~35° C Raccomandata: 0~25° C
	Classificazione IP	Falciatrice: IPX6 Stazione di ricarica: IPX4 Alimentazione elettrica: IP67
	Pendenza massima per l'area da falciare	50 % (27°)
Connessione	Campo di frequenza Bluetooth	2400.0–2483.5 MHz
	Potenza RF massima	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)
	Servizio Link [3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS

Motore di guida	Velocità di guida sotto controllo da remoto	0,45 m/s-0,8 m/s
	Velocità di guida quando falcia	Standard: 0,35 m/s Efficiente: 0,6 m/s
	Tipo di motore	Motore a mozzo
Motore falciante	Velocità	2200 r/min
Batteria (falciatrice)	Modello batteria	MBPA14
	Tipo batteria	Batteria a ioni di litio
	Capacità nominale	5000 mAh
	Tensione nominale	18 V DC
Alimentazione elettrica	Modello caricabatterie	MPAA10
	Voltaggio di ingresso	100~240 V AC
	Voltaggio di uscita	20 V DC
	Uscita corrente	3 A
Stazione di ricarica	Modello stazione di ricarica	MCA10
	Voltaggio di ingresso	20 V DC
	Voltaggio di uscita	20 V DC
	Ingresso corrente	3 A
	Uscita corrente	3 A
Accessories	Lame e supporti di ricambio	81
	Modello della lama	MBKA10/MQBA10

Standard	Banda	Uplink (MHz)	Downlink (MHz)	Potenza massima di uscita RF	GNSS	Bande di frequenza
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] Il tempo di ricarica viene applicato quando il robot ritorna automaticamente alla stazione di ricarica a batteria scarica.

[3] Paesi/Regioni coperte: Albania, Andorra, Austria, Belgio, Bosnia Erzegovina, Bulgaria, Croazia, Cipro, Repubblica Ceca, Danimarca, Estonia, Finlandia, Francia, Germania, Grecia, Guernesey, Ungheria, Islanda, Irlanda, Italia, Kosovo, Lettonia, Liechtenstein, Lituania, Lussemburgo, Macedonia, Malta, Moldavia, Monaco, Montenegro, Olanda, Norvegia, Polonia, Portogallo, Romania, Serbia, Slovacchia, Slovenia, Spagna, Svezia, Svizzera, UK, Ucraina.

Nota: Le specifiche sono soggette a cambiamento poiché miglioriamo continuamente il nostro prodotto. Per le ultime informazioni, visita il nostro sito web su https://global.dreametech.com.

Traducción del manual original

Índice

1 Instrucciones de seguridad P168
2 Introducción del producto P172
3 Instalación P176
4 Preparación para el primer uso P178
5 Crear un mapa de su jardín P184
6 Funcionamiento P189
7 App Dreamehome P192
8 Mantenimiento P195
9 Batería P199
10 Almacenamiento en invierno P199
11 Transporte P199
12 Solución de problemas P200
13 Especificaciones P205

1 Instrucciones de seguridad

1.1 Instrucciones generales de seguridad

• Lea atentamente el manual del usuario y compréndalo bien antes de utilizar el producto.
• Con este producto sólo debe utilizar el equipo recomendado por Dreame. Usarlo de otro modo es incorrecto.
• No permita que los niños estén cerca de la máquina ni tampoco que jueguen con ella cuando está en marcha.
• No utilizar el producto en zonas donde las personas no sepan que está.
• Cuando se utiliza el producto manualmente con la aplicación Dreamehome, no corra. Camine siempre, vigilando sus pasos en las pendientes y procure mantener el equilibrio en todo momento.
• Evite usar el producto cuando haya personas en la zona de trabajo, sobre todo niños o animales.
• Si utiliza el producto en áreas públicas, ponga señales de advertencia alrededor del área de trabajo, avisando con el texto: "¡Atención! ¡Cortadora de césped automática! ¡Mantener la distancia a la máquina! ¡Vigile a los niños!"
• Lleve puesto calzado resistente y pantalones largos al utilizar el producto.
• Para evitar provocar daños al producto y accidentes con otros vehículos y personas, no defina las zonas de trabajo o rutas que atraviesen las vías públicas.
• No toque las piezas móviles peligrosas, por ejemplo el disco de corte, hasta que se haya detenido por completo.
• Busque ayuda médica si sufre lesiones o accidentes.
• Ponga el producto en **OFF** antes de quitar los bloqueos, realizar tareas de mantenimiento o revisar el producto. Si el producto vibra de manera anormal, revise si ha sufrido daños antes de encenderlo de nuevo. No utilizar el producto si tiene alguna pieza defectuosa.
• No ponga el cable principal por las zonas que el producto pueda cortar. Siga las instrucciones dadas para instalar los cables.
• Para cargar el producto, sólo debe utilizar la estación de carga que se incluye en el paquete. Hacer un uso incorrecto puede causar descargas eléctricas, sobrecalentamiento o fugas de líquido corrosivo de la batería. Si se produce una fuga de electrolito, debemos lavar con agua/producto neutralizante y buscar asistencia médica en caso de que el líquido corrosivo contacte con los ojos.
• Cuando se conecta el cable principal al enchufe, se debe utilizar un dispositivo de corriente residual (RCD) con una corriente de disparo máxima de 30 mA.
• Sólo debe utilizar las baterías originales recomendadas por Dreame. No es posible garantizar la seguridad del producto si no se utilizan pilas originales. No utilice baterías no recargables.
• Mantenga los alargadores lejos de las piezas móviles peligrosas para evitar daños y que puedan entrar en contacto con las piezas que tienen tensión.
• Las ilustraciones que acompañan este documento sirven sólo como referencia. Eche un vistazo al producto real.
• No permita nunca que los niños, las personas discapacitadas, con retraso mental o sensorial, sin experiencia ni conocimientos o las personas no familiarizadas con estas instrucciones utilicen la máquina. Las leyes locales también pueden restringir la edad del operario.
• No conectar ni tocar un cable dañado hasta desconectarlo del enchufe. Si se daña el cable durante la utilización, desconectar el cable del enchufe. Un cable gastado o dañado aumenta el riesgo de sufrir una descarga eléctrica y debe cambiarlo el personal de servicio.
• No empuje con fuerza o rápidamente el producto, ya que esto puede dañarlo.
• Para mantener el cumplimiento con el requisito de exposición a RF, se debe mantener una distancia de separación de 35 cm entre el dispositivo y la persona.
• Para recargar la batería, utilice únicamente la unidad de suministro desmontable proporcionada con este aparato.

1.2 Instrucciones de seguridad para la instalación

• Evite instalar la estación de carga en sitios en los que las personas puedan tropezar.
• No instale la estación de carga en sitios con riesgo de que el agua se quede estancada.
• No instalar la estación de carga, incluyendo los accesorios, a menos de 60 cm de cualquier material combustible. Un fallo de funcionamiento o el sobrecalentamiento de la estación de carga y de la fuente de alimentación pueden suponer un riesgo de incendio.

1.3 Instrucciones de seguridad para la utilización

• Mantenga manos y pies lejos de las cuchillas giratorias. No ponga las manos o los pies cerca o bajo el producto cuando esté en marcha.
• No levante ni mueva el producto cuando esté en marcha.
• Utilice el modo aparcamiento o ponga en **OFF** el producto cuando haya personas, sobre todo niños o animales, en la zona de trabajo.
• Asegúrese de que no haya piedras, ramas, herramientas o juguetes encima del césped. De lo contrario, las cuchillas podrían resultar dañadas al contactar con un objeto.
• No debe dejar objetos encima del producto o de la estación de carga.
• No utilice el producto en caso de que el botón **STOP** no funcione.
• Evite las colisiones del producto con personas o animales. Si una persona o animal está en la ruta del dispositivo, deténgalo de inmediato.
• Apague siempre el producto poniéndolo en **OFF** cuando no lo esté usando.
• No debe utilizar el producto al mismo tiempo que un aspersor emergente. Puede usar la función Programar para asegurarse de que el producto y el aspersor emergente no se ponen en marcha al mismo tiempo.
• Evite poner un canal de conexión en el lugar donde están instalados los rociadores emergentes.
• No use el producto en zonas de trabajo con agua estancada, por ejemplo, si llueve mucho o hay charcos de agua.

1.4 Instrucciones de seguridad para el mantenimiento

• Ponga el producto en **OFF** para labores de mantenimiento.
• Al terminar la limpieza, asegúrese de colocar el producto sobre el suelo con una orientación normal, nunca boca abajo.
• No dé la vuelta al producto para limpiar el chasis. Si le da la vuelta para limpiarlo, asegúrese de ponerlo correctamente después. Esta medida de precaución es necesaria para evitar que entre agua al motor y que esto pueda afectar a su funcionamiento normal.
• Desconectar el enchufe de la estación de carga o opere el dispositivo de desactivación antes de proceder a limpiar o hacer el mantenimiento de la estación de carga.
• No utilizar limpiador a alta presión ni disolventes para la limpieza del producto.

1.5 Seguridad de la batería

Las baterías de iones de litio pueden llegar a explotar o provocar incendios si se desmontan, sufren un cortocircuito, están expuestas al agua, al fuego o a las altas temperaturas. Debe utilizarlas con cuidado, no desmontar ni abrir la batería y evitar cualquier tipo de maltrato eléctrico o mecánico. Guárdelas lejos de la luz solar directa.
1. Solo debe utilizar el cargador de baterías y la fuente de alimentación que suministra el fabricante. Utilizar un cargador y una fuente de alimentación no adecuados puede provocar descargas eléctricas y/o sobrecalentamiento.
2. ¡NO TRATE DE REPARAR O MODIFICAR LAS BATERÍAS! Los intentos de reparación pueden provocar lesiones personales graves, por explosiones o por descargas eléctricas. En caso de fuga, sepa que los electrolitos liberados son tóxicos y corrosivos.
3. Las baterías de este aparato sólo pueden ser cambiadas por personal cualificado.

1.6 Riesgos residuales

Para evitar lesiones, utilizar guantes de protección para cambiar las cuchillas.

1.7 Símbolos y calcomanías

	**ADVERTENCIA -** **Lea las instrucciones de uso antes de usar la máquina.**
	**ADVERTENCIA -** **Mantenga una distancia segura a la máquina cuando la utilice.**
	**ADVERTENCIA -** **Utilice el dispositivo de desactivación antes de trabajar o levantar la máquina.**
	**ADVERTENCIA -** **No se suba a la máquina.**
	**ADVERTENCIA -** **No se permite desechar este producto como si fuera basura doméstica. Asegúrese de que se recicla siguiendo los requisitos legales locales.**

CE	**Este producto cumple con las directivas CE aplicables.**
	**Clase III**
	**Lea las instrucciones antes de cargar.**
⎓	**Corriente continua**
	**Clase II**

USO PREVISTO

El producto de jardín está destinado a la siega de césped doméstico. Está diseñado para cortar a menudo, manteniendo un césped más saludable y con mejor aspecto que nunca. Dependiendo del tamaño de su césped, su cortacésped puede ser programado para operar en cualquier momento o frecuencia. No es adecuado para cavar, barrer o limpiar nieve.

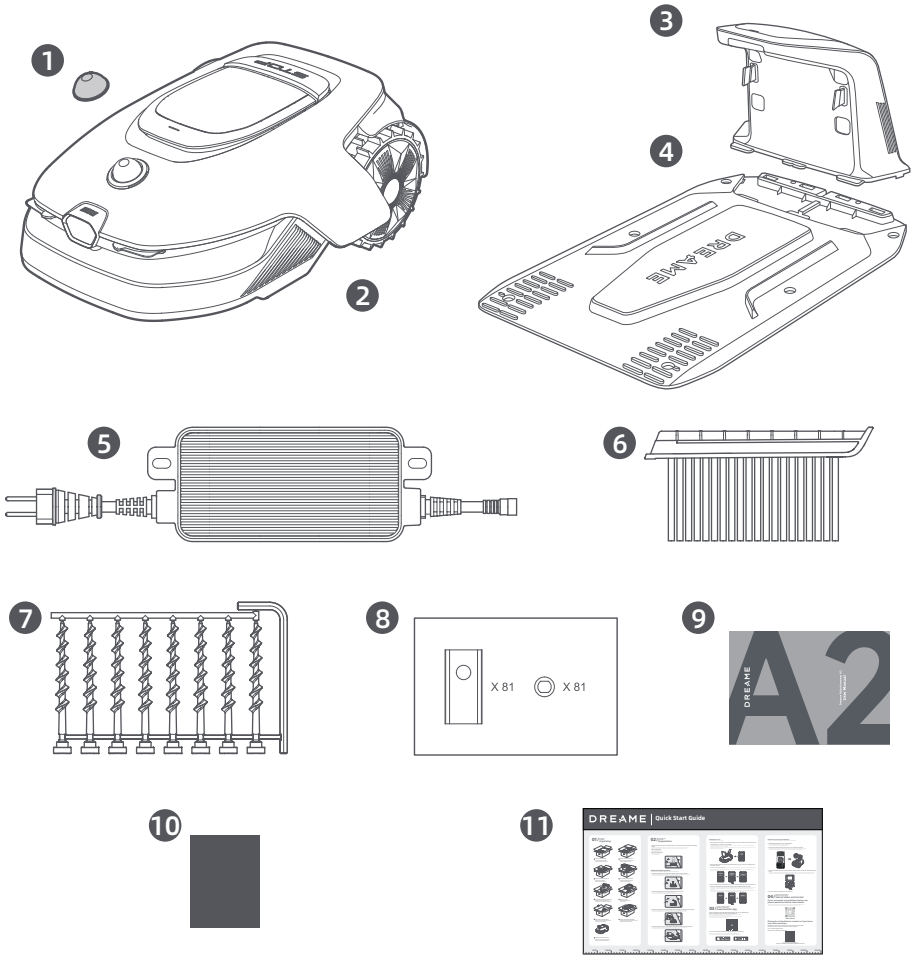
CE

Por la presente, Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. declara que el modelo del equipo radioeléctrico, Dreame MXXA8210, cumple con la Directiva 2014/53/UE. El texto completo de la declaración UE de conformidad está disponible en la siguiente dirección de Internet: https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.

Para el manual electrónico detallado, vaya a https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

2 Introducción del producto

2.1 Contenido de la caja



1 Cubierta protectora del lidar

2 El robot

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

4 Placa base

5 Fuente de alimentación

6 Cepillo de limpieza

7 8 tornillos, una llave hexagonal

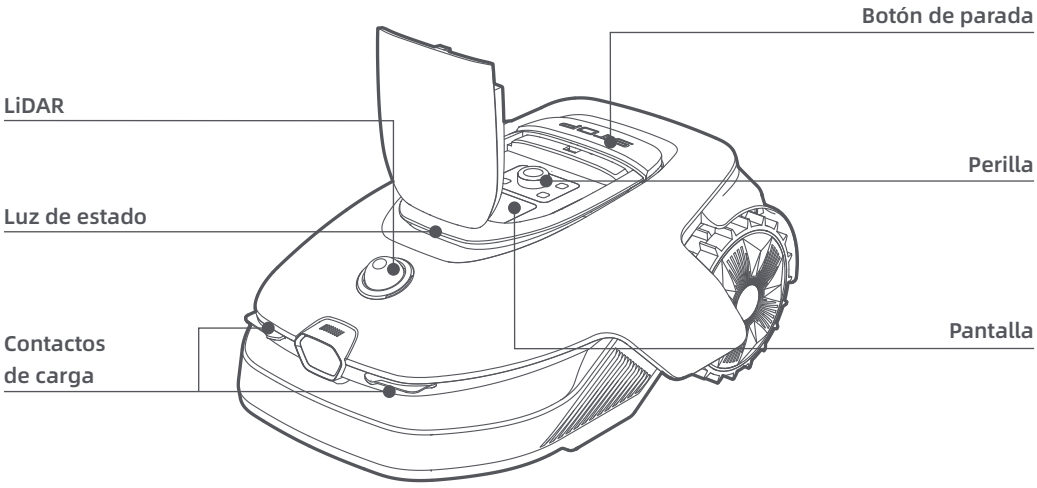
8 Cuchillas y soportes de repuesto × 81

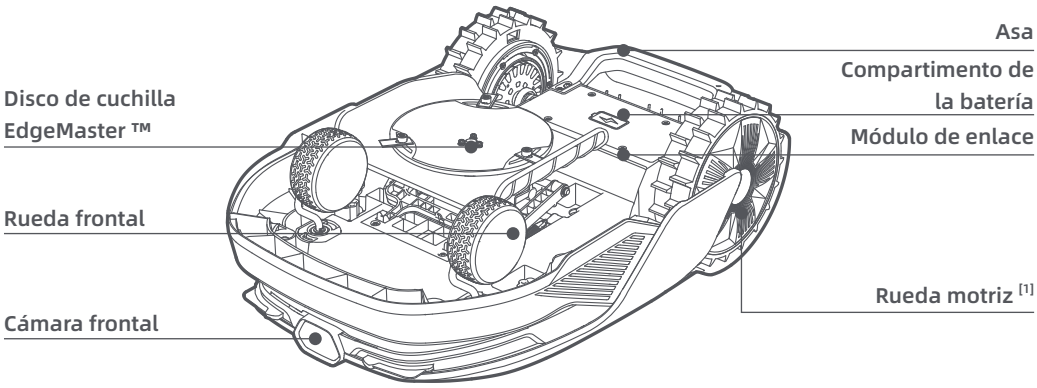
9 Manual de usuario

10 Paño sin pelusa

11 Guía de inicio rápido

2.2 Resumen del producto

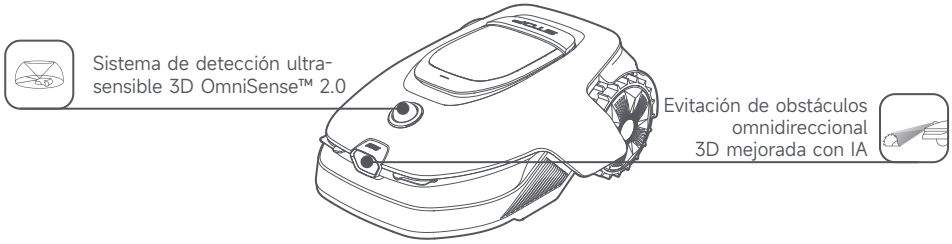




[1] Equipado con motores de cubo.

2.3 OmniSense ™ 2.0: Sistema de detección ultra 3D con cámara AI

Eleva el cuidado del césped a otro nivel con OmniSense ™ 2.0, un sistema revolucionario de detección ultra 3D, equipado con una cámara HDR asistida por algoritmos, que ofrece una percepción más completa y detallada del entorno 3D del jardín.



2.4 Módulo de enlace con GPS y conectividad 4G

El robot está equipado con un Módulo de enlace que proporciona el servicio Link, ofreciendo conectividad a la red móvil 4G.

Activa el servicio de enlace

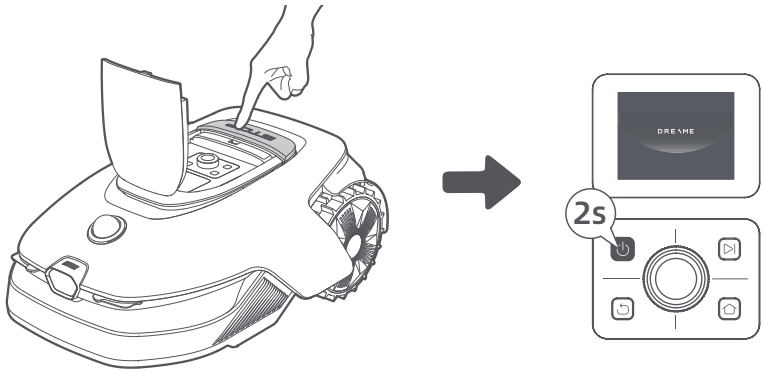
Encienda el robot y el Servicio de enlace se activará automáticamente. se iluminará en la pantalla del robot y en la aplicación, indicando que la activación ha sido exitosa. Puedes ver el estado de uso del Módulo de enlace y del Servicio de enlace bajo **Conexiones** en la aplicación.

Con el servicio de enlace activado, puede monitorizar de forma remota el estado de su robot e iniciar tareas de corte sin una conexión Wi-Fi. Además, el módulo incluye un GPS integrado para el seguimiento de ubicación en tiempo real, mejorando las capacidades antirrobo del robot. Puede rastrear su ubicación en cualquier momento y desde cualquier lugar, y recibir notificaciones si se desplaza fuera del área designada del mapa.

El servicio de enlace se ofrece sin coste durante los primeros tres años desde el momento de la activación. Para ampliar el servicio tras su vencimiento, póngase en contacto con el equipo de servicio posventa de Dreame en **aftersales@dreame.tech.**
Importante: El módulo de enlace está diseñado para ser usado exclusivamente con los robots cortacésped de Dreame. Si se detecta un estado anormal en el servicio de enlace, se le puede suspender el servicio. Si esto ocurre, póngase en contacto con el equipo de servicio posventa de Dreame en **aftersales@dreame.tech** para ayudarlo a restablecer el servicio.
Importante: Si no contacta con el servicio posventa de Dreame para renovar el servicio de enlace dentro de un año después de su vencimiento, su Módulo de enlace será bloqueado. Para reactivar el servicio, debe llevar el Módulo de enlace a un centro de servicio posventa de Dreame. Pueden aplicarse cargos adicionales por reparación y mantenimiento para la reactivación. Por favor, preste atención a las notificaciones en la aplicación sobre este asunto. Para verificar la fecha de vencimiento de su servicio de enlace, vaya a **Ajustes** > **Conexiones** > **Módulo de enlace** en la aplicación.

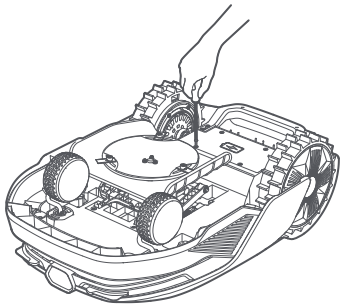
¿Cómo quitar el módulo de enlace?

Precaución: Por favor, use guantes de protección para evitar lesiones.
Precaución: Asegúrese de que la cubierta protectora esté en el LiDAR antes de voltear el robot.
❶ Apague el robot.

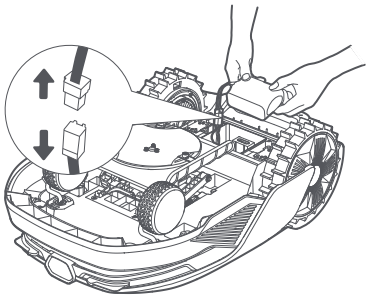


❷ Coloque el robot en una superficie suave y póngalo boca abajo.

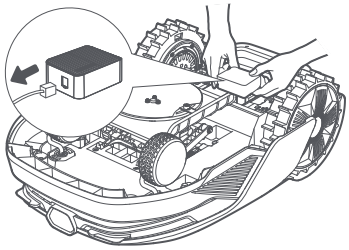
❸ Afloje los 4 tornillos con un destornillador para retirar la cubierta.



❹ Saque la batería y desconecte el conector de esta.



❺ Desconecta el conector del módulo y retira cuidadosamente el módulo de enlace de su ranura.



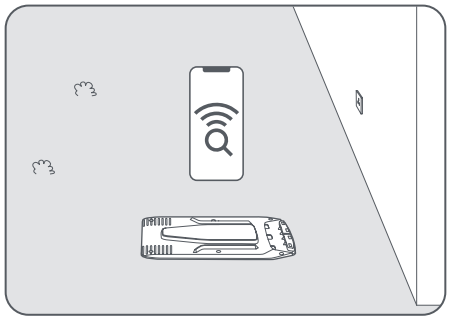
2.5 Sensores

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

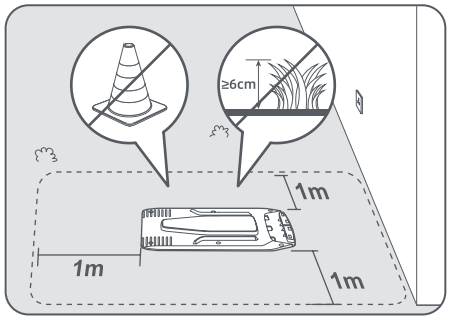
3 Instalación

3.1 Elija una ubicación adecuada

• Coloque la estación de carga en una superficie nivelada cerca del borde del césped y un enchufe. Se recomienda colocar la estación de carga en una zona con una buena señal Wi-Fi.
Nota: Utilice su dispositivo móvil para ayudar a comprobar la intensidad de la señal Wi-Fi de la ubicación. Una buena señal Wi-Fi mejora la estabilidad de la conexión entre el robot y la app.
Importante: Asegúrese de que el suelo es lo suficientemente blando para permitir la instalación de tornillos.
Importante: Si la estación de carga está en una pendiente, asegúrese de que la inclinación no sea demasiado pronunciada para evitar que el robot se deslice hacia atrás y no pueda acoplarse.

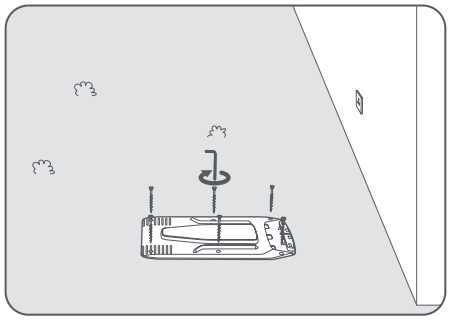


• Mantenga al menos **1 m** de espacio libre sin obstáculos a la izquierda, a la derecha y delante de la estación de carga. Asegúrese de que la hierba que rodea la ubicación sea más baja de **6 cm**. Si la hierba es más alta, córtela primero con un cortacésped de empuje. La hierba alta puede dificultar al robot el regreso a la estación de carga.

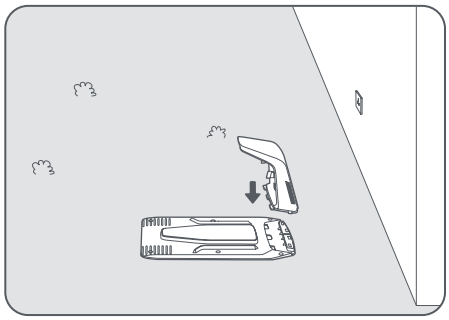


3.2 Instale la estación de carga

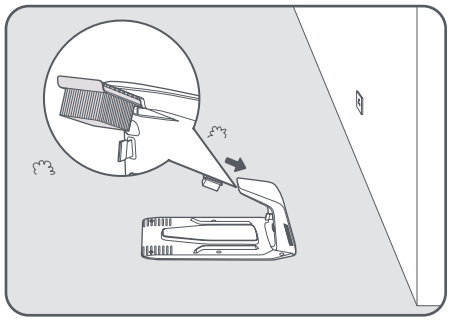
❶ Fije la placa base al suelo con los tornillos suministrados utilizando la llave hexagonal.



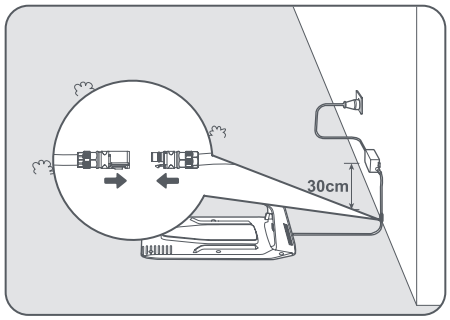
❷ Introduzca la torre de carga en la placa base hasta que escuche un clic.



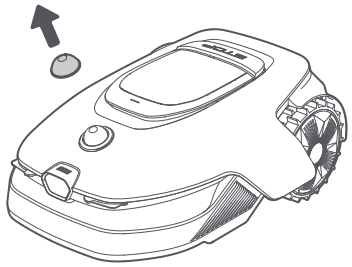
❸ Inserte el cepillo de limpieza en la torre de carga alineando la lengüeta con la ranura.



❹ Conecte la fuente de alimentación al cable de extensión y luego a un enchufe. Mantenga la fuente de alimentación al menos **30 cm** por encima del suelo.
Nota: El indicador LED en la estación de carga estará **constantemente en azul** cuando hay alimentación.



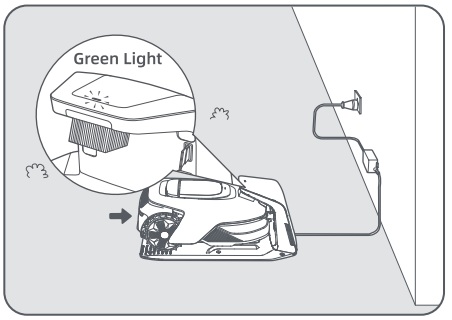
❺ Retire la cubierta protectora del LiDAR.



❻ Ponga el robot a cargar en la estación. Asegúrese de que los contactos de carga del robot y de la estación de carga estén conectados correctamente.

Nota: La luz indicadora **parpadeará en verde** cuando el robot se está cargando correctamente en la estación de carga.

Nota: Si desea añadir un garaje para una protección adicional, utilice el garaje Dreame correspondiente, disponible en tiendas locales o en línea. El uso de un garaje que no sea Dreame puede causar problemas durante la recarga.



Indicador LED de la estación de carga

Color de la luz del indicador LED	Significado
Rojo parpadeante/fijo	1. La estación de carga tiene un problema (por ejemplo, un problema de corriente o tensión de carga).
	2. El robot se acopla a la estación de carga, pero la carga no es normal (por ejemplo, los contactos de carga tienen un cortocircuito).
Azul fijo	La estación de carga tiene corriente. El robot no está en la estación de carga.
Verde parpadeante	El robot se está cargando en la estación.
Verde fijo	El robot se encuentra en la estación de carga y está completamente cargado.

4 Preparación para el primer uso

4.1 Familiarícese con el panel de control



Pantalla

Icono	Estado
	Nivel de batería (muestra el nivel de batería actual).
	Carga (el robot se acopla correctamente en la estación de carga).
	Bluetooth (el robot se conecta a la app por Bluetooth).
	Wi-Fi (el robot se conecta a la app por la red Wi-Fi).
	Servicio de enlace (el servicio de enlace está activado).
	Programa (se ha programado una tarea para hoy y todavía no ha empezado).

Controles

Botón	Función
Encendido ⏻	Para encender o apagar el robot, mantenga pulsado el botón ⏻ durante 2 segundos. Asegúrese de que esté fuera de la estación de carga.
Iniciar ⏯	Para iniciar el corte de toda el área o reanudar tareas pausadas, pulse el botón ⏯, luego cierre la cubierta en 5 segundos. La tarea se cancelará si la cubierta no se cierra en 5 segundos.
Volver a la estación ⌂	Para enviar el robot de vuelta a la estación de carga, pulse el botón ⌂, luego cierre la cubierta en 5 segundos. La tarea se cancelará si la cubierta no se cierra en 5 segundos.
Atrás ↩	Para navegar un nivel hacia arriba en el menú, pulse el botón ↩.
Perilla	Para confirmar la selección en los menús, pulse la perilla.
	Para activar el modo de emparejamiento Bluetooth, mantenga pulsado la perilla durante 3 segundos.
	Gire la perilla en sentido horario/antihorario para navegar por el menú.
Iniciar + Atrás	Para restablecer el robot a los ajustes de fábrica, mantenga pulsados los botones ⏯ y ↩ al mismo tiempo durante 3 segundos. El código PIN no se borrará.
Volver a la estación + Atrás	Mantenga pulsados los botones ⌂ y ↩ al mismo tiempo durante 3 segundos para acceder a la página Acerca de en Configuración. La página **Acerca** de desaparecerá tras 5 segundos.
Perilla + Atrás	Para restablecer el código PIN, mantenga pulsado la perilla y el botón ↩ al mismo tiempo durante 3 segundos.
Parada	Pulse el botón **Parada** para abrir la cubierta superior y detener el robot. Debe introducir el código PIN en el panel de control para reanudar la operación.

Resumen de la estructura del menú



*Podría actualizarse dependiendo de la versión del software.

Luz de estado en el robot

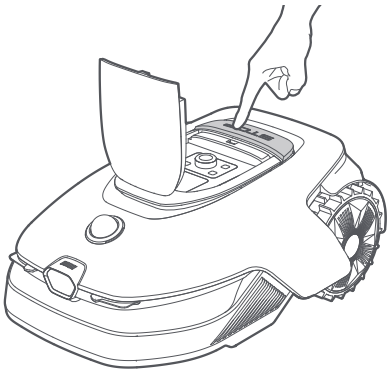
Color	Significado
Rojo fijo	Ha ocurrido un error.
Azul fijo	El robot está en modo de espera.
Parpadeo azul	El robot está realizando una tarea o está en pausa.
Verde parpadeante	El robot se está cargando en la estación de carga.
Verde fijo	La batería está completamente cargada.
Parpadeo amarillo	1. El robot está en patrullaje. 2. Se muestra el vídeo en tiempo real de la cámara frontal a través de la app.

Nota: Puedes personalizar el período de activación y los escenarios de la luz del robot en **Ajustes > Luz**.

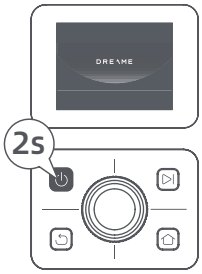
4.2 Configuración inicial

Cuando se enciende el robot por primera vez, se deben realizar algunas configuraciones básicas antes de que el robot esté listo para empezar a trabajar.

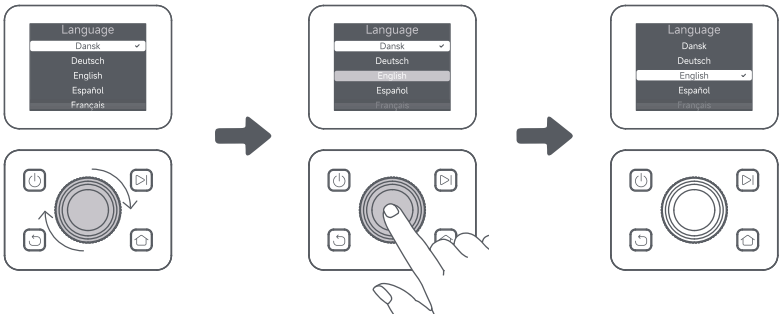
❶ Presione el botón de **Parada** para abrir la tapa superior.



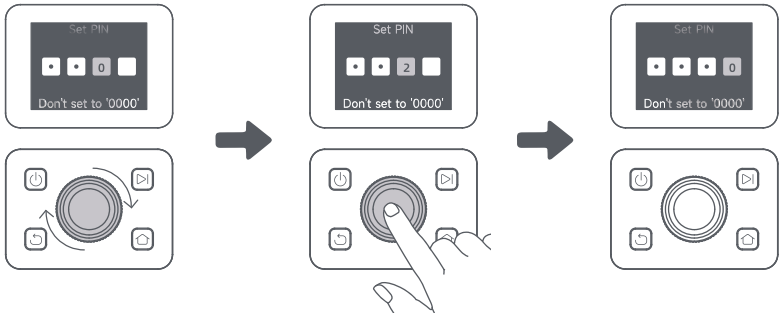
❷ Mantenga pulsado el botón de ⏻ del panel de control durante 2 segundos para encender el robot.
Nota: El robot encenderá automáticamente cuando se acople a la estación de carga.



❸ Seleccione el idioma que prefiera
Gire la perilla en sentido horario para bajar y en sentido antihorario para subir a la hora de elegir el idioma. Pulse la perilla para confirmar.



❹ Establezca un código PIN
1. Gire la perilla para elegir un número del 0 al 9. Gírela en sentido horario para aumentar el número de 0 a 9 y en sentido antihorario para reducirlo. Pulse la perilla para establecer el siguiente dígito. Para modificar el dígito anterior, gire la perilla en sentido antihorario hasta que el número llegue a 0 y vuelva a girarla una vez más.
Importante: No establezca «0000» como código PIN.



2. Vuelva a introducir el código PIN para completar la configuración.
Nota: Si las dos contraseñas no coinciden, vuelva a introducir la nueva contraseña.

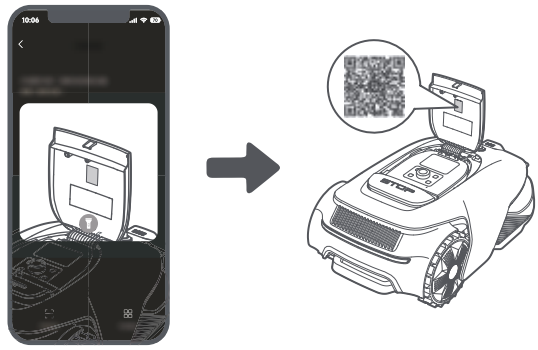
❺ Conecte el robot a Internet
Escanee el código QR para descargar la aplicación Dreamehome en su dispositivo móvil. Tras la instalación, cree una cuenta e inicie sesión.

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

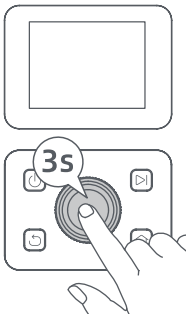
Download on the App Store Get it on Google Play

El robot está equipado con el Módulo de enlace que admite conectividad 4G e incluye GPS integrado. Sin embargo, se recomienda completar la configuración de la red Wi-Fi para un mejor rendimiento.

Antes de la configuración de la red:
• Asegúrese de que el robot y su dispositivo móvil están en la misma red Wi-Fi.
• Asegúrese de que su dispositivo móvil se encuentra a menos de **10 metros** del robot.
• Active la función Bluetooth en su dispositivo móvil.
1. Abre la aplicación Dreamehome.
2. Puedes conectarte mediante uno de los siguientes métodos:
a. Escanear el código QR: Ve a **Dispositivo** y toca **Escanear el código QR para conectarse**. Escanea el código QR ubicado dentro de la tapa superior del robot para conectar.
b. Agregar manualmente: Ve a **Dispositivo** y toca **Agregar**. Luego selecciona tu modelo de robot para conectar.
c. Descubrimiento automático: El robot buscará dispositivos cercanos. Toca tu robot en la lista de dispositivos descubiertos para conectar.



3. Sigue las instrucciones en la aplicación para completar la conexión a la red Wi-Fi.
Importante: Utilice una red de banda única de frecuencia 2,4 GHz o una red de banda dual de frecuencia 2,4/5 GHz.
Importante: Asegúrate de que tu red Wi-Fi no tenga un firewall y no esté cifrada. De lo contrario, la configuración de la red puede fallar.
4. Mantenga pulsada la perilla del panel de control durante 3 segundos y el robot entrará en el modo de emparejamiento Bluetooth.



5. Por favor, sigue las instrucciones en la aplicación para completar el emparejamiento.

¿Cómo desvincular el robot?

El robot se vincula automáticamente a la cuenta de Dreamehome tras completar el emparejamiento. Cada dispositivo puede estar vinculado a una sola cuenta. No se puede vincular a otra cuenta al mismo tiempo. Para emparejar el robot con una nueva cuenta, primero debes desvincularlo. Para desvincularlo:
1. Abre la aplicación Dreamehome. Ve a **Dispositivo**.
2. Si tienes varios robots vinculados a tu cuenta Dreamehome, desliza hacia la izquierda o hacia la derecha para acceder a la página del robot que deseas editar.
3. Toque ⋮ en la esquina superior derecha.
4. Selecciona **Borrar**.

¿Cómo compartir tu robot?

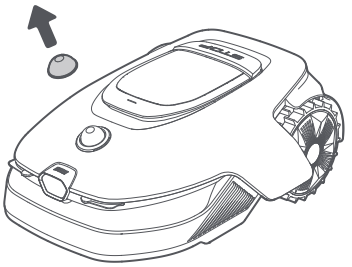
1. Toque ⋮ en la esquina superior derecha.
2. Selecciona **Compartir dispositivo.**

¿Cómo cerrar sesión en su cuenta de Dreamehome o borrarla?

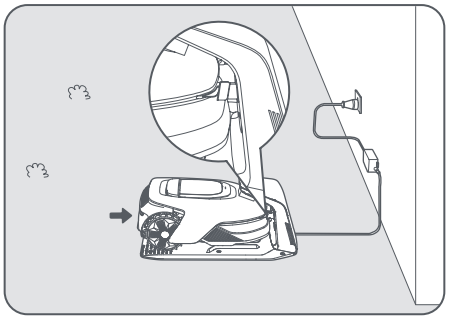
1. Ve a **Mi** > > **Cuenta**.
2. Selecciona **Cerrar Sesión** o **Borrar Cuenta**.

5 Crear un mapa de su jardín

Antes de crear el mapa, compruebe lo siguiente:
• El nivel de batería del robot es superior al 50 %.
• Se ha retirado la cubierta protectora del LiDAR.

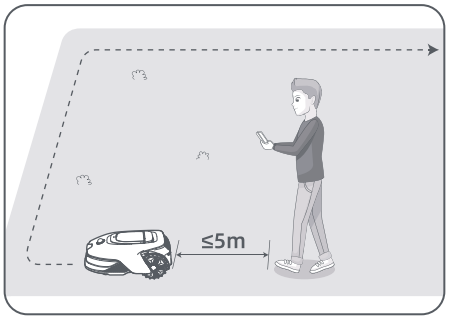


• La tapa superior está cerrada.
• El robot se acopla correctamente en la estación de carga.

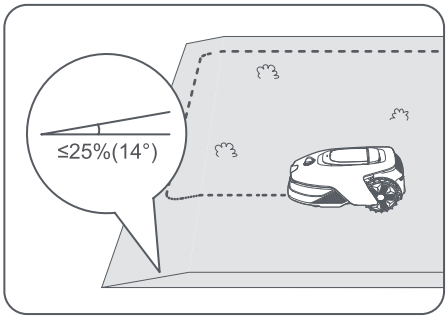


5.1 Crear el límite virtual

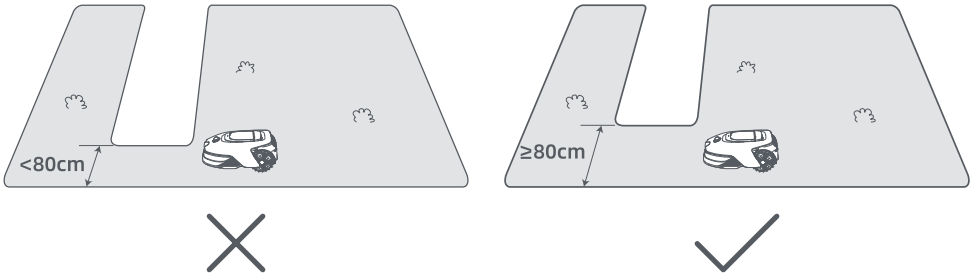
Antes de iniciar el proceso de mapeo, recuerde lo siguiente:
Importante: No mueva el robot manualmente cuando cree el límite, de lo contrario, fallará el mapeo.
Importante: cuando empiece el mapeo , no acople el robot a la estación de carga de forma remota hasta que finalice el mapeo. De lo contrario, el LiDAR puede bloquearse y hacer que el mapeado falle.
• Camine a menos de **5 m** por detrás del robot durante el proceso de mapeo.



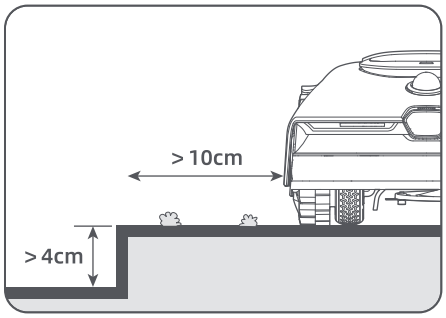
• El robot puede navegar por pendientes con una inclinación de hasta el **50% (27°)**. Sin embargo, para obtener mejores resultados de corte, se recomienda mantener las pendientes de las áreas de trabajo por debajo del **25 % (14°)**.



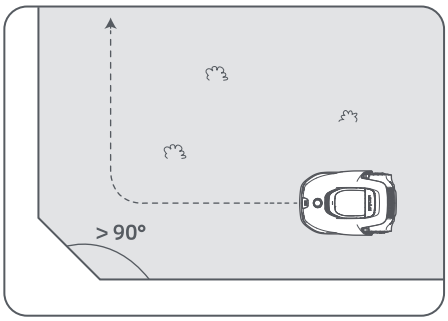
• Para áreas más estrechas de **80 cm**, configúrelas como caminos para permitir que el robot pase (ver sección 5.4: **Establecer camino**).



• Si tu césped es más de **4 cm** más alto que el terreno adyacente, mantén el robot al menos a **10 cm** del borde. Si tu césped está al nivel del terreno adyacente, el robot puede cruzar el perímetro para obtener resultados de corte óptimos a lo largo de los bordes.

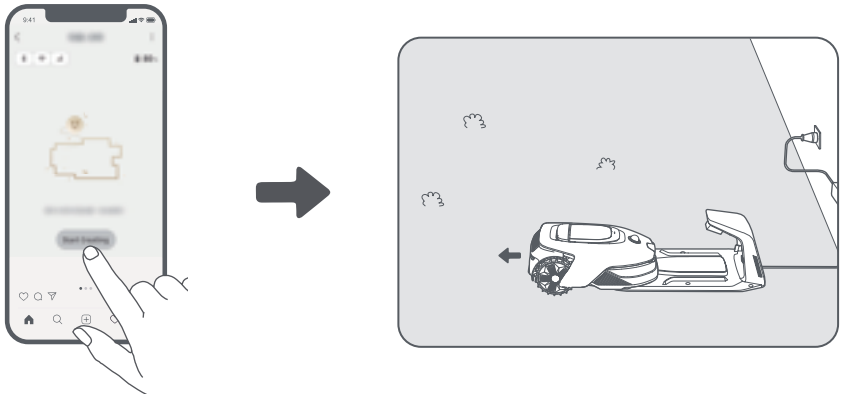


• Asegúrate de que los ángulos de giro son superiores a **90°** . Los ángulos menores de 90° pueden dificultar que el robot logre un corte limpio.

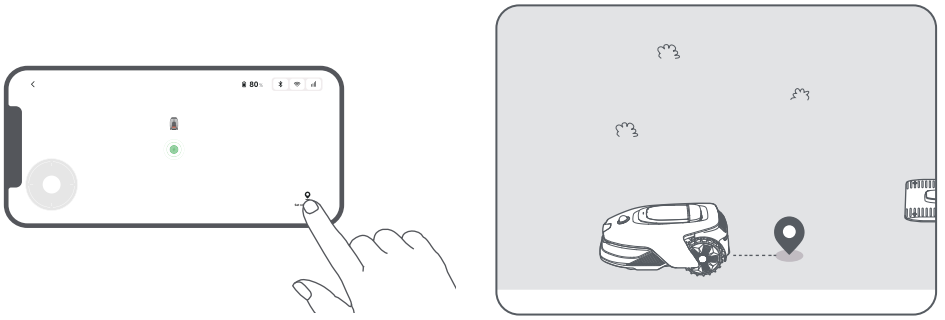


Iniciar mapeo:

1. Pulse **Empezar a crear** en la app, y el robot comprobará su estado y se calibrará. Abandonará automáticamente la estación de carga para realizar la calibración. Tenga cuidado.



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



3. Controle el robot de forma remota para moverlo por el borde del césped para crear la zona de trabajo.

Detección automática de límites

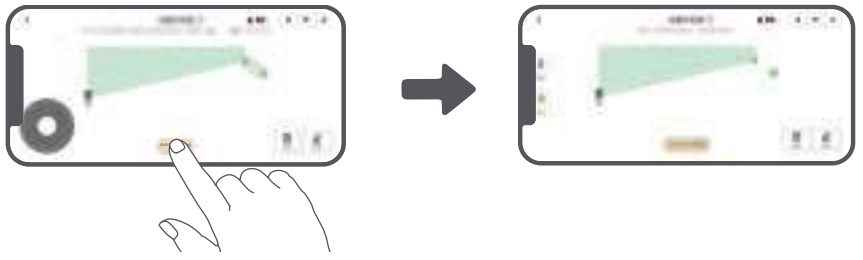
Basado en un algoritmo de IA, el robot utiliza su cámara frontal para detectar zonas de césped y sin césped, lo que le permite identificar los límites sin necesidad de un guiado manual.

Después de guiar el robot de forma remota al borde del césped y establecer el punto de inicio, puede usar el modo **Detección automática de límites**. Puede elegir si el robot debe cruzar el perímetro para obtener resultados de corte de bordes más limpios o mantenerse cerca de él para evitar atascos.

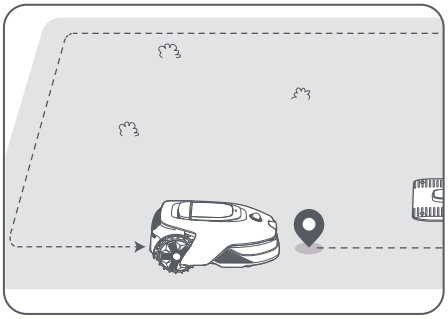
Recomendamos seguir al robot durante este proceso. Si el robot no detecta correctamente los límites, puedes salir del modo Detección automática de límites y cambiar al control remoto en cualquier momento.

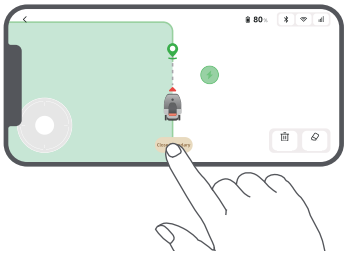
Importante: El modo Detección automática de límites debe usarse durante el día para asegurar una buena visibilidad. Evite usar esta función en condiciones de poca luz o lluvia.

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



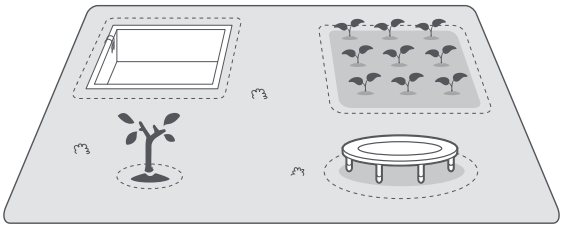
4. Cuando el robot vuelve a estar a **1 m** del punto de inicio, puede pulsar **Cerrar límite** y el límite se completará de forma automática.





5.2 Establecer zona prohibida

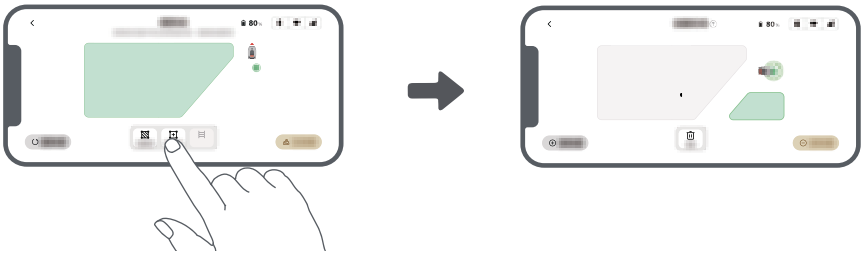
Aunque el robot evita obstáculos automáticamente, es necesario establecer zonas prohibidas en áreas de riesgo de caída, como piscinas o fosos de arena. Si hay objetos que quieres proteger (como un macizo de flores, una cama elástica, un huerto o una raíz de árbol expuesta), establécelos como zonas prohibidas. Puedes seleccionar **Zona prohibida** en la aplicación para seguir creando zonas prohibidas. Alternativamente, ve a > **Edición del mapa** para crear o eliminar zonas prohibidas después de completar el mapa.



5.3 Crear más zonas y ampliar las zonas existentes

• Para crear más zonas

Si tu césped está separado por caminos o si tienes varios céspedes aislados, puedes pulsar **Zona de trabajo** en la app para continuar creando la zona de trabajo con el control remoto. También puedes añadir, eliminar o modificar las zonas en > **Edición del mapa** cuando el mapa se haya terminado.



• Para expandir las zonas existentes

Para expandir una zona existente, toca **Zona de trabajo** en la aplicación para crear el área que deseas incluir. Si las dos áreas se superponen, se fusionarán automáticamente. Alternativamente, puedes ir a > **Edición del mapa** > **Zona de trabajo** después de completar el mapeo para expandir una zona existente.

• Para separar y combinar zonas

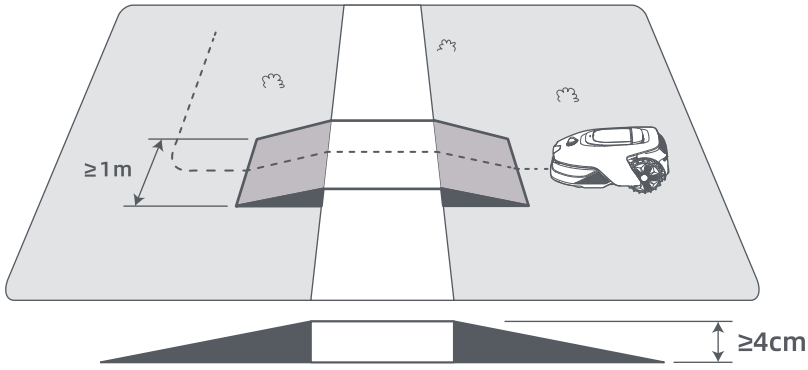
Para dividir una zona en áreas más pequeñas o para combinar zonas que fueron divididas usando la aplicación en una más grande, ves a > **Edición del mapa** > **Ajustes de la zona** y toca **Separar** o **Combinar** en la aplicación.

5.4 Establecer camino

Si tiene zonas aisladas, cree un camino para conectarlas. Si las zonas aisladas no tienen un camino, el robot no podrá acceder a ellas.

Nota: De forma predeterminada, el robot solo se mueve a lo largo del camino sin cortar el césped.

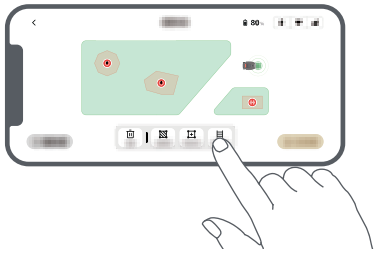
Importante: Si su césped está dividido por caminos más altos de **4 cm**, coloque un objeto con una pendiente de la misma altura hasta el camino (como una rampa).

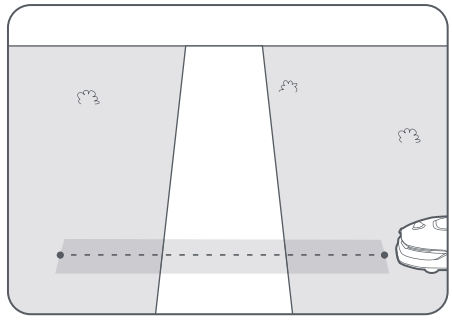


• Para conectar dos zonas de trabajo aisladas

Si tiene zonas aisladas, cree un camino para conectarlas, de lo contrario, el robot no podrá acceder a ellas. Pulse **Camino** para crear un camino.

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



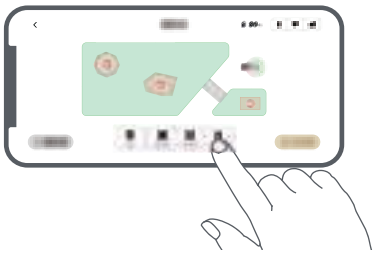


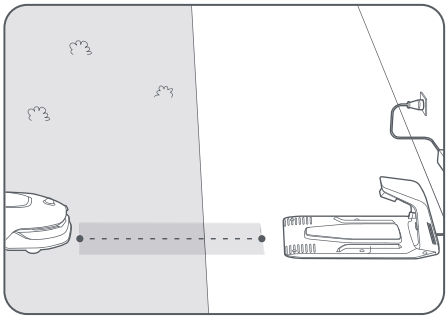
• Para conectar la zona de trabajo y la estación de carga

Si la estación de carga no se encuentra en la zona de trabajo, se debe crear un camino para conectarla a la zona de trabajo. Pulse **Camino** para crear un camino que permita al robot regresar a la estación de carga.

Importante: Asegúrese de que un extremo esté dentro del área de trabajo y el otro extremo esté justo frente a la estación de carga. Es aconsejable alinear el camino con la estación de carga.

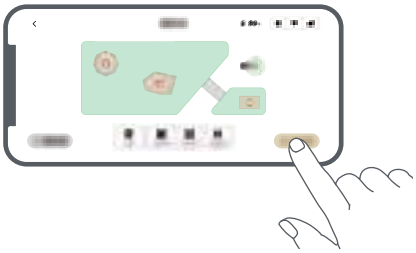
Importante: Cuando cree rutas para conectar la zona de trabajo y la estación de carga, procure no acoplar el robot de manera remota en la estación de carga. De lo contrario, el LiDAR puede bloquearse y hacer que el mapeado falle.





5.5 Finalizar el mapa

Pulse **Finalizar el mapa** cuando se completen las zonas de trabajo, los caminos y las zonas prohibidas.



5.6 Añadir un segundo mapa

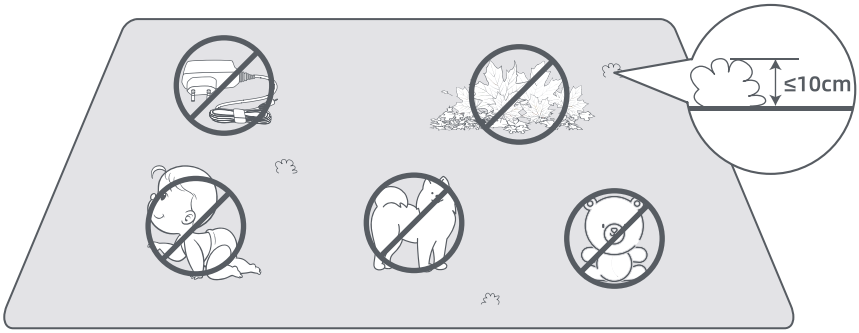
Si no hay un camino entre tu jardín delantero y trasero, puedes crear un segundo mapa. Después de completar el primer mapa, toca **Añadir mapa** para continuar creando el segundo. Alternativamente, puedes navegar a > **Edición del mapa** y tocar **Añadir mapa** después de completar el mapeo. Una vez que hayas terminado el segundo mapa, puedes cambiar entre mapas a través de > **Edición del mapa**.
Nota: Después de cambiar el mapa, se aplicarán los horarios y configuraciones de corte del mapa actual.
Nota: Puedes comprar una estación de carga adicional para instalar en el segundo mapa para mayor comodidad. Con una estación de carga separada instalada en el segundo mapa, solo necesitas mover el robot manualmente entre los dos mapas.



6 Funcionamiento

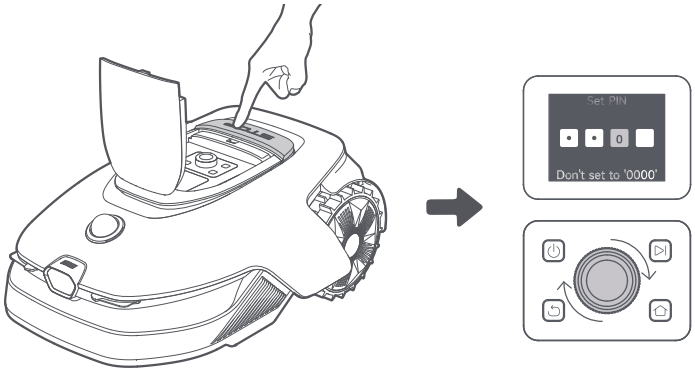
6.1 Iniciar el corte por primera vez

Consejos antes de cortar el césped:
• Utilice un cortacésped manual para reducir la altura de la hierba a **10 cm o menos**.
• Elimine los obstáculos como escombros, montones de hojas, juguetes, cables y piedras. Asegúrese de que no hay niños ni mascotas en el césped cuando el robot lo esté cortando.
• Rellene los agujeros del césped.
• Ajuste sus preferencias de corte en la app de antemano (como la eficiencia, la altura y la dirección de corte).



a) Inicio mediante el panel de control

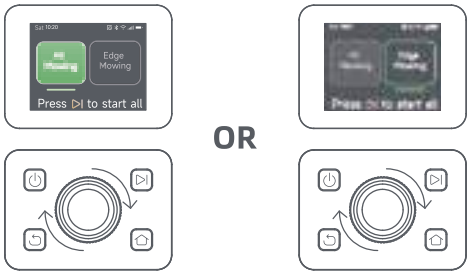
1. Pulse el botón de **parada** para abrir la cubierta e introducir el código PIN.



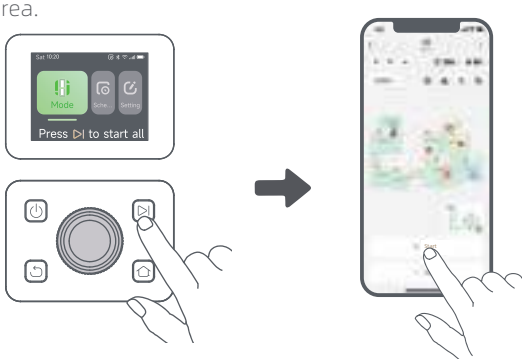
2. Seleccione «**Modos**» en la pantalla y pulse la perilla.



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



4. Pulse el botón ▷| y **cierre la cubierta superior** en 5 segundos. El robot saldrá de la estación de carga y comenzará a cortar toda el área.

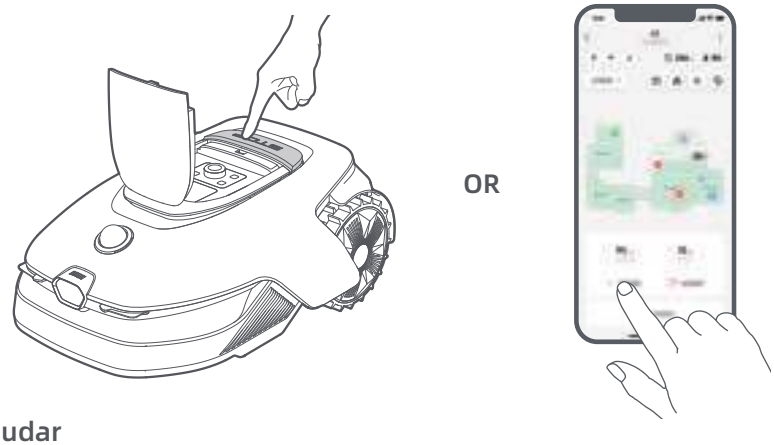


b) Inicio mediante la app

1. Abra la app.
2. Seleccione el modo de corte y pulse **Iniciar** para iniciar el corte.

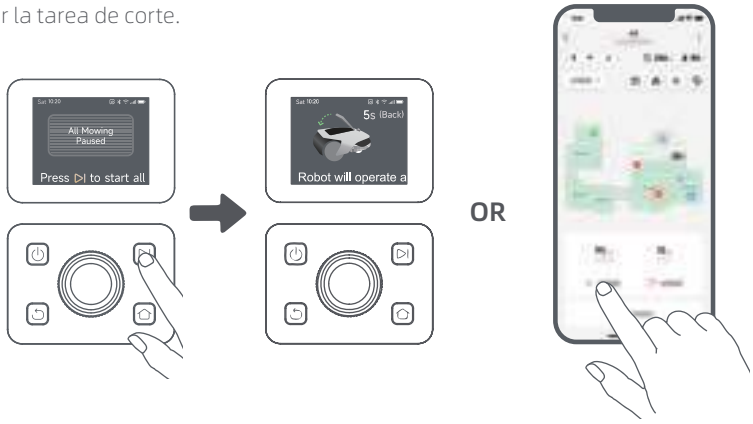
6.2 Pausar

Para pausar la tarea de corte actual, puede pulsar el botón de **parada** del robot o **Pausar** en la app.
Nota: El robot no se puede iniciar directamente a través de la aplicación después de presionar el botón Detener. Para reanudar la operación, ingrese su código PIN en el panel de control.



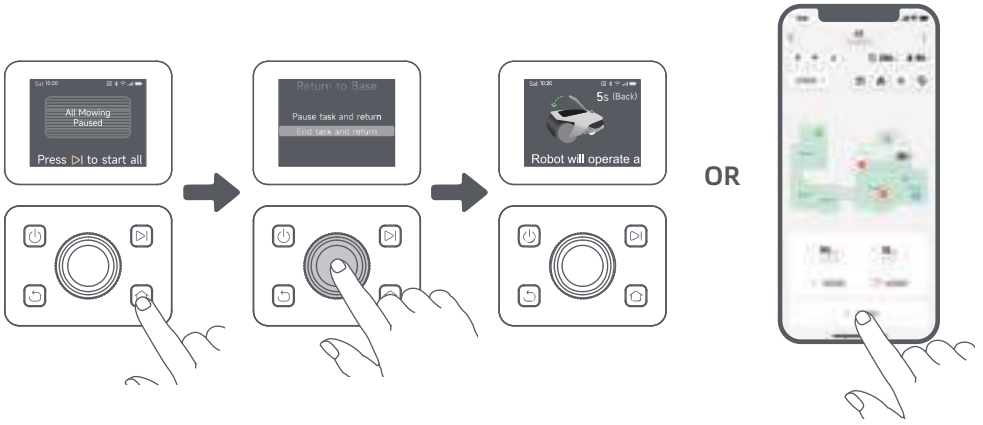
6.3 Reanudar

Para reanudar la tarea tras pausar el robot, pulse el botón ▷| en el robot y **cierre la tapa superior** en 5 segundos. El robot reanudará la tarea de corte anterior. También puede pulsar **Continuar** en la aplicación para reanudar la tarea de corte.



6.4 Regresar a la estación de carga

Para enviar el robot de vuelta a su estación de carga, pulsa el ⌂ en el panel de control. Confirma la pausa o cancelación de la tarea actual y **cierra la tapa superior** en un plazo de 5 segundos. El robot regresará automáticamente a la estación de carga para recargarse. Alternativamente, puedes seleccionar **Iniciar el regreso a la estación** en la aplicación para enviar el robot de vuelta.



7 App Dreamehome

Dónde puede explorar más

La app Dreamehome es más que un control remoto. Hay muchas cosas que puede hacer con la aplicación: completar varias configuraciones de forma remota, experimentar diferentes modos de corte, editar el mapa con libertad y ajustar los programas de corte.

7.1 Modos de corte

El robot ofrece distintos modos de segado. Puede cambiar entre los modos en la app, entre los que se incluyen Corte de todas las zonas, Corte de zona, Corte de bordes, Corte por puntos y Modo manual.



7.2 Formas de corte

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



7.3 EdgeMaster ™ Disco de cuchilla

El disco de cuchillas EdgeMaster ™ está diseñado para moverse hacia el lado cuando alcanza los bordes del césped, asegurando un corte más limpio. Para habilitar esta función, vaya a > **Ajustes de corte de bordes** > **EdgeMaster ™** en la aplicación.



7.4 Programa

Tras completar el primer mapa, el robot crea automáticamente dos programas de corte semanales de acuerdo con el tamaño del césped, que son el «**Programa de Prim y Ver**» y el «**Programa de Ot e Inv**». Puede pulsar en la aplicación para realizar la configuración detallada de la programación. Con la función de programa, puede dejar completamente el trabajo de corte diario al robot. Solo hay que mantener el robot con regularidad.

Nota: Si le preocupa que el robot pueda molestarle a usted o a sus vecinos al trabajar de forma autónoma durante ciertas horas, puede ir a **Ajustes** > **No molestar** y establecer un tiempo de **No molestar** en la app.



7.5 Bloqueo infantil

Si le preocupa que los niños puedan utilizar el robot, vaya a **Ajustes** y active la función **Bloqueo infantil** en la app. Con esta función activada, el robot se bloqueará si no se realiza ninguna operación durante 5 minutos mientras la cubierta está abierta.



7.6 Protección contra la lluvia

Si te preocupa que las condiciones meteorológicas adversas puedan afectar al trabajo de corte, puedes activar la función **Protección contra la lluvia** en **Ajustes** en el panel de control o en la aplicación. Cuando esta función está activada, el robot pausa automáticamente el corte y regresa a la estación de carga cuando llueve. Puedes establecer el tiempo de protección contra la lluvia en la aplicación.

Nota: Cortar el césped mojado puede dañar su césped. Es recomendable extender la duración de la protección para permitir que el césped se seque antes de cortar nuevamente. El tiempo de protección predeterminado es de 3 horas, y puede aumentarlo en la app.



7.7 Protección contra escarcha

Si la temperatura baja de **6° C**, la siega puede dañar permanentemente el césped. La batería no se cargará como medida de seguridad. Para evitarlo, puede activar la función **Protección contra escarcha** en los **Ajustes**, ya sea a través del panel de control o de la aplicación. Esto pausará automáticamente la siega y enviará el robot de vuelta a la estación de carga cuando la temperatura baje de **6° C**. El robot reanudará la siega cuando la temperatura supere los **11° C**.



7.8 Características de seguridad

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



7.8.1 Alarma de elevación

Con esta función activada, sonará una alarma inmediatamente cuando se levante el robot, y el robot se bloqueará. Para reanudar la operación, introduce primero el código PIN en el robot.



7.8.2 Alarma de fuera del mapa

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



7.8.3 Ubicación en tiempo real

Con esta función habilitada, puede ver la ubicación actual del robot en Google Maps.



7.8.4 Alerta de detección de presencia humana

Cuando está habilitada, el robot le notificará al detectar la presencia humana.



7.8.5 Vídeo en tiempo real

Toque para ver una transmisión de vídeo en tiempo real desde la cámara frontal del robot, lo que le permite supervisar su jardín en cualquier momento y lugar.



7.8.6 Patrullaje

Mientras el robot está en modo de espera, puede enviarlo a patrullar límites o puntos específicos en su jardín mediante la aplicación. Para acceder a esta función, vaya a > **Patrullaje**.



7.9 Periodo de carga personalizado

Para personalizar el período de carga del robot en horas específicas, puede habilitar la función **Periodo de carga personalizado** a través de **Ajustes** > **Carga** en la aplicación. Cuando está activada, el robot se cargará al 20% cuando el nivel de batería sea bajo, siempre que no haya tareas de corte. Realizará una carga completa solo durante el período de carga designado. También puede personalizar el **Nivel de batería para la recarga automática** y el **Nivel de batería para reanudar las tareas** para establecer los niveles de batería en los que el robot regresará automáticamente a la estación de carga o reanudará las tareas de corte no finalizadas.



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

8 Mantenimiento

Para mejorar el rendimiento y la vida útil del robot, límpielo con regularidad y reemplace las piezas gastadas según la siguiente frecuencia:

Pieza	Frecuencia de reemplazo
Cuchillas	Cada 6-8 semanas o antes
Cepillo de limpieza	Cada 12 meses o antes

Nota: Puedes verificar el tiempo restante para las cuchillas y el cepillo de limpieza navegando a **Ajustes** > **Consumibles y mantenimiento** en la aplicación. Después de reemplazar los consumibles según lo indicado, ve a la página de detalles del consumible y toca **Lo he reemplazado** para restablecer el temporizador.
Nota: Si has designado áreas en tu jardín para la limpieza y el mantenimiento rutinario del robot, puedes establecer Puntos de Mantenimiento en el mapa navegando a **Ajustes** > **Ir al Punto de Mantenimiento** > **Editar Punto**. Una vez establecidos los puntos de mantenimiento, simplemente puedes tocar **Ir** para dirigir el robot a las ubicaciones designadas para un fácil mantenimiento.

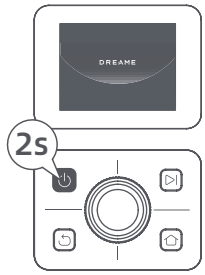
8.1 Limpieza

Limpie regularmente su robot para evitar que los recortes de césped y la suciedad se acumulen y obstruyan el disco de la cuchilla y las ruedas motrices, lo que puede afectar su rendimiento de corte, acoplamiento y movimiento. Se recomienda utilizar un kit de limpieza, disponible en tiendas locales o en línea.

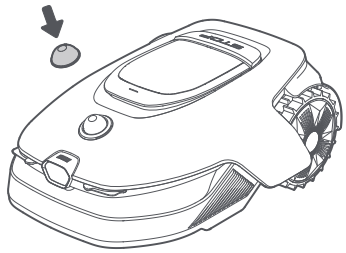
⚠ **Advertencia:** Antes de limpiar, apaga el robot y desenchufa la estación de carga.
Precaución: Asegúrese de que el LiDAR tenga puesta la cubierta protectora antes de darle la vuelta al robot para evitar daños al LiDAR.

• Cuerpo del robot, chasis y disco de las cuchillas:

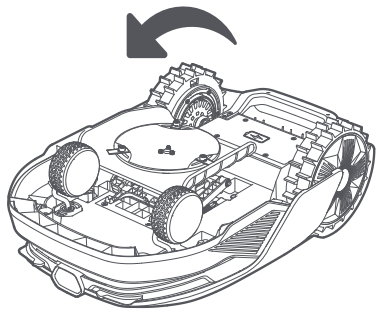
1. Apaga el robot.



2. Póngale al LiDAR la cubierta protectora.

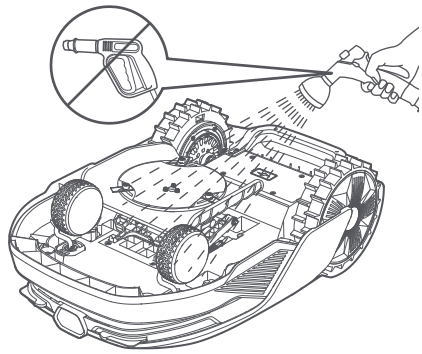


3. Dé vuelta al robot.

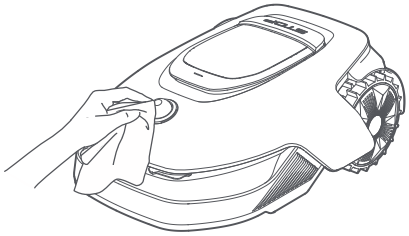


4. Limpie el cuerpo del robot, el disco de cuchillas y el chasis con una manguera.

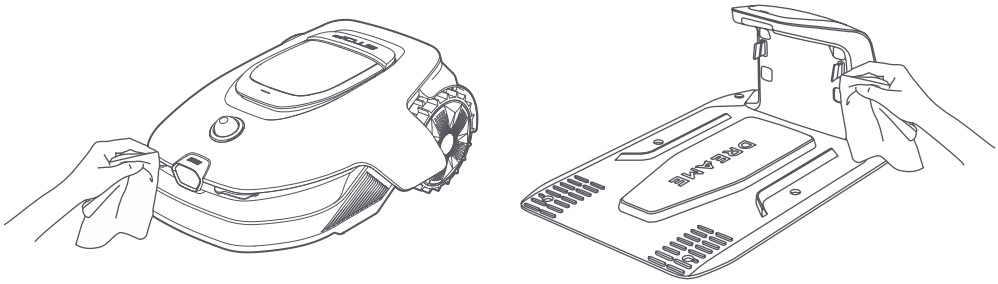
⚠ **Advertencia:** No toque las cuchillas cuando limpie la carcasa. Lleve guantes cuando limpie.
Precaución: No utilice un limpiador a presión para la limpieza. No use detergentes.



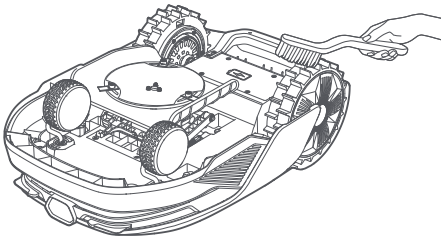
5. Utilice un paño que no deje pelusa para limpiar con cuidado el sensor LiDAR.



• Contactos de carga y cámara frontal:
Utilice un paño limpio para limpiar los contactos de carga del robot, la estación de carga y la cámara frontal. Mantenga los contactos de carga y la cámara frontal secos después de limpiarlos.



• Ruedas motrices:
Use un cepillo para quitar el barro de las ruedas y asegurar un buen agarre.

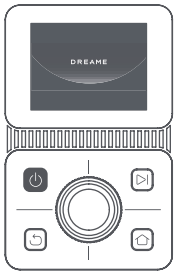


8.2 Reemplazo de los componentes

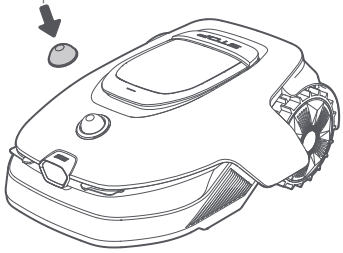
• Reemplazo de las cuchillas
Para mantener las cuchillas afiladas, reemplácelas con regularidad. Se recomienda reemplazar las cuchillas cada **6-8 semanas** o antes. Utilice solo cuchillas originales de Dreame.

⚠ **Advertencia:** Por favor, apague el robot. Use guantes de protección antes de reemplazar las cuchillas.
Nota: Reemplace las tres cuchillas al mismo tiempo para garantizar un sistema de corte equilibrado.

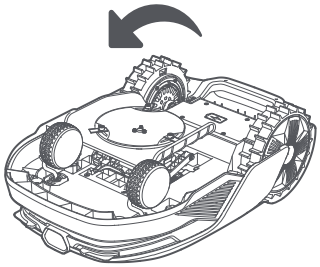
1. Apaga el robot.



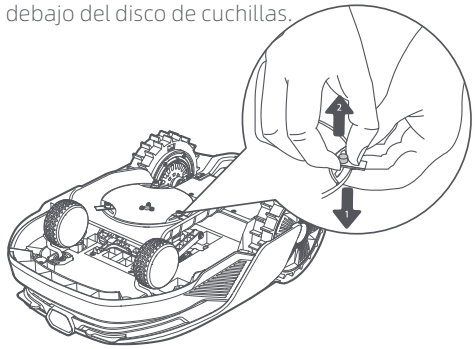
2. Asegúrese de que el LiDAR tiene la cubierta protectora puesta.



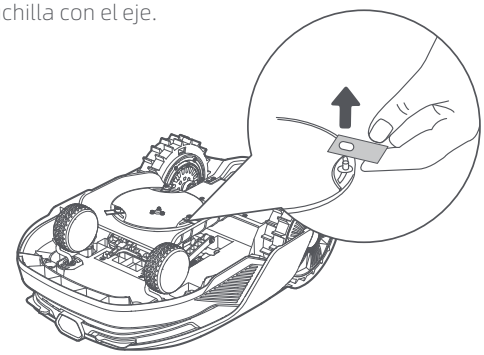
3. Coloque el robot en una superficie suave y póngalo boca abajo.



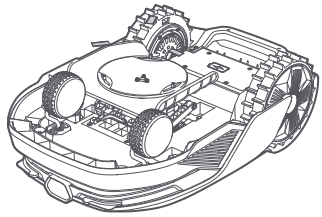
4. Retire el soporte presionando el botón debajo del disco de cuchillas.



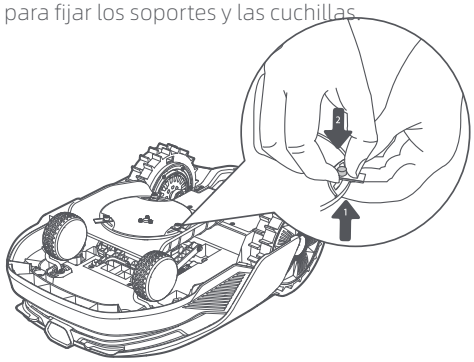
5. Retire la cuchilla alineando el orificio de la cuchilla con el eje.



6. Retire las 3 cuchillas y los soportes.



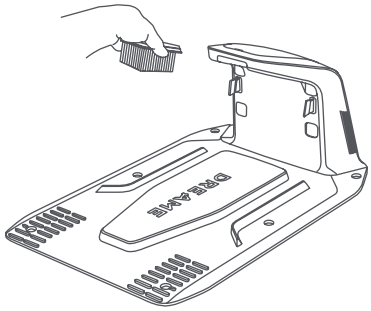
7. Presione el botón debajo del disco de cuchillas y alinee el orificio del soporte con el eje para fijar los soportes y las cuchillas.



8. Asegúrese de que las cuchillas pueden girar con libertad.

• Reemplazo del cepillo de limpieza

Cuando el cepillo de limpieza del sensor lidar se desgasta, sus cerdas pueden deshilacharse o deteriorarse, lo que afecta a su rendimiento de limpieza. Reemplace el cepillo de limpieza con regularidad para mantener un buen resultado de limpieza. Se recomienda reemplazar el cepillo de limpieza cada **12 meses** o antes.



9 Batería

Si va a guardarlo durante mucho tiempo, cargue el robot cada **6 meses** para proteger la batería. La garantía limitada no cubre los daños causados a la batería por sobredescarga. No cargue la batería a una temperatura ambiente **superior a 45 ° C** o **inferior a 6 ° C**. A largo plazo, la temperatura de almacenamiento de la batería debe encontrarse **entre -10 y 35 ° C**. Para minimizar el daño, la temperatura de almacenamiento de la batería recomendada es **entre 0 y 25 ° C**.
Nota: La vida útil de la batería del robot depende de la frecuencia de uso y las horas de funcionamiento. Si se daña la batería o no se puede cargar, no la deseche arbitrariamente. Respete la normativa local sobre reciclaje.

Modo de carga de bajo consumo:
Con el modo de carga de bajo consumo activado, se desactivarán las funciones que no estén relacionadas con la carga. (La pantalla y la red se apagarán).
• Para habilitar el modo de carga de bajo consumo, mantén presionados simultáneamente los botones ⏭ y ⌂, y presiona el botón ↩ 5 veces rápidamente al mismo tiempo. Escucharás un mensaje de voz: el modo de carga de bajo consumo está activado.
• Para deshabilitar el modo de carga de bajo consumo, reinicia el robot o presiona el botón ⏻ 5 veces rápidamente.

10 Almacenamiento en invierno

• El robot
1. Carga completamente la batería antes de apagar el robot.
2. Limpie bien el robot antes de guardarlo en invierno.
3. Coloque la cubierta protectora del LiDAR.
4. Guarde el robot en un lugar seco a una temperatura **superior a 0 ° C**.

• Estación de carga
Desenchufe la estación de carga y guárdela en un lugar seco y frío, alejado de la luz solar directa.
Nota: Después del almacenamiento invernal, reinstale la estación de carga y coloque el robot en ella para cargarlo. Si reinstala la estación de carga en un lugar diferente, el robot actualizará automáticamente la ubicación de la estación tan pronto como se cargue y salga de la estación. Si encuentra errores de posicionamiento debido a cambios importantes en su jardín, se recomienda volver a mapear el área.

11 Transporte

Para el transporte a larga distancia, asegúrate de que el robot esté apagado. Se recomienda utilizar el embalaje original. Por favor, pon la tapa protectora del LiDAR.
⚠ **Advertencia:** Apaga el robot antes de transportarlo.
⚠ **Advertencia:** Levante el robot por el asa trasera, manteniendo el disco de la cuchilla alejado de su cuerpo.

12 Solución de problemas

Problema	Causa	Solución
El robot no está conectado a la aplicación.	1. El robot no está en la cobertura de una señal Wi-Fi ni al alcance del Bluetooth. 2. El robot está apagado o está reiniciándose.	1. Compruebe si el robot ha acabado de encenderse. 2. Compruebe si el router funciona correctamente. 3. Acérquese al robot para conectar por Bluetooth.
Se ha levantado el robot.	La rueda no está en el suelo.	1. Vuelve a poner el robot en suelo llano. 2. Introduce el código PIN en el robot y confirma. 3. El robot no puede cruzar objetos de más de 4 cm. Mantén el suelo nivelado donde está trabajando.
Robot inclinado.	El robot se ha inclinado más de 37° .	1. Vuelve a poner el robot en suelo llano. 2. Introduce el código PIN en el robot y confirma. 3. El robot no puede subir pendientes superiores a 50 % (27°).
Robot atrapado.	El robot está atrapado y no puede salir.	1. Quitar los obstáculos circundantes y volver a intentar. 2. Mueva el robot de forma manual a un lugar plano y abierto dentro del mapa y vuelva a intentar iniciar la tarea. Si sigue encontrando este problema, vuelva a intentarlo cuando el robot esté en la estación de carga. 3. Compruebe si hay agujeros en el suelo. Rellene los agujeros antes de cortar para evitar que el robot quede atrapado. 4. Compruebe si la hierba del entorno es más alta de 10 cm. Puede ajustar la altura de la evasión de obstáculos o usar un cortacésped manual para cortar el césped con antelación y evitar que el robot quede atrapado. 5. Si el robot queda atrapado en esta ubicación a menudo, puede establecerla como zona prohibida.
Error de la rueda trasera izquierda/derecha.	La rueda no puede girar o su motor tiene un problema.	1. Limpie las ruedas traseras y vuelva a intentarlo. 2. Si este error sigue apareciendo, pruebe a reiniciar el robot. 3. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
El disco de cuchillas no puede girar.	El disco de cuchillas no puede girar con normalidad o el motor de corte tiene un problema.	1. Limpie el disco de cuchilla e intente de nuevo. 2. Compruebe si la hierba del entorno es más alta de 10 cm. Puede usar un cortacésped manual para cortar el césped con antelación y evitar que el disco de cuchillas quede bloqueado por la hierba alta. 3. Compruebe si hay agua debajo del disco de cuchilla. Si hubiera agua, mover el robot a un lugar seco e intentar de nuevo. 4. Si este error sigue apareciendo, pruebe a reiniciar el robot. 5. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.

Problema	Causa	Solución
El disco de cuchilla no logra moverse hacia arriba o hacia abajo.	El disco de cuchilla no logra moverse hacia arriba o hacia abajo.	1. Limpie el disco de cuchilla e inténtelo de nuevo. 2. Si este error sigue apareciendo, intente reiniciar el robot. 3. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
El disco de cuchilla no puede desplazarse hacia los lados.	El disco de cuchilla no puede desplazarse hacia los lados.	1. Limpie el sistema de corte y retire cualquier residuo u objeto extraño. 2. Si sigue encontrando este error, puede desactivar primero la función EdgeMaster ™. 3. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
Error del paragolpes.	El sensor del paragolpes delantero se activa constantemente.	1. Compruebe si el robot está atrapado en algún lado. 2. Golpee suavemente el paragolpes y asegúrese de que rebota. 3. Si este error sigue apareciendo, pruebe a reiniciar el robot. 4. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
Error de carga.	El robot se acopla en la estación de carga, pero hay un problema con la corriente o la tensión de carga.	1. Compruebe si la estación de carga está conectada correctamente a la corriente. 2. Compruebe si los contactos de carga del robot y de la estación de carga están limpios. 3. Cuando termine de comprobarlo, intente volver a acoplar el robot a la estación de carga. 4. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
La temperatura de la batería es demasiado alta.	La temperatura de la batería es ≥ 60 °C .	1. Utilice el robot en un lugar donde la temperatura ambiente sea inferior a 40 °C . Puede esperar a que la temperatura de la batería baje automáticamente. 2. Puede apagar el robot y volver a encenderlo después de un rato. 3. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
La temperatura de la batería es alta.	La temperatura de la batería es ≥ 45 °C .	1. La carga puede fallar si la temperatura de la batería es superior a 45 °C . 2. Utilice el robot en un lugar donde la temperatura ambiente sea inferior a 40 °C .
La temperatura de la batería es baja.	La temperatura de la batería es ≤ 6 °C .	1. La carga puede fallar si la temperatura de la batería es inferior a 6 °C . 2. Utilice el robot en un lugar donde la temperatura ambiente sea superior a 6 °C .
El lidar está bloqueado.	El lidar está bloqueado (por ejemplo, no se ha retirado la cubierta protectora del LiDAR).	1. Quitar la cubierta protectora del lidar y volver a intentar. 2. En caso de que el lidar en la parte superior del robot esté muy sucio, hay que limpiar con un paño que no deje pelusa e intentarlo de nuevo.
Fallo del LiDAR.	El LiDAR está muy sucio o el sensor tiene un fallo.	1. Compruebe que el lidar no esté sucio. Limpiar si procede e intentar de nuevo. 2. Si este error sigue apareciendo, pruebe a reiniciar el robot.

Problema	Causa	Solución
		3. Si el problema persiste, contacte con nuestro servicio de posventa.
El LiDAR está sucio.	El LiDAR está sucio.	Limpie el sensor LiDAR en la parte superior del robot con un paño limpio. Mantenga el LiDAR seco después de limpiarlo.
La temperatura del LiDAR es alta.	Temperatura del LiDAR ≥ 80 °C .	1. El robot intentará automáticamente regresar a la estación de carga para enfriarse. 2. Asegúrese de que el robot opere a una temperatura ambiente inferior a 40 °C . 3. Coloque el robot en un área sombreada, fresca y bien ventilada. La alarma se detendrá cuando la temperatura baje a un rango normal. 4. El robot reanudará automáticamente la operación una vez que la alarma se detenga. 5. Si el problema persiste, comuníquese con el servicio postventa.
La temperatura del LiDAR es demasiado alta.	Temperatura del LiDAR ≥ 90 °C .	1. El LiDAR está apagado debido a altas temperaturas. 2. Asegúrese de que el robot opere a una temperatura ambiente inferior a 40 °C . 3. Coloque el robot en un área sombreada, fresca y bien ventilada. La alarma se detendrá cuando la temperatura baje a un rango normal. 4. Si el problema persiste, comuníquese con el servicio postventa.
El robot está perdido.	Se ha perdido el posicionamiento.	1. Compruebe si el lidar de la parte superior del robot está sucio. La suciedad afecta al posicionamiento. 2. Mueva el robot de forma manual a un lugar abierto dentro del mapa y vuelva a intentar iniciar la tarea. 3. Si no se recupera el posicionamiento, controle el robot de forma remota para regresar a la estación de carga usando la app y luego inicie la tarea de corte.
Error del sensor.	Error del sensor.	1. Reinicie el robot y vuelva a intentarlo. 2. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
El robot está en la zona prohibida.	El robot está en la zona prohibida.	1. Mueva el robot manualmente fuera de la zona restringida y volver a intentar. 2. Controlar a distancia el robot con la aplicación para moverlo fuera de la zona restringiday volver a intentarlo después.
El robot está fuera del mapa.	El robot está fuera del mapa.	1. Mueva el robot manualmente dentro de los límites del mapa y vuelva a intentarlo. 2. Trae de vuelta el robot mediante control remoto al interior del mapa con la app e inténtalo de nuevo.
La parada de emergencia está activada.	Se ha pulsado el botón de parada del robot.	Introduce el código PIN en el robot y confirma.
Batería baja. El robot se apagará pronto.	El nivel de batería es ≤ 10%.	Acople el robot a la estación para cargarlo.

Problema	Causa	Solución
El robot está fuera del mapa. Riesgo de robo.	El robot está fuera del mapa.	1. Introduzca el código PIN para verificar. 2. Puede desactivar la alarma de fuera del mapa en los ajustes de la aplicación.
Fallo al volver a la estación de carga.	El robot no puede encontrar la estación de carga al intentar regresar.	1. Compruebe si hay obstáculos que bloqueen el robot. Retire los obstáculos y vuelva a intentarlo. 2. Controle el robot de forma remota para regresar a la estación de carga usando la app.
Fallo al acoplar en la estación de carga.	El robot encuentra la estación de carga pero no logra acoplarse.	1. Compruebe si las películas reflectantes de la estación de carga están sucias o bloqueadas. 2. Compruebe si hay obstáculos delante de la estación de carga. 3. Compruebe si se ha movido la estación de carga. 4. Compruebe si la placa base está cubierta de barro espeso. 5. Compruebe si la estación está en una pendiente. 6. Compruebe si la estación tiene energía. 7. Ayude al robot a atracar en la estación utilizando el mando a distancia o manualmente.
Fallo en el posicionamiento.	Fallo en el posicionamiento cuando el robot intenta iniciar una tarea de corte.	1. El lidar podría estar obstruido. Mueva el robot de forma manual a un lugar plano y abierto dentro del mapa y vuelva a intentar iniciar la tarea. 2. Si continúa encontrando este error, inténtelo de nuevo después de que el robot esté en la estación.
Espacio insuficiente para girar frente a la estación.	Espacio insuficiente para girar frente a la estación.	1. Si la estación está colocada en el borde del mapa o dentro de él, asegúrese de que haya al menos 1 m de espacio libre entre la zona frontal de la placa base de la estación y el límite del mapa; de lo contrario, el robot podría no ser capaz de girar. 2. Recoloque la estación, o cambie el mapa en Edición del mapa.
Camino obstruido.	Camino obstruido.	1. Verifique si hay una zona prohibida establecida en el camino. 2. Verifique si hay obstáculos bloqueando el robot. 3. Si el robot aún no puede pasar, elimine el camino en la edición de mapas y establezca uno nuevo.
La cámara frontal está sucia.	La cámara frontal está sucia.	Limpie la cámara frontal con un paño limpio.
Hay un problema con la cámara frontal.	Hay un problema con la cámara frontal.	1. Limpie la cámara frontal con un paño limpio. 2. Intente reiniciar el robot. 3. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
Cámara frontal bloqueada.	Cámara frontal bloqueada.	Limpie la cámara frontal con un paño limpio.
Se produce un error de detección de límite durante el mapeo automático.	Se produce un error de detección de límite durante el mapeo automático.	1. Asegúrese de que las condiciones de iluminación sean adecuadas, ni muy brillante ni muy oscura. 2. Confirme que el clima está despejado, y evite la niebla y la lluvia.

Problema	Causa	Solución
		3. Asegúrese de que la cámara frontal esté limpia y sin obstrucciones. 4. Asegúrese de que la superficie del suelo sea uniforme, ya que los baches pueden afectar a la detección. 5. Si la detección de límite sigue fallando, cambie al modo de control remoto para realizar el mapeo.

13 Especificaciones

Información básica	Nombre del producto	Robot cortacésped A2 de Dreame
	Marca	Dreame
	Modelo	MXXA8210
	Dimensiones	666 × 444 × 273 mm
	Peso (batería incluida)	16,4 kg
Corte	Capacidad de trabajo recomendada	3000 m²
	Eficiencia de corte	Estándar: 1000 m²/día Eficiente: 2000 m²/día
	Altura de corte	30–70 mm
	Anchura del corte	22 cm
	Tiempo de carga [2]	65 min
Emisiones de ruido	Nivel de potencia acústica LWA	54 dB(A)
	Incertidumbres sobre la potencia acústica KWA	3 dB(A)
	Nivel de presión acústica LpA	46 dB(A)
	Incertidumbres sobre la presión acústica KpA	3 dB(A)
Condiciones de trabajo	Temperatura de funcionamiento	0~50° C Recomendada: 10~35° C
	Temperatura de almacenamiento a largo plazo	-10~35° C Recomendada: 0~25° C
	Clasificación IP	Cortacésped: IPX6 Estación de carga: IPX4 Fuente de alimentación: IP67
	Pendiente máxima de la zona de corte	50 % (27°)
Conectividad	Rango de frecuencias Bluetooth	2400,0–2483,5 MHz
	Potencia RF máxima	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 (2400–2483,5 M)
	Servicio de enlace [3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS

Motor propulsor	Velocidad de conducción por control remoto	0,45 m/s–0,8 m/s
	Velocidad de conducción durante el corte	Estándar: 0,35 m/s Eficiente: 0,6 m/s
	Tipo de motor	Motor de buje
Motor de corte	Velocidad	2200 r/min
Batería (cortacésped)	Modelo de batería	MBPA14
	Tipo de batería	Batería de ión-litio
	Capacidad nominal	5000 mAh
	Tensión nominal	18 V CC
Fuente de alimentación	Modelo de cargador	MPAA10
	Tensión de entrada	100~240 V CA
	Tensión de salida	20 V CC
	Corriente de salida	3 A
Estación de carga	Modelo de estación de carga	MCA10
	Tensión de entrada	20 V CC
	Tensión de salida	20 V CC
	Corriente de entrada	3 A
	Corriente de salida	3 A
Accesorios	Hojas y soportes de repuesto	81
	Modelo de cuchilla	MBKA10/MQBA10

Estándares	Banda	Enlace ascendente (MHz)	Enlace descendente (MHz)	Potencia de salida RF máxima	GNSS	Bandas de frecuencia
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] El tiempo de carga es aplicable cuando el robot regresa con batería baja automáticamente a la estación de carga.

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

Nota: Las especificaciones están sujetas a cambios, ya que mejoramos continuamente nuestro producto. Para obtener la información más reciente, visite nuestra página web en https://global.dreametech.com.

Vertaling van de oorspronkelijke gebruiksaanwijzing

Inhoudsopgave

1 Veiligheidsvoorschriften P209
2 Productintroductie P213
3 Installatie P217
4 Voorbereiding voor eerste gebruik P219
5 Uw tuin in kaart brengen P225
6 Bediening P230
7 Dreamehome-app P233
8 Onderhoud P236
9 Accu P240
10 Winteropslag P240
11 Transport P240
12 Probleemoplossing P241
13 Specificaties P246

1 Veiligheidsvoorschriften

1.1 Algemene veiligheidsvoorschriften

• Lees de handleiding zorgvuldig door en zorg ervoor dat u alles begrijpt voordat u het product gaat gebruiken.
• Gebruik bij dit product alleen de apparatuur die door Dreame wordt aanbevolen. Elk ander gebruik wordt afgeraden.
• Voorkom dat kinderen in de buurt van het apparaat zijn of ermee spelen wanneer het in werking is.
• Gebruik het product niet op plaatsen waar mensen zich niet bewust zijn van de aanwezigheid ervan.
• Ren niet wanneer u het product handmatig bedient met de Dreamehome-app. Loop altijd, let op bij hellingen en verlies nooit uw evenwicht.
• Gebruik het product niet wanneer er zich personen, vooral kinderen of dieren, in het werkgebied bevinden.
• Als u het product in openbare gebieden gebruikt, plaats dan waarschuwingsborden rond het werkgebied met de volgende tekst: "Waarschuwing! Automatische grasmaaier! Blijf uit de buurt van de maaier! Houd toezicht op kinderen!"
• Draag stevig schoeisel en een lange broek wanneer u het product bedient.
• Stel geen werkgebieden of transportpaden in over openbare paden om schade aan het product en ongelukken met voertuigen en personen te voorkomen.
• Raak geen bewegende, gevaarlijke onderdelen aan (zoals de maaikop) zolang deze niet volledig tot stilstand zijn gekomen.
• Schakel medische hulp in bij letsel of ongevallen.
• Schakel het product **UIT** voordat u blokkades verwijdert, onderhoud uitvoert of het product nakijkt. Als het product abnormaal trilt, kijk dan of het schade heeft opgelopen voordat u het opnieuw inschakelt. Gebruik het product niet als er onderdelen defect zijn.
• Installeer de hoofdkabel niet in gebieden waar de robot gaat maaien. Volg de instructies voor de installatie van de kabel.
• Gebruik alleen het meegeleverde oplaadstation om het product op te laden. Onjuist gebruik kan leiden tot elektrische schokken, oververhitting of het lekken van bijtende vloeistoffen uit de accu. Indien er elektrolyten weglekken, spoel dan met water of een neutraliserend middel en schakel medische hulp in als de bijtende vloeistof in uw ogen komt.
• Wanneer u de hoofdkabel op het stopcontact aansluit, gebruik dan een aardlekschakelaar met een maximale uitschakelstroom van 30 mA.
• Gebruik alleen de originele, door Dreame aanbevolen accu's. De veiligheid van het product kan niet worden gegarandeerd met accu's van een ander merk. Gebruik geen niet-oplaadbare batterijen.
• Zorg ervoor dat er geen verlengsnoeren in de buurt van bewegende, gevaarlijke onderdelen liggen om te voorkomen dat de snoeren beschadigd raken en in contact komen met onderdelen die onder spanning staan.
• De illustraties in dit document zijn alleen ter referentie. Zie de daadwerkelijke producten.
• Laat het apparaat nooit gebruiken door kinderen, personen met verminderde lichamelijke, zintuiglijke of geestelijke vermogens of een gebrek aan ervaring en kennis, of personen die niet bekend zijn met deze instructies. Plaatselijke voorschriften kunnen nadere eisen stellen aan de leeftijd van de gebruiker.
• Sluit geen beschadigde kabel aan en raak deze ook niet aan zolang de stekker nog in het stopcontact zit. Als de kabel tijdens gebruik beschadigd raakt, haal dan de stekker uit het stopcontact. Een versleten of beschadigde kabel verhoogt het risico op elektrische schokken en moet door een onderhoudsmonteur worden vervangen.
• Duw het product niet te hard of te snel, want dit kan het product beschadigen.
• Om te blijven voldoen aan de vereisten voor RF-blootstelling, moet een afstand van 35 cm tussen het apparaat en het lichaam worden aangehouden.
• Gebruik voor het opladen van de accu alleen de afneembare voedingseenheid die bij dit apparaat wordt geleverd.

1.2 Veiligheidsvoorschriften voor installatie

• Installeer het oplaadstation niet in gebieden waar mensen erover kunnen struikelen.
• Installeer het oplaadstation niet in gebieden waar sprake kan zijn van stilstaand water.
• Installeer het oplaadstation, inclusief accessoires, niet binnen 60 cm van brandbare stoffen. Storingen of oververhitting van het oplaadstation en de voeding kunnen brand veroorzaken.

1.3 Veiligheidsvoorschriften voor bediening

• Kom met uw handen en voeten niet in de buurt van de draaiende bladen. Plaats uw handen of voeten niet in de buurt van of onder het product wanneer het is ingeschakeld.
• Til het product niet op en beweeg het niet wanneer het is ingeschakeld.
• Gebruik de parkeermodus of schakel het product **UIT** wanneer er zich personen, vooral kinderen of dieren, in het maaigebied bevinden.
• Zorg ervoor dat er geen voorwerpen zoals stenen, takken, gereedschap of speelgoed op het gazon liggen. De bladen kunnen namelijk beschadigen wanneer ze in contact komen met een voorwerp.
• Plaats geen voorwerpen op het product of het oplaadstation.
• Gebruik het product niet als de **STOP**-knop niet werkt.
• Voorkom botsingen tussen het product en mensen of dieren. Als een persoon of dier in de buurt van het product komt, schakel het product dan onmiddellijk uit.
• Zet het product altijd **UIT** wanneer het niet in werking is.
• Gebruik het product niet op hetzelfde moment als een verzonken sproeier. Maak gebruik van de functie Schema om ervoor te zorgen dat het product en de verzonken sproeier niet op hetzelfde moment aanstaan.
• Plaats geen verbindingskanaal op plekken waar verzonken sproeiers zijn geïnstalleerd.
• Gebruik het product niet als er in het maaigebied stilstaand water aanwezig is, bijvoorbeeld als het hard regent of als er plassen water liggen.

1.4 Veiligheidsvoorschriften voor onderhoud

• Schakel het product **UIT** wanneer u onderhoud uitvoert.
• Plaats het product na reiniging op de grond in zijn normale positie, niet ondersteboven.
• Draai het product niet om als u het onderstel wilt reinigen. Als u het product toch omdraait om het te reinigen, zorg er dan voor dat u het daarna weer in de juiste positie terugplaatst. Deze voorzorgsmaatregel is nodig om te voorkomen dat er water in de motor terechtkomt, wat de normale werking kan beïnvloeden.
• Haal de stekker van het oplaadstation uit het stopcontact of bedien de uitschakelvoorziening voordat u het oplaadstation reinigt of er onderhoud aan uitvoert.
• Gebruik geen hogedrukspuit of oplosmiddelen om het product te reinigen.

1.5 Accuveiligheid

Een lithium-ionaccu kan exploderen of brand veroorzaken bij demontage, kortsluiting, blootstelling aan water, vuur of hoge temperaturen. Ga er voorzichtig mee om, demonteer of open de accu niet en vermijd elke vorm van elektrisch/mechanisch misbruik. Bewaar de accu op een plek waar deze niet wordt blootgesteld aan direct zonlicht.
1. Gebruik alleen de acculader en voeding die door de fabrikant zijn meegeleverd. Als u een ongeschikte oplader en voeding gebruikt, kan dit leiden tot elektrische schokken en/of oververhitting.
2. REPAREER OF PAS DE ACCU NOOIT ZELF AAN! Reparatiepogingen kunnen leiden tot ernstig persoonlijk letsel als gevolg van explosie of elektrische schokken. Als er een lekkage ontstaat, zijn de vrijgekomen elektrolyten bijtend en giftig.
3. Dit apparaat bevat een accu die alleen door gekwalificeerde personen mag worden vervangen.

1.6 Overige risico's

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

1.7 Symbolen en stickers

	**WAARSCHUWING -** **Lees de gebruiksaanwijzing voordat u het apparaat gaat gebruiken.**
	**WAARSCHUWING -** **Blijf op een veilige afstand van het apparaat wanneer u het bedient.**
	**WAARSCHUWING -** **Schakel de uitschakelvoorziening in voordat u aan het apparaat werkt of optilt.**
	**WAARSCHUWING -** **Rijd niet op het apparaat.**
	**WAARSCHUWING -** **Het is niet toegestaan om dit product weg te gooien bij uw gewone huishoudelijke afval. Zorg ervoor dat het product wordt gerecycled in overeenstemming met de lokale wettelijke vereisten.**

CE	**Dit product voldoet aan de toepasselijke EG-richtlijnen.**
	**Klasse III**
	**Lees de instructies voordat u het product oplaadt.**
⎓	**Gelijkstroom**
	**Klasse II**

BEOOGD GEBRUIK

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

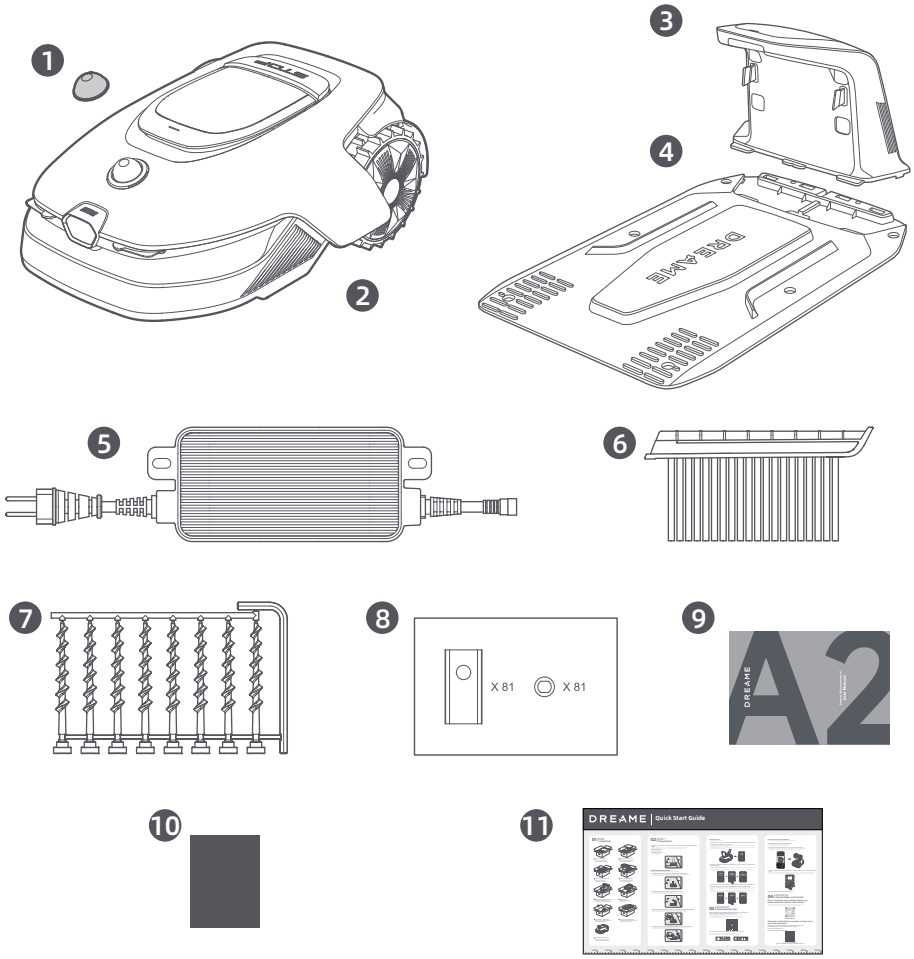
CE

Hierbij verklaart Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. dat de radioapparatuur model Dreame MXXA8210 voldoet aan richtlijn 2014/53/EU. De volledige tekst van de EU-conformiteitsverklaring is beschikbaar op het volgende internetadres: https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.

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

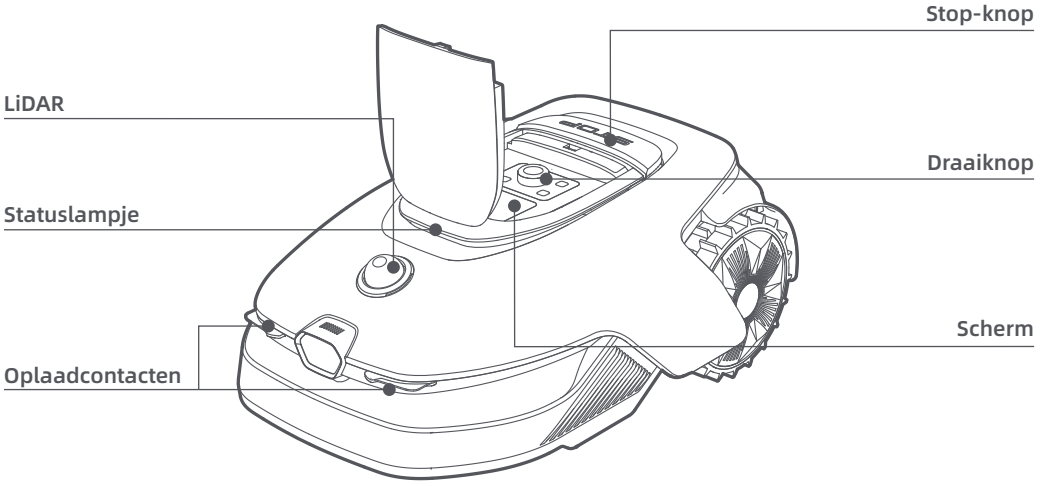
2 Productintroductie

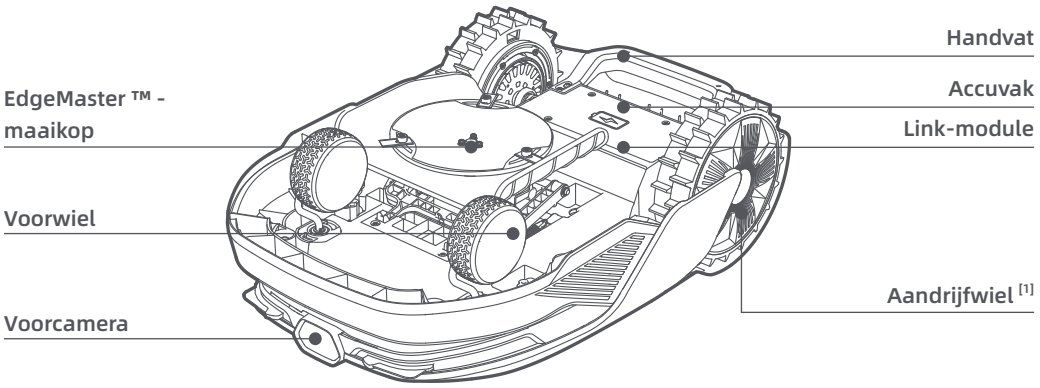
2.1 Inhoud van de doos



1. Beschermkap van de LiDAR
2. De robot
3. Oplaadtoren (met 10 m verlengsnoer)
4. Grondplaat
5. Voeding
6. Reinigingsborstel
7. 8 schroeven, inbussleutel
8. Reservebladen en houders × 81
9. Gebruikershandleiding
10. Pluisvrije doek
11. Snelstartgids

2.2 Productoverzicht

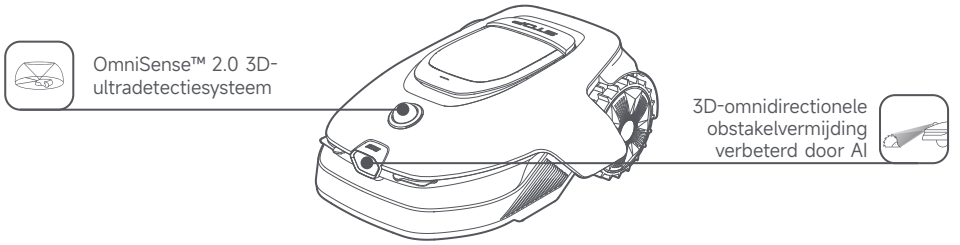




[1] Voorzien van naafmotoren.

2.3 OmniSense ™ 2.0: 3D-ultradetectiesysteem met AI-camera

Breng het gazononderhoud naar een hoger niveau met OmniSense ™ 2.0, een baanbrekend 3D-ultradetectiesysteem uitgerust met een algoritmegestuurde HDR-camera, die een gedetailleerder beeld geeft van de 3D-omgeving van de tuin.



2.4 Link-module met GPS- en 4G-connectiviteit

De robot is uitgerust met een Link-module die de Link-service levert en 4G-mobiele netwerkconnectiviteit biedt.

De Link-service activeren

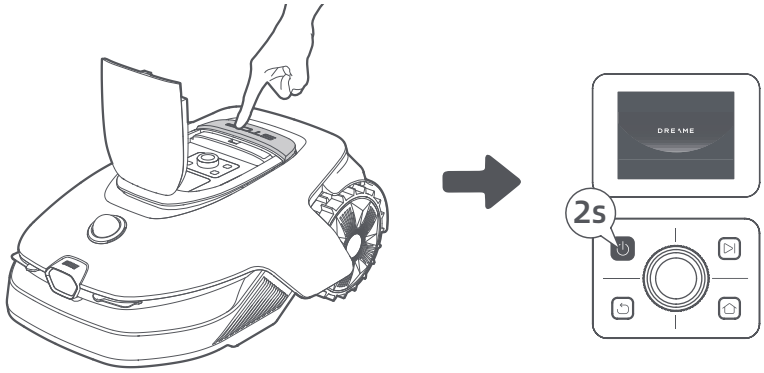
Schakel uw robot in en de Link-service wordt automatisch geactiveerd. zal oplichten op de display van de robot en in de app, wat aangeeft dat de activering succesvol is. U kunt de gebruikstatus van de Link-module en link-service onder **Verbindingen** in de app bekijken.

Als de Link-service is geactiveerd, kunt u de status van de robot op afstand controleren en maaitaken starten zonder wifi-verbinding. Daarnaast bevat de module een ingebouwde GPS voor realtime locatietracking, wat de diefstalbeveiliging van de robot verbetert. U kunt de locatie op elk moment en vanaf elke plek volgen en meldingen ontvangen als deze zich buiten het aangewezen kaartgebied verplaatst.

Link-service is gratis voor de eerste 3 jaar na activering. Neem contact op met het aftersales serviceteam van Dreame via **aftersales@dreame.tech** om de Link-service na die 3 jaar te verlengen.
Belangrijk: De Link-module is uitsluitend ontworpen voor gebruik met Dreame-robotmaaier. Als er een afwijkende status wordt geconstateerd in de Link-service, kan dit ervoor zorgen dat uw service wordt opgeschort. Als dit gebeurt, neem dan contact op met het aftersales serviceteam van Dreame via **aftersales@dreame.tech** zodat we u kunnen helpen de service te herstellen.
Belangrijk: Als u niet binnen een jaar na het verlopen contact opneemt met de Dreame naverkoopservice om de Link-service te vernieuwen, zal uw Link-module worden vergrendeld. Om de service te reactiveren, moet u de Link-module naar een Dreame naverkoopservicecentrum brengen. Extra kosten voor reparatie en onderhoud kunnen van toepassing zijn voor heractivatie. Let alstublieft op de meldingen in de app betreffende dit probleem. Om de vervaldatum van uw Link-service te controleren, ga naar **Instellingen** > **Verbindingen** > **Link-module** in de app.

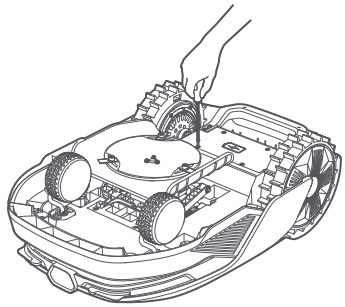
Hoe verwijdert u de Link-module?

Voorzichtig: draag beschermende handschoenen om verwondingen te voorkomen.
Voorzichtig: Zorg ervoor dat de beschermkap op de LiDAR zit voordat u de robot ondersteboven draait.
❶ Schakel de robot uit.

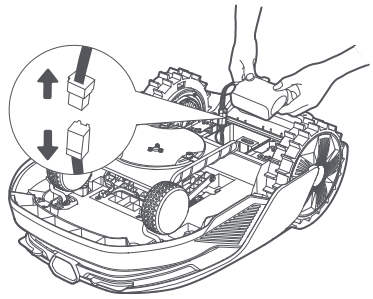


❷ Plaats de robot op een zachte ondergrond en keer hem ondersteboven.

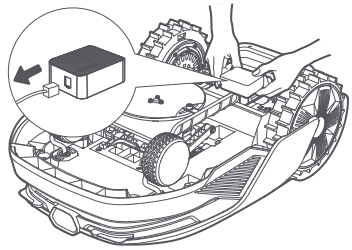
❸ Draai met behulp van een schroevendraaier 4 schroeven los om de beschermkap te verwijderen.



❹ Haal de accu eruit en koppel de aansluiting van de accu los.



❺ Ontkoppel de moduleconnector en verwijder voorzichtig het link-module uit de sleuf.



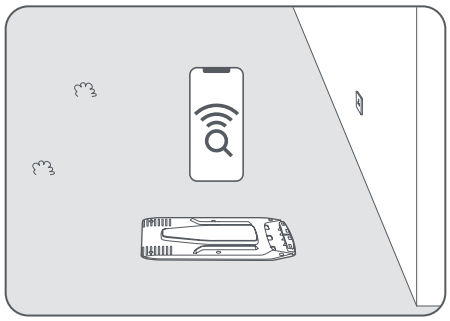
2.5 Sensoren

Naam	Omschrijving
LiDAR	Verzamelt informatie over de omgeving en zorgt ervoor dat de robot eenvoudiger kan positioneren, obstakels kan vermijden en water en vuil kan detecteren. Detectiebereik (bij 100 klx): 40 m bij 10 % reflectie; 70 m bij 80 % reflectie Gezichtsveld: 360° (horizontaal) × 59° (verticaal)
Voorcamera	Detecteert obstakels, gazongrenzen en de aanwezigheid van personen. Kijkhoek: 89° (horizontaal), 58° (verticaal), 97° (diagonaal) Resolutie: 2 MP
GPS	De Link-module met ingebouwde GPS is in de robot geïnstalleerd. U kunt de realtime locatie van de robot volgen op Google Maps via de app.

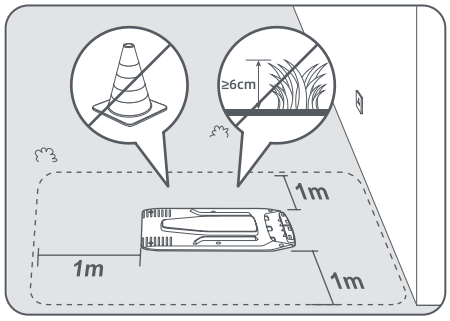
3 Installatie

3.1 Een geschikte locatie kiezen

• Plaats het oplaadstation op een vlakke ondergrond vlakbij de rand van het gazon en een stopcontact. We raden aan om het oplaadstation te plaatsen op een plek waar het wifi-signaal sterk is.
Opmerking: Controleer op uw mobiele apparaat of het wifi-signaal van de locatie sterk genoeg is. Als het wifi-signaal sterk is, is de verbinding tussen de robot en de app stabieler.
Belangrijk: Zorg ervoor dat de grond zacht genoeg is om de schroeven erin te draaien.
Belangrijk: Als het oplaadstation op een helling staat, zorg er dan voor dat de helling niet te steil is om te voorkomen dat de robot terugglijdt en niet kan docken.

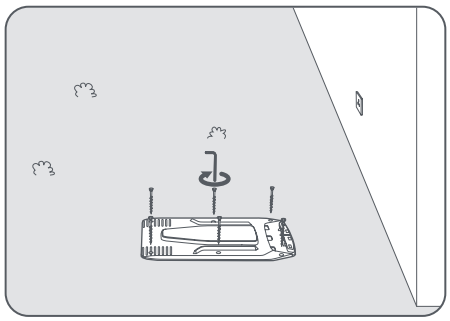


• Houd links, rechts en voor het oplaadstation minimaal **1 meter** vrij, dus zonder obstakels. Zorg ervoor dat het gras rondom de gekozen locatie korter is dan **6 cm**. Als het gras hoger is, maai het gazon dan eerst met een handmaaier. Als het gras te hoog is, wordt het voor de robot lastig om terug te keren naar het oplaadstation.

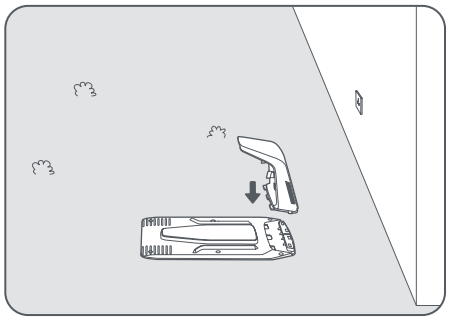


3.2 Het oplaadstation installeren

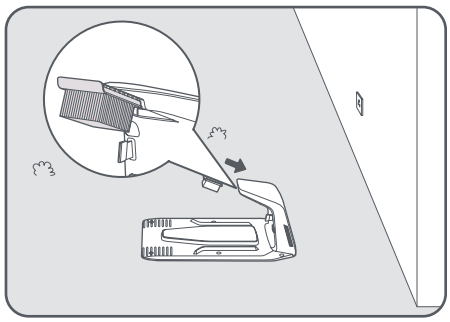
❶ Bevestig de grondplaat aan de grond met de meegeleverde schroeven en gebruik daarbij de inbussleutel.



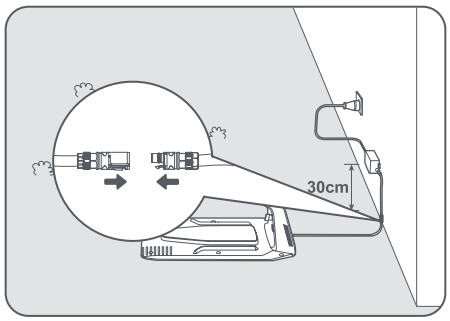
❷ Schuif de oplaadtoren in de grondplaat totdat u een klik hoort.



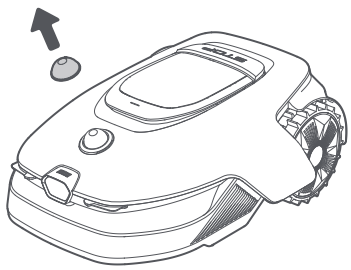
❸ Plaats de reinigingsborstel in de oplaadtoren door het lipje met de gleuf uit te lijnen.



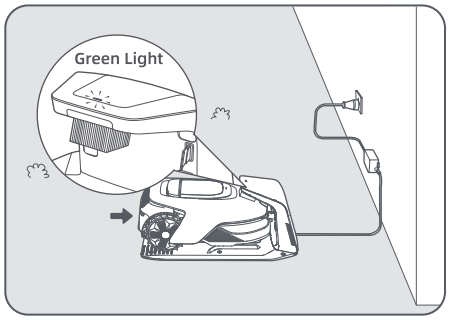
❹ Sluit de voeding aan op het verlengsnoer en steek de stekker in het stopcontact. Zorg ervoor dat de voeding zich minimaal **30 cm** boven de grond bevindt.
Opmerking: Het led-lampje op het oplaadstation brandt **continu blauw** wanneer er stroom is.



❺ Verwijder de beschermkap van de LiDAR.



❻ Plaats de robot in het oplaadstation om op te laden. Zorg ervoor dat de oplaadcontacten op de robot en het oplaadstation goed contact maken.
Opmerking: Het indicatielampje zal **groen** knipperen wanneer de robot succesvol wordt opgeladen in het oplaadstation.
Opmerking: Als u een garage wilt toevoegen voor extra bescherming, gebruik dan de bijpassende Dreame Garage die verkrijgbaar is in lokale winkels of online. Het gebruik van een niet-Dreame garage kan problemen veroorzaken tijdens het opladen.

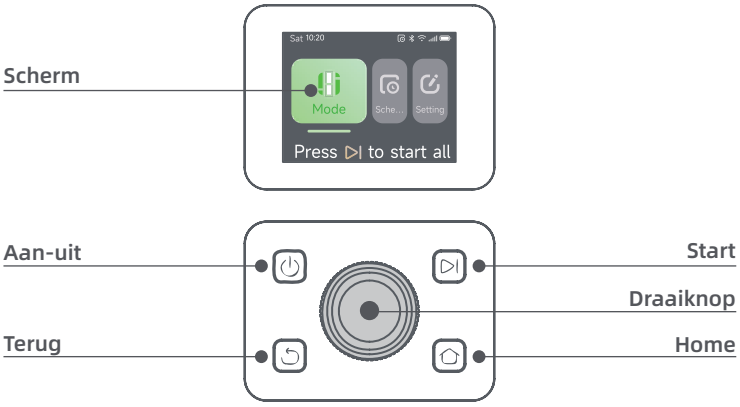


Led-lampje op het oplaadstation

Kleur van led-indicatielampje	Betekenis
Knipperend/continu rood	1. Er is een probleem met het oplaadstation (er is bijvoorbeeld een probleem met de oplaadstroom of -spanning).
	2. De robot is gedockt in het oplaadstation, maar het opladen verloopt niet naar behoren (er is bijvoorbeeld kortsluiting in de oplaadcontacten).
Continu blauw	Het oplaadstation heeft stroom. De robot bevindt zich niet in het oplaadstation.
Knipperend groen	De robot is aan het opladen in het oplaadstation.
Continu groen	De robot bevindt zich in het oplaadstation en is volledig opgeladen.

4 Voorbereiding voor eerste gebruik

4.1 Het bedieningspaneel leren kennen



Scherm

Pictogram	Status
	Accuniveau (geeft het huidige niveau van de accu aan)
	Opladen (de robot is correct in het oplaadstation gedockt)
	Bluetooth (de robot is via bluetooth met de app verbonden)
	Wifi (de robot is via een wifi-netwerk met de app verbonden)
	Link-service (Link-service is geactiveerd)
	Schema (er is een taak gepland voor vandaag en is nog niet gestart)

Bedieningselementen

Knop	Functie
Aan/uit ⏻	Om de robot aan of uit te zetten, houdt u de knop ⏻ 2 seconden ingedrukt. Zorg ervoor dat hij buiten het oplaadstation staat.
Start ⏯	Druk op de knop ⏯ om het maaien van het hele gebied te starten of om gepauzeerde taken te hervatten, sluit vervolgens de klep binnen 5 seconden. De taak wordt geannuleerd als de klep niet binnen 5 seconden wordt gesloten.
Home ⌂	Om de robot terug te sturen naar het oplaadstation om op te laden, drukt u op de knop ⌂ en sluit u de klep binnen 5 seconden. De taak wordt geannuleerd als de klep niet binnen 5 seconden wordt gesloten.
Terug ↩	Druk op de knop ↩ om één niveau omhoog te navigeren in het menu.
Draaiknop	Druk op de draaiknop om de selectie in de menu's te bevestigen.
	Houd de draaiknop 3 seconden ingedrukt om de Bluetooth-koppelingsmodus te activeren.
	Draai de draaiknop linksom/rechtsom om door het menu te navigeren.
Start + Terug	Houd de knoppen ⏯ en ↩ samen 3 seconden ingedrukt om de robot te resetten naar de fabrieksinstellingen. De pincode blijft behouden.
Home + Terug	Houd de knoppen ⌂ en ↩ 3 seconden ingedrukt om de pagina **Over** in Instellingen te openen. De pagina **Over** verdwijnt na 5 seconden.
Draaiknop + Terug	Houd de draaiknop en de knop ↩ 3 seconden ingedrukt om de pincode te resetten.
Stop	Druk op de **Stop**-knop om de bovenklep te openen en de robot te stoppen. De pincode moet op het bedieningspaneel worden ingevoerd om de werking te hervatten.

Overzicht menustructuur



*Afhankelijk van de softwareversie kunnen er updates worden uitgevoerd.

Statuslampje op de robot

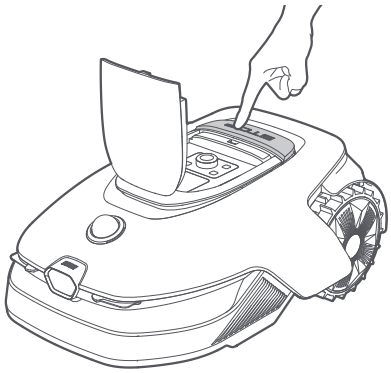
Kleur	Betekenis
Continu rood	Er is een fout opgetreden.
Continu blauw	De robot staat in de standby-modus.
Knipperend blauw	De robot voert een taak uit of is gepauzeerd.
Knipperend groen	De robot is aan het opladen in het oplaadstation.
Continu groen	De batterij is volledig opgeladen.
Knipperend geel	1. De robot is op patrouille. 2. Live video van de voorcamera wordt via de app weergegeven.

Opmerking: u kunt de activeringsperiode en scenario's van het robotlicht aanpassen in **Instellingen** > **Licht**.

4.2 Initiële instellingen

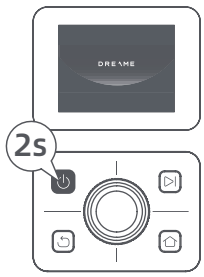
Voordat u de robot kunt gebruiken, moet u een aantal basisinstellingen uitvoeren wanneer u de robot voor het eerst inschakelt.

❶ Druk op de Stop-knop om het bovenste deksel te openen.



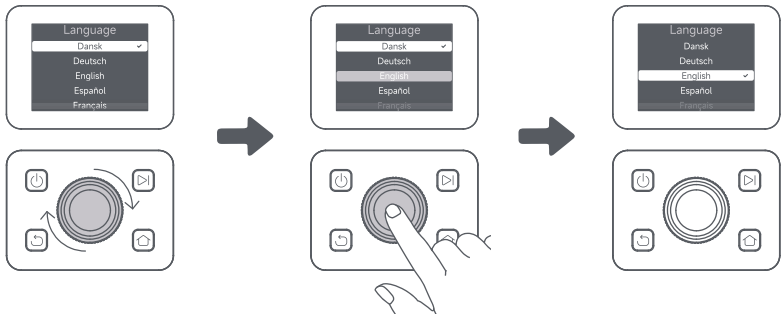
❷ Houd de ⏻ -knop op het bedieningspaneel gedurende twee seconden ingedrukt om de robot in te schakelen.

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



❸ Selecteer de gewenste taal

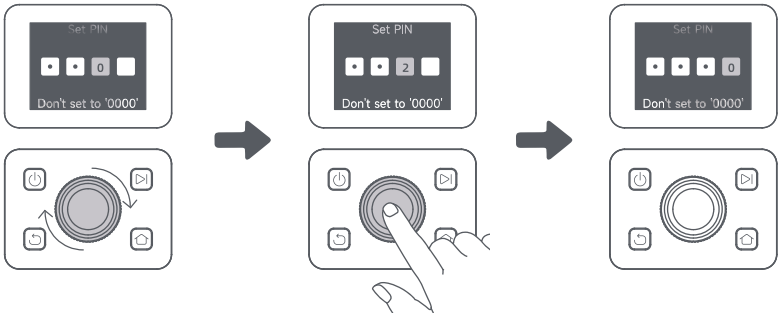
Om uw taal te selecteren draait u de knop rechtsom om naar beneden te gaan en linksom om naar boven te gaan. Druk op de knop om de selectie te bevestigen.



❹ Pincode instellen

1. Draai aan de knop om een getal van 0 tot 9 te selecteren. Draai de knop rechtsom om van 0 naar 9 te gaan en linksom om van 9 naar 0 te gaan. Druk op de knop om het volgende getal in te voeren. Om het vorige getal te wijzigen, draait u de knop linksom totdat u bij het getal 0 bent. Vervolgens draait u de knop opnieuw naar het juiste getal.

Belangrijk: Stel de pincode niet in op '0000'.



2. Voer de pincode nogmaals in om het instellen van de pincode te voltooien.
Opmerking: Als twee wachtwoorden niet overeenkomen, stel dan het nieuwe wachtwoord opnieuw in.

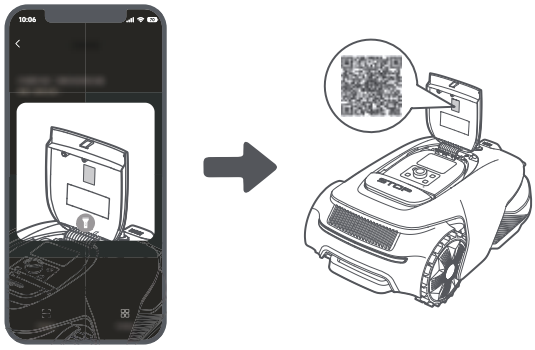
❺ De robot met internet verbinden
Scan de QR-code om de Dreamehome-app te downloaden op uw mobiele apparaat. Maak na de installatie een account aan en log in.

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

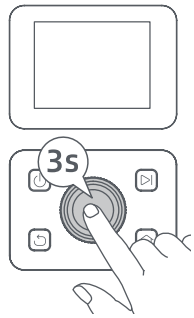
Download on the App Store Get it on Google Play

De robot is uitgerust met de link-module dat 4G-connectiviteit ondersteunt en ingebouwde GPS bevat. Het is echter raadzaam om de installatie van het wifi-netwerk te voltooien voor betere prestaties.

Vóór de netwerkconfiguratie:
• Zorg ervoor dat de robot en uw mobiele apparaat zijn verbonden met hetzelfde wifi-netwerk.
• Zorg ervoor dat uw mobiele apparaat zich binnen **10 meter** van de robot bevindt.
• Schakel Bluetooth in op uw mobiele apparaat.
1. Open de Dreamehome-app.
2. U kunt verbinding maken via een van de volgende methoden:
a. QR-code scannen: Ga naar **Apparaat** en tik op **Scan de QR-code om te verbinden**. Scan de QR-code aan de binnenkant van de bovenklep van de robot om verbinding te maken.
b. Handmatig toevoegen: Ga naar **Apparaat** en tik op **Toevoegen**. Selecteer vervolgens uw robotmodel om verbinding te maken.
c. Automatische detectie: De robot zal zoeken naar nabijgelegen apparaten. Tik op uw robot in de lijst met gedetecteerde apparaten om verbinding te maken.



3. Volg de instructies in de app om de verbinding met het wifi-netwerk te voltooien.
Belangrijk: Gebruik een single-bandnetwerk met een frequentie van 2,4 GHz of een dual-bandnetwerk met een frequentie van 2,4/5 GHz.
Belangrijk: Zorg ervoor dat uw wifi-netwerk geen firewall heeft en niet versleuteld is. Anders kan de netwerkconfiguratie mislukken.
4. Houd de knop op het bedieningspaneel gedurende drie seconden ingedrukt. De robot zal de Bluetooth-koppelingsmodus openen.



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

De robot ontkoppelen

De robot is automatisch gekoppeld met het Dreamehome-account zodra het koppelen is geslaagd. Elk apparaat kan maar met één account worden gekoppeld. Het kan niet op hetzelfde moment met een ander account worden gekoppeld.
Om de robot met een nieuw account te koppelen, moet u deze eerst ontkoppelen. Om deze te ontkoppelen:
1. Open de Dreamehome-app. Ga naar **Apparaat**.
2. Als u meerdere robots aan uw Dreamehome-account heeft gekoppeld, veeg dan naar links of rechts om de pagina van de robot te vinden die u wilt bewerken.
3. Tik op ⋮ in de rechterbovenhoek.
4. Selecteer **Verwijderen**.

Uw robot delen

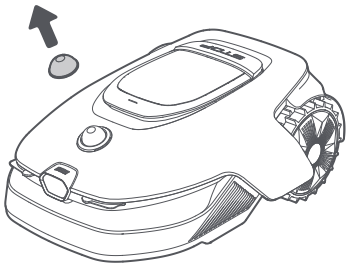
1. Tik op ⋮ in de rechterbovenhoek.
2. Selecteer **Apparaat delen**.

Uitloggen bij uw Dreamehome-account of het account verwijderen

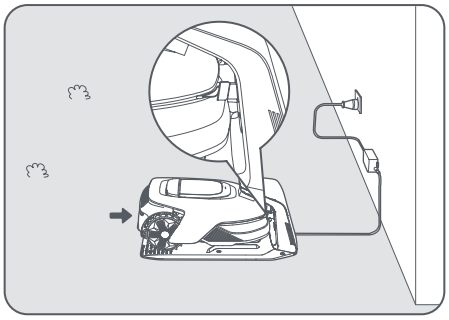
1. Ga naar **Ik** > > **Account**.
2. Selecteer **Uitloggen** of **Account verwijderen**.

5 Uw tuin in kaart brengen

Let op de volgende punten voordat u uw tuin in kaart brengt:
• Het accuniveau van de robot is meer dan 50%.
• De beschermkap van de LiDAR is verwijderd.

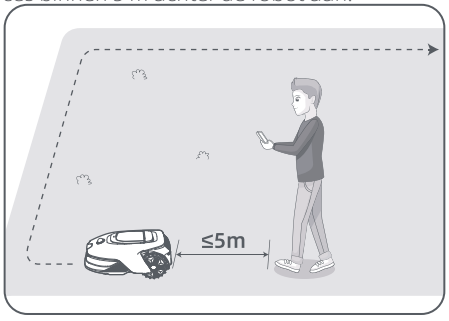


• Het bovenste deksel is gesloten.
• De robot koppelt correct in het oplaadstation.

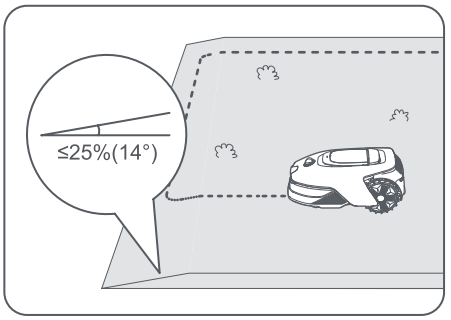


5.1 De virtuele grens aanmaken

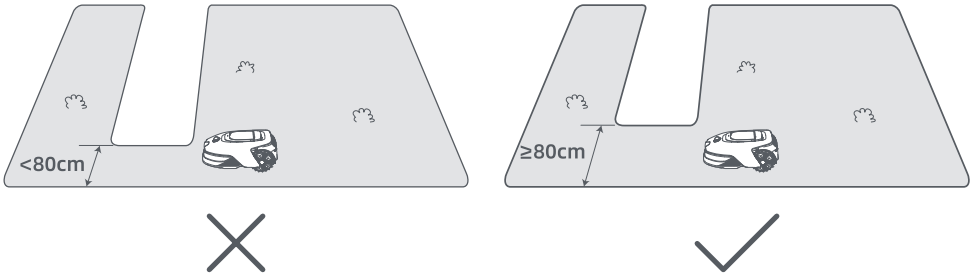
Houd rekening met het volgende voordat u met het karteren start:
Belangrijk: Verplaats de robot niet handmatig tijdens het aanmaken van de grens. Het in kaart brengen van de grens kan dan mislukken.
Belangrijk: Wanneer het karteren begint, dock de robot dan niet op afstand in het oplaadstation, maar wacht totdat het karteren is voltooid. De LiDAR kan dan namelijk blokkeren, waardoor het karteren mogelijk mislukt.
• Loop tijdens het karteringsproces binnen 5 m achter de robot aan.



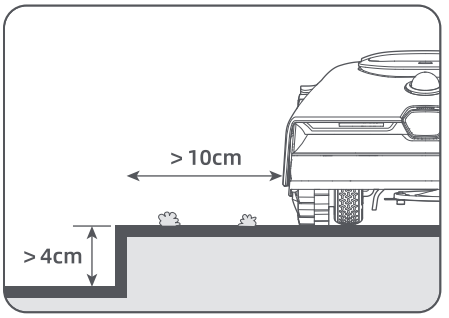
• De robot kan hellingen met een stijging tot **50% (27°)** navigeren. Voor betere maairesultaten wordt echter aanbevolen om de hellingen van werkgebieden onder de **25% (14°)** te houden.



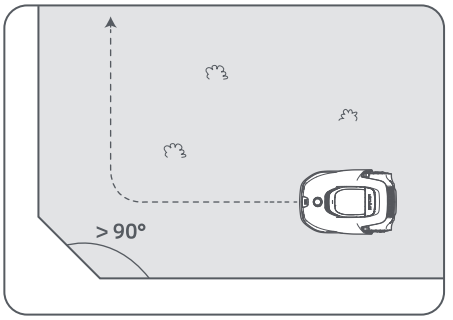
• Voor gebieden smaller dan **80 cm**, stel deze in als paden om de robot door te laten (zie sectie 5.4: **Pad instellen**).



• Als uw gazon meer dan **4 cm** hoger is dan de aangrenzende grond, houd de robot dan minstens **10 cm** van de rand verwijderd. Als uw gazon gelijk ligt met de aangrenzende grond, kan de robot de omtrek overschrijden voor optimale maairesultaten langs de randen.

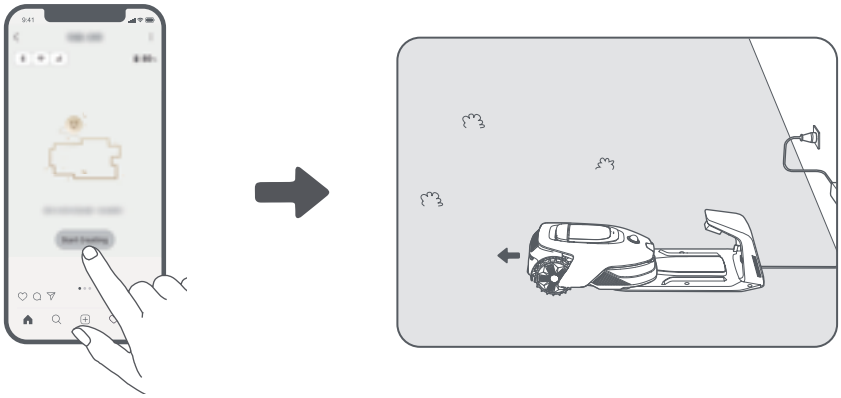


• Zorg ervoor dat de draaihoeken groter zijn dan **90°** . Hoeken kleiner dan 90° kunnen het moeilijk maken voor de robot om een schone snede te bereiken.

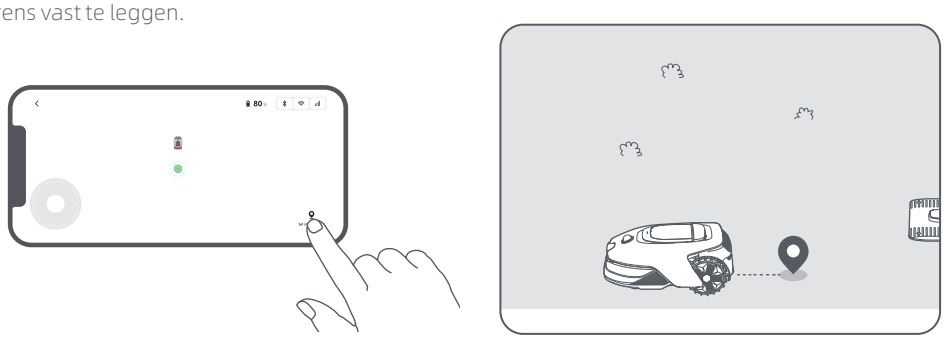


Start met karteren:

1.Tik in de app op **Begin aanmaken** en de robot controleert dan de status en begint met kalibreren. Deze verlaat automatisch het oplaadstation om de kalibratie uit te voeren. Let op.



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



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

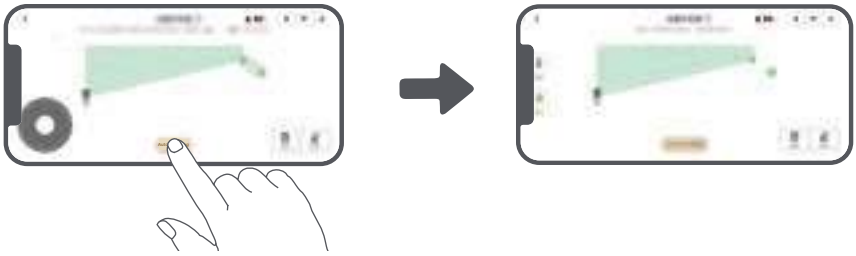
Zelfstandige grensdetectie

Aangedreven door een geavanceerd AI-algoritme gebruikt de robot zijn frontcamera om gras- en niet-grasgebieden te detecteren, waardoor hij zonder handmatige begeleiding grenzen kan identificeren. Nadat u de robot op afstand naar de rand van het gazon hebt geleid en het startpunt hebt ingesteld, kunt u de modus **Zelfstandige grensdetectie** gebruiken. U kunt kiezen of de robot over de omtrek moet rijden voor betere maairesultaten of dicht bij de omtrek moet blijven om niet vast te komen zitten.

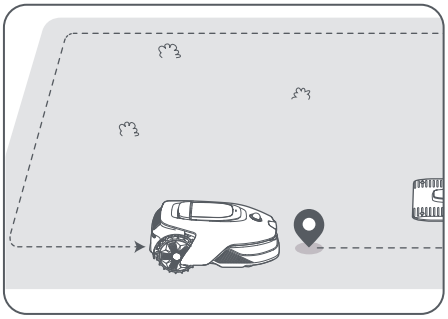
We raden aan om de robot tijdens dit proces te volgen. Als de robot de grenzen niet nauwkeurig detecteert, kunt u de modus Zelfstandige grensdetectie verlaten en op elk moment overschakelen naar bediening op afstand.

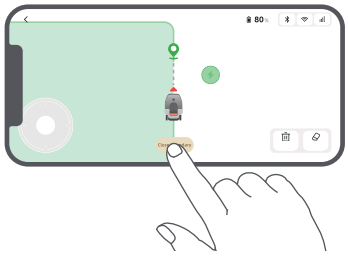
Belangrijk: De modus Zelfstandige grensdetectie moet overdag worden gebruikt voor een goede zichtbaarheid. Vermijd het gebruik van deze functie bij slechte verlichting of regenachtig weer.

Belangrijk: Zorg ervoor dat de voorcamera van de robot schoon en vrij is.



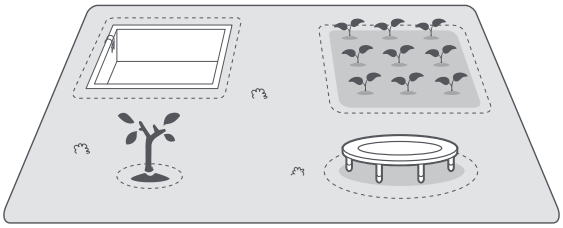
4. Wanneer de robot terugkeert naar de plek die zich **1 meter** van het startpunt bevindt, tikt u op **Grens sluiten**. Het aanmaken van de grens wordt dan automatisch voltooid.





5.2 Verboden zone instellen

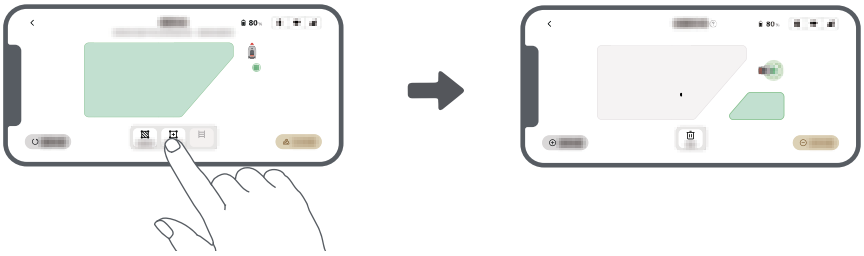
Hoewel de robot automatisch obstakels kan ontwijken, is het nog steeds nodig om zones met een risico op vallen, zoals zwembaden en zandbakken, als verboden zones in te stellen. Maak verboden zones aan voor dingen die u veilig wilt stellen (zoals bloemperken, trampolines, moestuinen of blootliggende boomwortels). U kunt in de app tikken op **Verboden zone** om door te gaan met het aanmaken van verboden zones. U kunt ook naar > **Kaart bewerken** gaan om de verboden zones aan te maken of te verwijderen nadat de kaart is voltooid.



5.3 Meer zones aanmaken en bestaande zones uitbreiden

• Om meer zones aan te maken

Als uw gazon wordt gescheiden door tuinpaden of als u verschillende afzonderlijke grasvelden hebt, tikt u in de app op **Werkzone** om door te gaan met het aanmaken van maaizones op afstand. Wanneer de kaart is voltooid, kunt u ook zones toevoegen, verwijderen of wijzigen in > **Kaart bewerken**.



• Om bestaande zones uit te breiden

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

• Om zones te scheiden en te combineren

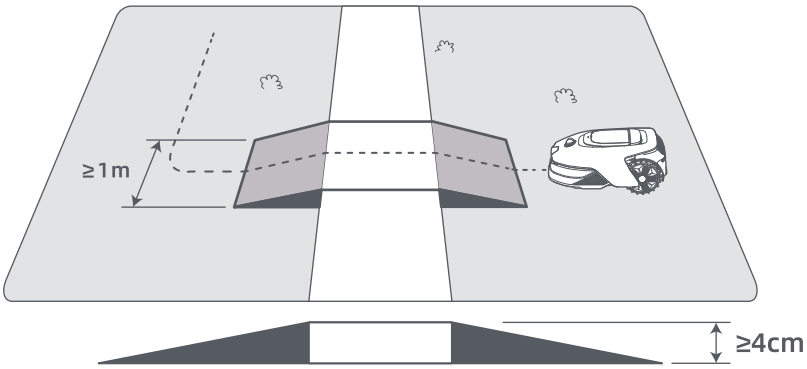
Om een zone in kleinere te verdelen of om zones die met de app zijn verdeeld samen te voegen tot een grotere, gaat u naar > **Kaart bewerken** > **Zone-instellingen** en tikt u in de app op **Scheiden** of **Combineer.**

5.4 Pad instellen

Maak in het geval van afzonderlijke zones een pad aan om ze te verbinden. Afzonderlijke zones zonder pad zijn niet bereikbaar voor de robot.

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

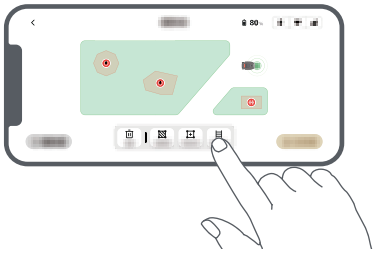
Belangrijk: Als uw gazon wordt gescheiden door doorgangen die hoger zijn dan **4 cm**, plaats dan een object dat even hoog is als de doorgang (zoals een oprijplaat).

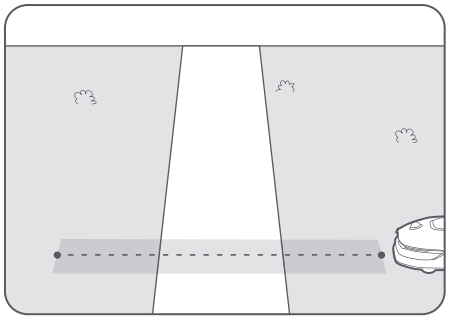


• Twee afzonderlijke maaizones verbinden

Voeg voor afzonderlijke zones paden toe om ze te verbinden, anders zijn ze niet bereikbaar voor de robot. Tik op **Pad** om een pad toe te voegen.

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



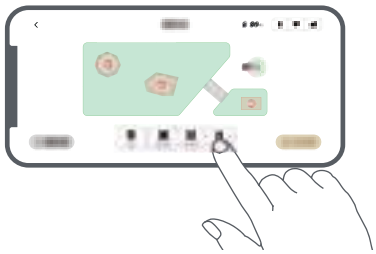


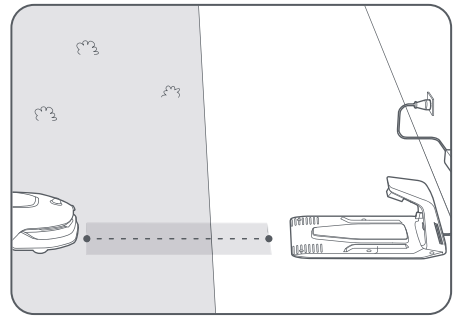
• Het maaigebied en het oplaadstation verbinden

Als het oplaadstation zich niet in het maaigebied bevindt, moet er een pad worden toegevoegd om het met het maaigebied te verbinden. Tik op **Pad** om een pad toe te voegen waardoor de robot terug kan keren naar het oplaadstation.

Belangrijk: Zorg ervoor dat het ene uiteinde zich binnen het werkgebied bevindt en het andere uiteinde recht voor het oplaadstation ligt. Het is raadzaam om het pad uit te lijnen met het oplaadstation.

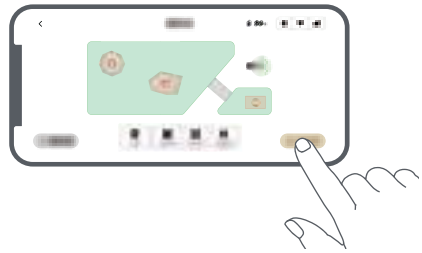
Belangrijk: Dock de robot niet op afstand in het oplaadstation op het moment dat u paden aanmaakt om het maaigebied en het oplaadstation met elkaar te verbinden. De LiDAR kan dan namelijk blokkeren, waardoor het in kaart brengen mogelijk mislukt.





5.5 Kaart voltooien

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



5.6 Voeg een tweede kaart toe

Als er geen pad is tussen uw voor- en achtertuin, kunt u een tweede kaart aanmaken. Nadat u de eerste kaart hebt voltooid, tikt u op **Kaart toevoegen** om door te gaan met het aanmaken van de tweede kaart. U kunt ook navigeren naar > **Kaart bewerken** en na het voltooien van de kaart op **Kaart toevoegen** tikken. Zodra u de tweede kaart hebt voltooid, kunt u schakelen tussen kaarten via > **Kaart bewerken**.
Opmerking: Na het wisselen van kaart worden de schema's en maai-instellingen van de huidige kaart toegepast.
Opmerking: U kunt een extra oplaadstation aanschaffen om in de tweede kaart te installeren voor meer gemak. Met een apart oplaadstation geïnstalleerd in de tweede kaart, hoeft u de robot alleen handmatig tussen de twee kaarten te verplaatsen.

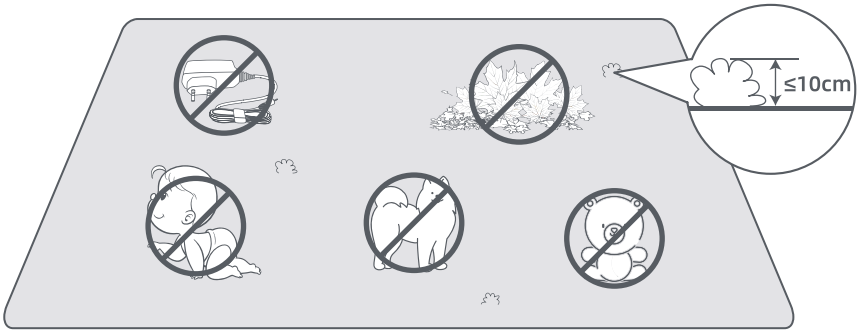


6 Bediening

6.1 Voor het eerst beginnen met maaien

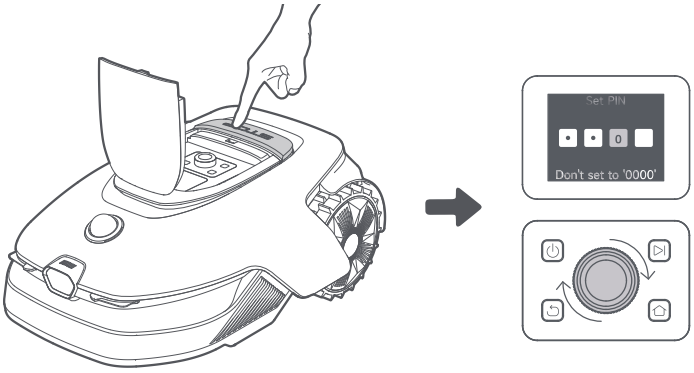
Tips vóór het maaien:
• Gebruik een handmaaier om het gras te maaien tot een hoogte van maximaal **10 cm**.
• Haal obstakels zoals afval, hopen bladeren, speelgoed, kabels en stenen van het gazon. Zorg ervoor dat er geen kinderen of huisdieren op het gazon zijn wanneer de robot aan het maaien is.

• Vul de gaten in het gazon op.
• Stel vooraf uw maaivoorkeuren in via de app (zoals maai-efficiëntie, maaihoogte en maairichting).

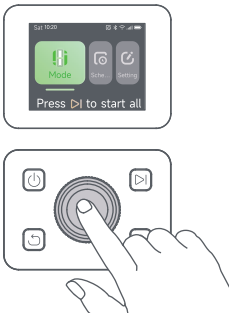


a) Starten via het bedieningspaneel

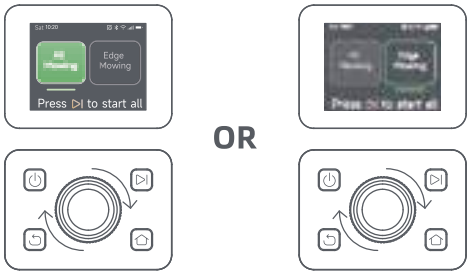
1. Druk op de **Stop**knop om de klep te openen en voer de pincode in.



2. Selecteer **'Modi'** op het scherm en druk op de knop.



3. Draai aan de knop om de maaimodus te selecteren.



4. Druk op de ▷| -knop en **sluit de klep aan de bovenkant** binnen vijf seconden. De robot verlaat het oplaadstation en begint met het maaien van het hele gebied.

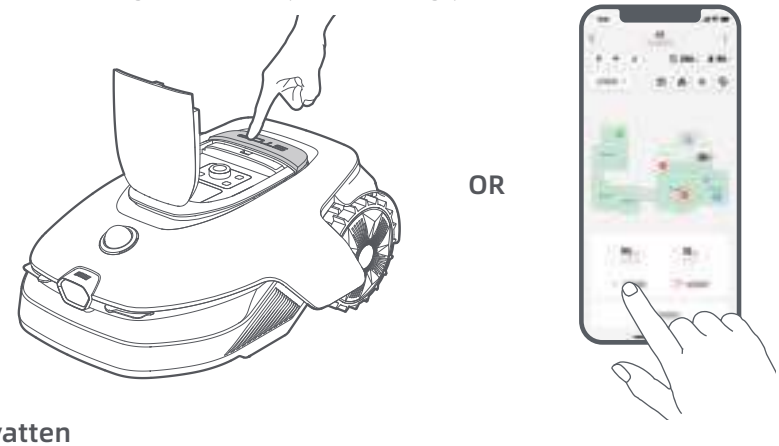


b) Starten via de app

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

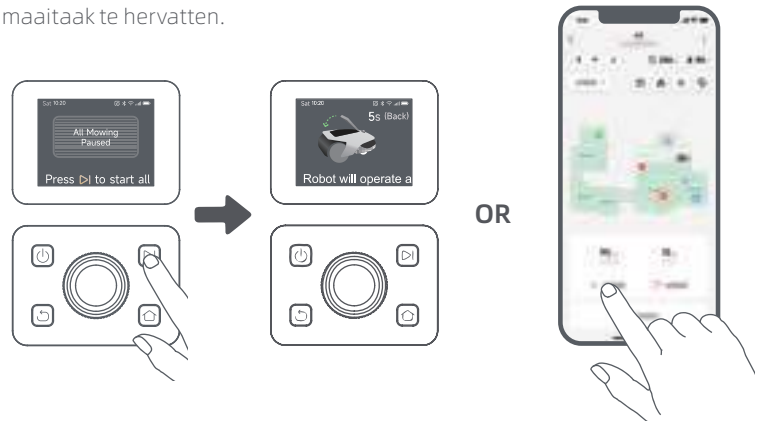
6.2 Pauze

Druk op de **Stop**-knop op de robot of tik op **Pauze** in de app om de huidige maaitaak te pauzeren.
Opmerking: de robot kan niet direct via de app worden gestart nadat op de **Stop**-knop is gedrukt. Voer de pincode in om de werking te hervatten op het bedieningspaneel.



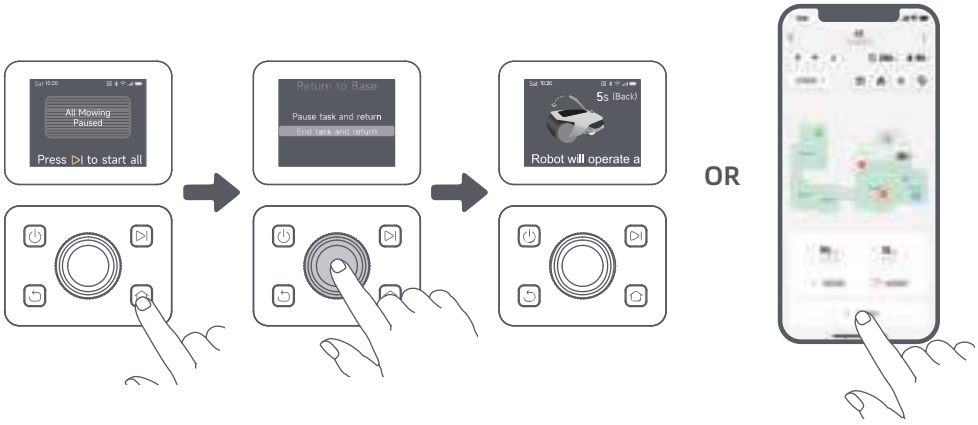
6.3 Hervatten

Om de taak te hervatten wanneer de robot is gepauzeerd, drukt u op de knop ▷| en **sluit u vervolgens het bovendeksel** na 5 seconden. De robot zal de vorige maaitaak hervatten. U kunt ook in de app op **Ga verder** tikken om de maaitaak te hervatten.



6.4 Terugkeren naar het oplaadstation

Om de robot terug naar het oplaadstation te sturen, drukt u op het ⌂ op het bedieningspaneel. Bevestig dat de huidige taak wordt gepauzeerd of geannuleerd en **sluit** vervolgens **de bovenklep** binnen 5 seconden. De robot keert automatisch terug naar het oplaadstation om op te laden. U kunt ook in de app de optie **Begin terugkeren naar station** selecteren om de robot terug te sturen.



7 Dreamehome-app

Ontdek meer

De Dreamehome-app biedt meer dan alleen afstandsbediening. U kunt verschillende dingen doen via de app: allerlei instellingen op afstand uitvoeren, verschillende maaimodi proberen, de kaart naar wens bewerken en maaischema's aanpassen.

7.1 Maaimodi

De robot biedt verschillende maaimodi. U kunt via de app wisselen tussen de verschillende modi, waaronder maaien van het hele gebied, zonemaaien, maaien van randen, spotmaaien en handmatige modus.



7.2 Maaivormen

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



7.3 EdgeMaster ™ Maaikop

De EdgeMaster ™ -maaikop is ontworpen om opzij te bewegen wanneer hij de grasranden bereikt, wat zorgt voor een beter maairesultaat. Om deze functie in te schakelen, ga naar > **Instellingen voor het maaien van randen** > **EdgeMaster ™** in de app.



7.4 Schema

Zodra de eerste kaart voltooid is, maakt de robot automatisch twee wekelijkse maaischema's aan die zijn afgestemd op de grootte van het gazon: '**Lente/Zomer-schema**' en '**Herfst/Winter-schema**'. U kunt tikken op in de app voor gedetailleerde schema-instellingen. Dankzij de functie Schema kunt u het dagelijkse maaiwerk volledig aan de robot overlaten. Het enige wat u hoeft te doen is de robot regelmatig onderhouden.

Opmerking: Bent u bang dat de robot u of uw buren zal storen tijdens bepaalde tijden wanneer deze zelfstandig maait? Ga dan in de app naar **Instellingen > Niet-storen** en stel de **Niet-storen**-tijd in.



7.5 Kinderslot

Als u bang bent dat kinderen de robot bedienen, ga dan naar Instellingen en schakel de functie **Kinderslot** in via de app. Als deze functie is ingeschakeld, wordt de robot vergrendeld als er gedurende vijf minuten geen bedieningen worden uitgevoerd terwijl de klep open is.



7.6 Regenbescherming

Bent u bang dat slechte weersomstandigheden het maaiwerk zullen verstoren? Schakel dan de functie **Regenbescherming** in onder **Instellingen** op het bedieningspaneel of in de app. Wanneer deze functie is ingeschakeld, pauzeert de robot automatisch het maaien en keert terug naar het oplaadstation wanneer het regent. U kunt de regenbeschermingstijd instellen in de app.

Opmerking: Het maaien van nat gras kan uw gazon beschadigen. Het is raadzaam om de beschermingsduur te verlengen om het gras de tijd te geven om te drogen voordat u opnieuw gaat maaien. De standaard beschermtijd is 3 uur en u kunt deze in de app verlengen.



7.7 Vorstbeveiliging

Als de temperatuur onder de **6° C** komt, kan maaien het gazon permanent beschadigen. De batterij wordt om veiligheidsredenen niet opgeladen. Om dit te voorkomen, kunt u de functie **Vorstbeveiliging** inschakelen in de **Instellingen**, via het bedieningspaneel of de app. Dit zal het maaien automatisch pauzeren en de robot terugsturen naar het oplaadstation wanneer de temperatuur onder de **6° C** daalt. De robot zal het maaien hervatten zodra de temperatuur boven de **11° C** stijgt.



7.8 Veiligheidsfuncties

De robot beschikt over meerdere diefstalbeveiligingsfuncties, aangestuurd door de ingebouwde GPS in het Link-module voor extra beveiliging. Bovendien kan de frontcamera menselijke aanwezigheid detecteren, waardoor de robot een nuttige tuinwachter wordt.



7.8.1 Optilalarm

Met deze functie ingeschakeld, gaat er onmiddellijk een alarm af wanneer de robot wordt opgetild, en wordt de robot vergrendeld. Om de werking voort te zetten, voert u eerst de PIN-code op de robot in.



7.8.2 Alarm voor buiten de kaart

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



7.8.3 Locatie in realtime

Als deze functie is ingeschakeld, kunt u de huidige locatie van de robot bekijken in Google Maps.



7.8.4 Waarschuwing voor detectie van menselijke aanwezigheid

Wanneer ingeschakeld, zal de robot u notificeren bij het detecteren van menselijke aanwezigheid.



7.8.5 Live video

Tik op om een live videofeed van de frontcamera van de robot te bekijken, waardoor u altijd en overal uw tuin in realtime kunt controleren.



7.8.6 Patrouille

Terwijl de robot stand-by staat, kunt u deze via de app langs bepaalde grenzen of plekken in uw tuin laten patrouilleren door te navigeren naar > **Patrouille**.



7.9 Aangepaste oplaadperiode

Om de oplaadperiode van de robot aan specifieke uren aan te passen, kunt u de functie **Aangepaste oplaadperiode** inschakelen via **Instellingen** > **Opladen** in de app. Wanneer deze functie is ingeschakeld, laadt de robot zichzelf op tot 20% wanneer het accuniveau laag is, mits er geen maaitaken zijn. De robot laadt alleen volledig op tijdens de aangewezen oplaadperiode. U kunt ook het **Batterijniveau voor automatisch opladen** en het **Batterijniveau voor het hervatten van taken** aanpassen om de accuniveaus in te stellen waarop de robot automatisch terugkeert naar het oplaadstation of onvoltooide maaitaken hervat.



Opmerking: Het ontwikkelingsteam van Dreame voert voortdurend **draadloze** updates en draadloos onderhoud uit voor de firmware en app. Controleer of er updates beschikbaar zijn of schakel de **automatische updatefunctie** in om de firmware en app up-to-date te houden en te profiteren van nog meer functies.

8 Onderhoud

Om de prestaties en levensduur van de robot te verbeteren, moet u het apparaat regelmatig reinigen en versleten onderdelen vervangen zoals hieronder aangegeven:

Onderdeel	Vervangingsfrequentie
Bladen	Elke 6-8 weken of vaker
Reinigingsborstel	Elke 12 maanden of vaker

Opmerking: U kunt de resterende tijd voor de bladen en de reinigingsborstel controleren door naar **Instellingen** > **Verbruiksartikelen en onderhoud** in de app te gaan. Nadat u de verbruiksartikelen zoals aangegeven hebt vervangen, gaat u naar de detailpagina van het verbruiksartikel en tikt u op **Ik heb het vervangen** om de timer opnieuw in te stellen.
Opmerking: Als u bepaalde gebieden in uw tuin hebt aangewezen voor routinematige reiniging en onderhoud van de robot, kunt u Onderhoudspunten op de kaart instellen door naar **Instellingen** > **Ga naar onderhoudspunt** > **Punt bewerken** te navigeren. Zodra de onderhoudspunten zijn ingesteld, kunt u eenvoudig tikken op Ga om de robot naar de aangewezen locaties te sturen voor eenvoudig onderhoud.

8.1 Reiniging

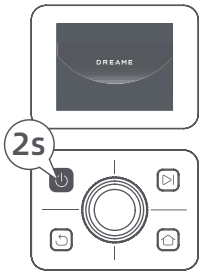
Reinig uw robot regelmatig om te voorkomen dat grasresten en vuil zich ophopen en de maaikop en aandrijfwielen verstoppen, wat de maaiprestaties, het docken en de bewegingsprestaties kan beïnvloeden. We raden aan een reinigingsset te gebruiken, verkrijgbaar in lokale winkels of online.

⚠ **Waarschuwing:** Zet de robot uit en haal de stekker uit het oplaadstation voordat u begint met schoonmaken.

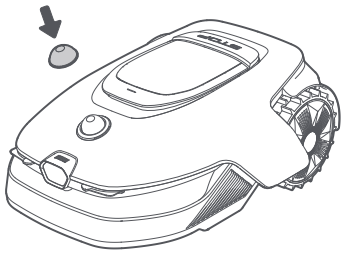
Voorzichtig: Controleer of de beschermkap van de LiDAR op de LiDAR zit voordat u de robot ondersteboven keert en voorkom zo schade aan de LiDAR.

• De behuizing, onderstel en maaikop:

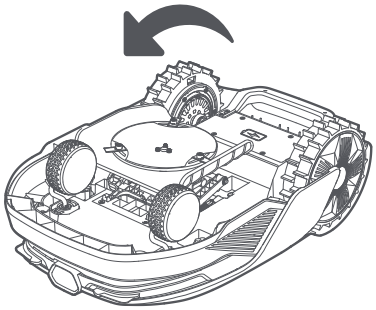
1. Zet de robot uit.



2. Plaats de beschermkap van de LiDAR op de LiDAR.



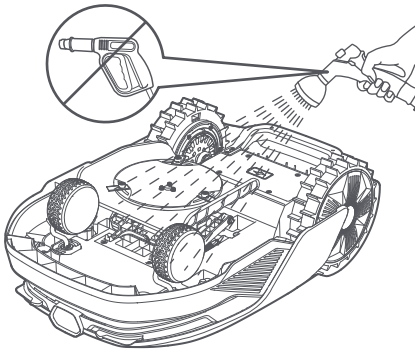
3. Keer de robot ondersteboven.



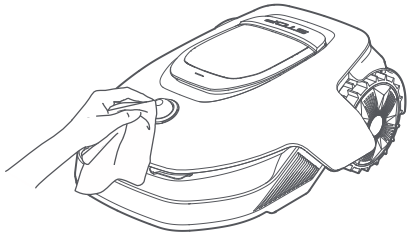
4. Reinig de behuizing, de maaikop en het onderstel van de robot met een slang.

⚠ **Waarschuwing:** Raak de bladen niet aan tijdens het reinigen van het onderstel. Draag handschoenen tijdens het reinigen.

Voorzichtig: Gebruik geen hogedrukspuit voor het reinigen. Gebruik geen schoonmaakmiddelen voor het reinigen.

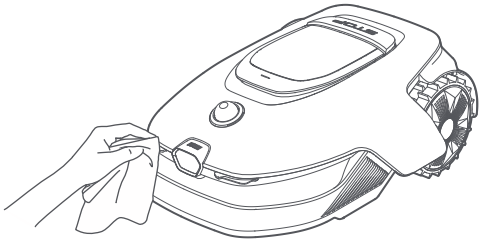


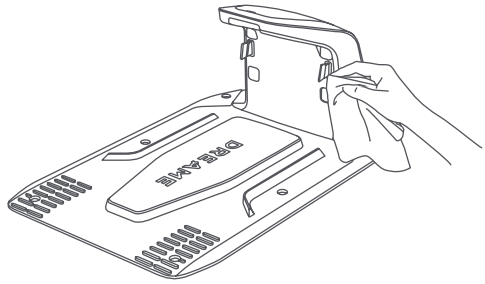
5. Gebruik een pluisvrije doek om de LiDAR-sensor voorzichtig te reinigen.



• Oplaadcontacten en frontcamera:

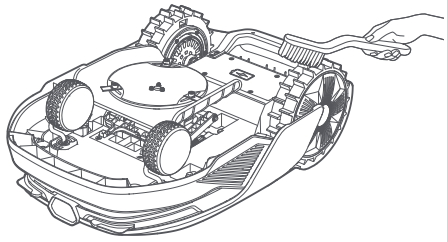
Gebruik een schone doek om de oplaadcontacten op de robot, het oplaadstation en ook de frontcamera te reinigen. Zorg ervoor dat de oplaadcontacten en de frontcamera droog blijven na het reinigen.





• Aandrijfwielen:

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



8.2 Onderdelen vervangen

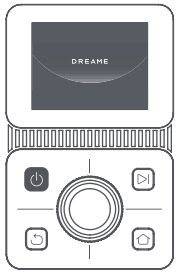
• Bladen vervangen

Vervang de bladen regelmatig om ze scherp te houden. We raden aan om de bladen elke **6-8 weken** of vaker te vervangen. Gebruik alleen originele Dreame-bladen.

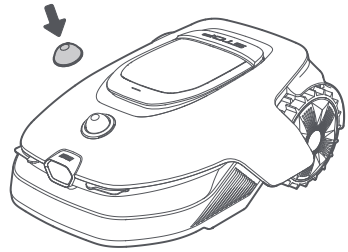
⚠ **Waarschuwing:** Schakel de robot alstublieft uit. Draag beschermende handschoenen voordat u de bladen vervangt.

Opmerking: Vervang alle drie de bladen tegelijkertijd voor een gelijkmatig maairesultaat.

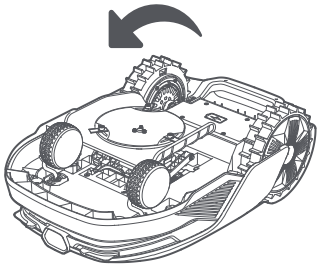
1. Zet de robot uit.



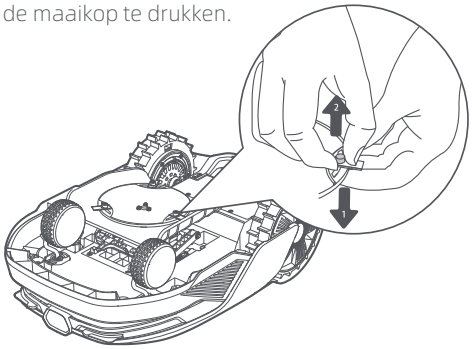
2. Plaats de beschermkap van de LiDAR op de LiDAR.



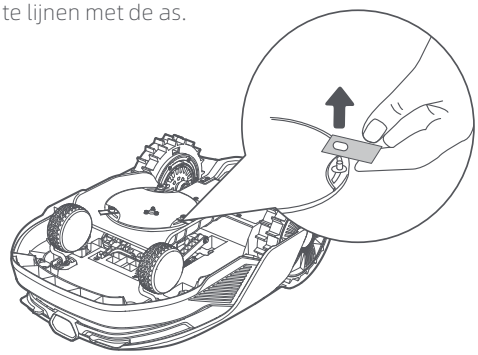
3. Plaats de robot op een zachte ondergrond en keer deze ondersteboven.



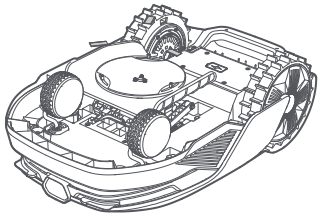
4. Verwijder de houder door op de knop onder de maaikop te drukken.



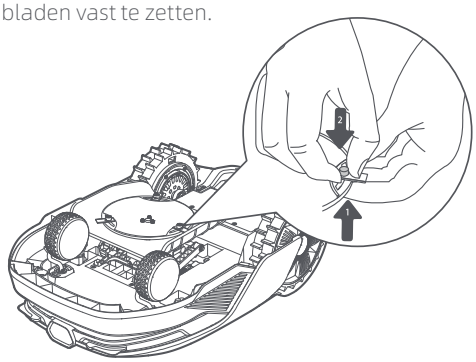
5. Verwijder het blad door het gat van het blad uit te lijnen met de as.



6. Verwijder de drie bladen en houders.



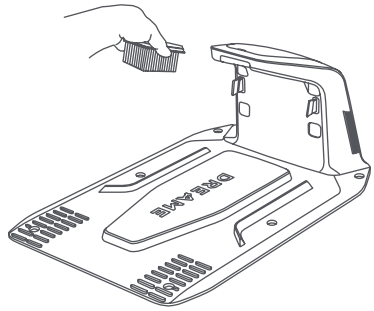
7. Druk op de knop onder de maaikop en lijn het gat van de houder uit met de as om de houders en bladen vast te zetten.



8. Zorg ervoor dat de bladen ongehinderd kunnen draaien.

• Reinigingsborstel vervangen

Wanneer de reinigingsborstel voor de LiDAR-sensor slijt, rafelen of verslechteren de borstelharen, waardoor de borstel niet meer goed kan reinigen. Vervang de reinigingsborstel regelmatig om een goed reinigingsresultaat te behouden. We raden aan om de reinigingsborstel elke **12 maanden** of vaker te vervangen.



9 Accu

Als u de robot lange tijd niet gebruikt, laad de accu dan om de **6 maanden** op om een goede staat van de accu te waarborgen. Accuschade als gevolg van overmatige ontlading wordt niet gedekt door de beperkte garantie. Laad de accu niet op bij een omgevingstemperatuur **hoger dan 45 ° C** of **lager dan 6 ° C**. Als u de accu langdurig opslaat, zorg er dan voor dat de omgevingstemperatuur **tussen de -10 en 35 ° C** ligt. Om schade te beperken, raden we aan om de accu op te slaan bij een omgevingstemperatuur **tussen de 0 en 25 ° C**.
Opmerking: De levensduur van de accu van de robot hangt af van de mate van gebruik en het aantal maaiuren. Als de accu is beschadigd of niet kan worden opgeladen, gooi de verouderde of defecte accu dan niet zomaar weg. Houd u aan de lokale recyclingvoorschriften.
Oplaadmodus voor bijna lege accu:
When the low-power charging mode is activated, functions unrelated to charging will be disabled (the display and network will be turned off).
• Om de oplaadmodus voor bijna lege accu in te schakelen, houdt u de ⏯ -knop en de ⌂ -knop tegelijkertijd ingedrukt, en drukt u de ↩ -knop 5 keer snel in. U hoort een spraakprompt: spaarstand is ingeschakeld.
• Om de oplaadmodus voor bijna lege accu uit te schakelen, start u de robot opnieuw of drukt u de ⏻ -knop 5 keer snel in.

10 Winteropslag

• De robot
1. Laad de accu volledig op voordat u de robot uitschakelt.
2. Reinig de robot grondig voordat u de robot opslaat tijdens de winter.
3. Breng de beschermkap van de LiDAR aan.
4. Sla de robot binnen en op een droge plek op, bij een temperatuur **hoger dan 0 ° C**.

• Oplaadstation
Haal de stekker van het oplaadstation uit het stopcontact en sla het station op een droge en koele plek op, waar het niet wordt blootgesteld aan direct zonlicht.
Opmerking: Na winteropslag installeert u het oplaadstation opnieuw en plaatst u de robot erin om op te laden. Als u het oplaadstation op een andere locatie installeert, zal de robot automatisch de locatie van het station bijwerken zodra de robot oplaadt en het station verlaat. Bij positioneringsfouten door grote veranderingen in uw tuin, wordt aanbevolen om het gebied opnieuw in kaart te brengen.

11 Transport

Zorg ervoor dat de robot voor langdurig transport is uitgeschakeld. Het wordt aanbevolen om de originele verpakking te gebruiken. Zet alstublieft de beschermkap van de LiDAR op.

⚠ **Waarschuwing:** Zet de robot uit voordat u deze vervoert..
⚠ **Waarschuwing:** Til de robot op aan de achterste handgreep en houd de maaikop uit de buurt van uw lichaam.

12 Probleemoplossing

Probleem	Oorzaak	Oplossing
De robot is niet verbonden met de app.	1. De robot bevindt zich niet binnen het signaalbereik van de wifi of Bluetooth. 2. De robot is uitgeschakeld of start opnieuw op.	1. Controleer of de robot het inschakelproces heeft doorlopen. 2. Controleer of de router goed werkt. 3. Ga dichter bij de robot staan om te verbinden met Bluetooth.
De robot is opgetild.	Het wiel staat niet op de grond.	1. Zet de robot terug op een vlakke ondergrond. 2. Voer de PIN-code in op de robot en bevestig. 3. De robot kan niet over voorwerpen heen die hoger zijn dan 4 cm. Zorg ervoor dat de grond waar de robot maait vlak is.
De robot is gekanteld.	De robot is meer dan 37° gekanteld.	1. Zet de robot terug op een vlakke ondergrond. 2. Voer de PIN-code in op de robot en bevestig. 3. De robot kan geen hellingen beklimmen die meer dan 50% (27°) zijn.
De robot zit vast.	De robot zit vast en kan niet loskomen.	1. Haal de obstakels in de omgeving weg en probeer het opnieuw. 2. Breng de robot handmatig naar een vlakke en open plek op de kaart en voer de taak opnieuw uit. Als dit probleem zich blijft voordoen, probeer het dan opnieuw nadat de robot in het oplaadstation is geplaatst. 3. Controleer of er gaten in de grond zitten. Vul de gaten op voordat de robot gaat maaien om te voorkomen dat deze vast komt te zitten. 4. Controleer of het omringende gras hoger is dan 10 cm. U kunt de obstakelvermijdingshoogte aanpassen of een handmaaier gebruiken om het gazon van tevoren te maaien om te voorkomen dat de robot vast komt te zitten. 5. Als de robot vaak vast komt te zitten op deze locatie, kunt u dit gebied instellen als verboden zone.
Storing linker-/ rechterachterwiel.	Het wiel kan niet draaien of er is een probleem met de motor van het wiel.	1. Reinig de achterwielen en probeer het opnieuw. 2. Als dit probleem zich blijft voordoen, probeer de robot dan opnieuw op te starten. 3. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
Maaikop kan niet draaien.	De maaikop kan niet normaal draaien of er is een probleem met de motor van de maaikop.	1. Reinig de maaikop en probeer het opnieuw. 2. Controleer of het omringende gras hoger is dan 10 cm. U kunt een handmaaier gebruiken om het gazon van tevoren te maaien om te voorkomen dat de maaikop wordt geblokkeerd door hoog gras. 3. Kijk of er water onder de maaikop staat. Als dit het geval is, breng de robot dan naar een droge plek en probeer het opnieuw. 4. Als dit probleem zich blijft voordoen, probeer de robot dan opnieuw op te starten. 5. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.

Probleem	Oorzaak	Oplossing
De maaikop kan niet omhoog of omlaag bewegen.	De maaikop kan niet omhoog of omlaag bewegen.	1. Reinig de maaikop en probeer het opnieuw. 2. Als u deze fout blijft tegenkomen, probeer dan de robot opnieuw op te starten. 3. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
De maaikop kan zich niet zijwaarts verplaatsen.	De maaikop kan zich niet zijwaarts verplaatsen.	1. Maak het maaisysteem schoon en verwijder alle vuil of vreemde voorwerpen. 2. Als u deze fout blijft tegenkomen, kunt u eerst de EdgeMaster ™ -functie uitschakelen. 3. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
Bumperstoring.	De sensor van de voorbumper wordt constant geactiveerd.	1. Controleer of de robot ergens vastzit. 2. Tik zachtjes op de bumper en kijk of deze terugveert. 3. Als dit probleem zich blijft voordoen, probeer de robot dan opnieuw op te starten. 4. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
Fout bij opladen.	De robot is gedockt in het oplaadstation, maar er is een probleem met de oplaadstroom of -spanning.	1. Controleer of het oplaadstation correct op de stroomvoorziening is aangesloten. 2. Controleer of de oplaadcontacten op de robot en het oplaadstation schoon zijn. 3. Probeer de robot opnieuw in het oplaadstation te docken nadat u alles gecontroleerd hebt. 4. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
De accutemperatuur is te hoog.	De accutemperatuur is hoger dan 60℃ .	1. Gebruik de robot bij een omgevingstemperatuur lager dan 40 ° C. Wacht tot de accutemperatuur automatisch daalt. 2. Schakel de robot uit en start na een tijdje opnieuw op. 3. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
De accutemperatuur is hoog.	De accutemperatuur is hoger dan 45 ℃ .	1. Als de accutemperatuur hoger is dan 45 ° C, kan het opladen mislukken. 2. Gebruik de robot bij een omgevingstemperatuur lager dan 40 ° C.
De accutemperatuur is laag.	De accutemperatuur is lager dan 6 ℃ .	1. Als de accutemperatuur lager is dan 6 ° C, kan het opladen mislukken. 2. Gebruik de robot bij een omgevingstemperatuur hoger dan 6 ° C.
LiDAR is geblokkeerd.	LiDAR is geblokkeerd (de beschermkap van de LiDAR is bijvoorbeeld niet verwijderd).	1. Verwijder de beschermkap van de LiDAR en probeer het opnieuw. 2. Als de LiDAR aan de bovenkant van de robot erg vuil is, reinig deze dan met een pluisvrije doek en probeer het opnieuw.
Storing in LiDAR.	LiDAR is erg vuil of er is sprake van een sensorstoring.	1. Controleer of de LiDAR vuil is. Reinig indien nodig en probeer het opnieuw. 2. Als dit probleem zich blijft voordoen, probeer de robot dan opnieuw op te starten. 3. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.

Probleem	Oorzaak	Oplossing
LiDAR is vuil.	LiDAR is vuil.	Veeg de LiDAR-sensor bovenop de robot af met een schone doek. Houd de LiDAR na het schoonmaken droog.
LiDAR-temperatuur is hoog.	LiDAR-temperatuur is ≥ 80 ° C.	1. De robot zal automatisch proberen terug te keren naar het oplaadstation om af te koelen. 2. Zorg ervoor dat de robot werkt bij een omgevingstemperatuur lager dan 40 ° C. 3. Plaats de robot in een schaduwrijk, koel en goed geventileerd gebied. Het alarm stopt wanneer de temperatuur daalt tot een normaal bereik. 4. De robot hervat automatisch de werking zodra het alarm stopt. 5. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
LiDAR-temperatuur is te hoog.	LiDAR-temperatuur is ≥ 90 ° C.	1. De LiDAR is uitgeschakeld vanwege hoge temperaturen. 2. Zorg ervoor dat de robot werkt bij een omgevingstemperatuur lager dan 40 ° C. 3. Plaats de robot in een schaduwrijk, koel en goed geventileerd gebied. Het alarm stopt wanneer de temperatuur daalt tot een normaal bereik. 4. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
De robot is verdwaald.	Positionering werkt niet.	1. Controleer of de LiDAR aan de bovenkant van de robot vuil is. Vuil heeft invloed op de positionering. 2. Breng de robot handmatig naar een open plek op de kaart en voer de taak opnieuw uit. 3. Als de positionering nog steeds niet goed gaat, stuur de robot dan op afstand via de app terug naar het oplaadstation en start vervolgens de maaitaak.
Sensorstoring.	Sensorstoring.	1. Start de robot opnieuw op en probeer het opnieuw. 2. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
De robot bevindt zich in de verboden zone.	De robot bevindt zich in de verboden zone.	1. Verplaats de robot handmatig uit de verboden zone en probeer het opnieuw. 2. Bestuur de robot op afstand via de app om deze uit de verboden zone te halen en probeer het opnieuw.
De robot bevindt zich buiten de plattegrond.	De robot bevindt zich buiten de plattegrond.	1. Breng de robot handmatig binnen de kaart en probeer het opnieuw. 2. Stuur de robot op afstand via de app terug binnen de kaart en probeer het opnieuw.
De noodstop is geactiveerd.	De Stop-knop op de robot is ingedrukt.	Voer de PIN-code in op de robot en bevestig.
De accu is bijna leeg. De robot wordt zo uitgeschakeld.	Accuniveau is minder dan 10%.	Dock de robot in het oplaadstation om op te laden.
De robot is buiten de kaart. Risico op diefstal.	De robot bevindt zich buiten de kaart.	1. Voer de pincode in om te valideren. 2. U kunt het Alarm voor buiten de plattegrond uitschakelen in de app bij Instellingen.

Probleem	Oorzaak	Oplossing
Terugkeren naar het oplaadstation mislukt.	De robot wil terugkeren naar het oplaadstation, maar kan het oplaadstation niet vinden.	1. Controleer of er obstakels zijn die de robot blokkeren. Haal de obstakels weg en probeer het opnieuw. 2. Stuur de robot op afstand via de app terug naar het oplaadstation.
Docken in het oplaadstation mislukt.	De robot heeft het oplaadstation gevonden, maar kan niet docken.	1. Ga na of de reflecterende folies op het oplaadstation vuil of geblokkeerd zijn. 2. Controleer of er obstakels vóór het oplaadstation liggen. 3. Controleer of het oplaadstation is verplaatst. 4. Controleer of de grondplaat bedekt is met dikke modder. 5. Controleer of het station op een helling staat. 6. Controleer of het station stroom heeft. 7. Help de robot handmatig of met de afstandsbediening te docken in het station.
Positioneren mislukt.	Positioneren mislukt wanneer de robot een maaitaak probeert te starten.	1. De LiDAR kan geblokkeerd zijn. Breng de robot handmatig naar een vlakke en open plek op de kaart en voer de taak opnieuw uit. 2. Als u deze fout blijft tegenkomen, probeer het dan opnieuw nadat de robot is gedockt in het station.
Onvoldoende ruimte om voor het station te keren.	Onvoldoende ruimte om voor het station te keren.	1. Als het station aan de rand van de kaart of daarbinnen is geplaatst, zorg er dan voor dat er ten minste 1 m vrije ruimte is tussen het voorste gebied van de grondplaat van het station en de grens van de kaart; anders kan de robot mogelijk niet keren. 2. Verplaats het station of wijzig de plattegrond in Kaart bewerken.
Pad geblokkeerd.	Pad geblokkeerd.	1. Controleer of er een verboden zone is ingesteld op het pad. 2. Controleer of er obstakels zijn die de robot blokkeren. 3. Als de robot nog steeds niet kan passeren, verwijder dan het pad in Kaart bewerken en stel een nieuw pad in.
De voorcamera is vuil.	De voorcamera is vuil.	Veeg de voorcamera schoon met een schone doek.
Er is een probleem met de voorcamera.	Er is een probleem met de voorcamera.	1. Veeg de voorcamera schoon met een schone doek. 2. Probeer de robot opnieuw te starten. 3. Als het probleem aanhoudt, neem dan contact op met de klantenservice.
Voorcamera geblokkeerd.	Voorcamera geblokkeerd.	Veeg de voorcamera schoon met een schone doek.
Fout bij grensdetectie tijdens automatisch in kaart brengen.	Fout bij grensdetectie tijdens automatisch in kaart brengen.	1. Zorg ervoor dat de lichtomstandigheden geschikt zijn, niet te fel en niet te donker. 2. Controleer of het helder weer is en vermijd mist of regen. 3. Zorg ervoor dat de voorcamera van de robot schoon en vrij is. 4. Zorg ervoor dat het grondoppervlak vlak is, aangezien oneffenheden de detectie kunnen beïnvloeden.

Probleem	Oorzaak	Oplossing
		5. Als de grensdetectie blijft mislukken, schakel dan over naar de afstandsbedieningsmodus voor het in kaart brengen.

13 Specificaties

Basisgegevens	Productnaam	Dreame Robotmaaier A2
	Merk	Dreame
	Model	MXXA8210
	Afmetingen	666 × 444 × 273 mm
	Gewicht (inclusief accu)	16,4 kg
Maaien	Aanbevolen werkvermogen	3.000 m²
	Maai-efficiëntie	Standaard: 1.000 m²/dag Efficiënt: 2.000 m²/dag
	Maaihoogte	30–70 mm
	Maaibreedte	22 cm
	Oplaadtijd [2]	65 min
Geluidsniveaus	Geluidsvermogensniveau LWA	54 dB(A)
	Geluidsvermogenonzekerheden KWA	3 dB(A)
	Geluidsdrukniveau LpA	46 dB(A)
	Geluidsdrukonzekerheden KpA	3 dB(A)
Werk-omstandigheden	Werktemperatuur	0~50 ° C Aanbevolen: 10~35 ° C
	Temperatuur voor langdurige opslag	-10~35 ° C Aanbevolen: 0~25 ° C
	IP-classificatie	Robot: IPX6 Oplaadstation: IPX4 Voeding: IP67
	Maximale helling voor maaigebied	50 % (27°)
Connectiviteit	Frequentiebereik Bluetooth	2400,0–2483,5 MHz
	Maximale RF-vermogen	802.11b: 16 ±2 dBm (bij 11 Mbps) 802.11g: 14 ±2 dBm (bij 54 Mbps) 802.11n: 13 ±2 dBm (bij HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400 – 2483,5 MHz)
	Link-service [3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS

Aandrijfmotor	Rijsnelheid met afstandsbediening	0,45 m/s-0,8 m/s
	Rijsnelheid tijdens maaien	Standaard: 0,35 m/s Efficiënt: 0,6 m/s
	Motortype	Naafmotor
Maaimotor	Snelheid	2200 omw/min
Accu (robot)	Accumodel	MBPA14
	Type accu	Lithium-ionaccu
	Nominaal vermogen	5000 mAh
	Nominale spanning	18 V DC
Voeding	Opladermodel	MPAA10
	Ingangsspanning	100~240 V AC
	Uitgangsspanning	20 V DC
	Uitgangsstroom	3 A
Oplaadstation	Model van oplaadstation	MCA10
	Ingangsspanning	20 V DC
	Uitgangsspanning	20 V DC
	Ingangsstroom	3 A
	Uitgangsstroom	3 A
Accessoires	Reservebladen en -houders	81
	Mesmodel	MBKA10/MQBA10

Standaarden	Band	Uplink (MHz)	Downlink (MHz)	Maximaal RF uitgangs - vermogen	GNSS	Frequenties
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] Oplaadtijd wordt berekend wanneer de robot automatisch terugkeert naar het oplaadstation als de accu bijna leeg is.

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

Opmerking: De specificaties zijn onderhevig aan wijzigingen, omdat we ons product voortdurend verbeteren. Ga voor de meest recente informatie naar onze website https://global.dreametech.com.

